

圖形操作終端

GOT2000 系列

連接手冊

(三菱電機裝置連接篇)

對應GT Works3 Version1



■乙太網路連接

■CPU直接連接

■序列通訊連接

■匯流排連接

■MELSECNET/H連接、MELSECNET/10連接

■CC-Link IE連接

■CC-Link連接

■變頻器連接

■伺服放大器連接

■機械手臂控制器連接

■CNC連接

■激光位移感應器 MH11連接

■GOT多臺拖帶連接

■GT21多臺拖帶連接功能

■多通道功能

■FA透明傳輸功能

非常感謝您選購三菱圖形操作終端。

請在使用前仔細閱讀本手冊，在充分理解圖形操作終端的功能和性能的基礎上，正確使用本產品。

● 安全注意事項 ●

(使用前請務必仔細閱讀)

在使用本產品時，請務必熟讀本手冊以及本手冊中介紹的相關手冊。同時請務必充分注意安全事宜，正確使用。本手冊中所述注意事項僅為本產品直接相關內容。

在本手冊中，用“警告”和“注意”對●安全注意事項●進行等級區分。



警告

錯誤使用時，會引起危險，有可能導致死亡或重傷。



注意

錯誤使用時，會引起危險，有可能導致中度傷害或輕傷，或導致財物損失。

此外，即使是⚠️注意的事項，因具體情況不同，也可能引發重大事故。由於記錄的都是重要的內容，所以請務必遵守。

請妥善保管本手冊，以備必要時取閱，並且請務必將其交給最終使用者。

【設計注意事項】



警告

- 根據 GOT、電纜的故障，輸出有可能保持為 ON 的狀態或保持為 OFF 的狀態。
根據觸摸面板的故障，可能會導致觸摸開關等輸入物件發生誤動作。
對於有可能引起重大事故的輸出訊號，應設定外部監視的電路。誤輸出或誤動作可能導致事故。
- 請勿將 GOT 作為警告裝置使用，否則可能導致重大事故。
顯示重要警告或輸出警報的裝置，請使用獨立並具有備援性的硬體或者機械互鎖的構成。誤輸出、誤動作有可能導致事故。
- GOT 的背光燈發生故障時，將出現以下狀態。GOT 的背光燈發生故障時，觸摸開關有可能無法操作。
 - GT27、GT25、GT23：
GOT 的背光燈一旦發生故障，POWER LED 將持續閃爍（橙色、綠色），螢幕變暗，觸摸開關的輸入無效。
 - GT2105-Q：
GOT 的背光燈一旦發生故障，POWER LED 將持續閃爍（橙色、藍色），螢幕變暗，觸摸開關的輸入將變為持續有效。
 - GT2107、GT2104-R、GT2104-P、GT2103-P：
GOT 的背光燈一旦發生故障，螢幕將變暗，觸摸開關的輸入將變為持續有效。
有時即使 GOT 的液晶部位螢幕變暗，但觸摸開關的輸入仍然有效，因此可能會導致觸摸開關的誤操作。
例如，操作員可能會誤認為螢幕處於保護狀態，想要解除螢幕保護而去觸摸顯示部位，進而導致觸摸開關動作。
GOT 偵測出背光燈故障時，可通過 GOT 的系統訊號進行確認。（但是，GT2107，GT2104-R，GT2104-P，GT2103-P 除外）
- GOT 的螢幕採用模擬電阻膜方式
同時按下螢幕時，有可能因誤輸出、誤操作而導致事故。
 - GT27：
雖然 GOT 相容多點觸摸，但是請勿在螢幕上同時按下 3 點以上。
同時按下 3 點以上有可能因誤輸出、誤動作而引發事故。
 - GT25、GT23、GT21：
請勿在顯示部上同時按下 2 點以上。同時按下 2 點以上時，如果按下點的中心附近有開關，該開關將可能動作。
同時按下 2 點以上有可能因誤輸出、誤動作而導致事故。

【設計注意事項】



- 對通過GOT進行監視的連接裝置(PLC等)的程式以及參數等進行變更後,請立即對GOT進行重設或者切斷電源後重新開機。誤輸出或誤動作有可能導致事故。
- 通過 GOT 執行監視時,如果發生通訊異常(包括電纜脫落),GOT 與 PLC CPU 的通訊將被中斷,GOT 無法動作。
匯流排連接時(僅限 GT27、GT25): PLC CPU 當機,GOT 無法操作
非匯流排連接時: GOT 無法動作
在建置使用了 GOT 的系統時,應考量 GOT 通訊異常時的情況,使對系統進行重大動作的開關操作通過 GOT 以外的裝置進行。否則可能會因為誤輸出、誤動作而導致事故發生。
- 對於來自經由網路的外部裝置的非法存取,需要確保使用 GOT 的系統的安全時,請顧客採取對策。
此外,對於來自經由因特網的外部裝置的非法存取,為了保護 PLC 系統的安全,應採取防病毒等對策。

【設計注意事項】



- 請勿將控制線及通訊電纜與主電路及動力線等捆紮在一起或相互靠得太近。應相距 100mm 以上。
因為噪音可能導致誤動作。
- 請勿用鋼筆及螺絲刀等尖物按壓 GOT 的螢幕。有可能導致破損及故障。
- 將 GOT 連接在乙太網路上使用時,根據系統配置,可使用的 IP 位址會有所限制。
 - GT27、GT25、GT23 :
乙太網路中同時混有 GOT2000 系列和 GOT1000 系列時,請勿將 GOT 以及連接機器的 IP 位址設置為 192.168.0.18。
如果上述系統配置中將 IP 位址設定為 192.168.0.18,GOT 啟動時將會發生 IP 位址重複,可能會對 IP 位址設定為 192.168.0.18 的裝置的通訊產生不良影響。
IP 位址重複時的動作因裝置和系統而異。
 - GT21 :
 - 在乙太網路中連接多臺 GOT 時:
請勿將 GOT 以及連接裝置的 IP 位址設定為 (192.168.3.18)。
 - 在乙太網路中連接 1 臺 GOT 時:
請勿將除 GOT 以外的連接裝置的 IP 位址設定為 (192.168.3.18)。
如果上述系統配置中將 IP 位址設定為 192.168.3.18,GOT 啟動時將會發生 IP 位址重複,可能會對 IP 位址設定為 192.168.3.18 的裝置的通訊產生不良影響。
IP 位址重複時的動作因裝置和系統而異。
- 在與 GOT 連接前,請開啟連接裝置和網路裝置的電源,使其處於可通訊狀態。
連接裝置和通訊路徑為不可通訊狀態時,GOT 可能會發生通訊錯誤。
- GOT 受到振動和撞擊時,或 GOT 上顯示特定的色彩時,GOT 的畫面有時會出現閃爍。

【安裝注意事項】



- 在將 GOT 本體安裝到控制櫃上或從控制櫃上拆下時,必須將系統中正在使用的外部供給電源全部切斷之後再進行操作。
如果未全部切斷,可能導致模塊故障或者誤動作。
- 在 GOT 上拆裝選項模塊時,必須將系統中正在使用的外部供給電源全部切斷之後再進行操作。
如果未全部切斷,可能導致模塊故障或者誤動作。(僅限 GT27、GT25)

【安裝注意事項】



- 應在符合本說明書中規定的一般規格環境下使用 GOT。
在不符合說明書中規定的一般規格環境下使用 GOT，可能會引起觸電、火災、誤動作、產品損壞或使產品性能變差。
- 將 GOT 安裝到控制櫃上時，應使用 No.2 十字螺絲刀在以下規定的扭矩範圍內鎖緊安裝螺栓。
 - GT27，GT2512，GT2510，GT2508，GT23，GT2107：
規定扭矩範圍 (0.36N·m ~ 0.48N·m)
 - GT2505，GT2105-Q：
規定扭矩範圍 (0.30N·m ~ 0.50N·m)
 - GT2104-R，GT2104-P，GT2103-P：
規定扭矩範圍 (0.20N·m ~ 0.25N·m)如果螺栓鎖得過鬆，有可能導致脫落、短路、誤動作。
如果螺栓鎖得過緊，有可能導致螺栓及模塊損壞而造成脫落、短路、誤動作。
- 在 GOT 上安裝模塊時，請在以下規定的扭矩範圍內鎖緊。
 - GT27，GT25 (GT25-W 除外)：
在 GOT 上安裝無線區域網路通訊模塊以外的通訊模塊或選項模塊時，應安裝在 GOT 的擴充接口上，並使用 No.2 十字螺絲刀在規定的扭矩範圍內 (0.36N·m ~ 0.48N·m) 鎖緊安裝螺栓。
在 GOT 上安裝無線區域網路通訊模塊時，應安裝在 GOT 側面的接口上，並使用 No.1 十字螺絲刀在規定的扭矩範圍內 (0.10N·m ~ 0.14N·m) 鎖緊安裝螺栓。
縱向安裝時，側面接口位於下方。
為了防止無線區域網路模塊從側面接口脫落，在裝卸無線區域網路模塊時，請用手扶住。
 - GT25-W：
在 GOT 上安裝無線區域網路通訊模組時，應安裝在 GOT 的無線區域網路通訊模組接口上，並使用 No.1 十字螺絲刀在規定的扭矩範圍內 (0.10N·m ~ 0.14N·m) 鎖緊安裝螺栓。
 - GT2103-P：
在 GOT 上安裝 SD 卡模塊時，應安裝在 GOT 的側面，並使用 No.2 十字螺絲刀在規定的扭矩範圍內 (0.3N·m ~ 0.6N·m) 鎖緊自攻螺釘。
如果螺栓鎖得過鬆，有可能導致脫落、短路、誤動作。
如果螺栓鎖得過緊，有可能導致螺栓及模塊損壞而造成脫落、短路、誤動作。
- 關閉 GOT 的 USB 防護罩時，為確保保護結構有效，請注意以下幾點。
 - GT27，GT25 (GT25-W，GT2505-V 除外)：
請對 [PUSH] 處進行壓實，並固定到 GOT 上。
 - GT2505-V，GT25-W，GT2107：
請對 [PULL] 處進行壓實，向右滑動鎖定部，並將鎖定部固定在 GOT 上。
 - GT2105-Q：
請在規定扭矩範圍 (0.36N·m ~ 0.48N·m) 內緊固 USB 防護罩下方的固定螺栓並固定到 GOT 上。
- 使用時請將保護膜撕下。
如果不撕下就使用，日後可能無法將其撕下。
- GT2512F-S、GT2510F-V、GT2508F-V 中，請在顯示部側貼上開放式框架型專用的防護膜 (另售)。或請貼上用戶自備的防護膜。
不貼上防護膜時，GOT 中可能出現傷痕、污損或有異物等進入，導致故障或誤動作。
- GT2512F-S、GT2510F-V、GT2508F-V 中，對安裝配件進行安裝時，請在規定扭矩範圍 (0.8N·m ~ 1.0N·m) 內鎖緊螺栓。
請在安裝的控制櫃中焊接雙頭螺栓。
安裝在控制櫃中的雙頭螺栓需要扭矩 0.9N·m 以上的強度。
雙頭螺栓的根部應無焊屑等異物。
雙頭螺栓上鎖有螺母時，請通過 M4 螺母用扳手，在規定扭矩範圍 (0.8N·m ~ 0.9N·m) 內鎖緊。
如果螺栓、螺母鎖得過鬆，有可能導致脫落、短路、誤動作。
如果螺栓、螺母鎖得過緊，有可能導致螺栓及模組損壞而造成脫落、短路、誤動作。
- 請勿在陽光直射的場所、高溫、粉塵、濕氣或振動大的場所使用以及保管本產品。
- 在有油或化學品的環境中使用 GOT 時，請使用防油罩。
如果不使用防油罩，可能會因為油或化學品的浸入而導致故障或誤動作。

【佈線注意事項】



警告

- 在進行佈線作業時，必須將系統中正在使用的外部供給電源全部切斷之後再進行操作。
如果未全部切斷，可能會引起觸電、產品損壞、誤動作。

【佈線注意事項】



注意

- GOT 電源部分的 FG 端子及 LG 端子必須按照以下要點進行接地。
否則，可能引起觸電、誤動作。
 - GT27、GT25、GT23、GT2107、GT2105-Q：
必須將 GOT 電源部分的 FG 端子及 LG 端子與 GOT 的專用接地線連接。（GT2107、GT2105-Q 上無 LG 端子。）
 - GT2104-R、GT2104-P、GT2103-P：
GOT 電源部分的 FG 端子接地電阻 100Ω 以下請務必進行接地。（但是，GT2104-PMBLS、GT2103-PMBLS 不需要接地。）
- GOT 電源部分的電線端子處理請使用以下螺絲刀鎖緊端子螺栓。
 - GT27、GT25、GT23、GT2107、GT2105-Q：
請使用 No.2 十字螺絲刀。
 - GT2104-R、GT2104-P、GT2103-P：
關於使用的螺絲刀，請參照以下內容。
GOT2000 系列主機使用說明書（硬體篇）
- GOT 電源部分的空餘端子螺栓請務必在以下規定的扭矩範圍內鎖緊並使用。
 - GT27、GT25、GT23：
規定扭矩範圍（0.5N·m ~ 0.8N·m）
- GOT 電源部分的電線端子處理請使用以下的端子。
 - GT27、GT25、GT23、GT2107、GT2105-Q：
電線的終端處理請使用適當的壓裝端子，並依規定的扭矩鎖緊。
如果使用了前開口型的壓裝端子，當端子螺栓鬆脫時有可能導致脫落、故障。
 - GT2104-R、GT2104-P、GT2103-P：
對於電線的終端處理，請直接使用絞線或單線，或使用含絕緣套管的棒狀端子。
- GOT 的電源線路，應在確認了產品的額定電壓及端子排列之後進行正確安裝。
連接了與額定電壓不相符的電源、或者錯誤佈線，可能導致火災、故障。
- 請在以下規定的扭矩範圍內鎖緊 GOT 電源部分的端子螺栓。
 - GT27、GT25、GT23、GT2107、GT2105-Q：
規定扭矩範圍（0.5N·m ~ 0.8N·m）
 - GT2104-R、GT2104-P、GT2103-P：
規定扭矩範圍（0.22N·m ~ 0.25N·m）如果端子螺栓鎖得過鬆，有可能導致短路、誤動作。
如果端子螺栓鎖得過緊，有可能導致螺栓及模塊的損壞而引起短路、誤動作。
- 應注意防止切屑及線頭等異物掉入模塊內。
否則可能導致火災、故障、誤動作。
- 為防止佈線時線頭等異物掉入模塊內，模塊上黏貼有防止異物掉入的標籤。
在佈線作業時請勿撕下該標籤。
在系統運轉時，為了散熱必須將該標籤撕下。（僅限 GT27、GT25）
- 通訊電纜安裝在 GOT 的接口或與 GOT 連接的模塊的接口上，應在規定的扭矩範圍內鎖緊安裝螺栓和端子螺栓。
如果安裝螺栓和端子螺栓鎖得過鬆，有可能導致短路、誤動作。
如果安裝螺栓和端子螺栓鎖得過緊，有可能導致螺栓及模塊的損壞而引起短路、誤動作。
- 請將 QnA/ACPU/ 運動控制器（A 系列用）匯流排連接電纜插入安裝到要連接的模塊的接口上，直到發出“卡嚓”聲為止。
安裝後應確認電纜是否浮起。
否則可能會因為連接不良而導致誤動作。（僅限 GT27、GT25）

【測試操作注意事項】



警告

- 應在熟讀使用者操作手冊，充分理解操作方法後，進行使用者自製的監視畫面的測試操作（位元元件的 ON/OFF、變更字元元件的當前值、變更計時器、計數器的設定值・當前值、變更緩衝記憶體的當前值）。此外，對於那些對系統進行重大動作的元件請勿通過測試操作變更其資料。否則可能導致誤輸出、誤動作。

【啟動・維護注意事項】



警告

- 通電時請勿觸摸端子。
可能引起觸電。
- 應正確連接電池接口。
切勿對電池實施如下行為。
・ 充電、拆解、加熱、置於火中、短接、焊接等
錯誤使用電池，可能由於發熱、破裂、燃燒等引起人身傷害及火災。
- 清潔或者鎖緊端子螺栓時，必須從外部將電源全部切斷之後再進行操作。
如果未全部切斷，可能導致裝置故障或者誤動作。
如果螺栓鎖得過鬆，有可能導致短路、誤動作。
如果螺栓鎖得過緊，有可能由於螺栓及模塊損壞引起短路、誤動作。

【啟動・維護注意事項】



注意

- 請勿拆解或改造模塊。
可能導致故障、誤動作、人身傷害、火災。
- 請勿直接觸碰模塊的導電部分或電子組件。
可能導致模塊的誤動作、故障。
- 與模塊連接的電纜必須收入套管中或者用夾具進行固定處理。
如果未將電纜收入套管或未用夾具進行固定處理，可能由於電纜的晃動及移動、不經意的拉曳等造成模塊及電纜損壞、電纜接觸不良而導致誤動作。
- 在拆卸與模塊連接的電纜時，請勿用手拉扯電纜部分。
如果在連接有模塊的狀態下拉扯電纜，可能造成模塊或電纜的損壞、電纜接觸不良進而導致誤動作。
- 請勿使模塊掉落或受到強烈撞擊。
否則可能造成模塊損壞。
- 請勿使安裝在模塊中的電池掉落或受到撞擊。
由於掉落・受撞擊，電池有損壞、電池內部有洩露電池液的可能。
掉落・受撞擊後的電池請勿繼續使用，應廢棄。
- 在觸碰模塊前，必須先與接地的金屬物等接觸，釋放掉人體等所攜帶的靜電。
如果不釋放掉靜電，可能導致模塊故障或者誤動作。
- 請使用本公司生產的電池。如果使用非本公司生產的電池，可能會導致火災或破裂。
- 使用後的電池請立即廢棄。請勿讓兒童接近。請勿拆解或者投入火中。
- 更換電池、設定終端電阻的 DIP 開關時，必須將外部供給電源全部切斷之後再進行操作。
如果未全部切斷，可能會因為靜電而導致故障或者誤動作。

【觸摸面板的注意事項】

注意

- 採用模擬電阻膜方式的觸摸面板時，通常不需要調整，但是經過長時間使用，物件位置和觸摸位置有可能偏離。物件位置和觸摸位置如發生偏離，請調整觸摸面板。
- 物件位置和觸摸位置發生偏離時，有可能導致其他物件動作、或由於誤輸出、誤動作導致其他意料之外的動作。

【使用資料儲存裝置時的注意事項】

警告

- 如在 GOT 存取過程中拔下安裝在 GOT 的 A 磁碟機上的 SD 卡，GOT 的處理將會停止約 20 秒。在此期間，將無法操作 GOT，且畫面的更新、警示、記錄、指令檔等在背景動作的功能也會停止。將對系統的動作產生影響，可能導致事故。請在確認以下內容後再拔下 SD 卡。
 - GT27、GT25、GT23（GT2505、GT25HS-V 除外）：
請在確認 SD 卡存取 LED 熄燈後再拔下 SD 卡。
 - GT2505：
請在將 SD 卡存取開關置於 OFF 後再拔下 SD 卡。
如果不置於 OFF，則可能會損壞 SD 卡或檔案。
 - GT21：
取出 SD 卡時，請先在 GOT 實用程式畫面操作中將 SD 卡設為禁止存取狀態，然後在 SD 卡存取 LED 熄燈後再拔出。

【使用資料儲存裝置時的注意事項】

注意

- 如在 GOT 存取過程中拔下安裝在 GOT 上的資料儲存裝置，可能會導致資料儲存裝置或檔案損壞。如需從 GOT 上拔下資料儲存裝置，請在通過 SD 卡存取 LED 或系統訊號等確認當前未對資料儲存裝置進行存取之後再拔下。
- 在 SD 卡存取過程中關閉 GOT 的電源，可能會導致 SD 卡或檔案損壞。
- 安裝並使用 SD 卡時，請在確認以下內容後再使用。
 - GT27、GT25、GT23（GT2505、GT25HS-V 除外）：
將 SD 卡安裝在 GOT 上使用時，請確實關閉 SD 卡護蓋。
未關閉護蓋時，無法讀取或寫入資料。
 - GT2505-V：
將 SD 卡安裝在 GOT 上使用時，請將 SD 卡存取開關置於 ON 後再使用。
如果未置為 ON，則無法讀取或寫入資料。
 - GT21：
將 SD 卡安裝到 SD 卡模塊或 GOT 本體中使用時，請先在 GOT 實用程式畫面操作中將 SD 卡設為允許存取狀態後再使用。
如果未將 SD 卡設為允許存取狀態，則無法讀取、寫入資料。
- 取出 SD 卡時，由於 SD 卡可能會彈出，請用手抵住 SD 卡將其取出。否則可能會因為脫落而導致 SD 卡損壞或故障。
- 將 USB 裝置安裝到 GOT 的 USB 接口上時，請確實插入 USB 接口。
如果未正確插入，則可能會因為連接不良而導致誤動作。（GT27、GT25、GT2107）
- 取出資料儲存裝置時，請在 GOT 的實用程式畫面進行資料儲存裝置的取出操作，在顯示正常結束通知對話方塊後，再用手抵住資料儲存裝置將其取出。
否則可能會因為脫落而導致資料儲存裝置損壞或故障。

【遠端作業時的注意事項】



警告

- GOT 中，有可以經由網路進行遠端作業的功能（SoftGOT-GOT 連結功能、電腦遠端作業功能、VNC 伺服器功能、GOT Mobile 功能）。
- 使用這些功能，在遠離現場的位置操作控制裝置時，有可能會因為現場的作業人員沒有察覺到這些操作而導致事故。此外，根據網路的使用環境，可能會發生通訊延遲或通訊中斷，從而出現無法按作業人員的設想進行控制裝置的遠端作業的情況。
- 使用這些功能時，請務必在充分注意現場狀況及安全情況的基礎上進行遠端作業。

【操作權的排他控制設定時的注意事項】



警告

- 使用 GOT 網路關聯功能對多個裝置的同時操作進行排他控制時，請在充分理解本功能的基礎上再進行使用。
- GOT 網路關聯功能可以以畫面為單位對操作權的排他功能的啟用、停用進行設定，預設設定為所有畫面的操作權的排他控制都為停用。
- 請正確區分畫面是否需要排他控制後，再對每個畫面的操作權的排他控制進行設定。
- 從多個裝置停用操作權的排他控制畫面時，在明確作業員的操作時機後，應在充分注意現場狀況和安全的基礎上進行操作。

【報廢處理注意事項】



注意

- 產品報廢時，應作為工業廢棄物處理。
- 廢棄電池時應根據各地區制定的法令單獨進行。
- （關於歐盟國家的電池規定的詳情，請參閱所使用的 GOT2000 系列主機使用說明書（硬體篇）。）

【運送注意事項】



注意

- 在運送含鋰電池時，必須遵守運送規定。
- （關於限制對象機種的詳情，請參閱所使用的 GOT 的主機使用說明書（硬體篇）。）
- 模塊是精密裝置，所以在運送時應避免使其受到超過主機使用說明書中記載的一般規格值的撞擊。
- 否則，可能會導致模塊故障。
- 運送後，應進行模塊的動作確認。
- 如果木質包裝材料的消毒・除蟲用燻蒸劑中所含的鹵素類物質（氟、氯、溴、碘等）混入本公司產品，可能會導致故障。
- 請注意防止殘留的燻蒸成分混入本公司產品，或採用燻蒸以外的方法（熱處理等）進行處理。
- 另外，消毒・除蟲措施請在包裝前的木材加工階段實施。

前言

非常感謝您選購三菱圖形操作終端。

請在使用前仔細閱讀本手冊，在充分理解圖形操作終端的功能和性能的基礎上，正確使用本產品。

目錄

安全注意事項	A - 1
前言	A - 8
目錄	A - 8
GT Works3 的手冊清單	A - 19
簡稱、總稱、圖示含義	A - 20

1. 到監視為止的步驟

1.1 通訊接口的設定	1 - 3
1.1.1 連接裝置設定（通道設定）	1 - 4
1.1.2 GOT 乙太網路設定	1 - 13
1.1.3 I/F 連接清單	1 - 17
1.1.4 注意事項	1 - 19
1.2 將封裝資料寫入 GOT	1 - 20
1.2.1 將封裝資料寫入 GOT	1 - 20
1.2.2 確認封裝資料是否已寫入 GOT	1 - 21
1.3 各種連接所必需的選配裝置	1 - 22
1.3.1 通訊模塊	1 - 22
1.3.2 選項模塊	1 - 23
1.3.3 轉換電纜	1 - 23
1.3.4 序列多臺拖帶連接模塊	1 - 23
1.3.5 現場網路介面卡模塊	1 - 23
1.3.6 RS-232/485 訊號轉換介面卡	1 - 23
1.3.7 重疊安裝模塊的方法（模塊安裝位置的確認）	1 - 24
1.4 各種連接所必需的連接電纜	1 - 28
1.4.1 GOT 的接口規格	1 - 28
1.4.2 同軸電纜用接口的連接方法	1 - 30
1.4.3 GOT 終端電阻	1 - 32
1.4.4 RS-232/485 訊號轉換介面卡的設定	1 - 35
1.5 確認 GOT 是否識別到連接裝置	1 - 36
1.6 確認監視動作是否正常	1 - 38
1.6.1 通過 GOT 本體進行確認	1 - 38
1.6.2 通過 GT Designer3 進行確認（乙太網路連接時）	1 - 43
1.6.3 確認與各站的通訊狀態（站監視功能）	1 - 45
1.6.4 通過 GX Developer 進行確認	1 - 48
1.6.5 通過 GX Works2 進行確認	1 - 51
1.6.6 通過 PLC 進行確認	1 - 51

三菱電機生產的 PLC 連接

2. 可設定的元件範圍

2.1MELSEC iQ-R、RnMT/NC/RT、CR800-D (GT27、GT25、GT23 系統)	2 - 13
2.2MELSEC iQ-R、RnMT/RT、CR800-D (GT21 系統)	2 - 32
2.3MELSEC iQ-F	2 - 37
2.4MELSEC-Q/QS、Q17nD/M/NC/DR、CRnD-700	2 - 50
2.5MELSEC-QnA、MELDAS C6*	2 - 53
2.6MELSEC-L	2 - 54
2.7MELSEC-A	2 - 57
2.8MELSEC-FX	2 - 59
2.9MELSEC-WS	2 - 61

3. 可監視的存取範圍

3.1 網路系統可監視的存取範圍	3 - 2
3.1.1 MELSECNET/H、MELSECNET/10、CC-Link IE 控制器網路、CC-Link IE 現場網路	3 - 2
3.2 乙太網路連接時可監視的存取範圍	3 - 12
3.3 CC-Link 系統可監視的存取範圍	3 - 13
3.4 資料連結系統可監視的存取範圍 (MELSECNET/B、(II))	3 - 15
3.5 FXCPU 連接時可監視的存取範圍	3 - 16
3.6 關於到 MELSECNET/H 網路系統的遠端 I/O 站的連接	3 - 17
3.7 關於到 CC-Link IE 現場網路系統的起始模塊的連接	3 - 20

4. 二重化系統的監視方法

4.1 MELSEC iQ-R 系列時	4 - 2
4.1.1 與以太网端口內置 CPU 連接	4 - 3
4.1.2 與乙太網路模塊連接時	4 - 9
4.1.3 CC-Link IE 控制器網路連接時	4 - 15
4.1.4 CC-Link IE 現場網路連接時	4 - 19
4.1.5 與 CC-Link IE 現場網路的遠端 I/O 站連接時	4 - 23
4.1.6 CC-Link 連接 (智能設備站) 時	4 - 45
4.1.7 經由序列通訊模塊連接時	4 - 47
4.1.8 注意事項	4 - 49
4.2 MELSEC Q 系列時	4 - 50
4.2.1 到 MELSECNET/H 網路系統遠端 I/O 站的連接	4 - 55
4.2.2 CPU 直接連接	4 - 58
4.2.3 CC-Link 連接 (智能設備站)	4 - 65
4.2.4 CC-Link 連接 (經由 G4)	4 - 67
4.2.5 MELSECNET/H 連接、MELSECNET/10 連接 (網路系統)	4 - 69
4.2.6 CC-Link IE 控制器網路連接 (網路系統)	4 - 70
4.2.7 乙太網路連接	4 - 71
4.2.8 到二重化擴充基板的連接	4 - 72
4.2.9 通過指令檔功能將監視目標切換到控制系統	4 - 76
4.2.10 注意事項	4 - 88
4.3 MELSEC 二重化設定	4 - 90

5. 乙太網路連接

5.1 可連接機種清單	5 - 2
5.1.1 PLC/ 運動控制器 CPU	5 - 2
5.1.2 乙太網路模塊	5 - 8

5.2系統配置	5 - 9
5.2.1與乙太網路模塊連接時	5 - 9
5.2.2與乙太網路埠內建 CPU、C 語言控制器連接時	5 - 13
5.2.3與 Display I/F 連接時	5 - 16
5.2.4與 CC-Link IE 現場網路乙太網路介面卡模塊連接時	5 - 17
5.2.5與 PERIPHERAL I/F (乙太網路埠內建運動控制器 CPU) 連接時	5 - 18
5.3GOT 側的設定	5 - 19
5.3.1設定通訊接口 (連接裝置的設定)	5 - 19
5.3.2連接裝置進階	5 - 20
5.3.3GOT 乙太網路設定	5 - 22
5.3.4乙太網路連接裝置設定	5 - 23
5.3.5路由參數設定	5 - 26
5.4PLC 側的設定	5 - 28
5.4.1與 MELSEC iQ-R 系列乙太網路埠內建 CPU 連接時 (1 對 1 連接時)	5 - 29
5.4.2與 MELSEC iQ-R 系列乙太網路埠內建 CPU 連接時 (多臺連接時)	5 - 35
5.4.3與乙太網路模塊 (MELSEC iQ-R 系列) 連接時	5 - 41
5.4.4與 C 語言控制器 (MELSEC iQ-R 系列) 連接時	5 - 47
5.4.5與 MELSEC iQ-F 系列乙太網路埠內建 CPU 連接時	5 - 51
5.4.6與 MELSEC-Q/L 系列乙太網路埠內建 CPU 連接時 (1 對 1 連接時)	5 - 55
5.4.7與 MELSEC-Q/L 系列乙太網路埠內建 CPU 連接時 (多臺連接時)	5 - 62
5.4.8與乙太網路模塊 (Q/L 系列) 連接時	5 - 69
5.4.9與 C 語言控制器 (Q 系列) 連接時	5 - 74
5.4.10乙太網路模塊 (QnA 系列) 連接時	5 - 79
5.4.11與乙太網路模塊 (A 系列) 連接時	5 - 84
5.4.12與乙太網路模塊 (FX 系列) 連接時	5 - 90
5.4.13乙太網路埠內建 FXCPU (FX3GE) 連接時	5 - 97
5.4.14與 Display I/F (CNC C70) 連接時	5 - 101
5.4.15與 CC-Link IE 現場網路乙太網路介面卡模塊連接時	5 - 105
5.4.16與 PERIPHERAL I/F (乙太網路埠內建運動控制器 CPU) 連接時	5 - 109
5.5注意事項	5 - 113

6. CPU 直接連接

6.1可連接機種清單	6 - 2
6.2系統配置	6 - 7
6.2.1與 QCPU 連接時	6 - 7
6.2.2與 LCPU 連接時	6 - 9
6.2.3與 QnACPU 連接時	6 - 12
6.2.4與 ACPUCPU 連接時	6 - 13
6.2.5與 MELSEC iQ-F 系列連接時	6 - 14
6.2.6與 FXCPU 連接時	6 - 20
6.2.7與 WSCPU 連接時	6 - 37
6.2.8與運動控制器 CPU (Q170MCPUCPU、Q170MSCPU(-S1)) 連接時	6 - 38
6.3佈線圖	6 - 40
6.3.1RS-232 電纜	6 - 40
6.3.2RS-422 電纜	6 - 42
6.4GOT 側的設定	6 - 45
6.4.1設定通訊接口 (連接裝置的設定)	6 - 45
6.4.2連接裝置進階	6 - 47
6.5PLC 側的設定	6 - 52
6.5.1L6ADP-R4 介面卡的設定	6 - 52

6.5.2GX Works2 的設定	6 - 53
6.6注意事項	6 - 54

7. 序列通訊連接

7.1可連接機種清單	7 - 2
7.1.1PLC/ 運動控制器 CPU	7 - 2
7.1.2序列通訊模塊 / 電腦連結模塊	7 - 9
7.2系統配置	7 - 10
7.2.1與 MELSEC iQ-R 系列連接時	7 - 10
7.2.2與 QCPU (Q 模式) 連接時	7 - 11
7.2.3與 LCPU 連接時	7 - 12
7.2.4與 QCPU (A 模式) 連接時	7 - 13
7.2.5與 QnACPU (QnACPU 型) 連接時	7 - 14
7.2.6與 QnACPU (QnASCPU 型) 連接時	7 - 17
7.2.7與 ACPU (AnCPU 型) 連接時	7 - 20
7.2.8與 ACPU (AnSCPU 型、A0J2HCPU、A2CCPUC) 連接時	7 - 22
7.3佈線圖	7 - 24
7.3.1RS-232 電纜	7 - 24
7.3.2RS-422 電纜	7 - 26
7.4GOT 側的設定	7 - 28
7.4.1設定通訊接口 (連接裝置的設定)	7 - 28
7.4.2連接裝置進階	7 - 29
7.5PLC 側的設定	7 - 35
7.5.1與序列通訊模塊 (MELSEC iQ-R 系列) 連接時	7 - 36
7.5.2與序列通訊模塊 (Q、L 系列) 連接時	7 - 37
7.5.3與序列通訊模塊 (QnA 系列) 連接時	7 - 39
7.5.4與電腦連結模塊連接時	7 - 42
7.6注意事項	7 - 47

8. 匯流排連接

8.1可連接機種清單	8 - 2
8.2系統配置	8 - 9
8.2.1與 QCPU 連接時	8 - 9
8.2.2與 QnACPU、AnCPU 連接時	8 - 12
8.2.3與 QnASCPU、AnSCPU 連接	8 - 15
8.2.4與 A0J2HCPU 的連接	8 - 20
8.2.5與運動控制 CPU (A273UCPU、A273UHCPU(-S3)、A373UCPU(-S3)) 的連接	8 - 21
8.2.6與運動控制器 CPU (A171SCPU(-S3(N))、A171SHCPU(N)、A172SHCPU(N)、A173UHCPU(-S1)) 連接時	8 - 26
8.3GOT 側的設定	8 - 31
8.3.1設定通訊接口 (連接裝置的設定)	8 - 31
8.3.2連接裝置進階	8 - 32
8.4注意事項	8 - 38
8.4.1關於 GT15-C □ EXSS-1、GT15-C □ BS	8 - 38
8.4.2GOT 電源接通時	8 - 39
8.4.3GOT 的電源 OFF 後重新接通 (OFF → ON) 時	8 - 40
8.4.4關於 GOT 本體的重設開關	8 - 40
8.4.5PLC 的電源 OFF 或重設時	8 - 40
8.4.6GOT 的連接位置	8 - 40

8.4.7未寫入通訊驅動程式就與 PLC CPU 進行了匯流排連接時	8 - 40
8.4.8設計系統時	8 - 41
8.4.9分配 GOT 的 I/O 訊號時	8 - 41
8.4.10與 QCPU (Q 模式) 連接時	8 - 41
8.4.111 與 QnA(S)CPU 型、An(S)CPU 型連接時	8 - 43
8.4.12連接多臺 GOT 時	8 - 44
8.4.13以直接方式使用 PLC CPU 時	8 - 44
8.4.14與 Q4ARCPU 二重化系統連接時	8 - 45
8.4.15監視 Q170MCPUCPU, Q170MSCPU(-S1) 時	8 - 46
8.4.16故障排除	8 - 46

9. MELSECNET/H 連接 (PLC 間網路)、MELSECNET/10 連接 (PLC 間網路)

9.1可連接機種清單	9 - 2
9.1.1PLC/ 運動控制器 CPU	9 - 3
9.1.2MELSECNET/H 網路模塊	9 - 8
9.1.3MELSECNET/H (NET/10 模式)、MELSECNET/10 網路模塊	9 - 8
9.2系統配置	9 - 9
9.2.1與光纖迴圈系統連接時	9 - 9
9.2.2與同軸匯流排系統連接時	9 - 11
9.3GOT 側的設定	9 - 13
9.3.1設定通訊接口 (連接裝置的設定)	9 - 13
9.3.2連接裝置進階	9 - 14
9.3.3路由參數設定	9 - 16
9.4連接 MELSECNET/H 時, PLC 側的設定	9 - 17
9.4.1系統配置	9 - 17
9.4.2MELSECNET/H 網路模塊的開關設定	9 - 18
9.4.3參數的設定	9 - 19
9.4.4GT Designer3 的 [連接裝置設定]	9 - 25
9.5連接 MELSEC/10 時, PLC 側的設定	9 - 26
9.5.1與 MELSECNET/H 網路模塊連接時	9 - 26
9.5.2與 MELSECNET/10 網路模塊 (QnA 系列) 連接時	9 - 35
9.5.3與 MELSECNET/10 網路模塊 (A 系列) 連接時	9 - 43
9.6注意事項	9 - 50

10. CC-Link IE 控制器網路連接

10.1可連接機種清單	10 - 2
10.1.1PLC/ 運動控制器 CPU	10 - 2
10.1.2CC-Link IE 控制器網路通訊模塊	10 - 7
10.2系統配置	10 - 8
10.2.1與光纖迴圈系統連接時	10 - 8
10.3GOT 側的設定	10 - 9
10.3.1設定通訊接口 (連接裝置的設定)	10 - 9
10.3.2連接裝置進階	10 - 10
10.3.3路由參數設定	10 - 12
10.4PLC 側的設定	10 - 13
10.4.1與 MELSEC iQ-R 連接時	10 - 13
10.4.2與 C 語言控制器 (MELSEC iQ-R 系列) 連接時	10 - 18
10.4.3與 MELSEC-Q/L 連接時	10 - 24
10.5注意事項	10 - 34

11. CC-Link IE 現場網路連接

11.1可連接機種清單	11 - 2
11.1.1PLC/ 運動控制器 CPU	11 - 2
11.1.2CC-Link IE 現場網路通訊模塊	11 - 8
11.2系統配置	11 - 9
11.2.1與 CC-Link IE 現場網路通訊模塊連接時	11 - 9
11.3GOT 側的設定	11 - 10
11.3.1設定通訊接口（連接裝置的設定）	11 - 10
11.3.2連接裝置進階	11 - 11
11.3.3路由參數設定	11 - 13
11.4PLC 側的設定	11 - 14
11.4.1與 MELSEC iQ-R 系列連接時	11 - 14
11.4.2與 C 語言控制器（MELSEC iQ-R 系列）連接時	11 - 17
11.4.3與 MELSEC-Q/L 連接時	11 - 20
11.5注意事項	11 - 23

12. CC-Link 連接（智能設備站）

12.1可連接機種清單	12 - 2
12.1.1PLC/ 運動控制器 CPU	12 - 2
12.1.2CC-Link 模塊	12 - 9
12.2系統配置	12 - 10
12.2.1以 CC-Link Ver.1 對應連接時	12 - 10
12.2.2以 CC-Link Ver.2 對應連接時	12 - 11
12.2.3CC-Link Ver.1 對應 /Ver.2 對應混合連接時	12 - 12
12.3GOT 側的設定	12 - 13
12.3.1設定通訊接口（連接裝置的設定）	12 - 13
12.3.2連接裝置進階	12 - 14
12.4PLC 側的設定	12 - 16
12.4.1以 CC-Link 模塊（MELSEC iQ-R 系列）和 Ver.1 對應連接時	12 - 17
12.4.2以 CC-Link 模塊（Q 系列）和 Ver.2 對應連接時	12 - 20
12.4.3以 CC-Link 模塊（MELSEC iQ-R 系列）和 Ver.1/Ver.2 對應混合連接時	12 - 23
12.4.4與 C 語言控制器（MELSEC iQ-R 系列）連接時	12 - 26
12.4.5以 CC-Link 模塊（Q 系列）和 Ver.1 對應連接時	12 - 29
12.4.6以 CC-Link 模塊（Q 系列）和 Ver.2 對應連接時	12 - 36
12.4.7以 CC-Link 模塊（Q 系列）和 Ver.1/Ver.2 對應混合連接時	12 - 43
12.4.8以 MELSEC-L 系列與 CC-Link Ver.1 對應連接時	12 - 50
12.4.9以 MELSEC-L 系列與 CC-Link Ver.2 對應連接時	12 - 53
12.4.10與 CC-Link 模塊（QnA 系列）連接時	12 - 56
12.4.11與 CC-Link 模塊（A 系列）連接時	12 - 64
12.4.12以 CC-Link 模塊（MELSEC iQ-F 系列、MELSEC-FX）和 Ver.1/Ver.2 對應混合連接時	12 - 73
12.4.13以 CC-Link 模組（MELSEC iQ-R 系列）和 Ver.1/Ver.2 對應混合連接時	12 - 81
12.5注意事項	12 - 84

13. CC-Link 連接（經由 G4）

13.1可連接機種清單	13 - 2
13.1.1PLC/ 運動控制器 CPU	13 - 2
13.1.2CC-Link 模塊 / 週邊裝置模塊	13 - 7
13.2系統配置	13 - 8
13.2.1與 QCPU（Q 模式）連接時	13 - 8

13.2.2與 LCPU 連接時	13 - 10
13.3佈線圖	13 - 12
13.3.1RS-232 電纜	13 - 12
13.3.2RS-422 電纜	13 - 13
13.4GOT 側的設定	13 - 14
13.4.1設定通訊接口（連接裝置的設定）	13 - 14
13.4.2連接裝置進階	13 - 15
13.5PLC 側的設定	13 - 18
13.5.1與 AJ65BT-G4-S3 連接時	13 - 18
13.5.2與 AJ65BT-R2N 連接時	13 - 20
13.5.3CC-Link 模塊（Q 系列）的開關設定	13 - 22
13.5.4GX Developer 的 [網路參數]	13 - 23
13.5.5參數的設定（與 C 語言控制器（Q 系列）連接時）	13 - 25
13.5.6GT Designer3 的 [連接裝置設定]	13 - 27
13.6注意事項	13 - 28

三菱電機生產的 FA 裝置連接

14. 變頻器連接

14.1可連接機種清單	14 - 2
14.2序列連接	14 - 3
14.2.1與 FREQROL-A500/A500L/F500/F500L/V500/V500L 連接時	14 - 3
14.2.2與 FREQROL-E500/S500/S500E/F500J/D700/F700PJ/EJ700 連接時	14 - 6
14.2.3與 FREQROL-E700/ 無感應器伺服（FREQROL-E700EX）連接時	14 - 8
14.2.4與 FREQROL-A700/F700/F700P/L700/A800/F800/A800 Plus/CS80 連接時	14 - 11
14.2.5與 MD-CX522- □□ K(-A0) 連接時	14 - 15
14.2.6與 IS70 連接時	14 - 17
14.2.7佈線圖	14 - 19
14.2.8GOT 側的設定	14 - 28
14.2.9變頻器的設定	14 - 31
14.2.10站號設定	14 - 49
14.2.11注意事項	14 - 50
14.3以太網路連接	14 - 51
14.3.1與 FREQROL-A800/F800-E 系列連接時	14 - 51
14.3.2GOT 側的設定	14 - 52
14.3.3變頻器的設定	14 - 56
14.3.4注意事項	14 - 58
14.4可設定的元件範圍	14 - 59

15. 伺服放大器連接

15.1可連接機種清單	15 - 2
15.2系統配置	15 - 3
15.2.1與 MELSERVO-J2-Super 系列連接時	15 - 3
15.2.2與 MELSERVO-J2M 系列連接時	15 - 5
15.2.3與 MELSERVO-J4、J3 系統連接	15 - 7
15.2.4與 MR-JE- □ A 系列連接時	15 - 12
15.2.5佈線圖	15 - 14
15.2.6GOT 側的設定	15 - 19
15.2.7伺服放大器側的設定	15 - 22
15.2.8站號設定	15 - 26

15.3 乙太網路連接	15 - 27
15.3.1 與 MELSERVO-JE-C 系列連接	15 - 27
15.3.2 GOT 的設定	15 - 29
15.3.3 伺服放大器側的設定	15 - 33
15.4 可設定的元件範圍	15 - 38
15.4.1 直接連接 GOT 與伺服放大器時	15 - 38
15.4.2 經由運動控制器或簡單運動模塊連接 GOT 與伺服放大器時	15 - 125
15.5 注意事項	15 - 126

16. 機械手臂控制器連接

16.1 可連接機種清單	16 - 2
16.2 系統配置	16 - 2
16.2.1 與機械手臂控制器 (CR800-D、CRnD-700) 連接時	16 - 2
16.3 GOT 側的設定	16 - 3
16.3.1 設定通訊接口 (連接裝置的設定)	16 - 3
16.3.2 連接裝置進階	16 - 4
16.3.3 GOT 乙太網路設定	16 - 4
16.3.4 乙太網路設定	16 - 5
16.4 機械手臂控制器的設定	16 - 6
16.4.1 與機械手臂控制器 (CR800-D) 連接時	16 - 6
16.4.2 與機械手臂控制器 (CRnD-700) 連接時	16 - 8
16.5 可設定的元件範圍	16 - 11
16.6 注意事項	16 - 11

17. CNC 連接

17.1 可連接機種清單	17 - 2
17.2 系統配置	17 - 3
17.2.1 CPU 直接連接時	17 - 3
17.2.2 MELSECNET/10 連接 (PLC 間網路) 時	17 - 4
17.2.3 CC-Link 連接 (智能設備站) 時	17 - 5
17.2.4 乙太網路連接時	17 - 6
17.3 佈線圖	17 - 7
17.3.1 RS-232 電纜	17 - 7
17.4 GOT 側的設定	17 - 8
17.4.1 設定通訊接口 (連接裝置的設定)	17 - 8
17.4.2 連接裝置進階	17 - 9
17.4.3 GOT 乙太網路設定	17 - 13
17.4.4 乙太網路設定	17 - 13
17.5 CNC 側的設定	17 - 14
17.5.1 MELSECNET/10 連接時	17 - 14
17.5.2 CC-Link (ID) 連接到 MELDAS C6/C64	17 - 17
17.5.3 CC-Link (ID) 連接到 M800/M80, M700VS/M70V 系列	17 - 20
17.5.4 乙太網路連接時	17 - 20
17.6 可設定的元件範圍	17 - 22
17.7 注意事項	17 - 22
17.7.1 CPU 直接連接時	17 - 22
17.7.2 MELSECNET/10 連接時	17 - 22
17.7.3 CC-Link (ID) 連接時	17 - 23

17.7.4乙太網路連接時	17 - 24
---------------------	---------

18. 激光位移感應器 MH11 連接

18.1可連接機種清單	18 - 2
18.2系統配置	18 - 2
18.2.1激光位移感應器 MH11 連接時	18 - 2
18.3佈線圖	18 - 3
18.3.1RS-232 電纜	18 - 3
18.4GOT 的設定	18 - 4
18.4.1設定通訊接口（連接裝置的設定）	18 - 4
18.4.2連接裝置進階	18 - 5
18.5激光位移感應器 MH11 的設定	18 - 6
18.5.1激光位移感應器 MH11 連接時	18 - 6
18.6可設定的元件範圍	18 - 6

GOT 多臺連接

19. GOT 多臺拖帶連接

19.1可監視的 CPU	19 - 2
19.2可連接機種清單	19 - 3
19.3系統配置	19 - 21
19.4佈線圖	19 - 22
19.4.1RS-485 電纜	19 - 22
19.5GOT 側的設定	19 - 26
19.5.1設定通訊接口（連接裝置的設定）	19 - 26
19.5.2連接裝置進階	19 - 27
19.6序列多臺拖帶連接模塊的設定	19 - 28
19.6.1寫入 OS	19 - 28
19.6.2設定通訊接口（連接裝置的設定）	19 - 29
19.6.3開關的設定	19 - 34
19.7注意事項	19 - 35

20. GT21 多臺拖帶連接功能

20.1可連接機種清單	20 - 2
20.2系統配置	20 - 2
20.2.1通過 RS-232 接口與 PLC 連接時	20 - 2
20.2.2通過 RS-422 接口與 PLC 連接時	20 - 4
20.3佈線圖	20 - 6
20.3.1RS-232 電纜	20 - 6
20.3.2RS-422 電纜	20 - 8
20.4GOT 側的設定	20 - 11
20.4.1設定通訊接口（連接裝置的設定）	20 - 11
20.4.2連接裝置進階	20 - 14
20.5注意事項	20 - 16

多通道功能

21. 多通道功能

21.1 什麼是多通道功能	21 - 2
21.2 系統配置	21 - 4
21.2.1 匯流排連接、序列連接時	21 - 4
21.2.2 乙太網路多 CPU 連接時	21 - 5
21.3 GOT 側的設定	21 - 6
21.3.1 基本接口的選擇方法	21 - 6
21.3.2 從系統選擇到繪圖的流程	21 - 8
21.3.3 確定連接形式及通道 No. (系統的選擇)	21 - 9
21.3.4 確定 GOT 側接口 (接口的選擇)	21 - 14
21.3.5 連接裝置設定的設定方法	21 - 21
21.3.6 繪圖前的確認事項	21 - 24
21.4 注意事項	21 - 26
21.4.1 使用時的注意事項	21 - 26
21.5 多通道功能檢查表	21 - 27

FA 透明傳輸功能

22. FA 透明傳輸功能

22.1 什麼是 FA 透明傳輸功能	22 - 2
22.2 使用的軟體	22 - 3
22.3 可監視機種清單	22 - 14
22.4 系統配置	22 - 37
22.4.1 GX Works3、CW Configurator、GX Works2、GX Developer、GX LogViewer、MX Component、 MX Sheet、CPU Module Logging Configuration Tool、 Setting/Monitoring tool for C Controller module	22 - 37
22.4.2 PX Developer、GX Configurator	22 - 41
22.4.3 MT Developer、MT Works2	22 - 42
22.4.4 MR Configurator、MR Configurator2	22 - 45
22.4.5 FR Configurator	22 - 47
22.4.6 FX Configurator-FP、FX3U-ENET-L 設定工具	22 - 48
22.4.7 RT ToolBox2、RT ToolBox3	22 - 49
22.4.8 NC Configurator2	22 - 50
22.5 佈線圖	22 - 51
22.5.1 RS-232 電纜	22 - 51
22.6 GOT 側的設定	22 - 52
22.6.1 設定通訊接口	22 - 52
22.7 電腦側的設定	22 - 57
22.7.1 透過 GX Works3 進行存取	22 - 57
22.7.2 透過 CW Configurator 進行存取	22 - 87
22.7.3 透過 GX Configurator 進行存取	22 - 89
22.7.4 透過 GX Works2 進行存取	22 - 94
22.7.5 透過 GX LogViewer 進行存取	22 - 121
22.7.6 透過 GX Configurator-QP 進行存取	22 - 122
22.7.7 透過 MT Developer 進行存取	22 - 124
22.7.8 透過 MT Works2 進行存取	22 - 126
22.7.9 透過 GX Configurator-QP 進行存取	22 - 137
22.7.10 透過 MR Configurator2 進行存取	22 - 137
22.7.11 透過 FR Configurator 進行存取	22 - 138
22.7.12 透過 FX Configurator-FP 進行存取	22 - 139

22.7.13	通過 FX3U-ENET-L 設定工具進行存取	22 - 140
22.7.14	透過 RT ToolBox3 進行存取	22 - 141
22.7.15	通過 RT ToolBox2 進行存取	22 - 151
22.7.16	通過 NC Configurator2 進行存取	22 - 154
22.7.17	通過 MELSOFT Navigator 進行存取	22 - 155
22.7.18	通過 CPU Module Logging Configuration Tool 進行存取	22 - 156
22.7.19	通過 C 語言控制器用設定 / 監視工具進行存取	22 - 157
22.7.20	通過 MX Component(MX Sheet) 進行存取	22 - 162
22.8	注意事項	22 - 167
22.8.1	各軟體通用的注意事項	22 - 167
22.8.2	使用 GX Works3、GX Works2 時	22 - 170
22.8.3	使用 MT Developer、MT Works2 時	22 - 172
22.8.4	使用 MR Configurator、MR Configurator2 時	22 - 172
22.8.5	使用 FR Configurator 時	22 - 172

修訂記錄

GT Works3的手冊清單

在安裝繪畫軟體的同時，請同時安裝與本產品相關的手冊。
如需列印版，請就近洽詢代理店或分公司。

■1. GT Designer3(GOT2000)的手冊清單

(1) 畫面建立軟體相關手冊

手冊名稱	手冊編號 (型名號碼)	提供格式
GT Works3 安裝方法	-	PDF
GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊	SH-081362CHT (1D7MN1)	PDF、e-Manual
GT Converter2 Version3 Operating Manual for GT Works3	SH-080862ENG (1D7MB2)	PDF
GOT2000 Series MES Interface Function Manual for GT Works3 Version1	SH-081228ENG	PDF

(2) 連接相關手冊

手冊名稱	手冊編號 (型名號碼)	提供格式
GOT2000系列連接手冊（三菱電機裝置連接篇）對應GT Works3 Version1	SH-081430CHT (1D7MN8)	PDF
GOT2000系列連接手冊（其他公司裝置連接篇1）對應GT Works3 Version1	SH-081431CHT	PDF
GOT2000系列連接手冊（其他公司裝置連接篇2）對應GT Works3 Version1	SH-081432CHT	PDF
GOT2000系列連接手冊（微電腦/MODBUS/現場總線/週邊裝置連接篇）對應GT Works3 Version1	SH-081433CHT	PDF
GOT2000 Series Handy GOT Connection Manual For GT Works3 Version1	SH-081867ENG (1D7MS9)	PDF

(3) GT SoftGOT2000用手冊

手冊名稱	手冊編號 (型名號碼)	提供格式
GT SoftGOT2000 Version1 Operating Manual	SH-081201ENG	PDF

(4) GOT2000用手冊

手冊名稱	手冊編號 (型名號碼)	提供格式
GOT2000系列 主機使用說明書（硬體篇）	SH-081427CHT (1D7MN5)	PDF
GOT2000系列 主機使用說明書（實用程式篇）	SH-081428CHT (1D7MN6)	PDF
GOT2000系列 主機使用說明書（監視篇）	SH-081429CHT (1D7MN7)	PDF

POINT

何謂e-Manual

e-Manual是可以使用專用工具進行瀏覽的三菱電機FA電子書手冊。
e-Manual具有以下特點。

- 可以從多本手冊同時搜尋需要的資訊（跨手冊搜尋）
- 可以透過手冊內的連結瀏覽其他手冊
- 可以透過產品插圖的各部分瀏覽想要瞭解的硬體規格
- 可以將需要頻繁瀏覽的資訊登錄到我的最愛

簡稱、總稱、圖示含義

說明中使用的簡稱、總稱如下所示。

■ 1. GOT

(1) OT2000系列

簡稱、總稱		內容	圖示含義			
			支援	不支援		
GT27	GT27-X	GT2715-X	GT2715-XTBA、GT2715-XTBD	GT 27	GT 27	
	GT27-S	GT2712-S	GT2712-STBA、GT2712-STWA、GT2712-STBD、GT2712-STWD			
		GT2710-S	GT2710-STBA、GT2710-STBD			
		GT2708-S	GT2708-STBA、GT2708-STBD			
	GT27-V	GT2710-V	GT2710-VTBA、GT2710-VTWA、GT2710-VTBD、GT2710-VTWD			
		GT2708-V	GT2708-VTBA、GT2708-VTBD			
GT2705-V		GT2705-VTBD				
		GT25全部機種	GT 25	GT 25		
GT25	GT25-W	GT2510-WX	GT2510-WXTBD、GT2510-WXTSD	GT 25	GT 25	
		GT2507-W	GT2507-WTBD、GT2507-WTSD			
	GT25-S	GT2512-S	GT2512-STBA、GT2512-STBD			
		GT2512F-S	GT2512F-STNA、GT2512F-STND			
	GT25-V	GT2510-V	GT2510-VTBA、GT2510-VTWA、GT2510-VTBD、GT2510-VTWD			
		GT2510F-V	GT2510F-VTNA、GT2510F-VTND			
		GT2508-V	GT2508-VTBA、GT2508-VTWA、GT2508-VTBD、GT2508-VTWD			
		GT2508F-V	GT2508F-VTNA、GT2508F-VTND			
	GT2505-V	GT2505-VTBD				
	GT25HS-V	GT2506HS-V	GT2506HS-VTBD			GT 2506 HS
GT23	GT23-V	GT2310-V	GT2310-VTBA、GT2310-VTBD	GT 23	GT 23	
		GT2308-V	GT2308-VTBA、GT2308-VTBD			
		GT21全部機種	GT 21	GT 21		
GT21	GT21-W	GT2107-W	GT2107-WTBD、GT2107-WTSD	GT 21 ^{07W}	GT 21 ^{07W}	
	GT21-Q	GT2105-Q	GT2105-QTBDS、GT2105-QMBDS	GT 21 ^{05Q}	GT 21 ^{05Q}	
	GT21-R	GT2104-R	GT2104-RTBD	GT 21 ^{04R}	GT 21 ^{04R}	
	GT21-P	GT2104-P	GT2104-PMBD	GT2104-PMBD	GT 21 ^{03P} 21 ^{104P} E1/R4	GT 21 ^{03P} 21 ^{104P} E1/R4
			GT2104-PMBDS	GT2104-PMBDS	GT 21 ^{03P} 21 ^{104P} R4	GT 21 ^{03P} 21 ^{104P} R4
			GT2104-PMBDS2	GT2104-PMBDS2	GT 21 ^{03P} 21 ^{104P} R2	GT 21 ^{03P} 21 ^{104P} R2
			GT2104-PMBLS	GT2104-PMBLS	GT 21 ^{03P} 21 ^{104P} R4-5V	GT 21 ^{03P} 21 ^{104P} R4-5V
	GT21-P	GT2103-P	GT2103-PMBD	GT2103-PMBD	GT 21 ^{03P} 21 ^{104P} E1/R4	GT 21 ^{03P} 21 ^{104P} E1/R4
			GT2103-PMBDS	GT2103-PMBDS	GT 21 ^{03P} 21 ^{104P} R4	GT 21 ^{03P} 21 ^{104P} R4
			GT2103-PMBDS2	GT2103-PMBDS2	GT 21 ^{03P} 21 ^{104P} R2	GT 21 ^{03P} 21 ^{104P} R2
			GT2103-PMBLS	GT2103-PMBLS	GT 21 ^{03P} 21 ^{104P} R4-5V	GT 21 ^{03P} 21 ^{104P} R4-5V

簡稱、總稱	內容	圖示含義	
		支援	不支援
GT SoftGOT2000	GT SoftGOT2000 Version1		
手持式GOT	GT2506HS-VTBD	-	

(2) GOT1000系列、GOT900系列、GOT800系列

簡稱、總稱	內容	圖示含義	
		支援	不支援
GOT1000系列	GOT1000系列	-	
GOT900系列	GOT-A900系列、GOT-F900系列	-	
GOT800系列	GOT-800系列	-	

2. 通訊模塊

簡稱、總稱	內容
匯流排連接模塊	GT15-QBUS、GT15-QBUS2、GT15-ABUS、GT15-ABUS2、GT15-75QBUSL、GT15-75QBUS2L、GT15-75ABUSL、GT15-75ABUS2L
序列通訊模塊	GT15-RS2-9P、GT15-RS4-9S、GT15-RS4-TE
MELSECNET/H通訊模塊	GT15-J71LP23-25、GT15-J71BR13
CC-Link 1E控制器網路通訊模塊	GT15-J71GP23-SX
CC-Link 1E現場網路通訊模塊	GT15-J71GF13-T2
CC-Link通訊模塊	GT15-J61BT13
無線區域網路通訊模塊	GT25-WLAN
序列多臺拖帶連接模塊	GT01-RS4-M
接口轉換介面卡	GT10-9PT5S
現場網路介面卡模塊	GT25-FNADP
以太網通訊模塊	GT25-J71E71-100
RS-232/485訊號轉換介面卡	GT14-RS2T4-9P

3. 選項模塊

簡稱、總稱	內容	
印表機模塊	GT15-PRN	
視訊/RGB模塊	視訊輸入模塊	GT27-V4-Z (GT16M-V4-Z和GT27-1F1000的套裝)
	RGB輸入模塊	GT27-R2、GT27-R2-Z (GT16M-R2-Z和GT27-1F1000的套裝)
	視訊/RGB輸入模塊	GT27-V4R1-Z (GT16M-V4R1-Z和GT27-1F1000的套裝)
	RGB輸出模塊	GT27-ROUT、GT27-ROUT-Z (GT16M-ROUT-Z和GT27-1F1000的套裝)
多媒體模塊	GT27-MMR-Z (GT16M-MMR-Z和GT27-1F1000的套裝)	
視訊訊號轉換模塊	GT27-1F1000	
外部I/O模塊	GT15-DIO、GT15-DIOR	
聲音輸出模塊	GT15-SOUT	
SD卡模塊	GT21-03SDCD	

■4. 選配件

簡稱、總稱	內容
SD卡	NZ1MEM-2GBSD、NZ1MEM-4GBSD、NZ1MEM-8GBSD、NZ1MEM-16GBSD、L1MEM-2GBSD、L1MEM-4GBSD
電池	GT11-50BAT、GT15-BAT
保護膜	GT27-15PSGC、GT25-12PSGC、GT25-10WPSGC、GT25-10PSGC、GT25-08PSGC、GT21-07WPSGC、GT25-05PSGC、GT25-05PSGC-2、GT21-05PSGC、GT21-04RPSGC-UC、GT21-03PSGC-UC、GT21-04PSGC-UC、GT27-15PSCC、GT25-12PSCC、GT25-10WPSCC、GT25-10PSCC、GT25-08PSCC、GT25-05PSCC、GT25-05PSCC-2、GT25-12PSCC-UC、GT25-10PSCC-UC、GT25-08PSCC-UC、GT21-07WPSCC、GT21-05PSCC、GT21-04RPSCC-UC、GT21-04PSCC-UC、GT21-03PSCC-UC、GT16H-60PSC
防油膜	GT25F-12ESGS、GT25F-10ESGS、GT25F-08ESGS
防油罩	GT20-15PCO、GT20-12PCO、GT20-10PCO、GT20-08PCO、GT25-05PCO、GT05-50PCO、GT21-04RPCO、GT10-30PCO、GT10-20PCO
USB防護罩	GT25-UCOV、GT25-05UCOV、GT21-WUCOV
支架	GT15-90STAND、GT15-80STAND、GT15-70STAND、GT05-50STAND、GT25-10WSTAND、GT21-07WSTAND
附屬裝置	GT15-70ATT-98、GT15-70ATT-87、GT15-60ATT-97、GT15-60ATT-96、GT15-60ATT-87、GT15-60ATT-77、GT21-04RATT-40
擴充USB防水電纜	GT14-C10EXUSB-4S、GT10-C10EXUSB-5S
接口轉換盒	GT16H-CNB-42S
緊急停止開關卡蓋板	GT16H-60ESCOV

■5. 軟體

(1) GOT相關軟體

簡稱、總稱	內容
GT Works3	SW1DND-GTWK3-J、SW1DND-GTWK3-E、SW1DND-GTWK3-C
GT Designer3 Version1	GOT2000系列、GOT1000系列用畫面建立軟體GT Designer3
GT Designer3	GT Works3中包含的GOT2000系列用畫面建立軟體
GT Designer3(GOT2000)	
GT Designer3(GOT1000)	GT Works3中包含的GOT1000系列用畫面建立軟體
聲音合成許可	GT Works聲音合成許可 (SW1DND-GTVO-M)
GT Simulator3	GOT2000系列、GOT1000系列、GOT900系列用螢幕模擬器GT Simulator3
GT SoftGOT2000	監控軟體GT SoftGOT2000
GT Converter2	GOT1000系列、GOT900系列用資料轉換軟體GT Converter2
GT Designer2 Classic	GOT900系列用畫面建立軟體GT Designer2 Classic
GT Designer2	GOT1000系列、GOT900系列用畫面建立軟體GT Designer2
DU/WIN	GOT-F900系列用畫面建立軟體FX-PCS-DU/WIN

(2) iQ Works關聯軟件

簡稱、總稱	內容
iQ Works	iQ Platform對應工程環境MELSOFT iQ Works
MELSOFT Navigator	SW□DND-IQWK、SW□DNC-IQWK(iQ Platform對應工程環境MELSOFT iQ Works)中的統合開發環境 (□表示版本)
MELSOFT iQ AppPortal	SW□DND-IQAPL-M型應用程序統一管理軟件 (□表示版本)

(3) 其他軟體

簡稱、總稱		內容
GX Works3		SW□DND-GXW3-□型PLC工程軟體 (□表示版本)
GX Works2		SW□DNC-GXW2-□型PLC工程軟體 (□表示版本)
連接裝置模擬器	GX Simulator3	GX Works3的模擬功能
	GX Simulator2	GX Works2的模擬功能
	GX Simulator	SW□D5C-LLT-□型梯形圖邏輯測試工具功能套裝軟體 (SW5D5C-LLT(-V)以上) (□表示版本)
GX Developer		SW□D5C-GPPW-□/SW□D5F-GPPW(-V)型套裝軟體 (□表示版本)
GX LogViewer		SW□DNN-VIEWER-□型套裝軟體 (□表示版本)
PX Developer		SW□D5C-FBDQ-□型計裝控制用FBD套裝軟體 (□表示版本)
MT Works2		運動控制器工程環境MELSOFT MT Works2 (SW□DND-MTW2-□) (□表示版本)
MT Developer		SW□RNC-GSV型運動控制器Q系列用集成啟動支援軟體 (□表示版本)
CW Configurator		C語言控制器模塊用設定・監視工具 (SW1DND-RCCPU-□) (□表示版本)
MR Configurator2		SW□DNC-MRC2-□型伺服安裝軟體 (□表示版本)
MR Configurator		MRZJW□-SETUP型伺服安裝軟體 (□表示版本)
FR Configurator		變頻器安裝軟體 (FR-SW□-SETUP-W□) (□表示版本)
NC Configurator2		CNC參數設定支援工具 (FCSB1221)
NC Configurator		CNC參數設定支援工具
FX Configurator-FP		FX3U-20SSC-H參數設定・監視、測試用套裝軟體 (SW□D5CFXSSC□) (□表示版本)
FX3U-ENET-L設定工具		FX3U-ENET-L型乙太網路模塊設定用軟體 (SW1D5-FXENETL-□)
RT ToolBox2		機械手臂編程用軟體 (3D-11C-WIN□)
RT ToolBox3		機械手臂編程用軟體 (3F-14C-WIN □)
MX Component		MX Component Version□ (SW□D5C-ACT-□) (□表示版本)
MX Sheet		MX Sheet Version□ (SW□D5C-SHEET-□) (□表示版本)
CPU模塊記錄設定工具		CPU模塊記錄設定工具 (SW1DNN-LLUTL-E)的簡稱

■6. 授權金鑰（GT SoftGOT2000用）

簡稱、總稱	內容
授權金鑰	GT27-SGTKEY-U

■7. 其他

簡稱、總稱	內容
IAI公司	株式會社IAI
阿自倍爾公司	阿自倍爾株式會社
歐姆龍公司	歐姆龍株式會社
基恩斯公司	株式會社基恩斯
光洋電子工業公司	光洋電子工業株式會社
捷太格特公司	株式會社捷太格特
夏普公司	夏普株式會社
神港科技公司	神港科技株式會社
千野公司	株式會社千野
東芝公司	株式會社東芝
東芝機械公司	東芝機械株式會社
松下公司	松下株式會社
松下設備SUNX公司	松下設備SUNX株式會社
日立產機系統公司	株式會社日立產機系統
日立製作所	株式會社日立製作所
平田機工公司	平田機工株式會社
富士電機公司	富士電機株式會社
MURATEC	Muratec（村田機械株式會社）
安川電機公司	株式會社安川電機
橫河電機公司	橫河電機株式會社
理化工業公司	理化工業株式會社
ALLEN-BRADLEY	Allen-Bradley(Rockwell Automation, Inc)
CLPA	CC-Link協會
GE公司	GE Intelligent Platforms
HMS公司	HMS Industrial Networks
LS產電公司	LS產電株式會社
mitsubishi INDIA	Mitsubishi Electric India Pvt. Ltd.
ODVA	Open DeviceNet Vendor Association, Inc.
施耐德電氣公司	Schneider Electric SA
SICK公司	SICK AG
西門子公司	Siemens AG
PLC	各公司PLC
控制裝置	各公司控制裝置
溫度調節器	各公司溫度調節器
指示調節器	各公司指示調節器
調節器	各公司調節器

1. 到監視為止的步驟

- 1.1 通訊接口的設定 1 - 3
- 1.2 將封裝資料寫入GOT 1 - 20
- 1.3 各種連接所必需的選配裝置 1 - 22
- 1.4 各種連接所必需的連接電纜 1 - 28
- 1.5 確認GOT是否識別到連接裝置 1 - 36
- 1.6 確認監視動作是否正常 1 - 38

1. 到監視為止的步驟

到監視為止的大致步驟和各項目的說明項的內容如下所示。

- Step 1.* 通訊接口的設定
確定所使用的連接形式和通道No.，並進行連接裝置的設定。
 - ➡ 1.1通訊接口的設定
 - ➡ 各章 GOT的設定

- Step 2.* 封裝資料的寫入
將工程資料、系統應用程式寫入到GOT。
 - ➡ 1.2.1將封裝資料寫入GOT。

- Step 3.* 確認已寫入封裝資料
確認工程資料、系統應用程式是否已被正確地寫入到GOT中。
 - ➡ 1.2.2確認封裝資料是否已寫入GOT

- Step 4.* 通訊模塊的安裝、電纜的連接
根據連接形式安裝選配裝置，製作連接電纜並進行連接。
 - ➡ 1.3各種連接所必需的選配裝置
 - ➡ 1.4各種連接所必需的連接電纜
 - ➡ 各章 系統配置
 - ➡ 各章 佈線圖

- Step 5.* 確認GOT是否識別到連接裝置
通過實用程式的[連接裝置設定]來確認GOT是否識別到連接裝置。
 - ➡ 1.5確認GOT是否識別到連接裝置

- Step 6.* 確認GOT的監視動作是否正常
通過實用程式或Developer等來確認GOT的監視動作是否正常。
 - ➡ 1.6確認監視動作是否正常

1.1 通訊接口的設定

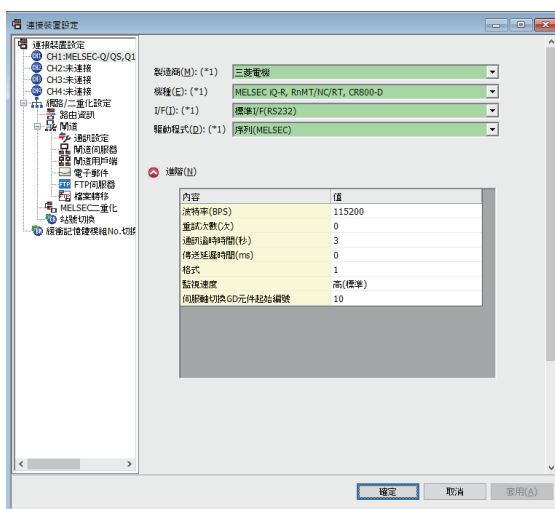
對GOT和連接裝置之間的通訊接口進行設定。
首次使用GOT時，請務必通過本設定對通訊接口的通道和通訊驅動程式進行設定並寫入GOT中。
通過GT Designer3的[連接裝置設定]及[I/F連接清單]對GOT的通訊接口進行設定。

POINT

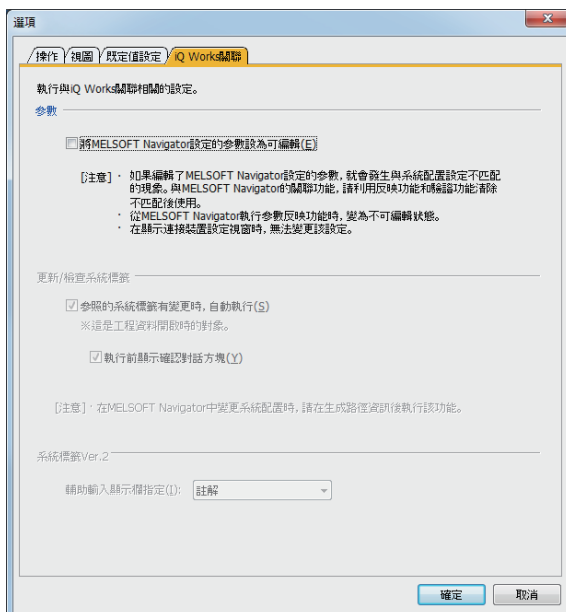
使用MELSOFT Navigator參數反映功能時
使用MELSOFT Navigator的參數反映功能，可以將MELSOFT Navigator的系統配置反映到GT Designer3工程中。
關於MELSOFT Navigator的參數反映功能的詳情，請參照以下內容。

➡ MELSOFT Navigator的說明

- (1) 從MELSOFT Navigator反映到GT Designer3的項目的儲存格的色彩是綠色的。儲存格色彩為綠色的項目，請從MELSOFT Navigator進行設定。從GT Designer3進行變更時，請參照下述(3)。



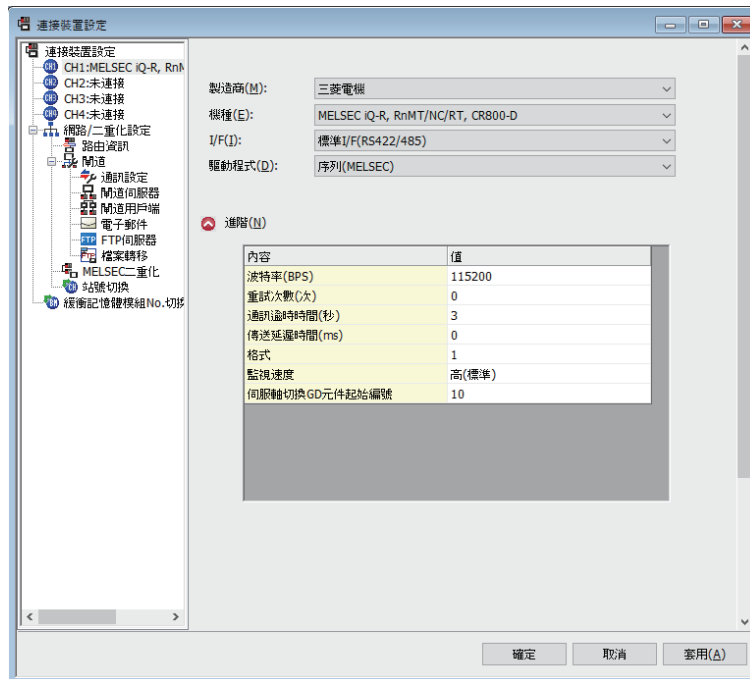
- (2) 與非iQ Works對象裝置進行連接時的通訊接口的設定，請通過MELSOFT Navigator的[輸入配置詳情]在所連接的通道中設定[通過GT Designer3進行設定]，通過GT Designer3的[連接裝置設定]進行設定。
- (3) 要在GT Designer3中對從MELSOFT Navigator反映而來的項目進行編輯，請選擇[選項]功能表，勾選[iQ Works關聯]欄標[將MELSOFT Navigator設定的參數設為可編輯]核取方塊。但是，在通過GT Designer3對MELSOFT Navigator設定的項目進行編輯時，MELSOFT Navigator的系統配置將會出現不匹配問題，MELSOFT Navigator的關聯功能將無法使用。MELSOFT Navigator的關聯功能，請利用參數驗證功能等解除不匹配後使用。



1.1.1 連接裝置設定（通道設定）

設定與GOT連接的裝置的通道。

■ 1. 設定



Step 1. 選擇[通用設定]→[連接裝置設定]功能表。

Step 2. 顯示連接裝置的設定視窗，從清單功能表中選擇要使用的通道No.。

Step 3. 請參照以下說明進行設定。

POINT

關於通道No. 2~4

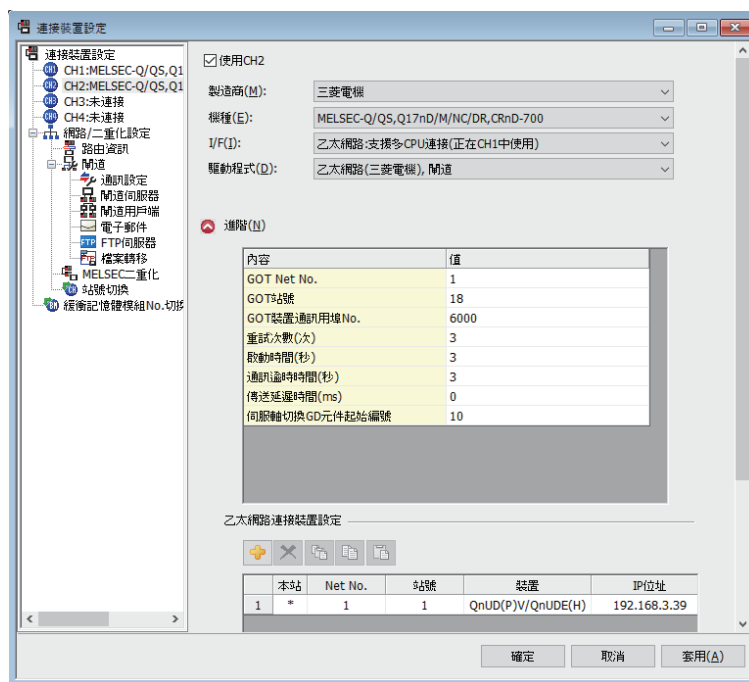
請在使用多通道功能時對通道No. 2~4進行設定。

關於多通道功能的詳情，請參照以下內容。

➡ 三菱電機裝置連接篇 21. 多通道功能

■2. 設定項目

對製造商、機種、驅動程式、I/F的設定項目進行說明。
使用通道No.2~4時，請勾選[使用CH*]的核取方塊。



項目	內容
使用CH*	要設定通道No.2~4時，請勾選核取方塊。
製造商	選擇與GOT連接的裝置的製造商。
機種	選擇與GOT連接的裝置的機種。請參照以下內容進行設定。 <ul style="list-style-type: none"> ▶▶▶ (2)[機種]的設定
I/F	選擇連接裝置的GOT接口。請參照以下內容進行設定。 <ul style="list-style-type: none"> ▶▶▶ (3)[I/F]的設定
驅動程式	選擇寫入到GOT的通訊驅動程式。請參照以下內容進行設定。 <ul style="list-style-type: none"> ▶▶▶ (1)[驅動程式]的設定
進階	對通訊驅動程式的波特率和資料長度等進行設定。 <ul style="list-style-type: none"> ▶▶▶ 參照與GOT連接的裝置的各章節內容

(1) [驅動程式]的設定

根據[製造商]、[機種]及[I/F]的設定，驅動程式的顯示項目會有所不同。
未顯示要設定的驅動程式時，請確認[製造商]、[機種]以及[I/F]的設定是否正確。
請參照以下內容進行設定。

▶▶▶ 各章 設定通訊接口

(2) [機種]的設定

根據所使用的PLC，選擇的機種會有所不同。
請參照以下內容進行設定。

機種	型號名
<p><GT27、GT25、GT23時> MELSEC iQ-R、RnMT/NC/RT、CR800-D</p> <p><GT21、GS時> MELSEC iQ-R、RnMT/RT、CR800-D</p>	R00CPU R01CPU R02CPU R04CPU R08CPU R16CPU R32CPU R120CPU
	R16MTCPU R32MTCPU R64MTCPU
	R08PCPU R16PCPU R32PCPU R120PCPU
	R04ENCPU R08ENCPU R16ENCPU R32ENCPU R120ENCPU
	R08SFCPU R16SFCPU R32SFCPU R120SFCPU
	R12CCPU-V
	CNC C80 (R16NCCPU-S1)
	CR800-R(R16RTCPU) CR800-D
	MELSERVO-J4- ^{*B} 1 MELSERVO-JE- ^{*B} 1
	MELSEC iQ-F

機種	型號名
MELSEC-Q/QS、Q17nD/M/NC/DR、CRnD-700	Q00CPU Q01CPU Q02CPU
	Q02HCPU Q06HCPU Q12HCPU Q25HCPU
	Q02PHCPU Q06PHCPU Q12PHCPU Q25PHCPU
	Q172CPU Q173CPU Q172CPUN Q173CPUN Q172HCPU Q173HCPU
	Q00UJCPU
	Q00UCPU
	Q01UCPU
	Q02UCPU
	Q03UDCPU
	Q04UDHCPU Q06UDHCPU Q10UDHCPU Q13UDHCPU Q20UDHCPU Q26UDHCPU
	Q03UDECPU Q04UDEHCPU Q06UDEHCPU Q10UDEHCPU Q13UDEHCPU Q20UDEHCPU Q26UDEHCPU Q50UDEHCPU Q100UDEHCPU
	Q03UDVCPU Q04UDVCPU Q06UDVCPU Q13UDVCPU Q26UDVCPU Q04UDPVCPU Q06UDPVCPU Q13UDPVCPU Q26UDPVCPU
	Q12DCCPU-V Q24DHCCPU-V/VG Q24DHCCPU-LS Q26DHCCPU-LS
	Q172DCPU Q173DCPU Q172DCPU-S1 Q173DCPU-S1
	Q172DSCPU Q173DSCPU Q170MCP Q170MSCPU Q170MSCPU-S1
	MR-MQ100
	CNC C70 (Q173NCCPU)

機種	型號名
MELSEC-Q/QS、Q17nD/M/NC/DR、CRnD-700	CRnQ-700 (Q172DRCPU)
	CR750-Q (Q172DRCPU)
	CR751-Q (Q172DRCPU)
	CRnD-700
	CR750-D
	CR751-D
	Q00JCPU
	Q00CPU
	Q01CPU
	Q02CPU
	Q02HCPU
	Q06HCPU
	Q12HCPU
	Q25HCPU
	Q02PHCPU
	Q06PHCPU
	Q12PHCPU
Q25PHCPU	
Q12PRHCPU	
Q25PRHCPU	
QS001CPU	
MELSERVO-J4- *B* ¹	
MELSERVO-JE- *B* ¹	
MELSEC-QnA、MELDAS C6*	Q2ACPU
	Q2ACPU-S1
	Q3ACPU
	Q4ACPU
	Q4ARCPU
	Q2ASCPU
	Q2ASCPU-S1
	Q2ASHCPU
	Q2ASHCPU-S1
	MELDAS C6 (FCA C6)
MELDAS C64 (FCA C64)	
M700VS/M70V	
M800/M80	
MELSEC-L	L02CPU
	L06CPU
	L26CPU
	L26CPU-BT
	L02CPU-P
	L06CPU-P
	L26CPU-P
	L26CPU-PBT
	L02SCPU
	L02SCPU-P
	NZ2GF-ETB
	MELSERVO-J4- *B* ²
	MELSERVO-JE- *B* ²

機種	型號名
MELSEC-A	A2UCPU
	A2UCPU-S1
	A3UCPU
	A4UCPU
	A2ACPU
	A2ACPUP21
	A2ACPUR21
	A2ACPU-S1
	A2ACPUP21-S1
	A2ACPUR21-S1
	A3ACPU
	A3ACPUP21
	A3ACPUR21
	A1NCPU
	A1NCPUP21
	A1NCPUR21
	A2NCPU
	A2NCPUP21
	A2NCPUR21
	A2NCPU-S1
	A2NCPUP21-S1
	A2NCPUR21-S1
	A3NCPU
	A3NCPUP21
	A3NCPUR21
	A2USCPU
	A2USCPU-S1
	A2USHCPU-S1
	A1SCPU
	A1SCPUC24-R2
	A1SHCPU
	A2SCPU
	A2SHCPU
	A1SJCPU
	A1SJCPU-S3
	A1SJHCPU
	A0J2HCPU
	A0J2HCPUP21
	A0J2HCPUR21
	A0J2HCPU-DC24
	A2CCPU
	A2CCPUP21
A2CCPUR21	
A2CCPUC24	
A2CCPUC24-PRF	
A2CJCPU-S3	
A1FXCPU	
A273UCPU	

機種	型號名
MELSEC-A	A273UHCPU
	A273UHCPU-S3
	A373UCPU
	A373UCPU-S3
	A171SCPU
	A171SCPU-S3
	A171SCPU-S3N
	A171SHCPU
	A171SHCPUN
	A172SHCPU
	A172SHCPUN
	A173UHCPU
	A173UHCPU-S1
	MELSEC-FX
FX0S	
FX0N	
FX1	
FX2	
FX2C	
FX1S	
FX1N	
FX2N	
FX1NC	
FX2NC	
FX3S	
FX3G	
FX3GC	
FX3GA	
FX3GE	
FX3U	
FX3UC	
MELSEC-WS	
	WS0-CPU1
	WS0-CPU3
MELSERVO-J2M-P8A	MELSERVO-J2M-P8A
MELSERVO-J2M-*DU	MELSERVO-J2M-*DU
MELSERVO-J2S-*A	MELSERVO-J2S-*A
MELSERVO-J2S-*CP	MELSERVO-J2S-*CP
MELSERVO-J2S-*CL	MELSERVO-J2S-*CL
MELSERVO-J3-*A	MELSERVO-J3-*A
MELSERVO-J3-*T	MELSERVO-J3-*T
MELSERVO-J4-*A	MELSERVO-J4-*A
MELSERVO-JE-*A	MELSERVO-JE-*A
MELSERVO-J4-*A-RJ	MELSERVO-J4-*A-RJ
MELSERVO-JE-*A	MELSERVO-JE-*A
MELSERVO-JE-*C	MELSERVO-JE-*C

機種	型號名
FREQROL 500/700/800系列無感應器伺服	FREQROL-S500
	FREQROL-S500E
	FREQROL-E500
	FREQROL-F500
	FREQROL-F500L
	FREQROL-F500J
	FREQROL-A500
	FREQROL-A500L
	FREQROL-V500
	FREQROL-V500L
	FREQROL-D700
	FREQROL-E700
	FREQROL-F700
	FREQROL-F700P
	FREQROL-F700PJ
	FREQROL-EJ700
	FREQROL-A700*3
	FREQROL-L700
	FREQROL-A800*3
	FREQROL-A800 Plus
FREQROL-F800	
FREQROL-E700EX	
FREQROL-CS80	
FREQROL 800	FREQROL-A800
	FREQROL-A800-E
	FREQROL-F800
	FREQROL-F800-E
	FREQROL-CS80
MELIPM	MD-CX522-□□□K (-A0)
IS	IS70
激光位移感應器 MH11	MH11CTMF-N
	MH11CTMF-NNA
	MH11CTMF-P
	MH11CTMF-PNA

*1 MELSERVO-J4-*B、MELSERVO-JE-*B經由運動控制器或簡單運動模塊與GOT進行連接。

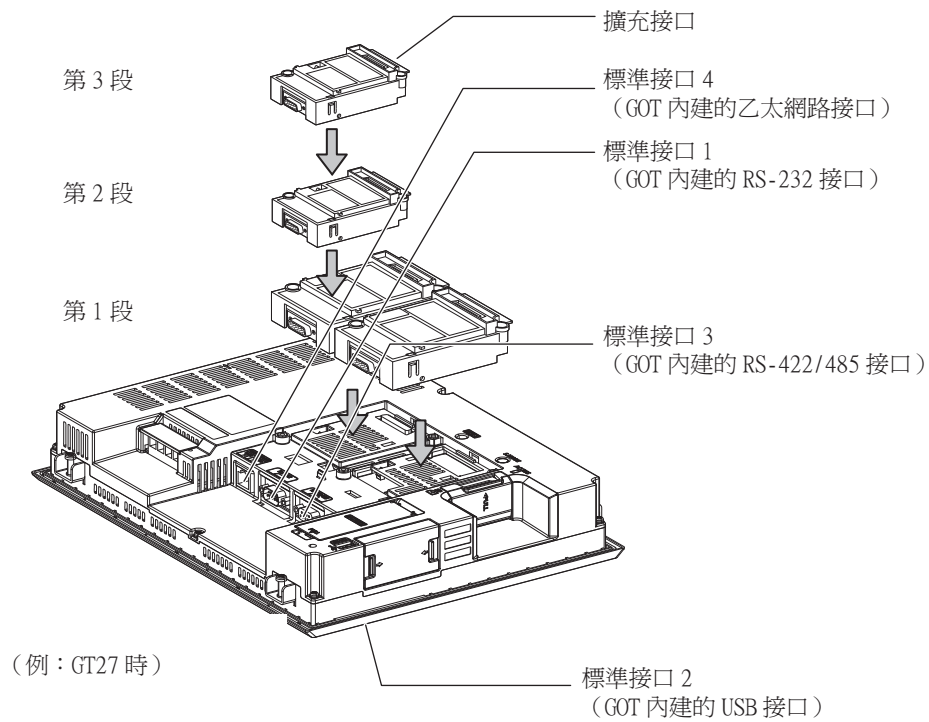
*2 MELSERVO-J4-*B、MELSERVO-JE-*B經由簡單運動模塊與GOT進行連接。

*3 GOT也可支援FREQROL-A700/A800的防爆型FREQROL-B/B3系列。

(3) [I/F]的設定

根據所使用的GOT，可以選擇的接口會有所不同。

請根據所使用的接口及安裝於GOT上的通訊模塊的位置進行設定。



1.1.2 GOT乙太網路設定

透過進行下列設定，GOT可以與不同的網路進行通訊。

1) GOT IP位址設定

對下列通訊埠進行設定。

■ 標準埠 (GT25-W時為埠1)

在GOT內建的標準埠或埠1中設定[GOT IP位址]、[子網路遮罩]。

■ 擴充埠 (GT25-W時為埠2)

在擴充埠(乙太網路通訊模組的乙太網路接口)或GOT內建的埠2中設定[GOT IP位址]、[子網路遮罩]。

在GT25-W以外的GOT中使用擴充埠時，BootOS需要Z以後版本。

BootOS的寫入方法，請參照以下手冊。

▶▶ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊

■ 無線區域網路

設定無線區域網路I/F的[GOT IP位址]、[子網路遮罩]、[週邊S/W通信用埠No.]、[透明傳輸用埠No.]。

2) GOT乙太網路通用設定

對標準埠和擴充埠或埠1和埠2進行下列通用設定。

- [預設閘道]
- [週邊S/W通信用埠No.]
- [透明傳輸用埠No.]

3) IP篩選設定

設定IP篩選後，可以允許或攔截來自特定IP位址的存取。

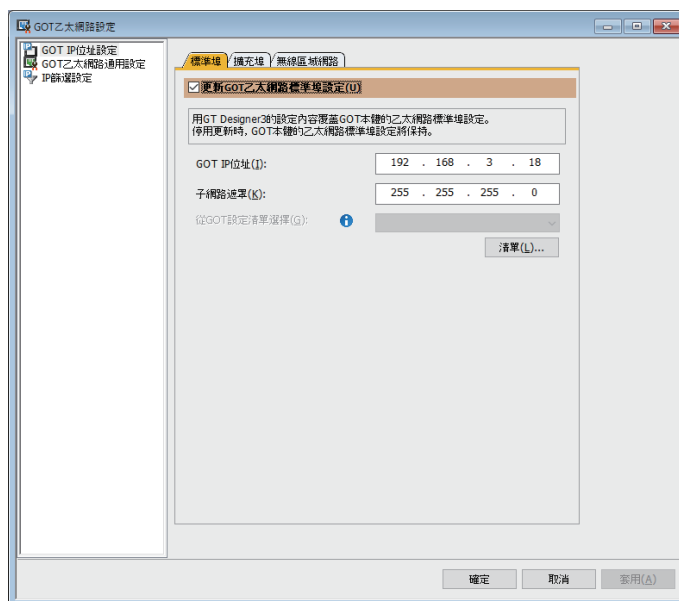
■ 1. 設定GOT IP位址

設定GOT IP位址。

(1) [標準埠]或[埠1]

以[標準埠]為例進行說明。

Step 1. 選擇[系統]→[GOT設定]→[GOT乙太網路設定]→[GOT IP位址設定]→[標準埠]功能表。



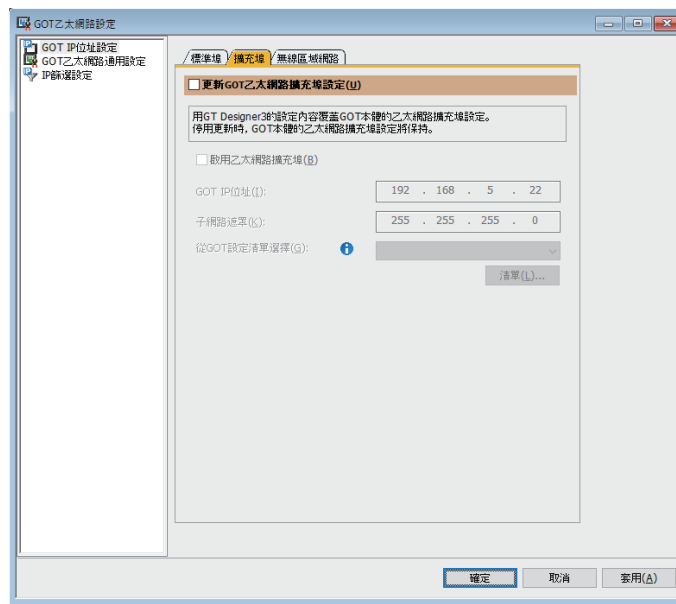
Step 2. 進行以下設定。

項目	內容	範圍
更新GOT乙太網路標準埠設定	將GOT乙太網路標準埠設定反映到GOT。	-
GOT IP位址	設定GOT IP位址的IP位址。 (預設: 192.168.3.18)	0.0.0.0~255.255.255.255
子網路遮罩	子網路遮罩 使用子網路時，需設定子網路遮罩。(僅限經由路由器時)未使用子網路時依預設值動作。 (預設: 255.255.255.0)	0.0.0.0~255.255.255.255
從GOT設定清單中選擇	從[GOT設定清單]對話方塊中選擇設定的GOT。 ▶▶ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊	-

(2) [擴充埠]或[埠2]

以[擴充埠]為例進行說明。

Step 1. 選擇[系統]→[GOT設定]→[GOT乙太網路設定]→[GOT IP位址設定]→[擴充埠]功能表。

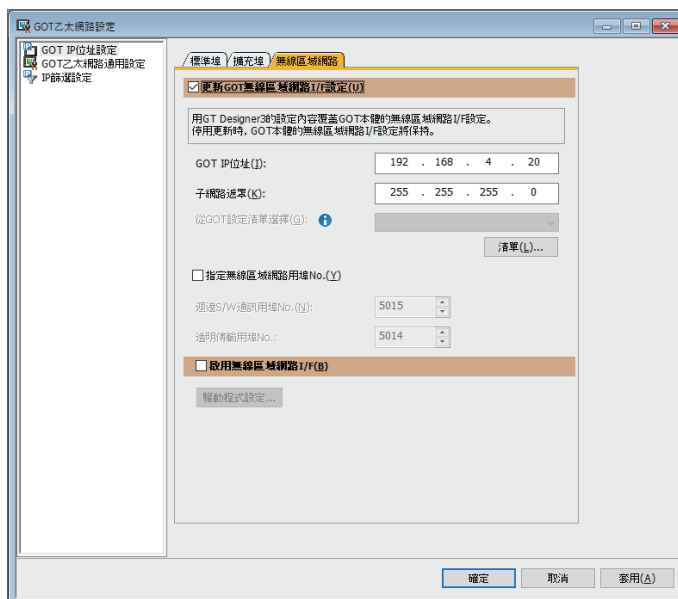


Step 2. 進行以下設定。

項目	內容	範圍
更新GOT乙太網路擴充埠設定	將GOT乙太網路擴充埠設定反映到GOT。	-
乙太網路擴充埠有效	將乙太網路擴充埠設為有效	-
GOT IP位址	設定GOT IP位址的IP位址。 (預設：192.168.5.22)	0.0.0.0~255.255.255.255
子網路遮罩	子網路遮罩 使用子網路時，需設定子網路遮罩。(僅限經由路由器時)未使用子網路時依預設值動作。 (預設：255.255.255.0)	0.0.0.0~255.255.255.255
從GOT設定清單選擇	從[GOT設定清單]對話方塊中選擇設定的GOT。 ▶ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊	-

(3) [無線區域網路]

Step 1. 選擇[系統]→[GOT設定]→[GOT乙太網路設定]→[GOT IP位址設定]→[無線區域網路]功能表。



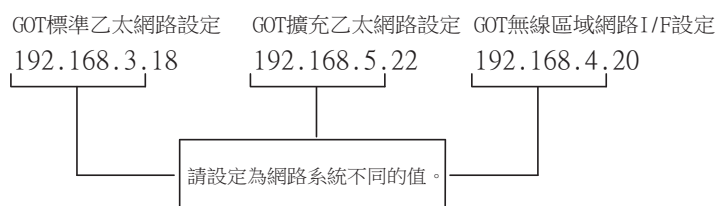
Step 2. 進行以下設定。

項目	內容	範圍
更新GOT無線區域網路I/F設定	將無線區域網路的接口設定反映至GOT。	-
啟用無線區域網路I/F	將無線區域網路接口設定為有效。	-
GOT IP位址	設定無線區域網路I/F的IP位址。 (預設：192.168.4.20)	0.0.0.0~255.255.255.255
子網路遮罩	子網路遮罩 使用子網路時，需設定子網路遮罩。(僅限經由路由器時)未使用子網路時依預設值動作。 (預設：255.255.255.0)	0.0.0.0~255.255.255.255
從GOT設定清單選擇	從[GOT設定清單]對話方塊中選擇設定的GOT。 ▶ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊	-
指定無線區域網路用埠No.	除了GOT乙太網路通用設定外，還要將無線區域網路用埠No.設定為有效。	-
週邊S/W通訊用埠No.	設定GOT與週邊S/W通訊時所使用的埠No.。 (預設：5015)	1024~65534 (5011~5013, 49153~49170除外)
透明傳輸用埠No.	設定GOT以透明傳輸功能連接時的埠No.。 (預設：5014)	1024~65534(5011~5013, 49153~49170除外)
驅動程式設定	從[GOT設定清單]對話方塊中選擇設定的GOT。 ▶ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊	-

POINT

GOT IP位址設定

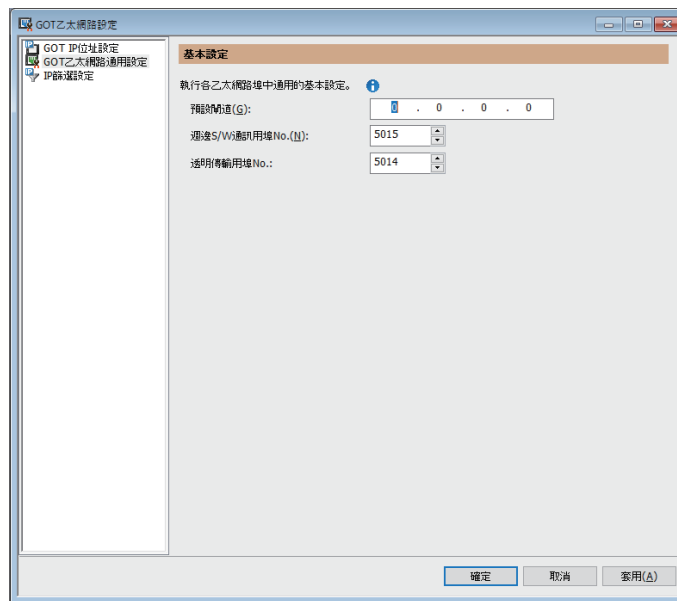
請將各乙太網路設定的GOT IP位址設定為網路系統不同的值。
(子網路遮罩為[255.255.255.0]時的設定示例)



■2. GOT乙太網路通用設定

對標準埠和擴充埠或埠1和埠2進行下列通用設定。

Step 1. 選擇[系統]→[GOT設定]→[GOT乙太網路設定]→[GOT乙太網路通用設定]功能表。

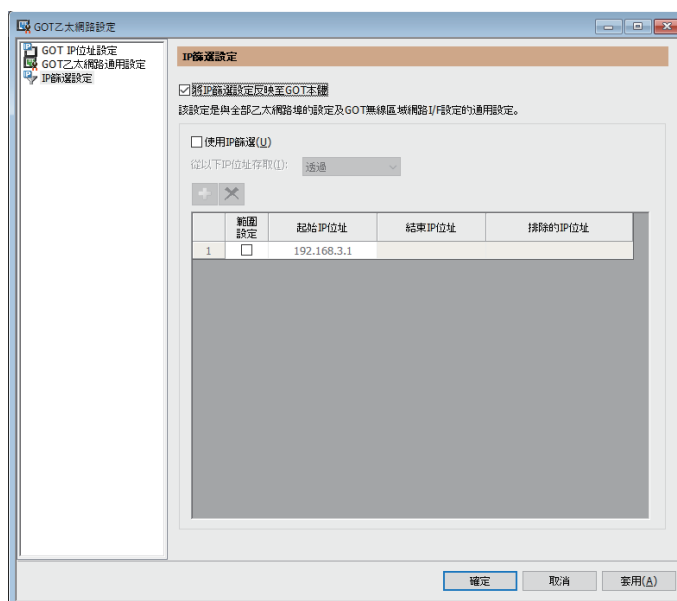


Step 2. 進行以下設定。

項目	內容	範圍
預設閘道	設定連接有GOT側的預設閘道的路由器位址。(僅限經由路由器時) (預設: 0.0.0.0)	0.0.0.0~255.255.255.255
週邊S/W通訊埠No.	設定GOT與週邊S/W通訊時所使用的埠No.。 (預設: 5015)	1024~65534 (5011~5013, 49153~49170除外)
透明傳輸埠No.	設定GOT以透明傳輸功能連接時的埠No.。 (預設: 5014)	1024~65534 (5011~5013, 49153~49170除外)

■3. IP篩選設定

Step 1. 選擇[系統]→[GOT設定]→[GOT乙太網路設定]→[IP篩選設定]功能表。



Step 2. 關於進階，請參照以下手冊。

➡ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊

1.1.3 I/F連接清單

顯示GOT的通訊接口清單。
為所使用的接口設定通道、通訊驅動程式。

■1. 設定

Step 1. 選擇[通用設定]→[I/F連接清單]功能表。

Step 2. 顯示I/F連接清單對話方塊，請參照以下說明進行設定。

POINT

使用MELSOFT Navigator參數反映功能時

使用MELSOFT Navigator的參數功能對GT Designer3的[連接裝置設定]進行設定時，I/F連接清單將全部顯示為灰色，無法進行編輯。請通過[連接裝置設定]或[週邊裝置的設定]進行設定。

2. 設定項目

以下將對標準I/F設定、擴充I/F設定的設定項目的相關內容進行說明。
關於詳細說明，請參照以下手冊。

➡ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊

在GOT機種設定
中選擇了GT21系列時

I/F-1: RS422/485/232(側面)
I/F-2: RS232(背面)

項目	內容	
標準I/F設定	為GOT標配的通訊接口設定通道No.、驅動程式。	
	CH No.	根據使用目的設定CH No.。 0：不使用 1~4：在連接裝置設定（通道設定）中設定的通道No.1~4的連接裝置用 5~8：條碼功能、RFID功能、電腦遠端作業功能（序列） A：報表功能（使用序列印表機時）、硬拷貝功能（使用序列印表機時）
	驅動程式	設定連接裝置的驅動程式。 ·與CH No.對應的各通訊驅動程式·連接裝置的各驅動程式
	進階	進行通訊驅動程式的進階。 ➡ 參照與GOT連接的裝置的各章節內容
	I/F-1, I/F-2, I/F-3	顯示GOT標準接口的通訊形式。
	RS232設定	要通過RS232啟用5V電源供給功能時，請勾選[5V電源供給有效]。 [I/F-1：RS232]的CH No.為[9]時，停用RS232的設定。 GT21不支援。
乙太網路連接設定	在GOT內建的乙太網路接口中設定通道No.和通訊驅動程式。	
	CH No.	根據使用目的設定CH No.。 根據所使用的GOT，可以設定的接口數會有所不同。 0：不使用 1~4：在連接裝置設定（通道設定）中設定的通道No.1~4的連接裝置用 9：主機（電腦）、乙太網路下載用 A：電腦遠端作業功能（乙太網路）、VNC伺服器功能、閘道功能、MES接口功能 多CPU：乙太網路多CPU連接用
	驅動程式	設定連接裝置的驅動程式。 ·與CH No.對應的各通訊驅動程式·連接裝置的各驅動程式
	進階	進行通訊驅動程式的進階。 ➡ 參照與GOT連接的裝置的各章節內容

項目	內容	
擴充I/F設定	對安裝於GOT擴充接口上的通訊模塊進行設定。 GT21不支援。	
	CH No.	根據使用目的設定CH No.。 根據所使用的GOT，可以設定的接口數會有所不同。 0：不使用 1～4：在連接裝置設定（通道設定）中設定的通道No.1～4的連接裝置用 5～8：條碼功能、RFID功能、電腦遠端作業功能（序列） A：視訊顯示功能、RGB顯示功能、多媒體功能、外部I/O功能、作業面板功能、RGB輸出功能、報表功能、硬拷貝功能（使用印表機時）、聲音輸出功能
	驅動程式	設定連接裝置的驅動程式。 ・與CH No.對應的各通訊驅動程式・連接裝置的各驅動程式
	進階	進行通訊驅動程式的進階。 ➡ 參照與GOT連接的裝置的各章節內容

POINT

關於通道No.、驅動程式

(1) 關於通道No.2～4

請在使用多通道功能時對通道No.2～4進行設定。

關於多通道功能的詳情，請參照以下內容。

➡ 三菱電機裝置連接篇 21. 多通道功能

(2) 關於驅動程式

根據[製造商]、[機種]及[I/F]的設定，驅動程式的顯示項目會有所不同。

未顯示要設定的驅動程式時，請確認[製造商]、[機種]以及[I/F]的設定是否正確。

➡ 各章 設定通訊接口

1.1.4 注意事項

■1. 使用多CPU系統時

通過GOT對其他站的多CPU系統進行監視時，無論本站的PLC CPU類型如何（QCPU、QnACPU、ACPU），機種請一律選擇為[MELSEC-Q（多CPU）/Q運動控制器]或[MELSEC-QnU/DC，Q17nD/M/NC/DR，CRnD-700]。
選擇其他機種時，將無法進行CPU號機的設定。

■2. 變更機種時的注意事項

(1) 包含無法轉換的元件時

變更了製造商、機種時，無法轉換的元件（元件類型不存在或超出可設定範圍時等）將在GT Designer3中顯示為[??]，請重新對元件進行設定。

(2) 變更後的製造商、機種不支援網路時

網路的設定變為本站。

(3) 將製造商、機種變更為[未使用]時

變更後的通道No.的元件會在GT Designer3中顯示為[??]，請重新設定元件。

此外，由於通道No.會被保留，所以可以通過[批量變更元件]、[批量變更CH No.]、[元件使用清單]來批量變更為其他的通道No.以再次使用物件。

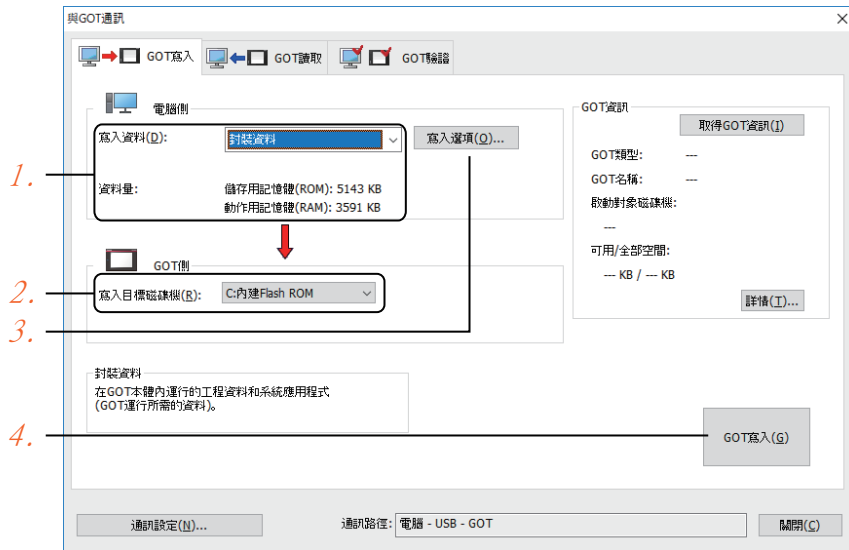
1.2 將封裝資料寫入GOT

將封裝資料寫入GOT。

關於GOT寫入的詳情，請參照以下說明。

➡ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊

1.2.1 將封裝資料寫入GOT。

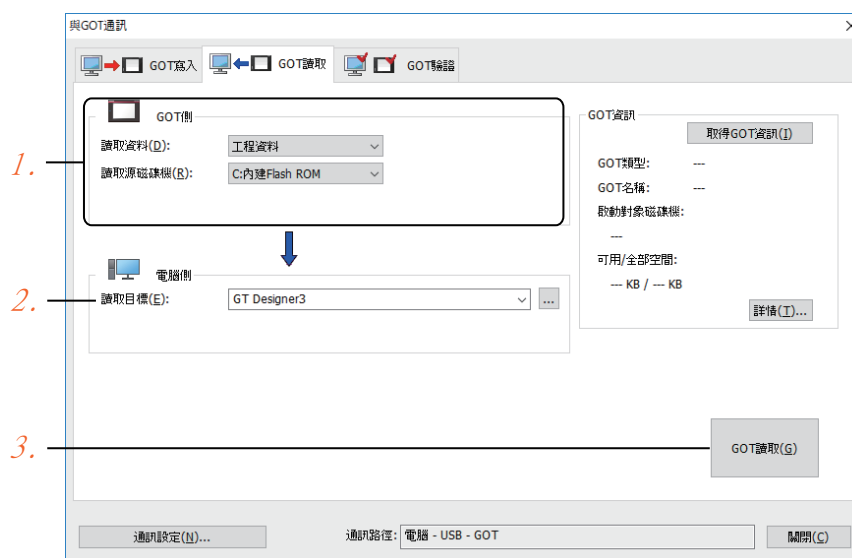


- Step 1.** 請在[寫入資料]中選擇[封裝資料]。
[資料量]中會顯示轉移資料的容量，請確認轉移目標磁碟機的可用空間是否不足。
- Step 2.** 請選擇[寫入目標磁碟機]。
- Step 3.** 需要在封裝資料中新增、刪除系統應用程式或特殊資料時，請按一下[寫入選項]按鈕，在[寫入選項]對話方塊中進行設定。
- Step 4.** 請按一下[GOT寫入]按鈕。
- Step 5.** 封裝資料將被寫入到GOT中。

1.2.2 確認封裝資料是否已寫入GOT

通過從GT Designer3的GOT中讀取資料，以確認封裝資料是否正確寫入GOT。
關於從GOT讀取，請參照以下說明。

➡ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊



Step 1. [GOT側]的設定如下所示。

- 請在[讀取資料]中選擇[工程資料]或[封裝資料]。
- 請在[讀取源磁碟機]中選擇儲存有工程資料或封裝資料的磁碟機。

Step 2. 設定[電腦側]。

請在[讀取目標]中設定工程的讀取目標。

讀取到GT Designer3時，請選擇[GT Designer3]。

([讀取資料]為[封裝資料]時，無法讀取到GT Designer3中。)

作為檔案進行讀取時，請按一下[...]按鈕，設定檔案的儲存格式和儲存目標。

Step 3. 請按一下[GOT讀取]按鈕。

Step 4. 讀取工程。

Step 5. 請確認工程資料是否被正確寫入GOT。

1.3 各種連接所必需的選配裝置

各種連接形式下連接所必需的選配裝置如下所示。
關於選配裝置的規格、使用方法、安裝方法，請參照各選配裝置的使用說明書。

1.3.1 通訊模塊

商品名	型號名	規格
匯流排連接模塊	GT15-QBUS	QCPU (Q模式)、運動控制器CPU (Q系列)用 匯流排連接 (1ch) 模塊標準型
	GT15-QBUS2	QCPU (Q模式)、運動控制器CPU (Q系列)用 匯流排連接 (2ch) 模塊標準型
	GT15-ABUS	A/QnACPU、運動控制器CPU (A系列)用 匯流排連接 (1ch) 模塊標準型
	GT15-ABUS2	A/QnACPU、運動控制器CPU (A系列)用 匯流排連接 (2ch) 模塊標準型
	GT15-75QBUSL	QCPU (Q模式)、運動控制器CPU (Q系列)用 匯流排連接 (1ch) 模塊超薄型
	GT15-75QBUS2L	QCPU (Q模式)、運動控制器CPU (Q系列)用 匯流排連接 (2ch) 模塊超薄型
	GT15-75ABUSL	A/QnACPU、運動控制器CPU (A系列)用 匯流排連接 (1ch) 模塊超薄型
	GT15-75ABUS2L	A/QnACPU、運動控制器CPU (A系列)用 匯流排連接 (1ch) 模塊超薄型
序列通訊模塊	GT15-RS2-9P	RS-232序列通訊模塊 (D-Sub9針 (公))
	GT15-RS4-9S	RS-422/485序列通訊模塊 (D-Sub9針 (母))
	GT15-RS4-TE	RS-422/485序列通訊模塊 (端子排)
MELSECNET/H通訊模塊	GT15-J71LP23-25	光纖迴圈模塊
	GT15-J71BR13	同軸匯流排模塊
MELSECNET/10通訊模塊	GT15-J71LP23-25	光纖迴圈模塊 (使用時將MELSECNET/H通訊模塊設為MNET/10模式)
	GT15-J71BR13	同軸匯流排模塊 (使用時將MELSECNET/H通訊模塊設為MNET/10模式)
CC-Link IE控制器網路通訊模塊	GT15-J71GP23-SX	光纖迴圈模塊
CC-Link IE現場網路通訊模塊	GT15-J71GF13-T2	CC-Link IE現場網路 (1000BASE-T) 模塊
CC-Link通訊模塊	GT15-J61BT13	對應智能設備站模塊CC-Link Ver.2
乙太網路通訊模塊	GT25-J71E71-100	乙太網路 (100Base-TX) 模塊
無線區域網路通訊模塊 ^{*1}	GT25-WLAN	<ul style="list-style-type: none"> 根據IEEE802.11b/g/n標準，內建天線，接入點 (主機)^{*2}、站 (子機)、電腦、平板電腦、智能手機連接用 法規遵從 Japan Radio Law^{*3}, FCC^{*4}, RE指令^{*6} (R&TTE指令^{*4}), SRRC^{*5}, KC^{*5}

*1 使用無線區域網路的資料轉移，由於周圍環境或位置使資料包丟失，可能導致不穩定。請確認使用時的操作。

*2 如果將無線類型到接入點，最大連接數為五 (推薦)。

*3 硬體版本A (2013/12生產)及以上適用。
硬體版本A的無線區域網路通訊模塊僅可在日本國內使用。

*4 硬體版本B (2014/10生產)及以上適用。
硬體版本B及以上的無線區域網路通訊模塊可在日本、美國、歐盟國、瑞士、挪威、冰島、列支敦斯登使用。

*5 硬體版本D (2016/5生產)及以上適用。
硬體版本D及以上的無線區域網路通訊模塊可在日本、美國、歐盟國、瑞士、挪威、冰島、列支敦斯登、中國 (但香港、澳門、台灣除外)、韓國使用。

*6 無線區域網路通訊模組從2017/3/31開始符合RE指令。

1.3.2 選項模塊

商品名	型號名	規格
多媒體模塊	GT27-MMR-Z	視訊輸入用 (NTSC/PAL) 1ch、播放動畫
視訊輸入模塊	GT27-V4-Z	視訊輸入用 (NTSC/PAL) 4ch
RGB輸入模塊	GT27-R2 GT27-R2-Z	模擬RGB輸入用2ch
視訊/RGB輸入模塊	GT27-V4R1-Z	視訊輸入 (NTSC/PAL) 4ch/模擬RGB 1ch混合輸入用
RGB輸出模塊	GT27-ROUT GT27-ROUT-Z	模擬RGB輸出用1ch
聲音輸出模塊	GT15-SOUT	聲音輸出用
外部I/O模塊	GT15-D10R	外部I/O裝置/作業面板連接用 (負公共端輸入/源型輸出)
	GT15-D10	外部I/O裝置/作業面板連接用 (正公共端輸入/漏型輸出)


1.3.3 轉換電纜

商品名	型號名	規格
RS-485端子排轉換模塊	FA-LTBGT2R4CBL05	RS-422/485 (接口) ⇔ RS-485 (端子排) 帶轉換模塊專用的連接電纜
	FA-LTBGT2R4CBL10	
	FA-LTBGT2R4CBL20	

1.3.4 序列多臺拖帶連接模塊

商品名	型號名	規格
序列多臺拖帶連接模塊	GT01-RS4-M	GOT多臺拖帶連接用模塊  三菱電機裝置連接篇19. GOT多臺拖帶連接

1.3.5 現場網路介面卡模塊

商品名	型號名	規格
現場網路介面卡模塊	GT25-FNADP	現場網路介面卡模塊可以通過與HMS公司製造的Anybus CompactCom M40網路通訊模塊 (以下簡稱為通訊模塊) 組合, 以支援下列現場網路。 現場網路: PROFIBUS DP-V1 DeviceNet 關於將通訊模塊裝入現場網路介面卡模塊中的方法、以及通訊模塊的型號名的詳細內容, 請參照以下手冊。  GOT2000 Series Field Network Adapter Unit User's Manual

1.3.6 RS-232/485 訊號轉換介面卡

商品名	型號名	規格
RS-232/485 訊號轉換介面卡	GT14-RS2T4-9P	RS-232 訊號(D-Sub9針接口) ⇔ RS-485 訊號(端子排)

1.3.7 重疊安裝模塊的方法（模塊安裝位置的確認）

以下將對重疊安裝模塊時的注意事項進行說明。

關於各模塊的安裝方法，請參照所使用的通訊模塊、選項模塊的使用說明書。

關於重疊安裝模塊的方法，請參照以下內容。

➡ GOT2000系列主機使用說明書（硬體篇）

■1. 使用匯流排連接模塊時

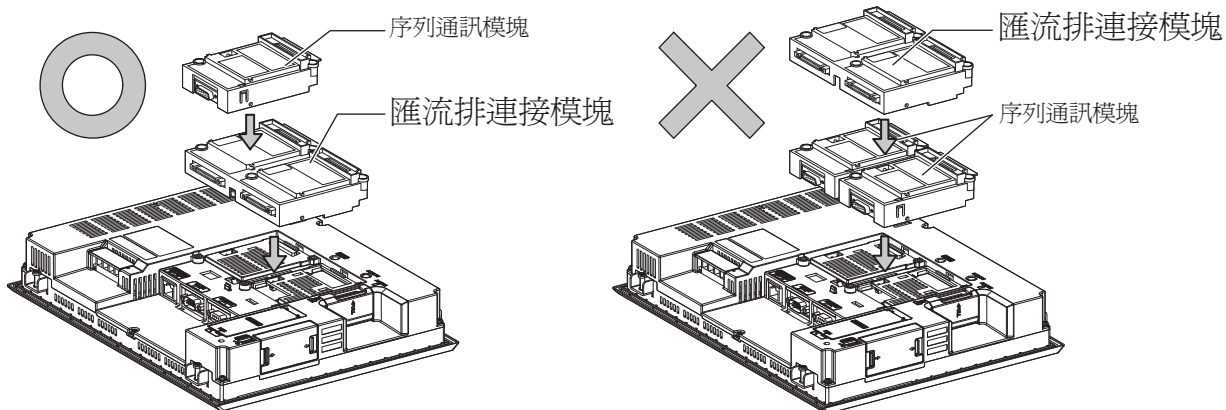
根據所使用的匯流排連接模塊，可以安裝的位置會有所不同。

(1) 橫向較長的匯流排連接模塊（GT15-75QBUS(2)L、GT15-75ABUS(2)L、GT15-QBUS2、GT15-ABUS2）

請將匯流排連接模塊安裝到擴充接口的第1段上。

安裝在第2段之後時，將無法使用。

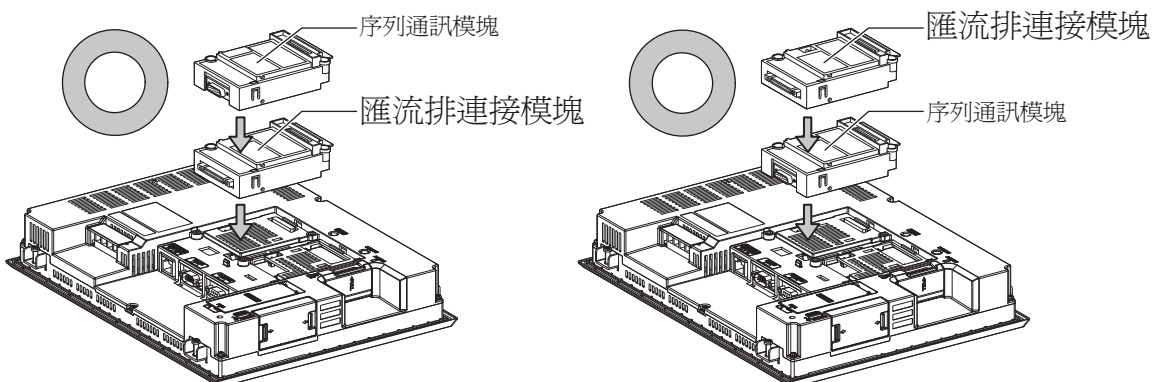
例）安裝匯流排連接模塊和序列通訊模塊時



(2) 標準大小的匯流排連接模塊（GT15-QBUS、GT15-ABUS）

匯流排連接模塊可安裝到擴充接口的第1~3段上。

例）安裝匯流排連接模塊和序列通訊模塊時

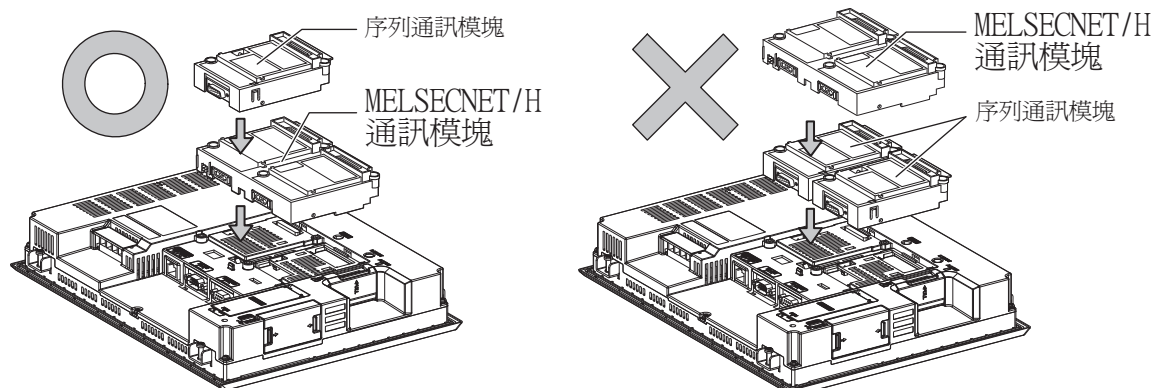


■2. 使用MELSECNET/H通訊模塊、CC-Link IE控制器網路通訊模塊、CC-Link IE現場網路通訊模塊、CC-Link通訊模塊（GT15-J61BT13）時

請將MELSECNET/H通訊模塊、CC-Link IE控制器網路通訊模塊、CC-Link IE現場網路通訊模塊、CC-Link通訊模塊安裝到擴充接口的第1段上。

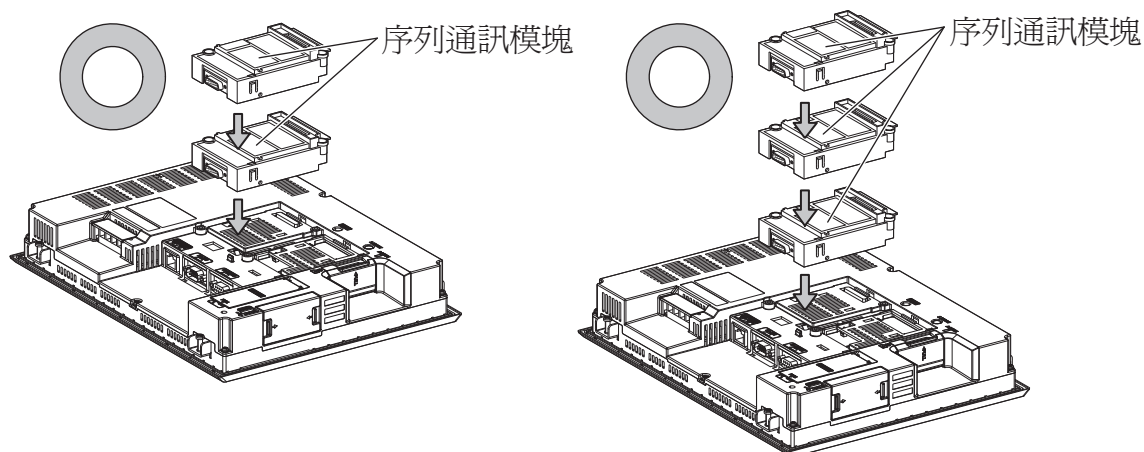
安裝在第2段之後時，將無法使用。

例) 安裝MELSECNET/H通訊模塊和序列通訊模塊時



■3. 使用序列通訊模塊時

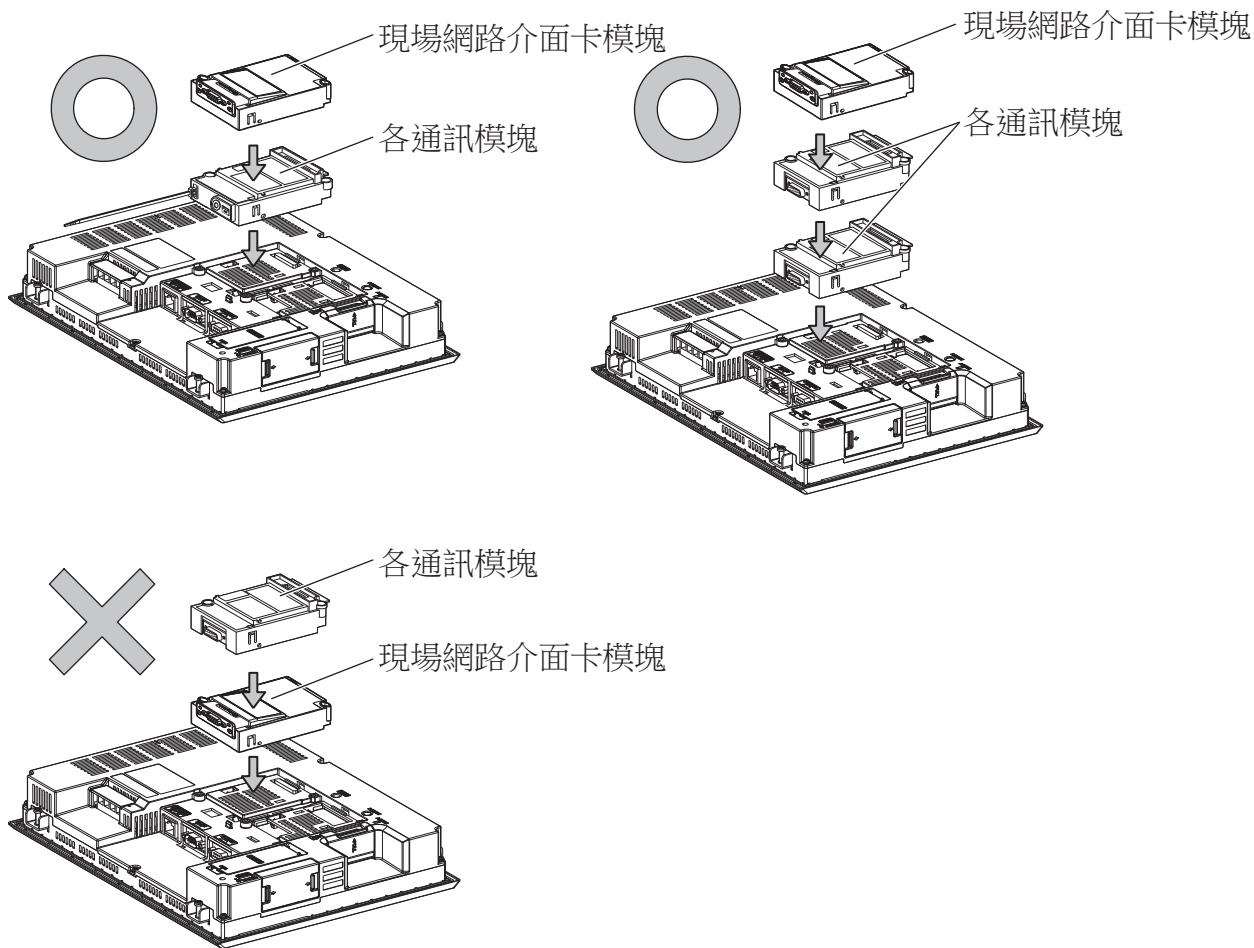
序列通訊模塊可安裝到擴充接口的第1~3段上。



■ 4. 使用現場網路介面卡模塊時

現場網路介面卡模塊可安裝到擴充接口的第1~3段上。
但是，不可在現場網路介面卡模塊的頂部安裝各通訊模塊。

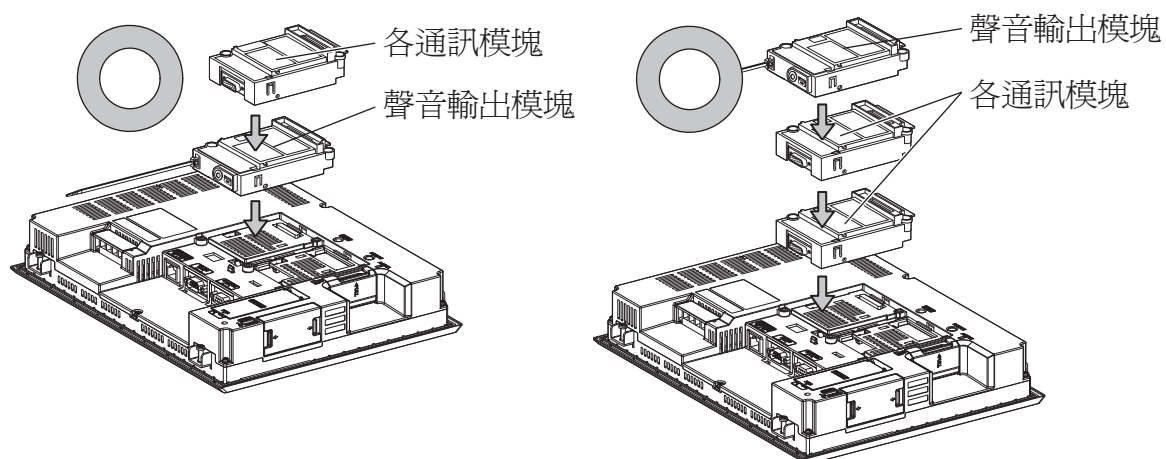
例) 安裝現場網路介面卡模塊時



■ 5. 使用聲音輸出模塊、外部I/O模塊時

聲音輸出模塊、外部I/O模塊可安裝到第1~3段上。

例) 安裝聲音輸出模塊時



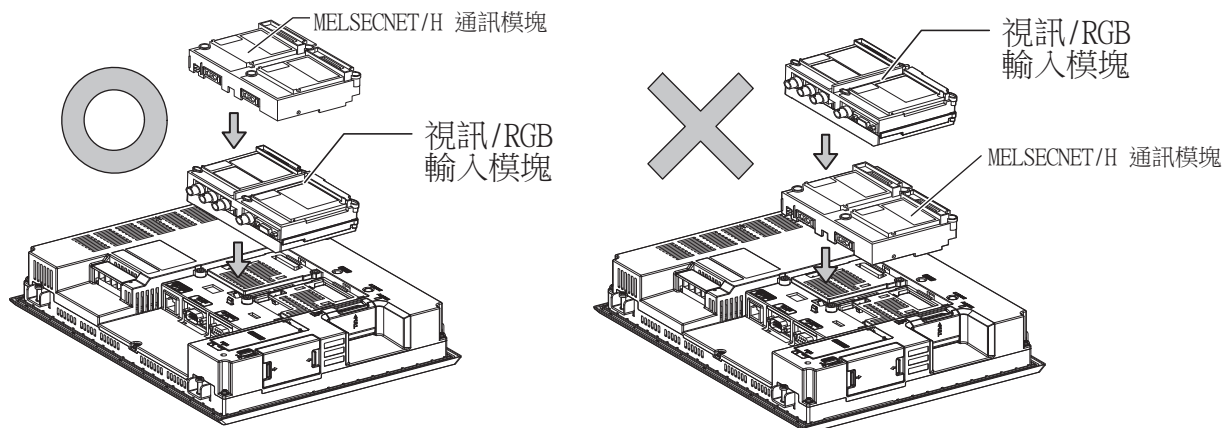
■6. 使用視訊輸入模塊、RGB輸入模塊、視訊/RGB輸入模塊、RGB輸出模塊、多媒體模塊時

GOT上僅可安裝視訊輸入模塊、RGB輸入模塊、視訊/RGB輸入模塊、RGB輸出模塊、多媒體模塊中的任意一個。請將視訊輸入模塊、RGB輸入模塊、視訊/RGB輸入模塊、RGB輸出模塊、多媒體模塊安裝到擴充接口的第1段上。安裝在第2段之後時，將無法使用。

此外，在使用本模塊時，請將以下的通訊模塊安裝在擴充接口的第2段上。

類型	通訊模塊
匯流排連接模塊	GT15-QBUS2、GT15-ABUS2
MELSECNET/H通訊模塊	GT15-J71LP23-25、GT15-J71BR13
CC-Link 1E控制器網路通訊模塊	GT15-J71GP23-SX
CC-Link通訊模塊	GT15-J61BT13

例) 安裝視訊輸入模塊和MELSECNET/H通訊模塊時



1.4 各種連接所必需的連接電纜

在各種連接形式下，為了與裝置相連接，需要用到連接GOT和連接裝置的連接電纜。
關於各種連接所必需的連接電纜的詳情，請參照各連接章節。

1.4.1 GOT的接口規格

GOT側的接口規格如下所示。

使用者自製連接電纜時，可用作參照。

■ 1. RS-232接口

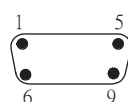
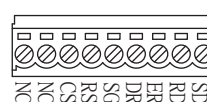
GOT的RS-232接口和RS-232通訊模塊接口使用如下規格。連接電纜的GOT側的接口及接口蓋請使用可以連接到GOT接口上的產品。

(1) 接口規格

GOT	接口類型	接口型號名	製造商名稱
GT27 GT25 GT23 GT2107-W GT2105-QTBDS GT2105-QMBDS	D-Sub 9針（公） 英制螺紋固定型	17LE-23090-27(D4C□)	第一電子工業株式會社（DDK）
GT15-RS2-9P GT01-RS4-M	D-Sub 9針（公） 英制螺紋固定型	17LE-23090-27(D3CC)	第一電子工業株式會社（DDK）
GT2104-RTBD GT2103-PMBDS2	9針接口端子排*1	MC1.5/9-G-3.5BK	Phoenix Contact株式會社

*1 GT2104-RTBD、GT2103-PMBDS2附帶電纜側的接口端子排（MC1.5/9-ST-3.5或同等產品）。

(2) 接口針腳配置

GT27、GT25、GT23、GT2107-W、 GT2105-QTBDS、GT2105-QMBDS、GT15-RS2-9P、GT01-RS4-M	GT2104-RTBD、GT2103-PMBDS2
從 GOT 本體接口正面看  D-Sub9 針（公）	從 GOT 本體背面看  9 針接口端子排

■2. RS-422/485接口

GOT的RS-422/485接口和RS-422/485通訊模塊接口使用如下規格。
連接電纜的GOT側的接口及接口蓋請使用可以連接到GOT接口上的產品。

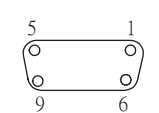
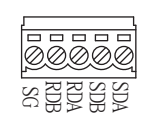
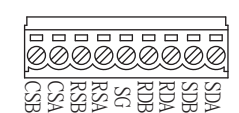
(1) 接口型號名

GOT	接口類型	接口型號名	製造商名稱
GT27 GT25 GT23 GT2107-W GT2105-QTBDS GT2105-QMBDS	D-Sub 9針 (母) M2.6公釐螺紋固定型	17LE-13090-27(D2AC)	第一電子工業株式會社 (DDK)
GT2104-PMBD GT2103-PMBD	5針接口端子排 ^{*1}	MC1.5/5-G-3.5BK	Phoenix Contact株式會社
GT2104-RTBD GT2104-PMBDS GT2103-PMBDS GT2103-PMBLS	9針接口端子排 ^{*2}	MC1.5/9-G-3.5BK	Phoenix Contact株式會社
GT15-RS4-9S GT01-RS4-M	D-Sub 9針 (母) M2.6公釐螺紋固定型	17LE-13090-27(D3AC)	第一電子工業株式會社 (DDK)
GT15-RS4-TE	-	-	SL-SMT3.5/10/90F BOX

*1 GT2103-PMBDS附帶電纜側的接口端子排 (MC1.5/5-ST-3.5或同等產品)。

*2 GT2104-RTBD、GT2103-PMBDS、GT2103-PMBLS 附帶電纜側的接口端子排 (MC1.5/9-ST-3.5或同等產品)。

(2) 接口針腳配置

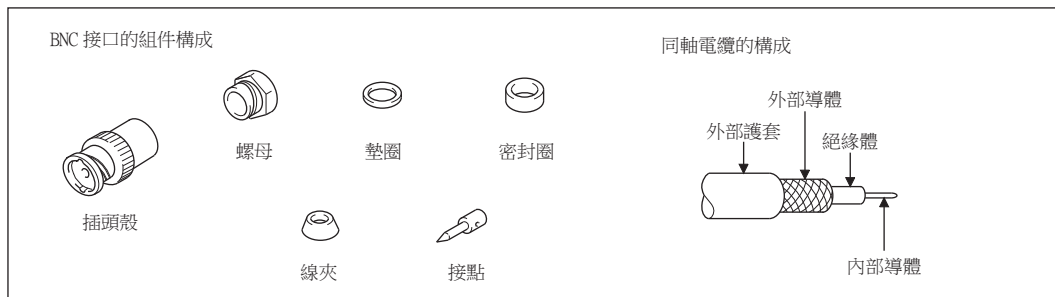
GT27、GT25、GT23、GT2107-W、GT2105-QTBDS、 GT2105-QMBDS、GT15-RS4-9P、GT01-RS4-M	GT2104-PMBD、GT2103-PMBD	GT2104-RTBD、GT2104-PMBDS、GT2103- PMBDS、GT2103-PMBLS
從 GOT 本體接口正面看  D-Sub9 針 (母)	從 GOT 本體背面看  5 針接口端子排	從 GOT 本體背面看  9 針接口端子排

1.4.2 同軸電纜用接口的連接方法

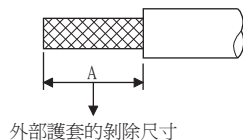
以下將對BNC接口（同軸電纜用接口插頭）和電纜的連接方法進行說明。



- 請對同軸電纜用接口進行正確的錫焊。
錫焊不良將會引起誤動作。



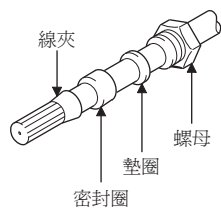
Step 1. 請按以下尺寸剝除同軸電纜的外部護套。



外部護套的剝除尺寸

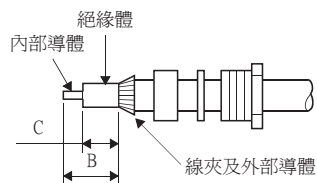
使用電纜	A
3C-2V	15mm
5C-2V、5C-2V-CCY	10mm

Step 2. 將螺母、墊圈、密封圈、線夾如左圖所示穿過同軸電纜，鬆開外部導體。



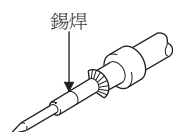
Step 3. 按以下尺寸切斷外部導體、絕緣體和內部導體。

但是，應按照與線夾的錐形部分相同的大小切斷外部導體，使其向線夾靠攏。

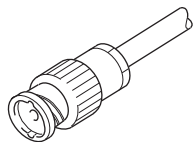


使用電纜	B	C
3C-2V	6mm	3mm
5C-2V、5C-2V-CCY	7mm	5mm

Step 4. 在內部導體上焊上接點。



Step 5. 將 4. 的接點組件插入到插頭殼中，並在插頭殼上旋入螺母。



錫焊時的注意事項

在對內部導體和接點進行錫焊時，需要注意下列事項。

- 錫焊部分以錫焊不凸起為宜。
- 接點和電纜絕緣體間不能出現縫隙，也不能越界。
- 請儘快完成錫焊，以防止絕緣體發生變形。

1.4.3 GOT終端電阻

GOT側的終端電阻規格如下所示。
各種連接形式下對終端電阻進行設定時，可用作參照。

■ 1. GT27

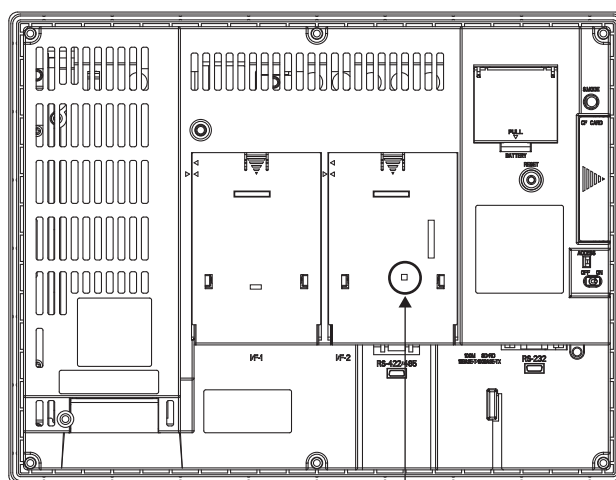
請使用DIP開關來設定終端電阻。



終端電阻 ^{*1}	開關編號	
	1	2
有	ON	ON
無	OFF	OFF

*1 預設為“無”。

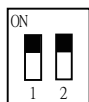
- GT2710-V時



終端電阻設定用 DIP 開關（蓋板內側）

■2. GT25 (GT2505-V除外)

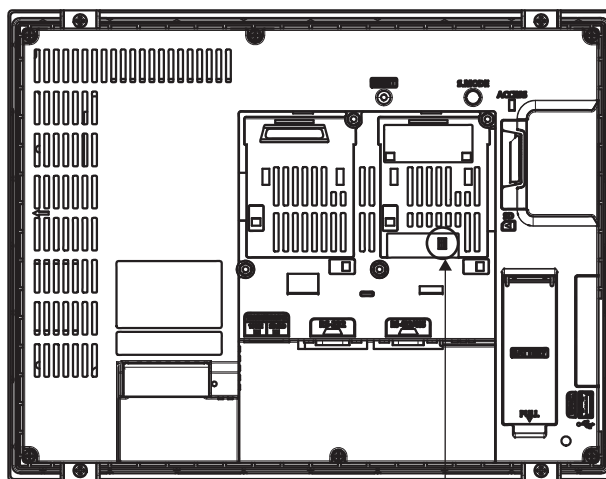
請使用DIP開關來設定終端電阻。



終端電阻*1	開關編號	
	1	2
有	ON	ON
無	OFF	OFF

*1 預設為“無”。

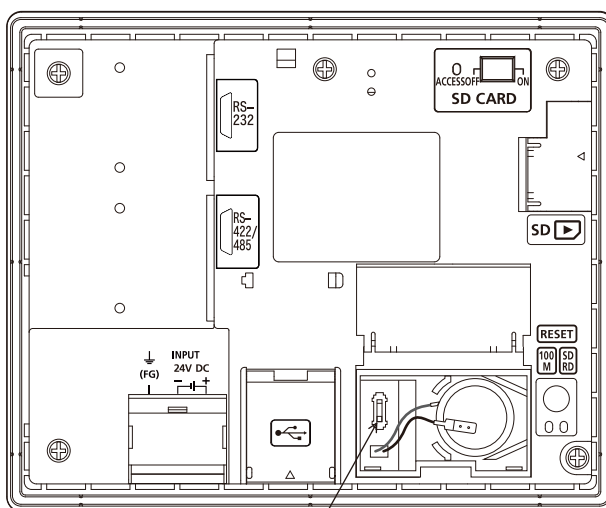
- GT2510-V時



終端電阻設定用 DIP 開關
(蓋板內側)

■3. GT2505-V

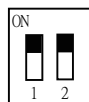
請使用終端電阻切換開關來設定終端電阻。



終端電阻切換開關

■ 4. GT23

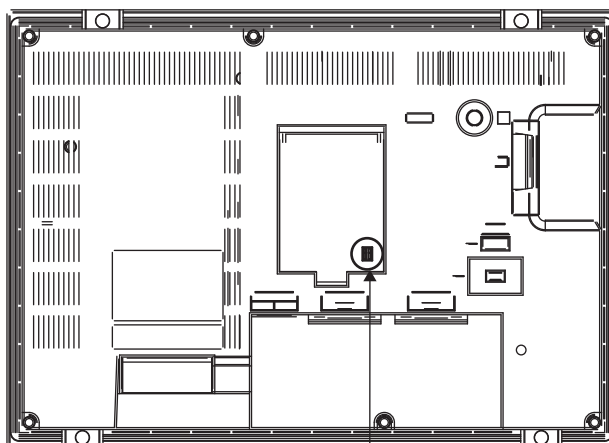
請使用DIP開關來設定終端電阻。



終端電阻 ^{*1}	開關編號	
	1	2
有	ON	ON
無	OFF	OFF

*1 預設為“無”。

- GT2310-V時

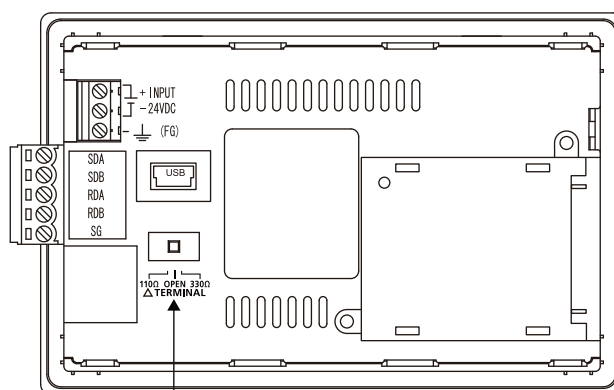


終端電阻設定用 DIP 開關（蓋板內側）

■ 5. GT21

請使用終端電阻切換開關來設定終端電阻。

- GT2103-PMBD時



終端電阻切換開關

1.4.4 RS-232/485 訊號轉換介面卡的設定

請根據連接形態，設定2線式⇔4線式/終端阻抗設定開關。

POINT

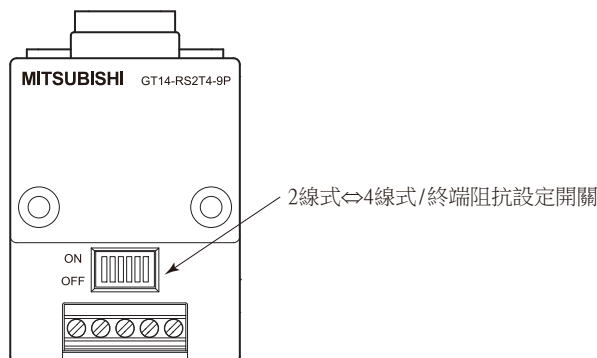
使5V供電有效

為了使RS-232/485訊號轉換介面卡動作，請務必將“RS232設定”的“使5V供電有效”設為有效。

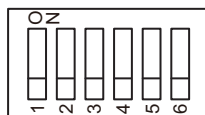
➡ 1.1.3 I/F連接清單

使用GOT本體的實用功能進行設定時，請參照下列手冊。

➡ GOT2000系列本體使用說明書（實用篇）



■1. 2線式⇔4線式/終端阻抗設定開關的設定



設定項目	設定值	開關編號					
		1	2	3	4	5	6
2線式⇔4線式	2線式 (1Pair)	ON	ON	-	-	-	OFF
	4線式 (2Pair)	OFF	OFF	-	-	-	OFF
終端阻抗	110Ω	-	-	ON	OFF	OFF	OFF
	OPEN	-	-	OFF	OFF	OFF	OFF
	330Ω	-	-	OFF	ON	ON	OFF

POINT

RS-232/485 訊號轉換介面卡

關於RS-232/485 訊號轉換介面卡的詳情，請參照下列手冊。

➡ GT14-RS2T4-9P 型RS-232/485 訊號轉換介面卡使用說明書

1.5 確認GOT是否識別到連接裝置

通過實用程式的[連接裝置設定]來確認GOT是否識別到連接裝置。

- 針對通訊接口的通道號、通訊驅動程式的分配狀態
- 通訊模塊的安裝狀態

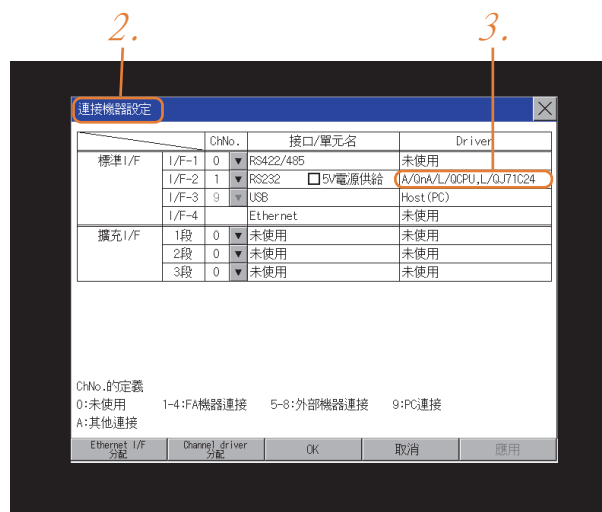
關於實用程式的詳情，請參照以下手冊。

➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）

Step 1. GOT接通電源後，觸摸實用程式的[GOT基本設定]→[連接機器]。



Step 2. 顯示[連接機器設定]。



Step 3. 請確認在所使用的通訊接口驅動程式顯示方塊中出現了所使用通訊驅動程式的名稱。

Step 4. 如果未正常顯示通訊驅動程式名稱，則請再次執行如下步驟。

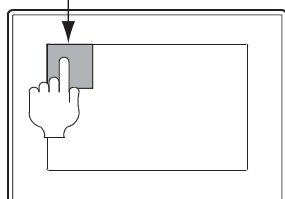
➡ 1.1 通訊接口的設定

POINT

關於實用程式

- (1) 實用程式的顯示方法（出廠時）

實用程式呼叫鍵
觸摸左上角的1點



主菜單



- (2) 呼叫實用程式

在實用程式呼叫鍵的設定畫面中將[按下時間]設定為0秒以外時，請一直按住實用程式呼叫鍵直到蜂鳴器發出聲響為止。關於實用程式呼叫鍵的設定，請參照以下內容。

➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）

- (3) 通過實用程式進行的通訊接口的設定

通訊接口的設定也可以在寫入工程資料的[連接裝置設定]後，通過實用程式的[連接裝置設定]進行變更。

關於實用程式的詳情，請參照以下手冊。

➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）

- (4) 連接裝置設定的設定內容的優先順序

通過GT Designer3或實用程式進行設定時，會根據最後設定的內容進行動作。

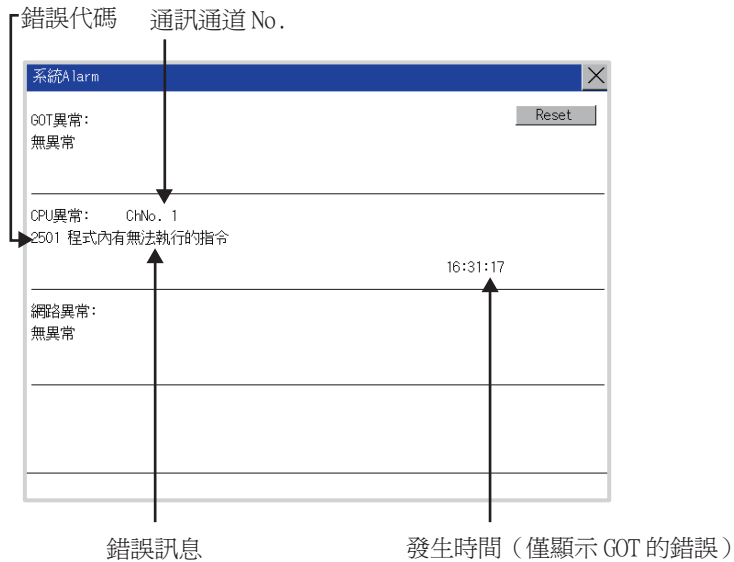
1.6 確認監視動作是否正常

1.6.1 通過GOT本體進行確認

■ 1. 通過GOT確認發生的錯誤

可以通過GOT的實用程式畫面來確認GOT、PLC CPU、伺服放大器、通訊相關等錯誤。關於GOT實用程式的操作方法，請參照以下手冊。

➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）



POINT

警示快顯

無論是否配置了警示顯示物件（不受顯示畫面影響），警示快顯都會快顯警示。因為可以從右到左顯示流程，所以較長的註解也可全部顯示。關於警示快顯的詳情，請參照以下手冊。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

■2. 進行I/O確認

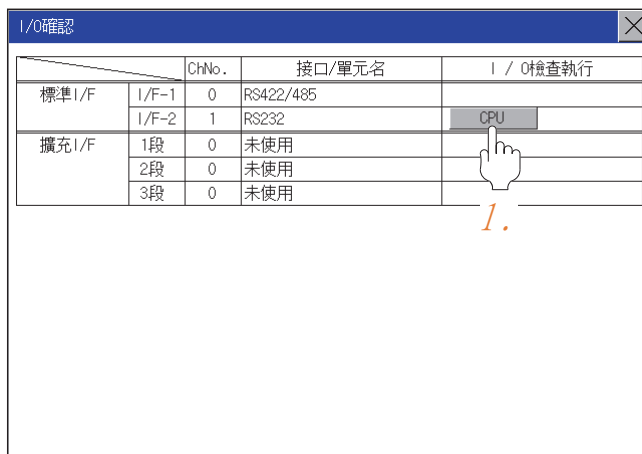
I/O確認是檢查GOT和PLC能否進行通訊的功能。
該檢查如果正常結束，則說明通訊接口的設定、連接電纜的安裝正確。
I/O確認畫面從主菜單顯示。

- 按照[主菜單]→[自我診斷]→[I/O確認]的順序顯示。

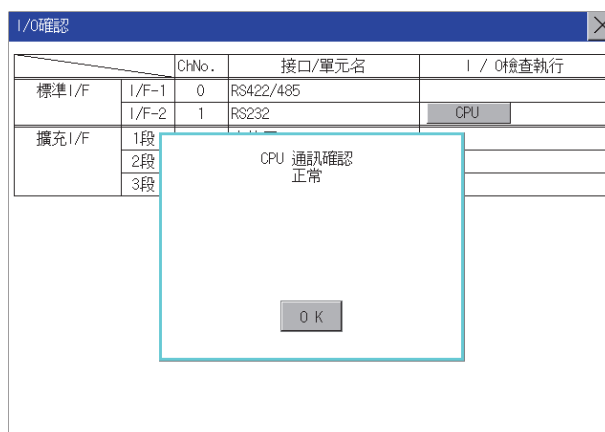
關於I/O確認的詳情，請參照以下手冊。

➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）

- Step 1.* 觸摸I/O確認畫面的[CPU]。
觸摸[CPU]即開始執行與連接目標PLC之間的通訊檢查。



- Step 2.* 通訊確認正常結束後，將顯示左側的畫面。



■3. 執行通訊監視功能

通訊監視功能是檢查GOT和PLC能否進行通訊的功能。

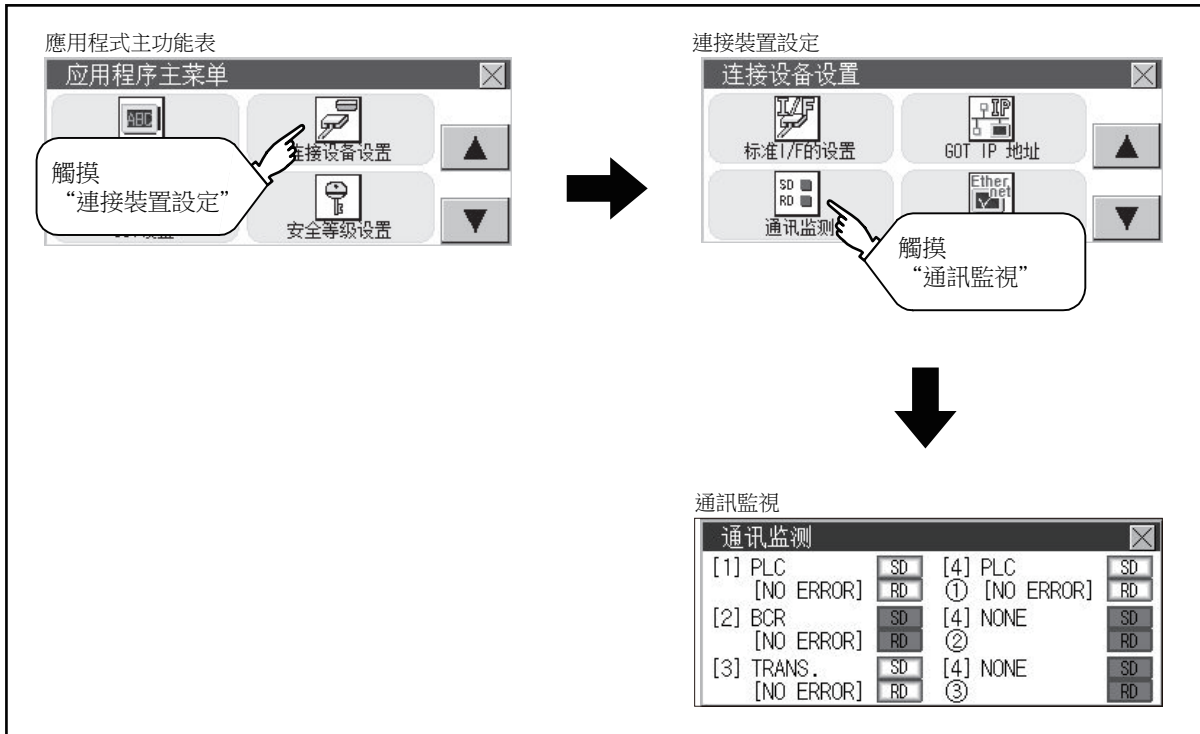
該檢查如果正常結束，則說明通訊接口的設定、連接電纜的安裝正確。

按照[主菜單]→[連接裝置設定]→[通訊監視]的順序顯示通訊監視畫面。

關於通訊監視功能的詳情，請參照以下手冊。

➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）

（通訊監視畫面的顯示操作）

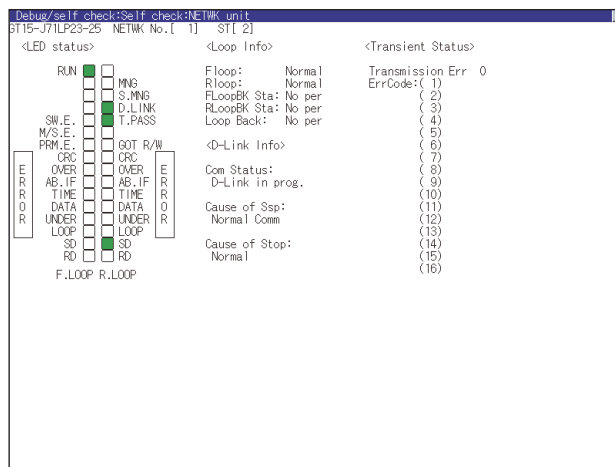


■4. 通過GOT確認與網路模塊之間的通訊狀態

(1) MELSECNET/H、MELSECNET/10網路系統時

GOT與MELSECNET/H、MELSECNET/10網路系統之間的通訊狀態可通過GOT的實用程式進行確認。
關於GOT實用程式的操作方法，請參照以下手冊。

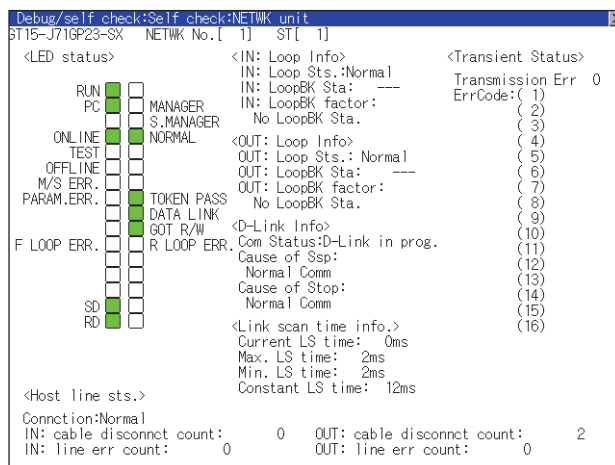
➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）



(2) CC-Link IE現場網路系統時

GOT與CC-Link IE控制器網路之間的通訊狀態可以通過GOT的實用程式進行確認。
關於GOT實用程式的操作方法，請參照以下手冊。

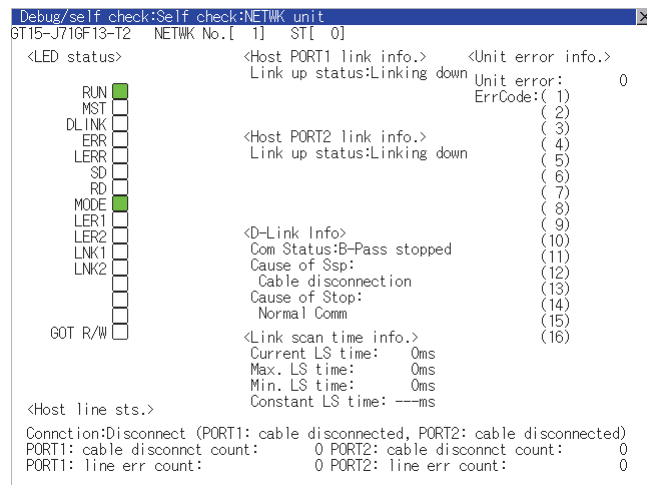
➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）



(3) CC-Link IE現場網路系統時

GOT與CC-Link IE現場網路之間的通訊狀態可以通過GOT的實用程式進行確認。
關於GOT實用程式畫面的操作方法，請參照以下手冊。

➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）

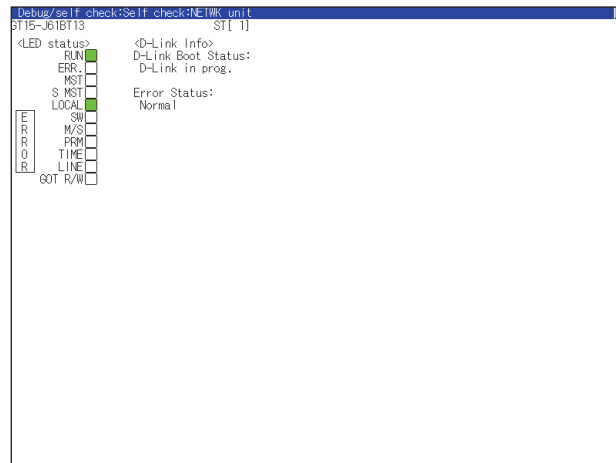


```
Debug/self check:Self check:NETWK unit
GT15-J71GF13-T2 NETWK No.[ 1] ST[ 0]
<LED status>
RUN 
MST 
DLINK 
ERR 
LERR 
SD 
RD 
MODE 
LER1 
LER2 
LNK1 
LNK2 
GOT R/W 
<Host PORT1 link info.>
Link up status:Linking down
<Unit error info.>
Unit error: 0
ErrCode:( 1)
( 2)
( 3)
( 4)
( 5)
( 6)
( 7)
( 8)
( 9)
<Host PORT2 link info.>
Link up status:Linking down
<D-Link Info>
Com Status:B-Pass stopped
Cause of Ssp:
Cable disconnection
Cause of Stop:
Normal Comm
<Link scan time info.>
Current LS time: 0ms
Max. LS time: 0ms
Min. LS time: 0ms
Constant LS time: ---ms
<Host line sts.>
Concnction:Disconnect (PORT1: cable disconnected, PORT2: cable disconnected)
PORT1: cable disconnct count: 0 PORT2: cable disconnct count: 0
PORT1: line err count: 0 PORT2: line err count: 0
```

(4) CC-Link系統時

GOT與CC-Link系統之間的通訊狀態可以通過GOT的實用程式進行確認。
關於GOT實用程式的操作方法，請參照以下手冊。

➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）



```
Debug/self check:Self check:NETWK unit
S115-J61BT13 ST[ 1]
<LED status>
RUN 
ERR 
MST 
S MST 
LOCAL 
SW 
M/S 
FRM 
TIME 
LINE 
GOT R/W 
<D-Link Info>
D-Link Boot Status:
D-Link in prog.
Error Status:
Normal
```

1.6.2 通過GT Designer3進行確認（乙太網路連接時）

■1. 通過Windows、GT Designer3確認通訊狀態

(1) 使用Windows的命令提示字元時

請使用Windows的命令提示字元執行Ping命令。

(a) 正常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.18  
Reply from 192.168.3.18: bytes=32 time<1ms TTL=64
```

(b) 異常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.18  
Request timed out.
```

(2) 使用GT Designer3的[通訊測試]時

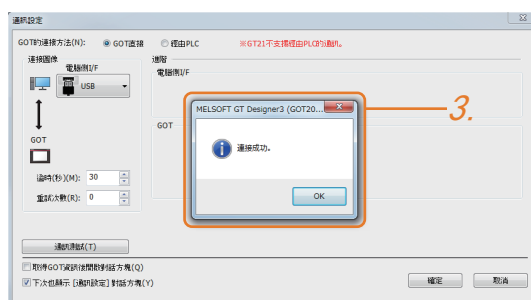
[通訊測試]可通過[通訊]→[通訊設定]功能表顯示。

Step 1. 設定[電腦側I/F]的[乙太網路]。

Step 2. 指定[通訊設定]的[GOT IP位址]，按一下[通訊測試]按鈕。



Step 3. 檢查GT Designer3已連接到GOT。



(3) 異常結束時

異常結束時請確認以下內容後再次執行Ping命令或[通訊測試]。

- 乙太網路通訊模塊的安裝狀態
- 電纜連接狀態
- 確認[連接裝置設定]的內容
- Ping命令中指定的GOT的IP位址

■ 2. 通過GOT本體確認通訊狀態

可以通過GOT的實用程式確認[PING測試]。
關於GOT實用程式畫面的操作方法，請參照以下手冊。

➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）



1.6.3 確認與各站的通訊狀態（站監視功能）

站監視功能是在偵測到GOT所監視的站發生異常（通訊逾時）時，將發生異常的站的資訊分配到GOT特殊暫存器（GS）的功能。

■1. 異常站偵測數

(1) 乙太網路連接時（乙太網路多CPU連接除外）

儲存偵測到異常的CPU的站數。

元件	b15~b8	b7~b0
GS230	(00H固定)	異常站數

(2) 乙太網路多CPU連接時

儲存偵測到異常的連接裝置的站數。

通道	元件	b15~b8	b7~b0
Ch1	GS280	(00H固定)	異常站數
Ch2	GS300	(00H固定)	異常站數
Ch3	GS320	(00H固定)	異常站數
Ch4	GS340	(00H固定)	異常站數

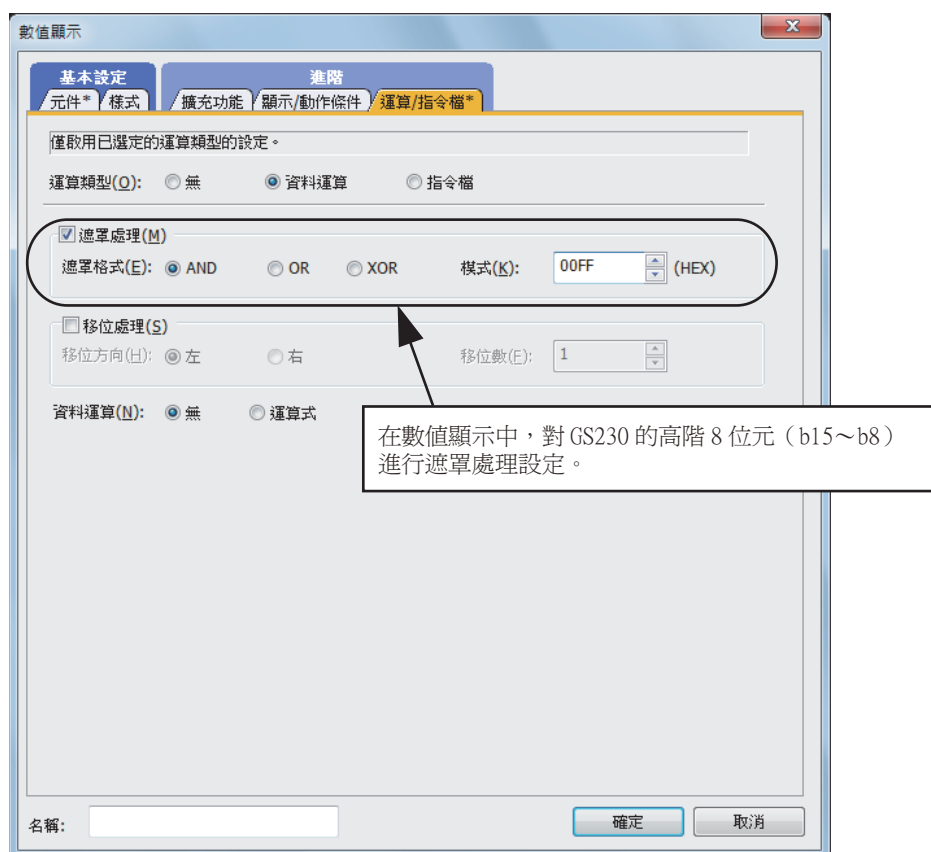
POINT

通過數值顯示監視GS230時

通過數值顯示監視GS230時，請使用資料運算功能，按如下方式進行遮罩處理。
關於資料運算功能的詳情，請參照以下手冊。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

- 數值顯示（資料運算欄標）的設定示例



■2. 異常站資訊

偵測到異常的站的對應位元ON。(0：無異常，1：有異常)
發生的異常還原後，變為OFF。

(1) 乙太網路連接時（乙太網路多CPU連接除外）

乙太網路設定

	本站	Net No.	站號	裝置	IP位址	埠No.	通訊方式
GS231 的位元 0...	1	*	1	QJ71E71/LJ71E71	192.168.3.39	5001	UDP
GS231 的位元 1...	2		1	QJ71E71/LJ71E71	192.168.3.40	5001	UDP
GS231 的位元 2...	3		1	AJ71QE71	192.168.3.41	5001	UDP
GS231 的位元 3...	4		1	AJ71E71	192.168.3.42	5006	UDP

乙太網路設定 No.

元件	站號															
	b15	b14	b13	b12	b11	b10	b9	b8	b7	b6	b5	b4	b3	b2	b1	b0
GS231	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1
GS232	32	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17
GS233	48	47	46	45	44	43	42	41	40	39	38	37	36	35	34	33
GS234	64	63	62	61	60	59	58	57	56	55	54	53	52	51	50	49
GS235	80	79	78	77	76	75	74	73	72	71	70	69	68	67	66	65
GS236	96	95	94	93	92	91	90	89	88	87	86	85	84	83	82	81
GS237	112	111	110	109	108	107	106	105	104	103	102	101	100	99	98	97
GS238	128	127	126	125	124	123	122	121	120	119	118	117	116	115	114	113

(2) 乙太網路連接、CC-Link IE控制器網路連接、CC-Link IE現場網路連接、溫度調節器連接、變頻器連接、伺服放大器連接時

根據乙太網路的連接與否，各元件的對應站號將有所不同。

進行乙太網路連接時：1~128

非乙太網路連接時：0~127

例) 進行乙太網路連接時，Ch3上連接的站號100的CPU出現異常時，GS327.b3為ON。

- 進行乙太網路連接時：1~128

元件				站號															
Ch1	Ch2	Ch3	Ch4	b15	b14	b13	b12	b11	b10	b9	b8	b7	b6	b5	b4	b3	b2	b1	b0
GS281	GS301	GS321	GS341	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1
GS282	GS302	GS322	GS342	32	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17
GS283	GS303	GS323	GS343	48	47	46	45	44	43	42	41	40	39	38	37	36	35	34	33
GS284	GS304	GS324	GS344	64	63	62	61	60	59	58	57	56	55	54	53	52	51	50	49
GS285	GS305	GS325	GS345	80	79	78	77	76	75	74	73	72	71	70	69	68	67	66	65
GS286	GS306	GS326	GS346	96	95	94	93	92	91	90	89	88	87	86	85	84	83	82	81
GS287	GS307	GS327	GS347	112	111	110	109	108	107	106	105	104	103	102	101	100	99	98	97
GS288	GS308	GS328	GS348	128	127	126	125	124	123	122	121	120	119	118	117	116	115	114	113

- 非乙太網路連接時：0~127

元件				站號															
Ch1	Ch2	Ch3	Ch4	b15	b14	b13	b12	b11	b10	b9	b8	b7	b6	b5	b4	b3	b2	b1	b0
GS281	GS301	GS321	GS341	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0 ^{*1}
GS282	GS302	GS322	GS342	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
GS283	GS303	GS323	GS343	47	46	45	44	43	42	41	40	39	38	37	36	35	34	33	32
GS284	GS304	GS324	GS344	63	62	61	60	59	58	57	56	55	54	53	52	51	50	49	48
GS285	GS305	GS325	GS345	79	78	77	76	75	74	73	72	71	70	69	68	67	66	65	64
GS286	GS306	GS326	GS346	95	94	93	92	91	90	89	88	87	86	85	84	83	82	81	80
GS287	GS307	GS327	GS347	111	110	109	108	107	106	105	104	103	102	101	100	99	98	97	96
GS288	GS308	GS328	GS348	127 *1*2	126 *1*2	125 *1*2	124 *1*2	123 *1*2	122 *1*2	121 *1*2	120	119	118	117	116	115	114	113	112

*1 CC-Link IE控制器網路連接時不使用。

*2 CC-Link IE現場網路連接時不使用。

關於GS元件的詳情，請參照以下說明。

➡ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊

■3. 網路編號、站號通知

在GOT啟動時，將儲存與乙太網路連接的GOT的網路編號、站號。
非乙太網路連接時，儲存為0。

元件				內容
CH1	CH2	CH3	CH4	
GS376	GS378	GS380	GS382	網路編號 (1~239)
GS377	GS379	GS381	GS383	站號 (1~64)

1.6.4 通過GX Developer進行確認

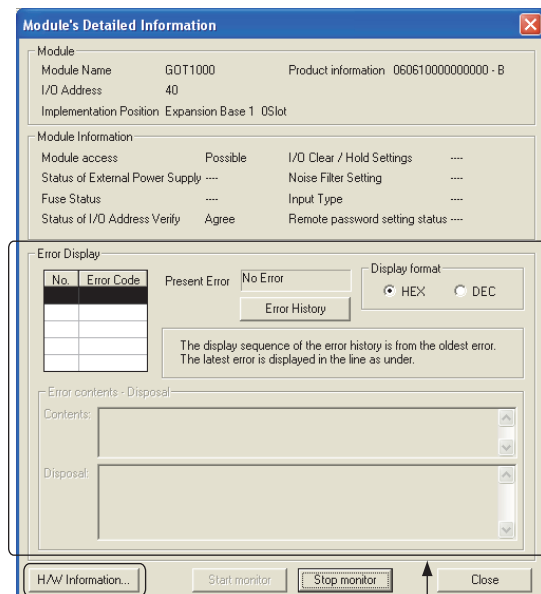
■ 1. 確認PLC CPU是否識別到GOT（匯流排連接時）（僅限QCPU（Q模式））

通過GX Developer的[系統監視]，確認PLC CPU是否識別到GOT。
關於GX Developer的安裝方法，請參照以下手冊。

➡ GX Developer版本8操作手冊

(1) 確認模塊型號名、起始I/O No.、安裝位置(GX Developer Version 8的顯示示例)

啟動步驟：GX Developer→[診斷]→[系統監視]



↑
不顯示。

↑
顯示為無通常錯誤。

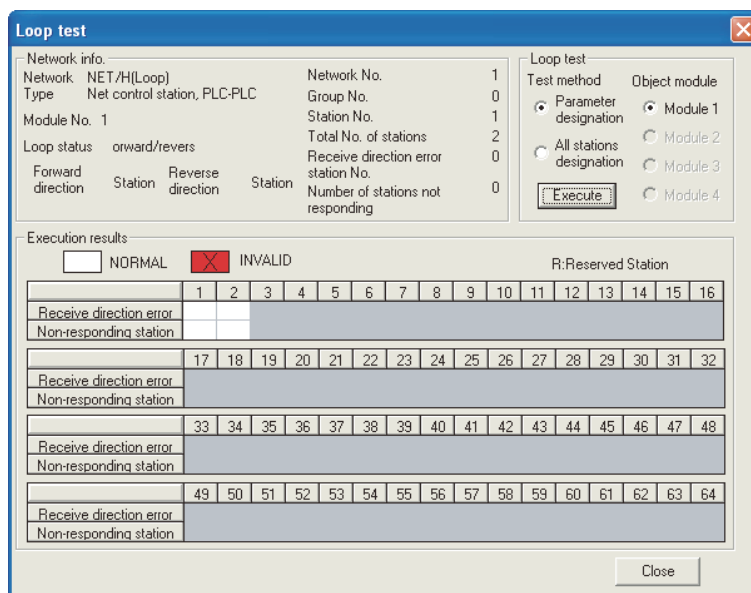
■2. 確認佈線狀態（僅限光纖迴圈系統）

通過GX Developer的[迴圈測試]，確認光纖佈線是否正確。
關於GX Developer的安裝方法，請參照以下手冊。

➡ Q Corresponding MELSECNET/H Network System Reference Manual (PLC to PLC network)

(1) 確認[收信方向異常站數]（GX Developer Version 8的顯示示例）

啟動步驟：GX Developer→[診斷]→[網路診斷]→ Loop test



■3. 確認GOT的資料連結是否正常

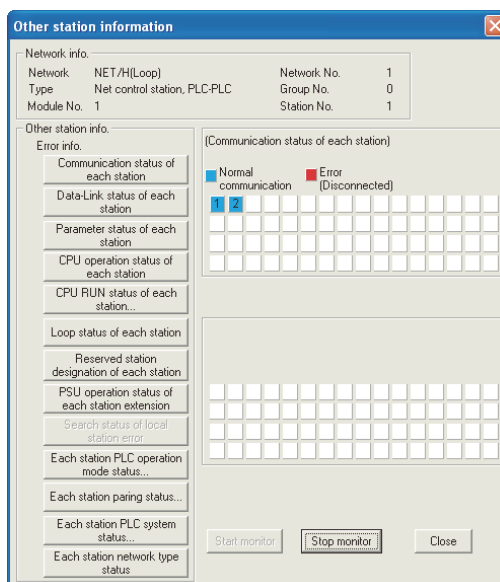
(1) MELSECNET/H、MELSECNET/10網路系統時

通過GX Developer的[其他站資訊]，確認GOT的資料連結是否正常。
關於GX Developer的安裝方法，請參照以下手冊。

➡ Q Corresponding MELSECNET/H Network System Reference Manual(PLC to PLC network)

(a) 確認[各站通訊狀態]、[各站資料連結狀態]（GX Developer Version 8的顯示示例）

啟動步驟：GX Developer→[診斷]→[網路診斷]→ Other station info.



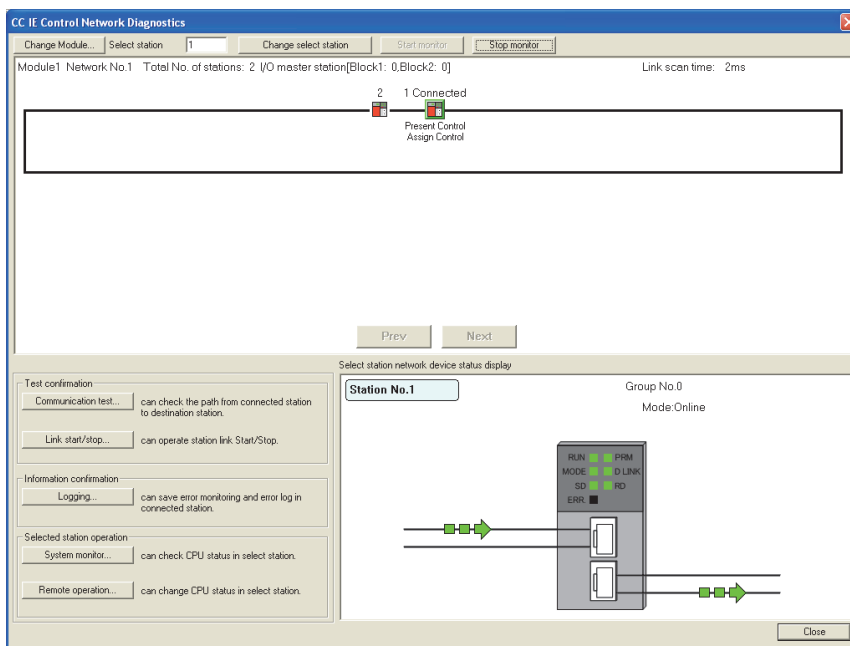
(2) CC-Link IE現場網路系統時

通過GX Developer的[CC-Link IE控制器網路診斷]，確認GOT的資料連結是否正常。
關於GX Developer的安裝方法，請參照以下手冊。

➡ CC-Link IE Controller Network Reference Manual

(a) 確認[選擇站網路裝置狀況顯示] (GX Developer Version 8的顯示示例)

啟動步驟：GX Developer→[診斷]→[網路診斷 (CC IE Control)]→[CC IE Control Network Diagnostics]



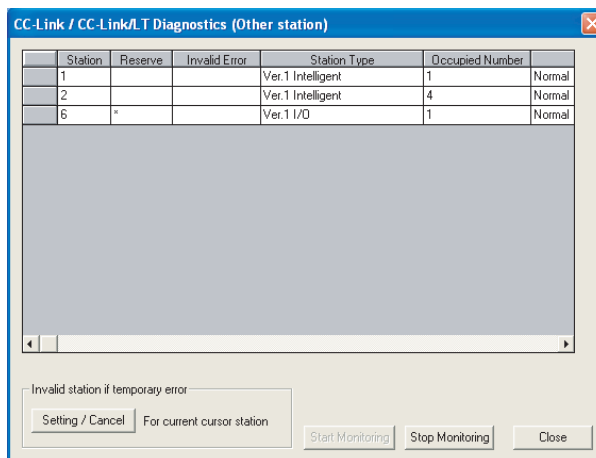
(3) CC-Link系統時

通過GX Developer的[其他站監視]，確認GOT的資料連結是否正常。
關於GX Developer的安裝方法，請參照以下手冊。

➡ CC-Link System Master/Local Module User's Manual QJ61BT11N

(a) 確認[狀態] (GX Developer Version 8的顯示示例)

啟動步驟：GX Developer→[診斷]→[CC-Link/CC-Link/LT Diagnostics]→ Monitoring other station



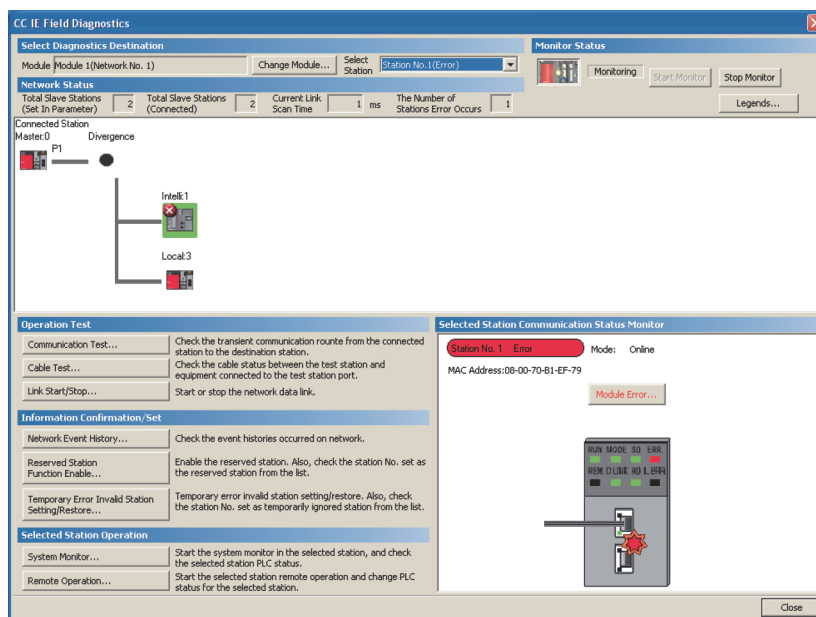
1.6.5 通過GX Works2進行確認

■1. CC-Link IE現場網路系統時

通過GX Works2的[CC IE Field Diagnostics]，確認GOT的資料連結是否正常。
關於GX Works2的操作方法，請參照以下手冊。

➡ MELSEC-Q CC-Link IE Field Network Master/Local Module使用者手冊

啟動步驟：GX Works2→[Diagnostics]→[CC IE Field Diagnostics]



1.6.6 通過PLC進行確認

■1. 確認光纜的佈線狀態（僅限CC-Link IE控制器網路）

確認CC-Link IE控制器網路中所有模塊的光纜佈線是否正確。
光纜的佈線狀態：從CC-Link IE控制器網路的管理站進行線路測試。
關於線路測試的操作方法，請參照以下手冊。

➡ CC-Link IE Controller Network Reference Manual

■2. 確認CC-Link專用電纜的佈線狀態(僅限CC-Link系統)

確認CC-Link系統中所有模塊的CC-Link專用電纜佈線是否正確。
CC-Link專用電纜的佈線狀態，通過從CC-Link系統的主站進行線路測試來確認。
關於線路測試的操作方法，請參照以下手冊。

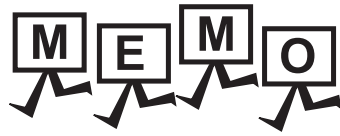
➡ CC-Link System Master/Local Module User's Manual QJ61BT11N

➡ CC-Link System Master/Local Module User's Manual AJ61QBT11, A1SJ61QBT11

➡ CC-Link System Master/Local Module User's Manual AJ61QBT11, A1SJ61QBT11

三菱電機生產的 PLC 連接

2.	可設定的元件範圍	2 - 1
3.	可監視的存取範圍	3 - 1
4.	二重化系統的監視方法	4 - 1
5.	乙太網路連接	5 - 1
6.	CPU 直接連接	6 - 1
7.	序列通訊連接	7 - 1
8.	匯流排連接	8 - 1
9.	MELSECNET/H 連接 (PLC 間網路)、MELSECNET/10 連接 (PLC 間網路)	9 - 1
10.	CC-Link IE 控制器網路連接	10 - 1
11.	CC-Link IE 現場網路連接	11 - 1
12.	CC-Link 連接 (智能設備站)	12 - 1
13.	CC-Link 連接 (經由 G4)	13 - 1



A series of 20 horizontal lines spanning the width of the page, providing a template for writing a memo.

2. 可設定的元件範圍

2.1	MELSEC iQ-R、RnMT/NC/RT、CR800-D (GT27、GT25、GT23系統)	2 - 13
2.2	MELSEC iQ-R、RnMT/RT、CR800-D (GT21系統)	2 - 32
2.3	MELSEC iQ-F	2 - 37
2.4	MELSEC-Q/QS、Q17nD/M/NC/DR、CRnD-700	2 - 50
2.5	MELSEC-QnA、MELDAS C6*	2 - 53
2.6	MELSEC-L	2 - 54
2.7	MELSEC-A	2 - 57

2. 可設定的元件範圍

三菱電機生產的各種PLC中，可設定的元件範圍如下所示。

但是，下表中的元件範圍為GT Designer3中可設定的最大值。

即使是同一系列的連接裝置，不同機種的元件規格也不同。

請根據實際使用的連接裝置的規格進行設定。

如果設定了不存在的元件及超出範圍的元件編號，元件設定正確的其他物件也可能無法監視。

- ➡ 2.1MELSEC iQ-R、RnMT/NC/RT、CR800-D（GT27、GT25、GT23系統）
- ➡ 2.2MELSEC iQ-R、RnMT/RT、CR800-D（GT21系統）
- ➡ 2.3MELSEC iQ-F
- ➡ 2.4MELSEC-Q/QS、Q17nD/M/NC/DR、CRnD-700
- ➡ 2.5MELSEC-QnA、MELDAS C6*
- ➡ 2.6MELSEC-L
- ➡ 2.7MELSEC-A
- ➡ 2.8MELSEC-FX
- ➡ 2.9MELSEC-WS

1. 設定項目

(MELSEC-Q/QS、Q17nD/M/NC/DR、CRnD-700時)



模塊No.: 00

以下機種在選擇了緩衝記憶體 (G) 時
 MELSEC-QnU/DC、Q17nD/M/NC/DR、CRnD-700
 MELSEC-L
 MELSEC-QnA/Q/QS、MELDAS C6 *
 MELSEC-Q (多CPU) /Q 運動控制

(MELSEC-FX時)



項目	內容		
元件	設定元件名、元件編號、位元編號。 位元編號僅在進行字元元件的位元指定時才能設定。 設定緩衝記憶體 (BM) /緩衝記憶體 (G) 時，在元件編號中設定緩衝記憶體的位址。		
	[R塊No.]	設定擴充檔案暫存器的塊No.。 僅在選擇了擴充檔案暫存器 (ER) 時可以設定。	
	[SFC塊No.]	僅在選擇帶塊指定步進繼電器 (BLS) 時可以設定。 設定帶塊指定步進繼電器的塊編號。	
	智能功能模塊	[BM起始編號]	設定智能功能模塊的緩衝記憶體的起始I/O編號。 以3位顯示時的前2位來設定起始I/O編號。 僅在選擇了緩衝記憶體 (BM) 時可以設定。
		[模塊No.]	選擇了緩衝記憶體 (G) 時進行設定。 設定智能功能模塊的緩衝記憶體的起始I/O編號。 以3位顯示時的前2位來設定起始I/O訊號。
	MELSEC-FX緩衝記憶體	[遮罩類型]	在使用MELSEC-FX系列的緩衝記憶體時進行設定。 遮罩類型在僅對緩衝記憶體的特定位元群進行監視/寫入時設定。 ▶ (4) 遮罩類型的設定 (MELSEC-FX)
		[模塊No.]	在使用MELSEC-FX系列的緩衝記憶體時進行設定。 設定進行監視/寫入的特殊模塊或特殊塊的模塊No.。 ▶ (5) 模塊編號的設定 (MELSEC-FX)

項目	內容		
元件	[運動控制器 (SSCNET III / H)]、[簡單運動 (SSCNET III / H)]、[主站模塊 (CCIEF)]	<p>僅在選擇了以下元件時可以設定。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 伺服要求 (SP) • 運行模式選擇 (OM) • 指令要求 (測試運行) (TMB) • 一鍵式調整指令 (OTI) • 基本設定參數 (PA) • 增益・濾波器參數 (PB) • 擴充設定參數 (PC) • I/O參數 (PD) • 定位控制參數 (PT) • 線性伺服電機/DD電機設定參數 (PL) • 網路設定參數 (PN) • 狀態顯示 (ST) • 擴充設定2 參數 (PE) • 擴充設定3 參數 (PF) • 警示 (當前警示·J4擴充) (ALM) • 警示 (警示履歷·J4擴充) (ALM) • 號碼表 (位置) (POS) • 號碼表 (速度) (SPD) • 號碼表 (加速時常數) (ACT) • 號碼表 (減速時常數) (DCT) • 號碼表 (駐留) (DWL) • 號碼表 (輔助功能) (AUX) • 機械診斷資料 (MD) • 一鍵式調整資料 (OTS) • 外部輸入 (DI) • 外部輸出 (DO) • 壽命診斷 (ALD) • 測試運行時輸入訊號 (測試運行) (TMI) • 訊號針腳的強制輸出 (測試運行) (TMO) • 設定資料 (測試運行) (TMD) 	
		[模塊No.]	僅在選擇[簡單運動(SSCNET III / H)]時可以設定。設定經由簡單運動控制器模塊的插槽位置。
		[軸編號]	僅在選擇[運動控制]或[簡單運動]時可以設定。設定要監視對象伺服放大器的軸No.等。
	[網路No. n]	<p>僅在選擇了以下元件時可以設定。</p> <p>元件名中的n中將輸入設定值。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 連結輸入 (連結直接) (JnX) • 連結輸出 (連結直接) (JnY) • 連結繼電器 (連結直接) (JnB) • 連結特殊繼電器 (連結直接) (JnSB) • 連結暫存器 (連結直接) (JnW) • 連結特殊暫存器 (連結直接) (JnSW) <p>軟元件的顯示示例</p> <p>1-1/1 J1-X0000</p> <p>└─ 在元件名JnX中的[網路No.]中輸入1時，n的位置顯示為1。</p>	
說明	顯示[元件]中選擇的元件的類型及設定範圍。		
網路設定	設定監視目標連接裝置的站號。		
	CPU號機	設定連接裝置的CPU號機編號。 ■ (1) CPU號機編號的設定	
	本站	在監視本站連接裝置時進行選擇。	
其他站	在監視其他站的連接裝置時進行選擇。 選擇後，設定要監視的連接裝置的網路No.及站號。 網路No.：設定網路No.。 站號：設定站號。		
切換至元件註解畫面	<p>可以在讀取通過GX Developer建立的註解資料，確認元件的註解/裝置名的同時，進行元件的設定。</p> <p>關於元件註解瀏覽的使用方法，請參照以下內容。</p> <p>■ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊</p>		

(1) CPU號機編號的設定



(a) 監視目標為單CPU系統時

設定為0。

(b) 監視目標為多CPU系統時

在監視目標為多CPU系統時，[CPU號機]中請設定為0~4的範圍內。
[CPU號機]中設定為0時，連接方法因監視目標而異。

連接方法	監視目標
<ul style="list-style-type: none"> • CPU直接連接 	所連接的PLC CPU
<ul style="list-style-type: none"> • 匯流排連接 • 序列通訊連接 • MELSECNET連接 • 乙太網路連接 • CC-Link連接 	管理CPU

(2) 對通過連結參數、網路參數分配的連結繼電器 (B)、連結暫存器 (W) 進行監視時

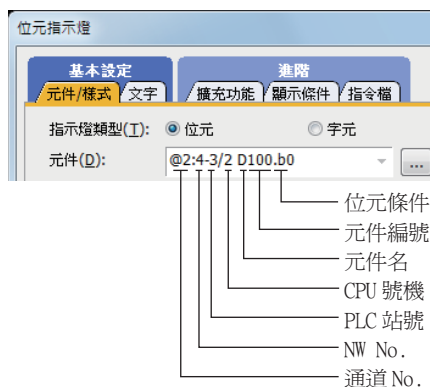
請將迴圈通訊的連結繼電器 (B)、連結暫存器 (W) 設定為[本站]。

如果將網路設定設為[其他站]，不論網路的類型如何，通訊都將從迴圈傳送變為單觸發傳送，對象顯示將變慢。

(3) 通過鍵盤直接輸入設定元件時

通過直接輸入進行設定時，請按以下方式進行設定。

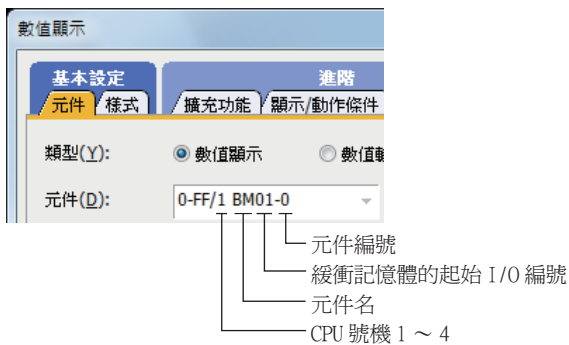
(緩衝記憶體 (BM, G)，運動控制的元件，簡單運動的元件，SFC塊No. (BLS) 以外時)



(BM元件、CPU號機0時)



(BM元件、CPU號機1~4時)



(G元件、CPU號機0時)



(G元件、CPU號機1~4時)



(運動控制經由以及簡單運動控制器經由的伺服放大器元件時)

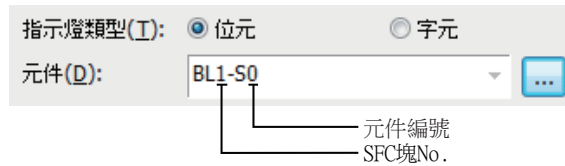
選擇了運動控制器的元件時



選擇了簡單運動的元件時



(SFC塊No. (BLS)時)



POINT

- (1) 使用伺服放大器用的虛擬元件時的[資料類型]及[顯示格式]對象等的[資料類型]及[顯示格式]需符合虛擬元件的設定範圍的標記。關於虛擬元件的設定範圍的標記，請參照以下內容。

➡ 所使用的伺服放大器的技術資料集

MR Configurator2幫助

[資料類型]及[顯示格式]請根據設定範圍的標記進行如下所示的設定。

- 10進制數（僅限正數）時
[資料類型]：[無符號BIN16]（值為65536以上時為[無符號BIN32]）
[顯示格式]：[無符號10進制數]
- 10進制數（含複數）時
[資料類型]：[有符號BIN16]（值為-32769以下或32768以上時為[有符號BIN32]）
[顯示格式]：[有符號10進制數]
- 16進位數時
[資料類型]：[無符號BIN16]（值為 0×10000 以上時為[無符號BIN32]）
[顯示格式]：[16進制數]
- 小數點標記（僅限正數）時
[資料類型]：[無符號BIN16]（有些值為[無符號BIN32]）
[顯示格式]：[實數]
[整數部位數]：設定要在整數部分顯示的位數
[小數部位數]：設定要在小數部分顯示的位數
勾選[小數位數自動調整]
- 小數點標記（含負數）時
[資料類型]：[有符號BIN16]（有些值為[有符號BIN32]）
[顯示格式]：[實數]
[整數部位數]：設定要在整數部分顯示的位數
[小數部位數]：設定要在小數部分顯示的位數
勾選[小數位數自動調整]
- 根據位數不同而標記不同時
[資料類型]：[無符號BIN16]（有些值為[無符號BIN32]）
[顯示格式]：[16進制數]
請在[運算/指令檔]欄標的[運算類型]中選擇[資料運算]，並設定為[屏蔽處理]或[移位處理]。

(4) 遮罩類型的設定 (MELSEC-FX)

遮罩類型僅在對緩衝記憶體的特定位元群進行監視/寫入時設定。

POINT

遮罩類型

遮罩類型在對模擬輸入塊等以4位元為單位進行分配的緩衝記憶體使用時啟用。

(a) 遮罩類型0

直接按緩衝記憶體值進行監視/寫入。

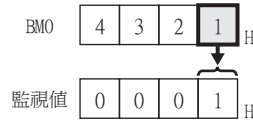
(b) 遮罩類型1

- (16位元時)

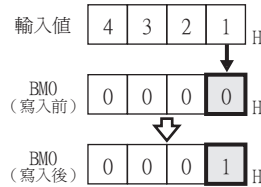
僅對緩衝記憶體的b0~b3進行監視/寫入。

例)

對BMO=4321H以遮罩類型1進行監視時，監視值=0001H



向BMO=0000H中以遮罩類型1寫入輸入值4321H時，BMO=0001H

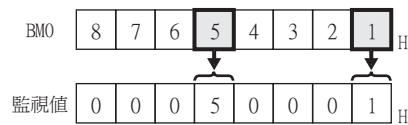


- (32位元時)

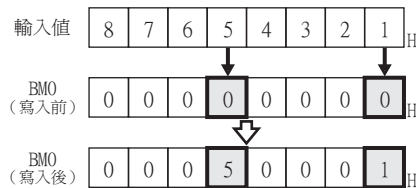
僅對緩衝記憶體的b0~b3、b16~19進行監視/寫入。

例)

對BMO=87654321H以遮罩類型1進行監視時，監視值=00050001H



向BMO=00000000H中以遮罩類型1寫入輸入值
87654321H時，BMO=00050001H



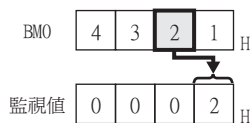
(c) 遮罩類型2

- (16位元時)

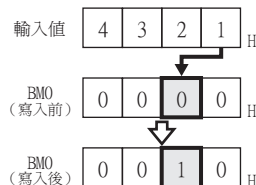
僅對緩衝記憶體體的b4~b7進行監視/寫入。

例)

對BMO=4321H以遮罩類型2進行監視時，監視值=0002H



向BMO=0000H中以遮罩類型2寫入輸入值4321H時，BMO=0010H

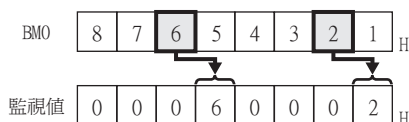


- (32位元時)

僅對緩衝記憶體體的b4~b7、b20~23進行監視/寫入。

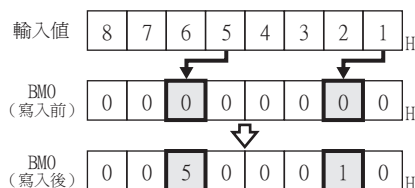
例)

對BMO=87654321H以遮罩類型2進行監視時，監視值=00060002H



向BMO=00000000H中以遮罩類型2寫入輸入值

87654321H時，BMO=00500010H



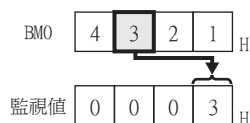
(d) 遮罩類型3

- (16位元時)

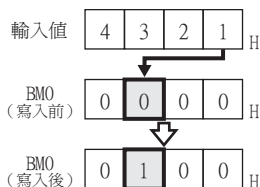
僅對緩衝記憶體體的b8~b11進行監視/寫入。

例)

對BMO=4321H以遮罩類型3進行監視時，監視值=0003H



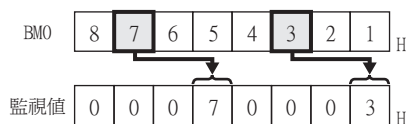
向BMO=0000H中以遮罩類型3寫入輸入值4321H時，BMO=0100H



- (32位時)
僅對緩衝記憶體的b8~b11、b28~31進行監視/寫入。

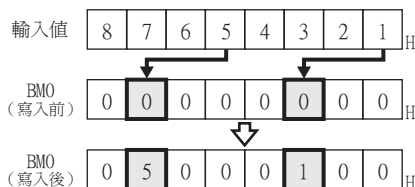
例)

對BMO=87654321H以遮罩類型3進行監視時，監視值=00070003H



向BMO=00000000H中以遮罩類型3寫入輸入值

87654321H時，BMO=05000100H



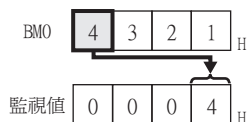
(e) 遮罩類型4

- (16位元時)

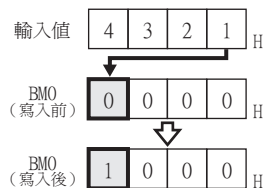
僅對緩衝記憶體的b12~b15進行監視/寫入。

例)

對BMO=4321H以遮罩類型4進行監視時，監視值=0004H



向BMO=0000H中以遮罩類型4寫入輸入值4321H時，BMO=1000H

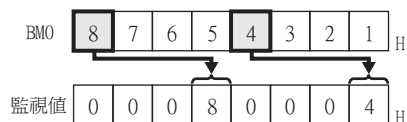


- (32位元時)

僅對緩衝記憶體的b12~b15、b28~31進行監視/寫入。

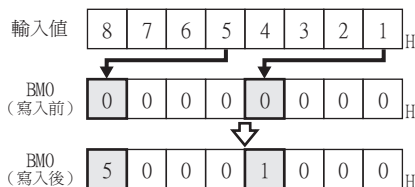
例)

對BMO=87654321H以遮罩類型4進行監視時，監視值=00080004H



向BMO=00000000H中以遮罩類型4寫入輸入值

87654321H時，BMO=50001000H



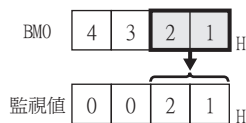
(f) 遮罩類型5

- (16位元時)

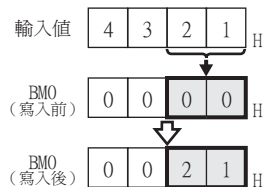
僅對緩衝記憶體體的b0~b7進行監視/寫入。

例)

對BMO=4321H以遮罩類型5進行監視時，監視值=0021H



向BMO=0000H中以遮罩類型5寫入輸入值4321H時，BMO=0021H

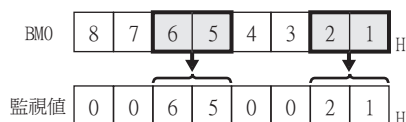


- (32位元時)

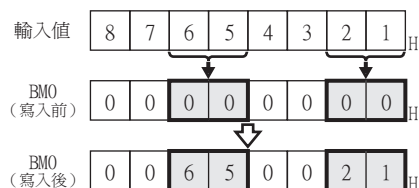
僅對緩衝記憶體體的b0~b7、b16~23進行監視/寫入。

例)

對BMO=87654321H以遮罩類型5進行監視時，監視值=00650021H



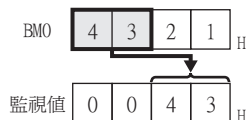
向BMO=00000000H中以遮罩類型5寫入輸入值87654321H時，BMO=00650021H

**(g) 遮罩類型6**

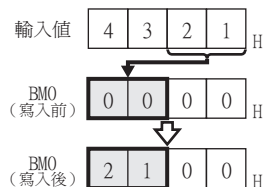
- (16位元時) 僅對緩衝記憶體體的b8~b15進行監視/寫入。

例)

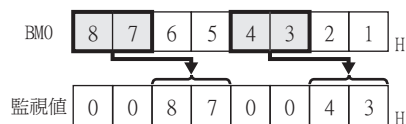
對BMO=4321H以遮罩類型6進行監視時，監視值=0043H



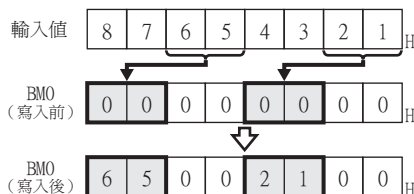
向BMO=0000H中以遮罩類型6寫入輸入值4321H時，BMO=2100H



- (32位時)
僅對緩衝記憶體的b8~b15、b24~31進行監視/寫入。
例)
對BM0=87654321H以遮罩類型6進行監視時，監視值=00870043H



向BM0=00000000H中以遮罩類型6寫入輸入值87654321H時，BM0=65002100H



(5) 模塊編號的設定 (MELSEC-FX)

設定進行監視/寫入的特殊模塊或特殊塊的模塊No.。

模塊No.按照與基本模塊相似的順序、以No.0~No.7進行分配。關於模塊No.的詳情，請參照下列手冊。

➡ 所使用MELSEC-FX的使用者手冊[硬體篇]

(a) 直接指定

設定元件時，直接指定進行監視/寫入的特殊模塊和特殊塊的模塊No. (No.0~No.7)。

(b) 間接指定*1

設定元件時，使用16位元的GOT內部暫存器 (GD10~GD25) 來間接指定進行監視/寫入的特殊模塊或特殊塊的模塊No.。

在GT Designer3上將模塊No.設定為100~115時，模塊No.對應的GD10~GD25的值將作為特殊模塊或特殊塊的模塊No.。

模塊No.	對應元件	設定範圍
100	GD10	0~7 設定超出上述範圍時，會發生元件超範圍錯誤。 此外，設定了不存在的模塊No.時，會發生通訊逾時錯誤。
101	GD11	
:	:	
114	GD24	
115	GD25	

*1 多臺拖帶連接時，無法進行模塊No.的間接指定。

2.1 MELSEC iQ-R、RnMT/NC/RT、CR800-D (GT27、GT25、GT23系統)

在連接裝置的設定中將機種設定為[MELSEC iQ-R, RnMT/NC/RT, CR800-D]時，可以設定的元件範圍如下所示。

元件名		可設定範圍	元件編號表達格式	
位元元件	輸入 (X)	X0~X3FFF	16進位數	
	輸出 (Y)	Y0~Y3FFF		
	內部繼電器 (M) *1	M0~M161882111	10進位數	
	鎖存繼電器 (L)	L0~L32767		
	步進繼電器 (S) *5*9	S0~S16383		
	警示器 (F)	F0~F131071		
	連結繼電器 (B) *1	B0~B9A61FFF		
	計時器 *1	接點 (TT)	TT0~TT8993439	10進位數
		線圈 (TC)	TC0~TC8993439	
	長計時器 *1*2	接點 (LTT)	LTT0~LTT2529407	
		線圈 (LTC)	LTC0~LTC2529407	
	計數器 *1	接點 (CT)	CT0~CT8993439	
		線圈 (CC)	CC0~CC8993439	
	長計數器 *1	接點 (LCT)	LCT0~LCT4761215	
		線圈 (LCC)	LCC0~LCC4761215	
	特殊繼電器 (SM)	SM0~SM4095		
	累計計時器 *1	接點 (SS)	SS0~SS8993439	
		線圈 (SC)	SC0~SC8993439	
	長累計計時器 *1*2	接點 (LSS)	LSS0~LSS2529407	
		線圈 (LSC)	LSC0~LSC2529407	
	安全內部繼電器 (SAM) *5	SAM0~SAM638975		
	安全計時器 *5	接點 (SATT)	SATT0~SATT35487	
		線圈 (SATC)	SATC0~SATC35487	
	安全計數器 *5	接點 (SACT)	SACT0~SACT35487	
		線圈 (SACC)	SACC0~SACC35487	
	安全累計計時器 *5	接點 (SASS)	SASS0~SASS35487	
		線圈 (SASC)	SASC0~SASC35487	
	安全特殊繼電器 (SASM) *5	SASM0~SASM4095		
	SFC塊 (BL)	BL0~BL319	10進位數	
	帶塊指定的步進繼電器 (BLS)	BLS0~BLS511		
	伺服要求 (SP) *6	SP0~SP6		
	運行模式選擇 (OM) *6	OM0~OM2 OM4~OM5		
	指令要求 (測試運行用) (TMB) *6	TMB1~TMB6		
	一鍵式調整指令 (OTI) *6	OTI0~OTI15		
	連結用特殊繼電器 (SB) *1	SB0~SB9A61FFF		
	遠端輸入 (RX)	RX0~RX3FFF		
	遠端輸出 (RY)	RY0~RY3FFF	16進位數	
	連結繼電器 (LB)	LB0~LB7FFF		
	安全輸入繼電器 (SAX) *5	SAX0~SAX2FFF		
	安全輸出繼電器 (SAY) *5	SAY0~SAY2FFF		
安全連結繼電器 (SAB) *5	SAB0~SAB9BFFF			

元件名		可設定範圍	元件編號表達格式	
位元元件	連結直接	連結輸入 (JnX)	JnX0~JnX3FFF	16進位數
		連結輸出 (JnY)	JnY0~JnY3FFF	
		連結繼電器 (JnB)	JnB0~JnB7FFF	
		連結特殊繼電器 (JnSB)	JnSB0~JnSB1FFF	
	字元元件的位元指定 (計時器、計數器、累計計時器、變址暫存器 (Z) 除外)		各字元元件的可設定範圍	-
字元元件	資料暫存器 (D) *1		D0~D10117631	10進位數
	特殊資料暫存器 (SD)		SD0~SD4095	
	連結暫存器 (W) *1		W0~W9A61FF	16進位數
	計時器 (當前值) (TN) *1		TN0~TN8993439	10進位數
	計數器 (當前值) (CN) *1		CN0~CN8993439	
	累計計時器 (當前值) (SN) *1		SN0~SN8993439	
	連結特殊暫存器 (SW) *1		SW0~SW9A61FF	16進位數
	檔案暫存器 (R)		R0~R32767	10進位數
	擴充檔案暫存器 (ER)	塊	0~255	
		元件	ER0~ER32767	
	擴充檔案暫存器 (ZR) *1		ZR0~ZR10027007	
	變址暫存器 (16位元) (Z)		Z0~Z23	
	緩衝記憶體 (智能功能模塊) (G)		G0~G268435455	
	遠端暫存器 (Ww)		Ww0~Ww1FFF	16進位數
	遠端暫存器 (Wr)		Wr0~Wr1FFF	
	多CPU間高速通訊記憶體 (U3E0) *4		U3E000000~U3E012287	10進位數
	多CPU間高速通訊記憶體 (U3E1) *4		U3E100000~U3E112287	
	多CPU間高速通訊記憶體 (U3E2) *4		U3E200000~U3E212287	
	多CPU間高速通訊記憶體 (U3E3) *4		U3E300000~U3E312287	
	安全計時器 (當前值) (SATN) *5		SATN0~SATN35487	
	安全計數器 (當前值) (SACN) *5		SACN0~SACN35487	
	安全累計計時器 (當前值) (SASN) *5		SASN0~SASN35487	
	安全資料暫存器 (SAD) *5		SAD0~SAD39935	
	安全特殊暫存器 (SASD) *5		SASD0~SASD4095	
	基本設定參數 (PA) *3*8		PA1~PA32 PA1001~PA1032	
	增益・濾波器參數 (PB) *3*8		PB1~PB64 PB1001~PB1064	
	擴充設定參數 (PC) *3*8		PC1~PC80 PC1001~PC1080	
	I/O參數 (PD) *3*8		PD1~PD48 PD1001~PD1048	
	線性伺服電機/DD電機設定參數 (PL) *3*8		PL1~PL48 PL1001~PL1048	
	定位控制參數 (PT) *3*8		PT1~PT80 PT1001~PT1080	
	狀態顯示資料 (ST) *3*5		ST0~ST48	
	擴充設定2 參數 (PE) *3*8		PE1~PE64 PE1001~PE1064	
擴充設定3 參數 (PF) *3*8		PF1~PF64 PF1001~PF1064		
網路設定參數 (PN) *3*8		PN1~PN32 PN1001~PN1032		

元件名		可設定範圍	元件編號表達格式	
字元元件	警示 (當前警示·J4擴充) (ALM) *3*5	ALM0~ALM1 ALM11~ALM59	10進位數	
	警示 (警示履歷·J4擴充) (ALM) *3*5	ALM200~ALM215 ALM220~ALM235 ALM240~ALM255		
	號碼表 (位置) (POS) *3*8	POS1~POS255 POS1001~POS1255		
	號碼表 (速度) (SPD) *3*8	SPD1~SPD255 SPD1001~SPD1255		
	號碼表 (加速時常數) (ACT) *3*8	ACT1~ACT255 ACT1001~ACT1255		
	號碼表 (減速時常數) (DCT) *3*8	DCT1~DCT255 DCT1001~DCT1255		
	號碼表 (駐留) (DWL) *3*8	DWL1~DWL255 DWL1001~DWL1255		
	號碼表 (輔助功能) (AUX) *3*8	AUX1~AUX255 AUX1001~AUX1255		
	機械診斷資料 (MD) *3*5	MD0~MD18		
	一鍵式調整資料 (OTS) *3*5	OTS0~OTS3		
	外部輸入訊號 (DI) *3	DI0~DI6		
	外部輸出訊號 (DO) *3*5	DO0~DO4		
	運動控制元件 (#)	#0~#108287		
	CPU緩衝記憶體存取元件 (U3E0G)	U3E0G0~U3E0G268435455		
	CPU緩衝記憶體存取元件 (U3E1G)	U3E1G0~U3E1G268435455		
	CPU緩衝記憶體存取元件 (U3E2G)	U3E2G0~U3E2G268435455		
	CPU緩衝記憶體存取元件 (U3E3G)	U3E3G0~U3E3G268435455		
	更新資料暫存器 (RD)	RD0~RD1048575		
	安全連結暫存器 (SAW) *5	SAW0~SAW9BFF		16進位數
	連結直接	連結暫存器 (JnW)		
連結特殊暫存器 (JnSW)		JnSW0~JnSW1FFF		
位元元件的字元指定*7 (計時器、長計時器、計數器、長計數器、累計計時器、長累計計時器除外)		各位元元件的可設定範圍	-	
雙字元元件	長計時器 (當前值) (LTN) *1*2	LTN0~LTN2529407	10進位數	
	長計數器 (當前值) (LCN) *1	LCN0~LCN4761215		
	長累計計時器 (當前值) (LSN) *1*2	LSN0~LSN2529407		
	變址暫存器 (32位元) (ZZ) *2	ZZ0~ZZ22		
	變址暫存器 (32位元) (LZ)	LZ0~LZ11		
	壽命診斷 (ALD) *3*5	ALD0~ALD1		
	測試運行時輸入訊號 (測試運行) (TMI) *3*6	TMI0~TMI2		
	訊號導腳的強制輸出 (測試運行) (TMO) *3*6	TMO0		
	設定資料 (測試運行) (TMD) *3*6	TMD0~TMD1 TMD3		

*1 關於安裝擴充SRAM盒時的最大點數，請參照以下手冊。

➡ MELSEC iQ-R CPU模塊使用者手冊 (應用篇)

*2 無法進行連續元件指定的監視、寫入。

*3 伺服放大器中，即使寫入元件的值為實數，但實際被寫入的值也會變為捨去小數點的值 (整數)。將資料類型作為實數使用伺服放大器的元件時，寫入元件的值與從元件讀取的值之間可能會發生誤差。元件的資料類型請設為以下任意一種類型。

- 有符號BIN16
- 無符號BIN16
- 有符號BIN32
- 無符號BIN32

使用伺服放大器的元件時，請注意實際的元件值為整數。數值顯示或數值輸入中，通過將[顯示格式]選擇為[實數]，並勾選[小數位數自動調整]，可以使整數的元件值顯示為實數。

- *4 監視多CPU間高速通訊記憶體時，將監視CPU的CPU緩衝記憶體存取元件（HG）。
不監視CPU緩衝記憶體存取元件（G）。
- *5 僅可讀取。
- *6 僅可寫入。
- *7 元件編號請以16的倍數進行設定。
- *8 以下的元件範圍用於向伺服放大器的RAM中寫入時。
 - PA、PN：1~32
 - PB、PE、PF：1~64
 - PC、PT：1~80
 - PD、PL：1~48
 - POS、SPD、ACT、DCT、DWL、AUX：1~255以下的元件範圍用於向伺服放大器的EEPROM中寫入時。
 - PA、PN：1001~1032
 - PB、PE、PF：1001~1064
 - PC、PT：1001~1080
 - PD、PL：1001~1048
 - POS、SPD、ACT、DCT、DWL、AUX：1001~1255
- *9 在GT SoftGOT 2000、GT Simulator3使用時，位元指定中的隨機讀取處理僅反映塊No.0。
取決於SFC程式的活性、非活性狀態，非活性時始終為OFF（0）。
使用步進繼電器（S）時，請使用帶塊指定的步進繼電器（BLS）。

SP、OM、TMB、TMI、TMO、TMD的使用注意事項如下所示。

■1. 位元元件時

僅可寫入。

[位元反轉]無法用於位元開關的動作。

位元開關的動作請使用[位元點動]、[位元設定]、[位元重設]。

■2. 字元元件、雙字元元件時

僅可寫入。

無法使用數值輸入。

請使用資料寫入開關進行寫入。

■3. GOT中使用的伺服放大器用虛擬元件

GOT中使用的伺服放大器用虛擬元件和伺服放大器資料的對應如下所示。

- 伺服要求

元件名	項目	簡稱
SP0	狀態顯示資料的清除	-
SP1	當前警示的清除	-
SP2	警示履歷的清除	-
SP3	外部輸入訊號禁止	-
SP4	外部輸出訊號禁止	-
SP5	外部輸入訊號禁止的解除	-
SP6	外部輸出訊號禁止的解除	-

- 運行模式選擇

元件名	項目	簡稱
OM0	通常模式（解除測試運行模式）	-
OM1	JOG運行	-
OM2	定位運行	-
OM3	製造商設定用	-
OM4	輸出訊號（DO）強制輸出	-
OM5*1	1步進給指令	-

*1 僅支援MR-J4-□GF(-RJ)。

- 指令要求（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMB1	暫停指令	-
TMB2	啟動指令	-
TMB3	定位方向的選擇（正轉）	-
TMB4	定位方向的選擇（反轉）	-
TMB5	殘餘距離的重新啟動	-
TMB6	殘餘距離清除	-

- 一鍵式調整指令

元件名	項目	簡稱
OTI0	一鍵式調諧開始指令（基本設定）	-
OTI1	一鍵式調諧開始指令（High設定）	-
OTI2	一鍵式調諧開始指令（Low設定）	-
OTI3	一鍵式調諧停止指令	-
OTI4	調整前參數變更指令（出廠值）	-
OTI5	調整前參數變更指令（一鍵式調諧調整前）	-

• 基本設定參數

元件名	項目	簡稱*1
PA1、PA1001	運行模式*3	**STY
PA2、PA1002	再生選項	**REG
PA3、PA1003	絕對位置偵測系統	*ABS
PA4、PA1004	功能選擇-1	*AOP1
PA5、PA1005	製造商設定用	-
PA6、PA1006	電子齒輪分子*2	*CMX
PA7、PA1007	電子齒輪分母*2	*CDV
PA8、PA1008	自動調譜模式	ATU
PA9、PA1009	自動調譜應答性	RSP
PA10、PA1010	定位完成範圍	INP
PA11、PA1011	正轉轉矩限制/正方向推力限制*2	TLP
PA12、PA1012	反轉轉矩限制/負方向推力限制*2	TLN
PA13、PA1013	製造商設定用	-
PA14、PA1014	旋轉方向選擇/移動方向選擇	*POL
PA15、PA1015	編碼器輸出脈衝*3	*ENR
PA16、PA1016	編碼器輸出脈衝2*3	*ENR2
PA17、PA1017	伺服電機系列設定*3	**MSR
PA18、PA1018	伺服電機類型設定*3	**MTY
PA19、PA1019	禁止寫入參數	*BLK
PA20、PA1020	堅固型磁碟機設定	*TDS
PA21、PA1021	功能選擇-3	*AOP3
PA22、PA1022	位置控制配置選擇*3	**PCS
PA23、PA1023	磁碟機記錄器任意警示觸發設定	DRAT
PA24、PA1024	功能選擇-4	AOP4
PA25、PA1025	一鍵式調整 過衝容許等級	OTHOV
PA26、PA1026	功能選擇-5	*AOP5
PA27、PA1027	熱線強制停止功能*4	*HTL
PA28~PA32、PA1028~PA1032	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

*2 僅支援MR-J4-□GF(-RJ)。

*3 支援MR-J4-□GF(-RJ)、MR-J4-□B(-RJ)。

*4 僅支援MR-JE-□B。

• 增益/過濾器參數

元件名	項目	簡稱*1
PB1、PB1001	自適應調諧模式（自適應濾波器I1）	FILT
PB2、PB1002	減振控制調諧模式（進階減振控制I1）	VRFT
PB3、PB1003	轉矩回饋循環增益*2	TFBGN
PB4、PB1004	前饋增益	FFC
PB5、PB1005	製造商設定用	-
PB6、PB1006	負荷慣性動量比/負荷重量比	GD2
PB7、PB1007	模式控制增益	PG1
PB8、PB1008	位置控制增益	PG2
PB9、PB1009	速度控制增益	VG2
PB10、PB1010	速度積分補償	VIC
PB11、PB1011	速度微分補償	VDC
PB12、PB1012	過衝量補正	OVA
PB13、PB1013	機械共振抑制過濾器1	NH1
PB14、PB1014	陷波形狀選擇1	NHQ1
PB15、PB1015	機械共振抑制過濾器2	NH2
PB16、PB1016	陷波形狀選擇2	NHQ2
PB17、PB1017	軸共振抑制過濾器	NHF
PB18、PB1018	低通過濾器設定	LPF
PB19、PB1019	減振控制1振動頻率設定	VRF11
PB20、PB1020	減振控制1共振頻率設定	VRF12
PB21、PB1021	減振控制1振動頻率衰減設定	VRF13
PB22、PB1022	減振控制1共振頻率衰減設定	VRF14
PB23、PB1023	低通過濾器選擇	VFBF
PB24、PB1024	微振動抑制控制選擇	*MVS
PB25、PB1025	功能選擇B-1	*BOP1
PB26、PB1026	增益切換功能	*CDP
PB27、PB1027	增益切換條件	CDL
PB28、PB1028	增益切換時常數	CDT
PB29、PB1029	增益切換 負荷慣性動量比/負荷重量比	GD2B
PB30、PB1030	增益切換 位置控制增益	PG2B
PB31、PB1031	增益切換 速度控制增益	VG2B
PB32、PB1032	增益切換 速度積分補償	VICB
PB33、PB1033	增益切換 減振控制1振動頻率設定	VRF11B
PB34、PB1034	增益切換 減振控制1共振頻率設定	VRF12B
PB35、PB1035	增益切換 減振控制1振動頻率衰減設定	VRF13B
PB36、PB1036	增益切換 減振控制1共振頻率衰減設定	VRF14B
PB37~PB44、PB1037~PB1044	製造商設定用	-
PB45、PB1045	指令陷波濾波器	CNHF
PB46、PB1046	機械共振抑制過濾器3	NH3
PB47、PB1047	陷波形狀選擇3	NHQ3
PB48、PB1048	機械共振抑制過濾器4	NH4
PB49、PB1049	陷波形狀選擇4	NHQ4
PB50、PB1050	機械共振抑制過濾器5	NH5
PB51、PB1051	陷波形狀選擇5	NHQ5
PB52、PB1052	減振控制2振動頻率設定	VRF21
PB53、PB1053	減振控制2共振頻率設定	VRF22
PB54、PB1054	減振控制2振動頻率衰減設定	VRF23

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PB55、PB1055	減振控制2共振頻率衰減設定	VERF24
PB56、PB1056	增益切換 減振控制2振動頻率設定	VERF21B
PB57、PB1057	增益切換 減振控制2共振頻率設定	VERF22B
PB58、PB1058	增益切換 減振控制2振動頻率衰減設定	VERF23B
PB59、PB1059	增益切換 減振控制2共振頻率衰減設定	VERF24B
PB60、PB1060	增益切換 模式控制增益	PG1B
PB61～PB64、PB1061～PB1064	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

*2 僅支援MR-J4-□GF(-RJ)，MR-JE-□B。

• 擴充設定參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PC1、PC1001	誤差過大警告等級	ERZ
PC2、PC1002	電磁制動器順控程式輸出	MBR
PC3、PC1003	編碼器輸出脈衝選擇 ^{*4}	*ENRS
PC4、PC1004	功能選擇-1	**COP1
PC5、PC1005	功能選擇-2	**COP2
PC6、PC1006	功能選擇-3	*COP3
PC7、PC1007	零速度	ZSP
PC8、PC1008	超速警告偵測等級	OSL
PC9、PC1009	模擬監視1輸出 ^{*4}	MOD1
PC10、PC1010	模擬監視2輸出 ^{*4}	MOD2
PC11、PC1011	模擬監視 10FFSET ^{*4}	MO1
PC12、PC1012	模擬監視 20FFSET ^{*4}	MO2
PC13、PC1013	模擬監視 回饋位置輸出基準資料 低階 ^{*3}	MOSDL
PC14、PC1014	模擬監視 回饋位置輸出基準資料 高階 ^{*3}	MOSDH
PC15~PC16、PB1015~PB1016	製造商設定用	-
PC17、PC1017	功能選擇C-4	**COP4
PC18、PC1018	功能選擇C-5	*COP5
PC19、PC1019	功能選擇C-6	*COP6
PC20、PC1020	功能選擇C-7	*COP7
PC21、PC1021	清除警告履歷	*BPS
PC22~PC23、PB1022~PB1023	製造商設定用	-
PC24、PC1024	強制停止時 減速時常數	RSBR
PC25、PC1025	製造商設定用	-
PC26、PC1026	功能選擇C-8 ^{*4}	**COP8
PC27、PC1027	功能選擇C-9 ^{*4}	**COP9
PC28、PC1028	製造商設定用	-
PC29、PC1029	功能選擇C-B	*COPB
PC30、PC1030	製造商設定用	-
PC31、PC1031	升降軸提升量	RSUP1
PC32~PC37、PB1032~PB1037	製造商設定用	-
PC38、PC1038	誤差過大警告等級	ERW
PC39~PC64、PB1039~PB1064	製造商設定用	-
PC65~PC66、PC1065~PC1066	製造商設定用	-
PC67、PC1067	跟蹤誤差輸出等級 ^{*2}	FEWL
PC68、PC1068	跟蹤誤差輸出等級 ^{*2}	FEWH
PC69、PC1069	跟蹤誤差輸出過濾器時間 ^{*2}	FEWF
PC70~PC75、PC1070~PC1075	製造商設定用	-
PC76、PC1076	功能選擇 C-E ^{*2}	*COPE
PC77、PC1077	內部轉矩控制 ^{*2}	TL2
PC78~PC80、PC1078~PC1080	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

*2 僅支援MR-J4-□GF(-RJ)。

*3 僅支援MR-J4-□B(-RJ)。

*4 支援MR-J4-□GF(-RJ)、MR-J4-□B(-RJ)。

• I/O設定參數

元件名	項目	簡稱*1
PD1、PD1001	輸入訊號自動ON選擇1*2	*DIA1
PD2、PD1002	輸入訊號自動ON選擇2*3	*DIA2
PD3、PD1003	輸入元件選擇1*2	*DI1
PD4、PD1004	輸入元件選擇2*2	*DI2
PD5、PD1005	輸入元件選擇3*2	*DI3
PD6、PD1006	製造商設定用	-
PD7、PD1007	輸出元件選擇1	*DO1
PD8、PD1008	輸出元件選擇2*4	*DO2
PD9、PD1009	輸出元件選擇3*4	*DO3
PD10、PD1010	製造商設定用	-
PD11、PD1011	輸入過濾器設定	*DIF
PD12、PD1012	功能選擇D-1	*DOP1
PD13、PD1013	功能選擇D-2	*DOP2
PD14、PD1014	功能選擇D-3	*DOP3
PD15、PD1015	驅動程式間通訊設定*3	*IDCS
PD16、PD1016	驅動程式間通訊 主站設定時傳送資料選擇1*3	*MD1
PD17、PD1017	驅動程式間通訊 主站設定時傳送資料選擇2*3	*MD2
PD18~PD19、PD1018~PD1019	製造商設定用	-
PD20、PD1020	驅動程式間通訊 從站設定時主站軸編號選擇1*3	*SLA1
PD21~PD29、PD1021~PD1029	製造商設定用	-
PD30、PD1030	主站從站運行 從站側轉矩指令係數*3	TLC
PD31、PD1031	主站從站運行 從站側速度限制係數*3	VLC
PD32、PD1032	主站從站運行 從站側速度限制調整值*3	VLL
PD33~PD36、PD1033~PD1036	製造商設定用	-
PD37、PD1037	接觸式測頭功能選擇*2	*TPOP
PD38~PD40、PD1038~PD1040	製造商設定用	-
PD41、PD1041	功能選擇D-4*2	*DOP4
PD42~PD48、PD1042~PD1048	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

*2 僅支援MR-J4-□GF(-RJ)。

*3 僅支援MR-J4-□B(-RJ)。

*4 支援MR-J4-□GF(-RJ)、MR-J4-□B(-RJ)。

• 定位控制參數 (R-J4-□GF(-RJ)系統)

元件名	項目	簡稱*1
PT1、PT1001	指令模式選擇	*CTY
PT2、PT1002	製造商設定用	-
PT3、PT1003	進給功能選擇	*FTY
PT4、PT1004	製造商設定用	-
PT5、PT1005	原點回歸速度	ZRF
PT6、PT1006	蠕變速度	CRF
PT7、PT1007	原點移位置	ZST
PT8、PT1008	製造商設定用	-
PT9、PT1009	近點夾具後的移動量	DCT
PT10、PT1010	接觸式原點回歸接觸時間	ZTM
PT11、PT1011	接觸式原點回歸轉矩限制值	ZTT
PT12、PT1012	粗略一致輸出範圍	CRP
PT13~PT14、PT1013~PT1014	製造商設定用	-
PT15、PT1015	位置範圍輸出位址+	LMPL
PT16、PT1016	位置範圍輸出位址+	LMPH
PT17、PT1017	位置範圍輸出位址-	LMNL
PT18、PT1018	位置範圍輸出位址-	LMNH
PT19、PT1019	位置範圍輸出位址+	*LPPL
PT20、PT1020	位置範圍輸出位址+	*LPPH
PT21、PT1021	位置範圍輸出位址-	*LNPL
PT22、PT1022	位置範圍輸出位址-	*LNPH
PT23~PT26、PT1023~PT1026	製造商設定用	-
PT27、PT1027	等分割分度方式 運行模式選擇	*ODM
PT28、PT1028	旋轉圈分割數	*STN
PT29、PT1029	功能選擇T-3	*TOP3
PT30~PT33、PT1030~PT1033	製造商設定用	-
PT34、PT1034	號碼表默認	*PDEF
PT35、PT1035	功能選擇T-5	*TOP5
PT36~PT38、PT1036~PT1038	製造商設定用	-
PT39、PT1039	轉矩限制延遲時間	INT
PT40、PT1040	站號原點移位置	*SZS
PT41、PT1041	原點回歸禁止選擇	ORP
PT42~PT44、PT1042~PT1044	製造商設定用	-
PT45、PT1045	原點回歸方式	HMM
PT46~PT48、PT1046~PT1048	製造商設定用	-
PT49、PT1049	速度加速時常數	STA
PT50、PT1050	速度減速時常數	STB
PT51、PT1051	S字加減速時常數	STC
PT52~PT54、PT1052~PT1054	製造商設定用	-
PT55、PT1055	功能選擇T-8	*TOP8
PT56、PT1056	原點回歸加速時常數	HMA
PT57、PT1057	原點回歸減速時常數	HMB
PT58~PT61、PT1058~PT1061	製造商設定用	-
PT62、PT1062	基於遠程寄存器的位置/速度指定方法選擇	*DSS
PT63~PT64、PT1063~PT1064	製造商設定用	-
PT65、PT1065	JOG速度指令	PVC
PT66、PT1066	製造商設定用	-

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PT67、PT1067	速度限制	VLMT
PT68、PT1068	製造商設定用	-
PT69、PT1069	原點移位置 (擴展參數)	ZSTH
PT70、PT1070	製造商設定用	-
PT71、PT1071	近點夾具後的移動量 (擴展參數)	DCTH
PT72~PT80、PT1072~PT1080	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

• 擴充設定2參數

元件名	項目	簡稱
PE1、PE1001	全封閉功能選擇1 ^{*1}	**FCT1
PE2、PE1002	製造商設定用	-
PE3、PE1003	全封閉功能選擇2 ^{*1}	*FCT2
PE4、PE1004	全封閉控制 回饋脈衝電子齒輪1 分子 ^{*1}	**FBN
PE5、PE1005	全封閉控制 回饋脈衝電子齒輪1 分母 ^{*1}	**FBD
PE6、PE1006	全封閉控制 速度偏差異常偵測等級 ^{*1}	BC1
PE7、PE1007	全封閉控制位置偏差異常偵測等級 ^{*1}	BC2
PE8、PE1008	全封閉雙回饋濾波器 ^{*1}	DUF
PE9、PE1009	製造商設定用	-
PE10、PE1010	全封閉功能選擇3 ^{*1}	FCT3
PE11~PE33、PE1011~PE1033	製造商設定用	-
PE34、PE1034	全封閉控制回饋脈衝電子齒輪2 分子 ^{*1}	**FBN2
PE35、PE1035	全封閉控制回饋脈衝電子齒輪2 分母 ^{*1}	**FBD2
PE36~PE40、PE1036~PE1040	製造商設定用	-
PE41、PE1041	功能選擇E-3	EOP3
PE42~PE43、PE1042~PE1043	製造商設定用	-
PE44、PE1044	空轉運動控制 正側補償值選擇	LMCP
PE45、PE1045	空轉運動控制 負側補償值選擇	LMCN
PE46、PE1046	空轉運動控制濾波器設定	LMFLT
PE47、PE1047	轉矩OFFSET	TOF
PE48、PE1048	空轉運動控制補償功能選擇	*LMOP
PE49、PE1049	空轉運動控制補償時機	LMCD
PE50、PE1050	空轉運動控制補償盲區	LMCT
PE51~PE64、PE1051~PE1064	製造商設定用	-

*1 支援MR-J4-□GF(-RJ)、MR-J4-□B(-RJ)。

• 擴充設定3參數

元件名	項目	簡稱*1
PF1、PF1001	製造商設定用	-
PF2、PF1002	功能選擇F-2*2	*FOP2
PF3~PF5、PF1003~PF1005	製造商設定用	-
PF6、PF1006	功能選擇F-5	*FOP5
PF7~PF11、PF1007~PF1011	製造商設定用	-
PF12、PF1012	電子式動態制動器動作時間	DBT
PF13~PF17、PF1013~PF1017	製造商設定用	-
PF18、PF1018	STO診斷異常檢測時間*3	*STOD
PF19、PF1019	摩擦故障預測補正係數1*3	TSL
PF20、PF1020	摩擦故障預測補正係數2*3	TIC
PF21、PF1021	磁碟機記錄器動作切換時間設定	DRT
PF22、PF1022	製造商設定用	-
PF23、PF1023	振動堅固型磁碟機 振動偵測等級	OSCL1
PF24、PF1024	振動堅固型磁碟機 功能選擇	*OSCL2
PF25、PF1025	SEMI-F47功能瞬停偵測時間	CVAT
PF26~PF30、PF1026~PF1030	製造商設定用	-
PF31、PF1031	機械診斷功能 低速時摩擦推定區域判定速度	FRIC
PF32~PF33、PF1032~PF1033	製造商設定用	-
PF34、PF1034	機械診斷功能選擇*3	*MFP
PF35~PF39、PF1035~PF1039	製造商設定用	-
PF40、PF1040	機械故障預測參數*3	MFPP
PF41、PF1041	故障預測電機總移動量*3	FPMT
PF42、PF1042	摩擦故障預測平均特性*3	PAV
PF43、PF1043	摩擦故障預測標準偏差*3	PSD
PF44、PF1044	製造商設定用	-
PF45、PF1045	振動故障預測平均特性*3	VAV
PF46、PF1046	振動故障預測標準偏差*3	VSC
PF47~PF64、PF1047~PF1064	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

*2 僅支援MR-J4-□GF(-RJ)。

*3 僅支援MR-J4-□B(-RJ)。

• 線性伺服電機/DD 電機設定參數

元件名	項目*2	簡稱*1
PL1、PL1001	線性伺服電機/DD電機功能選擇1	**LIT1
PL2、PL1002	線性編碼器解析度設定 分子	**LIM
PL3、PL1003	線性編碼器解析度設定 分母	**LID
PL4、PL1004	線性伺服電機/DD電機功能選擇2	*LIT2
PL5、PL1005	位置偏差異常偵測等級	LB1
PL6、PL1006	速度偏差異常偵測等級	LB2
PL7、PL1007	轉矩/推力偏差異常偵測等級	LB3
PL8、PL1008	線性伺服電機/DD電機功能選擇3	*LIT3
PL9、PL1009	磁極偵測電壓等級	LPWM
PL10~PL16、PL1010~PL1016	製造商設定用	-
PL17、PL1017	磁極偵測 微小位置偵測方式 功能選擇	LTSTS
PL18、PL1018	磁極偵測 微小位置偵測方式 同定訊號振	IDLV
PL19~PL48、PL1019~PL1048	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

*2 支援MR-J4-□GF(-RJ)、MR-J4-□B(-RJ)。

• 網路設定參數 (MR-J4-□GF(-RJ)系統)

元件名	項目	簡稱*1
PN01、PN1001	製造商設定用	-
PN02、PN1002	通訊異常檢測時間	CERT
PN03、PN1003	CC-Link IE通訊用通訊模式設定	**NEMD
PN04、PN1004	CC-Link IE通訊用網路號	**NENO
PN05、PN1005	通訊異常檢測頻率設定	CERI
PN06、PN1006	功能選擇 N-1	NOPI
PN07~PN32、PN1007~PN1032	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

• 狀態顯示

元件名	項目	簡稱
ST0	回饋脈衝累積	-
ST1	伺服電機旋轉速度	-
ST2	滯留脈衝	-
ST3	指令脈衝累積	-
ST4	指令脈衝頻率	-
ST5~ST6	製造商設定用	-
ST7	再生負荷率	-
ST8	實效負荷率	-
ST9	波峰負荷率	-
ST10	瞬時發生轉矩	-
ST11	旋轉1圈內的位置	-
ST12	ABS計數器	-
ST13	負荷慣性動量比	-
ST14	母線電壓	-
ST15	機械端回饋脈衝累積	-
ST16	製造商設定用*1	-
ST17	機械端編碼器資訊1	-
ST18	機械端編碼器資訊2	-
ST19	模擬監視輸出電壓1	-
ST20	模擬監視輸出電壓2	-
ST21	AB相輸出脈衝F/B累計值	-
ST22	伺服電機電熱調節器溫度	-
ST23	伺服電機端回饋脈衝累積（齒輪後）	-
ST24	電氣角	-
ST25~ST29	製造商設定用	-
ST30	伺服電機端、機械端位置偏差*1	-
ST31	伺服電機端、機械端速度偏差*1	-
ST32	編碼器內部溫度	-
ST33	整定時間	-
ST34	振動偵測頻率	-
ST35	堅固型磁碟機次數	-
ST36~ST39	製造商設定用	-
ST40	模塊耗電	-
ST41	模塊累計耗電量	-
ST42	當前位置*1	-
ST43	指令位置*1	-
ST44	指令殘餘距離*1	-
ST45	號碼表編號*1	-
ST46~ST48	製造商設定用	-

*1 僅支援MR-J4-□GF(-RJ)。

• 警示 (MELSERVO-J4-*A擴充)

元件名	項目	簡稱
ALM0	當前警示編號的讀取	-
ALM1	當前警示詳細資料的讀取	-
ALM11	發生警示時的狀態 回饋脈衝累積	-
ALM12	發生警示時的狀態 伺服電機旋轉速度	-
ALM13	發生警示時的狀態 滯留脈衝	-
ALM14	發生警示時的狀態 指令脈衝累計	-
ALM15	發生警示時的狀態 指令脈衝頻率	-
ALM16~ALM17	製造商設定用	-
ALM18	發生警示時的狀態 再生負荷率	-
ALM19	發生警示時的狀態 實效負荷率	-
ALM20	發生警示時的狀態 波峰負荷率	-
ALM21	發生警示時的狀態 瞬時發生轉矩	-
ALM22	發生警示時的狀態 旋轉1圈內的位置	-
ALM23	發生警示時的狀態 ABS計數器	-
ALM24	發生警示時的狀態 負荷慣性動量比	-
ALM25	發生警示時的狀態 母線電壓	-
ALM26	發生警示時的狀態 機械端回饋脈衝累積	-
ALM27	製造商設定用	-
ALM28	發生警示時的狀態 機械端偵測器資訊1	-
ALM29	發生警示時的狀態 機械端偵測器資訊2	-
ALM30	發生警示時的狀態 模擬監視輸出電壓1	-
ALM31	發生警示時的狀態 模擬監視輸出電壓2	-
ALM32	發生警示時的狀態 AB相輸出脈衝F/B累計值	-
ALM33	發生警示時的狀態 伺服電機電熱調節器溫度	-
ALM34	發生警示時的狀態 伺服電機端回饋脈衝累積 (齒輪前)	-
ALM35	發生警示時的狀態 電氣角	-
ALM36~ALM40	製造商設定用	-
ALM41	發生警示時的狀態 伺服電機端、機械端位置偏差 ^{*1}	-
ALM42	發生警示時的狀態 伺服電機端、機械端速度偏差 ^{*1}	-
ALM43	發生警示時的編碼器內部溫度	-
ALM44	發生警示時的整定時間	-
ALM45	發生警示時的振動偵測頻率	-
ALM46	發生警示時的堅固型磁碟機次數	-
ALM47~ALM50	製造商設定用	-
ALM51	發生警示時的狀態 模塊耗電	-
ALM52	發生警示時的狀態 模塊累計耗電量	-
ALM53	發生警示時的狀態 當前位置 ^{*1}	-
ALM54	發生警示時的狀態 指令位置 ^{*1}	-
ALM55	發生警示時的狀態 指令殘餘距離 ^{*1}	-
ALM56	發生警示時的狀態 號碼表編號 ^{*1}	-
ALM57~ALM59	製造商設定用	-
ALM200	警示履歷的警示編號讀取 最新警示	-
ALM201	警示履歷的警示編號讀取 1個之前的警示	-
ALM202	警示履歷的警示編號讀取 2個之前的警示	-

元件名	項目	簡稱
ALM203	警示履歷的警示編號讀取 3個之前的警示	-
ALM204	警示履歷的警示編號讀取 4個之前的警示	-
ALM205	警示履歷的警示編號讀取 5個之前的警示	-
ALM206	警示履歷的警示編號讀取 6個之前的警示	-
ALM207	警示履歷的警示編號讀取 7個之前的警示	-
ALM208	警示履歷的警示編號讀取 8個之前的警示	-
ALM209	警示履歷的警示編號讀取 9個之前的警示	-
ALM210	警示履歷的警示編號讀取 10個之前的警示	-
ALM211	警示履歷的警示編號讀取 11個之前的警示	-
ALM212	警示履歷的警示編號讀取 12個之前的警示	-
ALM213	警示履歷的警示編號讀取 13個之前的警示	-
ALM214	警示履歷的警示編號讀取 14個之前的警示	-
ALM215	警示履歷的警示編號讀取 15個之前的警示	-
ALM220	警示履歷發生時間的讀取 最新警示	-
ALM221	警示履歷發生時間的讀取 1個之前的警示	-
ALM222	警示履歷發生時間的讀取 2個之前的警示	-
ALM223	警示履歷發生時間的讀取 3個之前的警示	-
ALM224	警示履歷發生時間的讀取 4個之前的警示	-
ALM225	警示履歷發生時間的讀取 5個之前的警示	-
ALM226	警示履歷發生時間的讀取 6個之前的警示	-
ALM227	警示履歷發生時間的讀取 7個之前的警示	-
ALM228	警示履歷發生時間的讀取 8個之前的警示	-
ALM229	警示履歷發生時間的讀取 9個之前的警示	-
ALM230	警示履歷發生時間的讀取 10個之前的警示	-
ALM231	警示履歷發生時間的讀取 11個之前的警示	-
ALM232	警示履歷發生時間的讀取 12個之前的警示	-
ALM233	警示履歷發生時間的讀取 13個之前的警示	-
ALM234	警示履歷發生時間的讀取 14個之前的警示	-
ALM235	警示履歷發生時間的讀取 15個之前的警示	-
ALM240	警示履歷警示詳細資料 最新警示	-
ALM241	警示履歷警示詳細資料 1個之前的警示	-
ALM242	警示履歷警示詳細資料 2個之前的警示	-
ALM243	警示履歷警示詳細資料 3個之前的警示	-
ALM244	警示履歷警示詳細資料 4個之前的警示	-
ALM245	警示履歷警示詳細資料 5個之前的警示	-
ALM246	警示履歷警示詳細資料 6個之前的警示	-
ALM247	警示履歷警示詳細資料 7個之前的警示	-
ALM248	警示履歷警示詳細資料 8個之前的警示	-
ALM249	警示履歷警示詳細資料 9個之前的警示	-
ALM250	警示履歷警示詳細資料 10個之前的警示	-
ALM251	警示履歷警示詳細資料 11個之前的警示	-
ALM252	警示履歷警示詳細資料 12個之前的警示	-
ALM253	警示履歷警示詳細資料 13個之前的警示	-
ALM254	警示履歷警示詳細資料 14個之前的警示	-
ALM255	警示履歷警示詳細資料 15個之前的警示	-

*1 僅支援MR-J4-□GF(-RJ)。

• 號碼表 (MR-J4-□GF(-RJ)系統)

元件名	項目	簡稱
POS1~POS255、POS1001~POS1255	號碼表 (位置)	-
SPD1~SPD255、SPD1001~SPD1255	號碼表 (速度)	-
ACT1~ACT255、ACT1001~ACT1255	號碼表 (加速時常數)	-
DCT1~DCT255、DCT1001~DCT1255	號碼表 (減速時常數)	-
DWL1~DWL255、DWL1001~DWL1255	號碼表 (駐留)	-
AUX1~AUX255、AUX1001~AUX1255	號碼表 (輔助功能)	-

• 機械診斷資料

元件名	項目	簡稱
MD0	機械診斷資料 編號讀取	-
MD1	機械診斷資料 測試運行 (SON-ON) 轉移判定讀取	-
MD2*1	機械診斷資料 機械診斷狀態讀取	-
MD3*2	機械診斷資料 正轉轉矩時 靜摩擦讀取	-
MD4*2	機械診斷資料 正轉轉矩時 動摩擦 (額定速度時) 讀取	-
MD5*2	機械診斷資料 反轉轉矩時 靜摩擦讀取	-
MD6*2	機械診斷資料 正轉轉矩時 動摩擦 (額定速度時) 讀取	-
MD7*2	機械診斷資料 停止並伺服鎖定期時 振動頻率讀取	-
MD8*2	機械診斷資料 停止並伺服鎖定期時 振動等級讀取	-
MD9*2	機械診斷資料 運行中 診斷頻率讀取	-
MD10*2	機械診斷資料 運行中 診斷等級讀取	-
MD11*3	機械診斷資料 額定速度讀取	-
MD12*3	機械診斷資料 摩擦故障預測準備進度	-
MD13*3	機械診斷資料 振動故障預測準備進度	-
MD14*3	機械診斷資料 電機總移動量	-
MD15*3	機械診斷資料 摩擦故障預測上限閾值	-
MD16*3	機械診斷資料 摩擦故障預測下限閾值	-
MD17*3	機械診斷資料 振動等級閾值	-
MD18*3	機械診斷資料 故障預測狀態	-

*1 在機械診斷狀態的推定中狀態下，請勿從其他的GOT向處於推定中狀態的伺服放大器寫入參數。
向處於推定中狀態的伺服放大器進行參數寫入時，伺服放大器可能會誤動作。

*2 在讀取機械診斷狀態 (MD2)，推定完成以外 (推定中或警告) 的狀態下，請勿進行摩擦推定狀態 (MD3~MD6)、振動狀態 (MD7~MD10) 的監視。

推定完成時，進行監視的情況下，請在監視物件中設定[顯示/動作條件]，以設定成僅在推定完成時監視。
[顯示/動作條件]的詳情請參照以下手冊。

▣ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊

*3 僅支援MR-J4-□GF(-RJ)。

- 一鍵式調整資料

元件名	項目	簡稱
OTS0	一鍵式調諧的狀態確認讀取	-
OTS1	錯誤代碼取得讀取	-
OTS2	整定時間讀取	-
OTS3	過衝量讀取	-

- 外部輸入

元件名	項目	簡稱
DI0	輸入元件狀態1	-
DI1	輸入元件狀態2	-
DI2	輸入元件狀態3	-
DI3	外部輸入針腳狀態	-
DI4	因通訊而啟動的輸入元件的狀態1	-
DI5	因通訊而啟動的輸入元件的狀態2	-
DI6	因通訊而啟動的輸入元件的狀態3 ^{*1}	-

*1 僅支援MR-J4-□GF(-RJ)。

- 外部輸出

元件名	項目	簡稱
DO0	輸出元件狀態1	-
DO1	輸出元件狀態2	-
DO2	輸出元件狀態3 ^{*1}	-
DO3	製造商設定用	-
DO4	外部輸出針腳狀態	-

*1 僅支援MR-J4-□GF(-RJ)。

- 壽命診斷

元件名	項目	簡稱
ALD0	通電時間累積	-
ALD1	浪湧繼電器ON/OFF次數	-

- 測試運行時輸入訊號（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMI0	測試運行時輸入訊號1	-
TMI1	測試運行時輸入訊號2	-
TMI2	測試運行時輸入訊號3	-

- 訊號針腳的強制輸出（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMO0	訊號針腳的強制輸出	-

- 設定資料（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMD0	測試運行模式用資料（旋轉速度）	-
TMD1	測試運行模式用資料（加減速時常數）	-
TMD3	測試運行模式用資料（移動量）	-

2.2 MELSEC iQ-R、RnMT/RT、CR800-D (GT21系統)

在連接裝置的設定中將機種設定為[MELSEC iQ-R, RnMT/NC/RT, CR800-D]時，可以設定的元件範圍如下所示。

元件名		可設定範圍	元件編號表達格式	
位元元件	輸入 (X)	X0~X3FFF	16進位數	
	輸出 (Y)	Y0~Y3FFF		
	內部繼電器 (M) *1	M0~M161882111	10進位數	
	鎖存繼電器 (L)	L0~L32767		
	步進繼電器 (S) *5*9	S0~S16383		
	警示器 (F)	F0~F131071		
	連結繼電器 (B) *1	B0~B9A61FFF		
	計時器 *1	接點 (TT)	TT0~TT8993439	10進位數
		線圈 (TC)	TC0~TC8993439	
	長計時器 *1*2	接點 (LTT)	LTT0~LTT2529407	
		線圈 (LTC)	LTC0~LTC2529407	
	計數器 *1	接點 (CT)	CT0~CT8993439	
		線圈 (CC)	CC0~CC8993439	
	長計數器 *1	接點 (LCT)	LCT0~LCT4761215	
		線圈 (LCC)	LCC0~LCC4761215	
	特殊繼電器 (SM)	SM0~SM4095		
	累計計時器 *1	接點 (SS)	SS0~SS8993439	
		線圈 (SC)	SC0~SC8993439	
	長累計計時器 *1*2	接點 (LSS)	LSS0~LSS2529407	
		線圈 (LSC)	LSC0~LSC2529407	
	安全內部繼電器 (SAM) *5	SAM0~SAM638975		
	安全計時器 *5	接點 (SATT)	SATT0~SATT35487	
		線圈 (SATC)	SATC0~SATC35487	
	安全計數器 *5	接點 (SACT)	SACT0~SACT35487	
		線圈 (SACC)	SACC0~SACC35487	
	安全累計計時器 *5	接點 (SASS)	SASS0~SASS35487	
		線圈 (SASC)	SASC0~SASC35487	
	安全特殊繼電器 (SASM) *5	SASM0~SASM4095		
	SFC塊 (BL)	BL0~BL319	10進位數	
	帶塊指定的步進繼電器 (BLS)	BLS0~BLS511		
伺服要求 (SP) *2*6	SP0~SP6			
運行模式選擇 (OM) *2*6	OM0~OM2 OM4~OM5			
指令要求 (測試運行) (TMB) *2*6	TMB1~TMB6			
一鍵式調整指令 (OTI) *2*6	OTI0~OTI5			
連結用特殊繼電器 (SB) *1	SB0~SB9A61FFF			
遠端輸入 (RX)	RX0~RX3FFF			
遠端輸出 (RY)	RY0~RY3FFF	16進位數		
連結繼電器 (LB)	LB0~LB7FFF			
安全輸入繼電器 (SAX) *5	SAX0~SAX2FFF			
安全輸出繼電器 (SAY) *5	SAY0~SAY2FFF			
安全連結繼電器 (SAB) *5	SAB0~SAB9BFFF			

元件名		可設定範圍	元件編號表達格式
位元元件	連結直接	連結輸入 (JnX)	JnX0~JnX3FFF
		連結輸出 (JnY)	JnY0~JnY3FFF
		連結繼電器 (JnB)	JnB0~JnB7FFF
		連結特殊繼電器 (JnSB)	JnSB0~JnSB1FF
字元元件的位元指定 (計時器、計數器、累計計時器、變址暫存器 (Z) 除外)		各字元元件的可設定範圍	-
字元元件	資料暫存器 (D) *1		D0~D10117631
	特殊資料暫存器 (SD)		SD0~SD4095
	連結暫存器 (W) *1		W0~W9A61FF
	計時器 (當前值) (TN) *1		TN0~TN8993439
	計數器 (當前值) (CN) *1		CN0~CN8993439
	累計計時器 (當前值) (SN) *1		SN0~SN8993439
	連結特殊暫存器 (SW) *1		SW0~SW9A61FF
	檔案暫存器 (R)		R0~R32767
	擴充檔案暫存器 (ER)	塊	0~255
		元件	ER0~ER32767
	擴充檔案暫存器 (ZR) *1		ZR0~ZR10027007
	變址暫存器 (16位元) (Z)		Z0~Z23
	緩衝記憶體 (智能功能模塊) (G)		G0~G268435455
	多CPU間高速通訊記憶體 (U3E0) *4		U3E000000~U3E012287
	多CPU間高速通訊記憶體 (U3E1) *4		U3E100000~U3E112287
	多CPU間高速通訊記憶體 (U3E2) *4		U3E200000~U3E212287
	多CPU間高速通訊記憶體 (U3E3) *4		U3E300000~U3E312287
	安全計時器 (當前值) (SATN) *5		SATN0~SATN35487
	安全計數器 (當前值) (SACN) *5		SACN0~SACN35487
	安全累計計時器 (當前值) (SASN) *5		SASN0~SASN35487
	安全資料暫存器 (SAD) *5		SAD0~SAD39935
	安全特殊暫存器 (SASD) *5		SASD0~SASD4095
	基本設定參數 (PA) *2*3*8		PA1~PA32 PA1001~PA1032
	增益・濾波器參數 (PB) *2*3*8		PB1~PB64 PB1001~PB1064
	擴充設定參數 (PC) *2*3*8		PC1~PC80 PC1001~PC1080
	I/O參數 (PD) *2*3*8		PD1~PD48 PD1001~PD1048
	定位控制參數 (PT) *2*3*8		PT1~PT80 PT1001~PT1080
	線性伺服電機/DD電機設定參數 (PL) *2*3*8		PL1~PL48 PL1001~PL1048
	狀態顯示資料 (ST) *2*3*5		ST0~ST48
	擴充設定2 參數 (PE) *2*3*8		PE1~PE64 PE1001~PE1064
	擴充設定3 參數 (PF) *2*3*8		PF1~PF64 PF1001~PF1064
	網路設定參數 (PN) *2*3*8		PN1~PN32 PN1001~PN1032

元件名		可設定範圍	元件編號表達格式	
字元元件	警示 (當前警示·J4擴充) (ALM) *2*3*5	ALM0~ALM1 ALM11~ALM59	10進位數	
	警示 (警示履歷·J4擴充) (ALM) *2*3*5	ALM200~ALM215 ALM220~ALM235 ALM240~ALM255		
	號碼表 (位置) (POS) *2*3*8	POS1~POS255 POS1001~POS1255		
	號碼表 (速度) (SPD) *2*3*8	SPD1~SPD255 SPD1001~SPD1255		
	號碼表 (加速時常數) (ACT) *2*3*8	ACT1~ACT255 ACT1001~ACT1255		
	號碼表 (減速時常數) (DCT) *2*3*8	DCT1~DCT255 DCT1001~DCT1255		
	號碼表 (駐留) (DWL) *2*3*8	DWL1~DWL255 DWL1001~DWL1255		
	號碼表 (輔助功能) (AUX) *2*3*8	AUX1~AUX255 AUX1001~AUX1255		
	機械診斷資料 (MD) *2*3*5	MDO~MD18		
	一鍵式調整資料 (OTS) *2*3*5	OTS0~OTS3		
	外部輸入訊號 (DI) *2*3	DI0~DI6		
	外部輸出訊號 (DO) *2*3*5	DO0~DO4		
	運動控制元件 (#)	#0~#108287		
	CPU緩衝記憶體存取元件 (U3E0G)	U3E0G0~U3E0G268435455		
	CPU緩衝記憶體存取元件 (U3E1G)	U3E1G0~U3E1G268435455		
	CPU緩衝記憶體存取元件 (U3E2G)	U3E2G0~U3E2G268435455		
	CPU緩衝記憶體存取元件 (U3E3G)	U3E3G0~U3E3G268435455		
	更新資料暫存器 (RD)	RD0~RD1048575		
	安全連結暫存器 (SAW) *5	SAW0~SAW9BFF		16進位數
	連結直接	連結暫存器 (JnW)		
連結特殊暫存器 (JnSW)		JnSW0~JnSW1FFF		
位元元件的字元指定*7 (計時器、長計時器、計數器、長計數器、累計計時器、長累計計時器除外)		各位元元件的可設定範圍	-	
雙字元元件	長計時器 (當前值) (LTN) *1*2	LTN0~LTN2529407	10進位數	
	長計數器 (當前值) (LCN) *1	LCN0~LCN4761215		
	長累計計時器 (當前值) (LSN) *1*2	LSN0~LSN2529407		
	變址暫存器 (32位元) (ZZ) *2	ZZ0~ZZ22		
	變址暫存器 (32位元) (LZ)	LZ0~LZ11		
	壽命診斷 (ALD) *2*3*5	ALD0~ALD1		
	測試運行時輸入訊號 (測試運行) (TMI) *2*3*6	TMI0~TMI2		
	訊號導腳的強制輸出 (測試運行) (TMO) *2*3*6	TMO0		
	設定資料 (測試運行) (TMD) *2*3*6	TMD0~TMD1 TMD3		

*1 關於安裝擴充SRAM盒時的最大點數，請參照以下手冊。

▣ MELSECiQ-RCPU 模塊使用者手冊 (應用篇)

*2 無法進行連續元件指定的監視、寫入。

*3 伺服放大器中，即使寫入元件的值為實數，但實際被寫入的值也會變為捨去小數點的值 (整數)。
將資料類型作為實數使用伺服放大器的元件時，寫入元件的值與從元件讀取的值之間可能會發生誤差。
元件的資料類型請設為以下任意一種類型。

- 有符號BIN16
- 無符號BIN16
- 有符號BIN32
- 無符號BIN32

- 使用伺服放大器的元件時，請注意實際的元件值為整數。數值顯示或數值輸入中，通過將[顯示格式]選擇為[實數]，並勾選[小數位數自動調整]，可以使整數的元件值顯示為實數。
- *4 監視多CPU間高速通訊記憶體時，將監視RCP的CPU緩衝記憶體存取元件（HG）。
不監視CPU緩衝記憶體存取元件（G）。
- *5 僅可讀取。
- *6 僅可寫入。
- *7 元件編號請以16的倍數進行設定。
- *8 以下的元件範圍用於向伺服放大器的RAM中寫入時。
• PA、PN：1~32
• PB、PE、PF：1~64
• PC、PT：1~80
• PD、PL：1~48
• POS、SPD、ACT、DCT、DWL、AUX：1~255
以下的元件範圍用於向伺服放大器的EEPROM中寫入時。
• PA、PN：1001~1032
• PB、PE、PF：1001~1064
• PC、PT：1001~1080
• PD、PL：1001~1048
• POS、SPD、ACT、DCT、DWL、AUX：1001~1255
- *9 在GT SoftGOT 2000、GT Simulator3使用時，位元指定中的隨機讀取處理僅反映塊No.0。
取決於SFC程式的活性、非活性狀態，非活性時始終為OFF（0）。
使用步進繼電器（S）時，請使用帶塊指定的步進繼電器（BLS）。

SP、OM、TMB、TMI、TMO、TMD的使用注意事項如下所示。

■1. 位元元件時

僅可寫入。

[位元反轉]無法用於位元開關的動作。

位元開關的動作請使用[位元點動]、[位元設定]、[位元重設]。

■2. 字元元件、雙字元件時

僅可寫入。

無法使用數值輸入。

請使用資料寫入開關進行寫入。

■3. GOT中使用的伺服放大器用虛擬元件

GOT中使用的伺服放大器用虛擬元件和伺服放大器資料的對應如下所示。

➡ 2.1 MELSEC iQ-R、RnMT/NC/RT、CR800-D (GT27、GT25、GT23系統)

2.3 MELSEC iQ-F

在連接裝置的設定中將機種設定為[MELSEC iQ-F]時，可以設定的元件範圍如下所示。

元件名		可設定範圍	元件編號表達格式		
位元元件	輸入 (X)	X0~X1777	8進位數		
	輸出 (Y)	Y0~Y1777			
	內部繼電器 (M) *3	M0~M32767	10進位數		
	鎖存繼電器 (L)	L0~L32767			
	步進繼電器 (S)	S0~S4095			
	警示器 (F)	F0~F32767			
	連結繼電器 (B)	B0~B7FFF			
	計時器	接點 (TT)	TT0~TT1023	10進位數	
		線圈 (TC)	TC0~TC1023		
	計數器	接點 (CT)	CT0~CT1023		
		線圈 (CC)	CC0~CC1023		
	長計數器	接點 (LCT)	LCT0~LCT1023		
		線圈 (LCC)	LCC0~LCC1023		
	特殊繼電器 (SM)	SM0~SM9999	10進位數		
	保持計時器	接點 (SS)			SS0~SS1023
		線圈 (SC)			SC0~SC1023
	伺服要求 (SP) *5*9	SP0~SP6			
	運行模式選擇 (OM) *5*9	OM0~OM2 OM4~OM5			
	指令要求 (測試運行) (TMB) *5*9	TMB1~TMB6			
	一鍵式調整指令 (OTI) *5*9	OTI0~OTI15			
	連結用特殊繼電器 (SB)	SB0~SB7FFF	16進位數		
	連結輸入 (RX) *8	RX0~RX3FFF			
	連結輸出 (RY) *8	RY0~RY3FFF			
字元元件的位元指定 (計時器、計數器、保持計時器、變址暫存器 (Z) 除外)	各字元元件的可設定範圍	-			

	元件名	可設定範圍	元件編號表達格式
字元元件	資料暫存器 (D)	D0~D7999	10進位數
	特殊資料暫存器 (SD)	SD0~SD11999	
	連結暫存器 (W)	W0~W7FFF	16進位數
	計時器 (當前值) (TN)	TN0~TN1023	10進位數
	計數器 (當前值) (CN)	CN0~CN1023	
	保持計時器 (當前值) (SN)	SN0~SN1023	
	連結特殊暫存器 (SW)	SW0~SW7FFF	16進位數
	連結暫存器 (Ww) *8	Ww0~Ww1FFF	
	連結暫存器 (Wr) *8	Wr0~Wr1FFF	
	檔案暫存器 (R) *1	R0~R32767	10進位數
	變址暫存器 (16位元) (Z)	Z0~Z23	
	緩衝記憶體 (智能功能模塊) (G) *2	G0~G262143	
	基本設定參數 (PA) *6*7*9	PA1~PA32 PA1001~PA1032	
	增益・濾波器參數 (PB) *6*7*9	PB1~PB64 PB1001~PB1064	
	擴充設定參數 (PC) *6*7*9	PC1~PC64 PC1001~PC1064	
	I/O設定參數 (PD) *6*7*9	PD1~PD48 PD1001~PD1048	
	線性伺服電機/DD電機設定參數 (PL) *6*7*9	PL1~PL48 PL1001~PL1048	
	狀態顯示 (ST) *4*7*9	ST0~ST48	
	擴充設定2 參數 (PE) *6*7*9	PE1~PE64 PE1001~PE1064	
	擴充設定3 參數 (PF) *6*7*9	PF1~PF48 PF1001~PF1048	
	警示 (當前警示·J4擴充) (ALM) *4*7*9	ALM0~ALM1 ALM1~ALM59	
	警示 (警示履歷·J4擴充) (ALM) *4*7*9	ALM200~ALM215 ALM220~ALM235 ALM240~ALM255	
	機械診斷資料 (MD) *4*7*9	MD0~MD10	
	一鍵式調整資料 (OTS) *4*7*9	OTS0~OTS3	
	外部輸入 (DI) *7*9	DI0~DI6	
	外部輸出 (DO) *4*7*9	DO0~DO	
	位元元件的字元指定*3 (計時器、計數器、累計計時器除外)	各位元元件的可設定範圍	-
雙字元元件	長計時器 (當前值) (LCN) *3	LCN0~LCN1023	10進位數
	變址暫存器 (32位元) (LZ)	LZ0~LZ11	
	壽命診斷 (ALD) *4*7*9	ALD0~ALD1	
	測試運行時輸入訊號 (測試運行用) (TMI) *5*7*9	TMI0~TMI2	
	訊號針腳的強制輸出 (測試運行用) (TMO) *5*7*9	TMO0	
	設定資料 (測試運行用) (TMD) *5*7*9	TMD0~TMD1 TMD3	

*1 通過SET命令進行了切換的塊No.的檔案暫存器將成為對象。

*2 僅可指定GOT連接站的智能功能模塊。

*3 請在存在於對象智能功能模塊中的緩衝記憶體的位址範圍內進行設定。

*4 元件編號請以16的倍數進行設定。

*5 僅可讀取。

*6 僅可寫入。

- *6 以下的元件範圍用於向伺服放大器的RAM中寫入時。
- PA：1～32
 - PB、PC、PE：1～64
 - PD、PF、PL：1～48
- 以下的元件範圍用於向伺服放大器的E2PROM中寫入時。
- PA：1001～1032
 - PB、PC、PE：1001～1064
 - PD、PF、PL：1001～1048
- *7 伺服放大器中，即使寫入元件的值為實數，但實際被寫入的值也會變為捨去小數點的值（整數）。
將資料類型作為實數使用伺服放大器的元件時，寫入元件的值與從元件讀取的值之間可能會發生誤差。
元件的資料類型請設為以下任意一種類型。
- 有符號BIN16
 - 無符號BIN16
 - 有符號BIN32
 - 無符號BIN32
- 使用伺服放大器的元件時，請注意實際的元件值為整數。
數值顯示或數值輸入中，通過將[顯示格式]選擇為[實數]，並勾選[小數位數自動調整]，可以使整數的元件值顯示為實數。
- *8 只可以監視本站。監視其他站時會發生錯誤。
- *9 在GT21中，無法進行連續元件指定的監視/寫入。

SP、OM、TMB、TMI、TMO、TMD的使用注意事項如下所示。

■1. 位元元件時

僅可寫入。

[位元反轉]無法用於位元開關的動作。

位元開關的動作請使用[位元點動]、[位元設定]、[位元重設]。

■2. 字元元件、雙字元時

僅可寫入。

無法使用數值輸入。

請使用資料寫入開關進行寫入。

■3. GOT中使用的伺服放大器用虛擬元件

GOT中使用的伺服放大器用虛擬元件和伺服放大器資料的對應如下所示。

• 伺服要求

元件名	項目	簡稱
SP0	狀態顯示資料的清除	-
SP1	當前警示的清除	-
SP2	警示履歷的清除	-
SP3	外部輸入訊號禁止	-
SP4	外部輸出訊號禁止	-
SP5	外部輸入訊號禁止的解除	-
SP6	外部輸出訊號禁止的解除	-

• 運行模式選擇

元件名	項目	簡稱
OM0	通常模式（解除測試運行模式）	-
OM1	JOG運行	-
OM2	定位運行	-
OM3	製造商設定用	-
OM4	輸出訊號（DO）強制輸出	-
OM5	製造商設定用	-

• 指令要求（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMB1	暫停指令	-
TMB2	啟動指令	-
TMB3	定位方向的選擇（正轉）	-
TMB4	定位方向的選擇（反轉）	-
TMB5	殘餘距離的重新啟動	-
TMB6	殘餘距離清除	-

• 一鍵式調整指令

元件名	項目	簡稱
OT10	一鍵式調諧開始指令（基本設定）	-
OT11	一鍵式調諧開始指令（High設定）	-
OT12	一鍵式調諧開始指令（Low設定）	-
OT13	一鍵式調諧停止指令	-
OT14	調整前參數變更指令（出廠值）	-
OT15	調整前參數變更指令（一鍵式調諧調整前）	-

- 基本設定參數

元件名	項目	簡稱*1
PA1、PA1001	運行模式	**STY
PA2、PA1002	再生選項	**REG
PA3、PA1003	絕對位置偵測系統	*ABS
PA4、PA1004	功能選擇-1	*AOP1
PA5~PA7、PA1005~PA1007	製造商設定用	-
PA8、PA1008	自動調諧模式	ATU
PA9、PA1009	自動調諧應答性	RSP
PA10、PA1010	定位完成範圍	INP
PA11~PA13、PA1011~PA1013	製造商設定用	-
PA14、PA1014	旋轉方向選擇/移動方向選擇	*POL
PA15、PA1015	編碼器輸出脈衝	*ENR
PA16、PA1016	編碼器輸出脈衝2	*ENR2
PA17、PA1017	伺服電機系列設定	**MSR
PA18、PA1018	伺服電機類型設定	**MTY
PA19、PA1019	禁止寫入參數	*BLK
PA20、PA1020	堅固型磁碟機設定	*TDS
PA21、PA1021	功能選擇-3	*AOP3
PA22、PA1022	位置控制配置選擇	**PCS
PA23、PA1023	磁碟機記錄器任意警示觸發設定	DRAT
PA24、PA1024	功能選擇-4	AOP4
PA25、PA1025	一鍵式調整 過衝容許等級	OTHOV
PA26、PA1026	功能選擇-5	*AOP5
PA27~PA32、PA1027~PA1032	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

• 增益/過濾器參數

元件名	項目	簡稱*1
PB1、PB1001	自適應調諧模式（自適應濾波器II）	FILT
PB2、PB1002	減振控制調諧模式（高級減振控制II）	VRFT
PB3、PB1003	轉矩回饋循環增益	TFBGN
PB4、PB1004	前饋增益	FFC
PB5、PB1005	製造商設定用	-
PB6、PB1006	負荷慣性動量比/負荷重量比	GD2
PB7、PB1007	模式控制增益	PG1
PB8、PB1008	位置控制增益	PG2
PB9、PB1009	速度控制增益	VG2
PB10、PB1010	速度積分補償	VIC
PB11、PB1011	速度微分補償	VDC
PB12、PB1012	過衝量補正	OVA
PB13、PB1013	機械共振抑制過濾器1	NH1
PB14、PB1014	陷波形狀選擇1	NH01
PB15、PB1015	機械共振抑制過濾器2	NH2
PB16、PB1016	陷波形狀選擇2	NH02
PB17、PB1017	軸共振抑制過濾器	NHF
PB18、PB1018	低通過濾器設定	LPF
PB19、PB1019	減振控制1 振動頻率設定	VRF11
PB20、PB1020	減振控制1 共振頻率設定	VRF12
PB21、PB1021	減振控制1 振動頻率衰減設定	VRF13
PB22、PB1022	減振控制1 共振頻率衰減設定	VRF14
PB23、PB1023	低通過濾器選擇	VFBF
PB24、PB1024	微振動抑制控制選擇	*MVS
PB25、PB1025	製造商設定用	-
PB26、PB1026	增益切換功能	*CDP
PB27、PB1027	增益切換條件	CDL
PB28、PB1028	增益切換時常數	CDT
PB29、PB1029	增益切換 負荷慣性動量比/負荷重量比	GD2B
PB30、PB1030	增益切換 位置控制增益	PG2B
PB31、PB1031	增益切換 速度控制增益	VG2B
PB32、PB1032	增益切換 速度積分補償	VICB
PB33、PB1033	增益切換 減振控制1 振動頻率設定	VRF11B
PB34、PB1034	增益切換 減振控制1 共振頻率設定	VRF12B
PB35、PB1035	增益切換 減振控制1 振動頻率衰減設定	VRF13B
PB36、PB1036	增益切換 減振控制1 共振頻率衰減設定	VRF14B
PB37~PB44、PB1037~PB1044	製造商設定用	-
PB45、PB1045	指令陷波濾波器	CNHF
PB46、PB1046	機械共振抑制過濾器3	NH3
PB47、PB1047	陷波形狀選擇3	NH03
PB48、PB1048	機械共振抑制過濾器4	NH4
PB49、PB1049	陷波形狀選擇4	NH04
PB50、PB1050	機械共振抑制過濾器5	NH5
PB51、PB1051	陷波形狀選擇5	NH05
PB52、PB1052	減振控制2 振動頻率設定	VRF21
PB53、PB1053	減振控制2 共振頻率設定	VRF22
PB54、PB1054	減振控制2 振動頻率衰減設定	VRF23

元件名	項目	簡稱*1
PB55、PB1055	減振控制2 共振頻率衰減設定	VRF24
PB56、PB1056	增益切換 減振控制2 振動頻率設定	VRF21B
PB57、PB1057	增益切換 減振控制2 共振頻率設定	VRF22B
PB58、PB1058	增益切換 減振控制2 振動頻率衰減設定	VRF23B
PB59、PB1059	增益切換減振控制2 共振頻率衰減設定	VRF24B
PB60、PB1060	增益切換 模式控制增益	PG1B
PB61～PB64、PB1061～PB1064	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

• 擴充設定參數

元件名	項目	簡稱*1
PC1、PC1001	誤差過大警告等級	ERZ
PC2、PC1002	電磁制動器順控程式輸出	MBR
PC3、PC1003	編碼器輸出脈衝選擇	*ENRS
PC4、PC1004	功能選擇-1	**COP1
PC5、PC1005	功能選擇-2	**COP2
PC6、PC1006	功能選擇-3	*COP3
PC7、PC1007	零速度	ZSP
PC8、PC1008	超速警告偵測等級	OSL
PC9、PC1009	模擬監視1輸出	MOD1
PC10、PC1010	模擬監視2輸出	MOD2
PC11、PC1011	模擬監視1 OFFSET	MO1
PC12、PC1012	模擬監視2 OFFSET	MO2
PC13、PC1013	模擬監視 回饋位置輸出基準資料 低階	MOSDL
PC14、PC1014	模擬監視 回饋位置輸出基準資料 高階	MOSDH
PC15～PC16、PB1015～PB1016	製造商設定用	-
PC17、PC1017	功能選擇C-4	**COP4
PC18、PC1018	功能選擇C-5	*COP5
PC19、PC1019	製造商設定用	-
PC20、PC1020	功能選擇C-7	*COP7
PC21、PC1021	清除警告履歷	*BPS
PC22～PC23、PB1022～PB1023	製造商設定用	-
PC24、PC1024	強制停止時 減速時常數	RSBR
PC25、PC1025	製造商設定用	-
PC26、PC1026	功能選擇C-8	**COP8
PC27、PC1027	功能選擇C-9	**COP9
PC28、PC1028	製造商設定用	-
PC29、PC1029	功能選擇 C-B	*COPB
PC30、PC1030	製造商設定用	-
PC31、PC1031	升降軸提升量	RSUP1
PC32～PC37、PB1032～PB1037	製造商設定用	-
PC38、PC1038	誤差過大警告等級	ERW
PC39～PC64、PB1039～PB1064	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

• I/O設定參數

元件名	項目	簡稱*1
PD1、PD1001	製造商設定用	-
PD2、PD1002	輸入訊號自動ON選擇2	*DIA2
PD3~PD6、PD103~PD1006	製造商設定用	-
PD7、PD1007	輸出元件選擇1	*D01
PD8、PD1008	輸出元件選擇2	*D02
PD9、PD1009	輸出元件選擇3	*D03
PD10、PD1010	製造商設定用	-
PD11、PD1011	輸入過濾器設定	*DIF
PD12、PD1012	功能選擇D-1	*DOP1
PD13、PD1013	功能選擇D-2	*DOP2
PD14、PD1014	功能選擇D-3	*DOP3
PD15、PD1015	驅動程式間通訊設定	*IDCS
PD16、PD1016	驅動程式間通訊 主站設定時傳送資料選擇1	*MD1
PD17、PD1017	驅動程式間通訊 主站設定時傳送資料選擇2	*MD2
PD18~PD19、PD1018~PD1019	製造商設定用	-
PD20、PD1020	驅動程式間通訊 從站設定時主站軸編號選擇1	*SLA1
PD21~PD29、PD1021~PD1029	製造商設定用	-
PD30、PD1030	主站從站運行 從站側轉矩指令係數	TLC
PD31、PD1031	主站從站運行 從站側速度限制係數	VLC
PD32、PD1032	主站從站運行 從站側速度限制調整值	VLL
PD33~PD48、PD1033~PD1048	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

• 擴充設定2 參數

元件名	項目	簡稱
PE1、PE1001	全封閉功能選擇1	**FCT1
PE2、PE1002	製造商設定用	-
PE3、PE1003	全封閉功能選擇2	*FCT2
PE4、PE1004	全封閉控制 回饋脈衝電子齒輪1 分子	**FBN
PE5、PE1005	全封閉控制 回饋脈衝電子齒輪1 分母	**FBD
PE6、PE1006	全封閉控制 速度偏差異常偵測等級	BC1
PE7、PE1007	全封閉控制 位置偏差異常偵測等級	BC2
PE8、PE1008	全封閉雙回饋濾波器	DUF
PE9、PE1009	製造商設定用	-
PE10、PE1010	全封閉功能選擇3	FCT3
PE11~PE33、PE1011~PE1033	製造商設定用	-
PE34、PE1034	全封閉控制 回饋脈衝電子齒輪2 分子	**FBN2
PE35、PE1035	全封閉控制 回饋脈衝電子齒輪2 分母	**FBD2
PE36~PE40、PE1036~PE1040	製造商設定用	-
PE41、PE1041	功能選擇E-3	EOP3
PE42~PE43、PE1042~PE1043	製造商設定用	-
PE44、PE1044	空轉運動控制 正側補償值選擇	LMCP
PE45、PE1045	空轉運動控制 負側補償值選擇	LMCN
PE46、PE1046	空轉運動控制濾波器設定	LMFLT
PE47、PE1047	轉矩OFFSET	TOF
PE48、PE1048	空轉運動控制補償功能選擇	*LMOP
PE49、PE1049	空轉運動控制補償時機	LMCD

元件名	項目	簡稱
PE50、PE1050	空轉運動控制補償盲區	LMCT
PE51～PE64、PE1051～PE1064	製造商設定用	-

• 擴充設定3 參數

元件名	項目	簡稱*1
PF1、PF1001	製造商設定用	-
PF2、PF1002	功能選擇F-2	*FOP2
PF3～PF5、PF1003～PF1005	製造商設定用	-
PF6、PF1006	功能選擇F-5	*FOP5
PF7～PF11、PF1007～PF1011	製造商設定用	-
PF12、PF1012	電子式動態制動器動作時間	DBT
PF13～PF20、PF1013～PF1020	製造商設定用	-
PF21、PF1021	磁碟機記錄器動作切換時間設定	DRT
PF22、PF1022	製造商設定用	-
PF23、PF1023	振動堅固型磁碟機 振動偵測等級	OSCL1
PF24、PF1024	振動堅固型磁碟機 功能選擇	*OSCL2
PF25、PF1025	SEMI-F47功能 瞬停偵測時間	CVAT
PF26～PF30、PF1026～PF1030	製造商設定用	-
PF31、PF1031	機械診斷功能 低速時摩擦推定區域判定速度	FRIC
PF32～PF48、PF1032～PF1048	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

• 線性伺服電機/DD電機設定參數

元件名	項目	簡稱*1
PL1、PL1001	線性伺服電機/DD電機功能選擇1	**LIT1
PL2、PL1002	線性編碼器解析度設定 分子	**LIM
PL3、PL1003	線性編碼器解析度設定 分母	**LID
PL4、PL1004	線性伺服電機/DD電機功能選擇2	*LIT2
PL5、PL1005	位置偏差異常偵測等級	LB1
PL6、PL1006	速度偏差異常偵測等級	LB2
PL7、PL1007	轉矩/推力偏差異常偵測等級	LB3
PL8、PL1008	線性伺服電機/DD電機功能選擇3	*LIT3
PL9、PL1009	磁極偵測電壓等級	LPWM
PL10～PL16、PL1010～PL1016	製造商設定用	-
PL17、PL1017	磁極偵測 微小位置偵測方式 功能選擇	LTSTS
PL18、PL1018	磁極偵測 微小位置偵測方式 同定訊號振	IDLV
PL19～PL48、PL1019～PL1048	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

• 狀態顯示

元件名	項目	簡稱
ST0	回饋脈衝累積	-
ST1	伺服電機旋轉速度	-
ST2	滯留脈衝	-
ST3	指令脈衝累積	-
ST4	指令脈衝頻率	-
ST5～ST6	製造商設定用	-
ST7	再生負荷率	-
ST8	實效負荷率	-
ST9	波峰負荷率	-

元件名	項目	簡稱
ST10	瞬時發生轉矩	-
ST11	旋轉1圈內的位置	-
ST12	ABS計數器	-
ST13	負荷慣性動量比	-
ST14	母線電壓	-
ST15	機械端回饋脈衝累積	-
ST16	製造商設定用	-
ST17	機械端編碼器資訊1	-
ST18	機械端編碼器資訊2	-
ST19	模擬監視輸出電壓1	-
ST20	模擬監視輸出電壓2	-
ST21	AB相輸出脈衝F/B累計值	-
ST22	伺服電機電熱調節器溫度	-
ST23	伺服電機端回饋脈衝累積（齒輪後）	-
ST24	電氣角	-
ST25~ST31	製造商設定用	-
ST32	編碼器內部溫度	-
ST33	整定時間	-
ST34	振動偵測頻率	-
ST35	堅固型磁碟機次數	-
ST36~ST39	製造商設定用	-
ST40	模塊耗電	-
ST41	模塊累計耗電量	-
ST42~ST48	製造商設定用	-

• 警示（MELSERVO-J4-*A擴充）

元件名	項目	簡稱
ALM0	當前警示編號的讀取	-
ALM1	當前警示詳細資料的讀取	-
ALM11	發生警示時的狀態 回饋脈衝累積	-
ALM12	發生警示時的狀態 伺服電機旋轉速度	-
ALM13	發生警示時的狀態 滯留脈衝	-
ALM14	發生警示時的狀態 指令脈衝累計	-
ALM15	發生警示時的狀態 指令脈衝頻率	-
ALM16~ALM17	製造商設定用	-
ALM18	發生警示時的狀態 再生負荷率	-
ALM19	發生警示時的狀態 實效負荷率	-
ALM20	發生警示時的狀態 波峰負荷率	-
ALM21	發生警示時的狀態 瞬時發生轉矩	-
ALM22	發生警示時的狀態 旋轉1圈內的位置	-
ALM23	發生警示時的狀態 ABS計數器	-
ALM24	發生警示時的狀態 負荷慣性動量比	-
ALM25	發生警示時的狀態 母線電壓	-
ALM26	發生警示時的狀態 機械端回饋脈衝累積	-
ALM27	製造商設定用	-
ALM28	發生警示時的狀態 機械端偵測器資訊1	-
ALM29	發生警示時的狀態 機械端偵測器資訊2	-
ALM30	發生警示時的狀態 模擬監視輸出電壓1	-

元件名	項目	簡稱
ALM31	發生警示時的狀態 模擬監視輸出電壓2	-
ALM32	發生警示時的狀態 AB相輸出脈衝F/B累計值	-
ALM33	發生警示時的狀態 伺服電機電熱調節器溫度	-
ALM34	發生警示時的狀態 伺服電機端回饋脈衝累積 (齒輪前)	-
ALM35	發生警示時的狀態 電氣角	-
ALM36~ALM42	製造商設定用	-
ALM43	發生警示時的編碼器內部溫度	-
ALM44	發生警示時的整定時間	-
ALM45	發生警示時的振動偵測頻率	-
ALM46	發生警示時的堅固型磁碟機次數	-
ALM47~ALM50	製造商設定用	-
ALM51	發生警示時的狀態 模塊耗電	-
ALM52	發生警示時的狀態 模塊累計耗電量	-
ALM53~ALM59	製造商設定用	-
ALM200	警示履歷的警示編號讀取 最新警示	-
ALM201	警示履歷的警示編號讀取 1個之前的警示	-
ALM202	警示履歷的警示編號讀取 2個之前的警示	-
ALM203	警示履歷的警示編號讀取 3個之前的警示	-
ALM204	警示履歷的警示編號讀取 4個之前的警示	-
ALM205	警示履歷的警示編號讀取 5個之前的警示	-
ALM206	警示履歷的警示編號讀取 6個之前的警示	-
ALM207	警示履歷的警示編號讀取 7個之前的警示	-
ALM208	警示履歷的警示編號讀取 8個之前的警示	-
ALM209	警示履歷的警示編號讀取 9個之前的警示	-
ALM210	警示履歷的警示編號讀取 10個之前的警示	-
ALM211	警示履歷的警示編號讀取 11個之前的警示	-
ALM212	警示履歷的警示編號讀取 12個之前的警示	-
ALM213	警示履歷的警示編號讀取 13個之前的警示	-
ALM214	警示履歷的警示編號讀取 14個之前的警示	-
ALM215	警示履歷的警示編號讀取 15個之前的警示	-
ALM220	警示履歷發生時間的讀取 最新警示	-
ALM221	警示履歷發生時間的讀取 1個之前的警示	-
ALM222	警示履歷發生時間的讀取 2個之前的警示	-
ALM223	警示履歷發生時間的讀取 3個之前的警示	-
ALM224	警示履歷發生時間的讀取 4個之前的警示	-
ALM225	警示履歷發生時間的讀取 5個之前的警示	-
ALM226	警示履歷發生時間的讀取 6個之前的警示	-
ALM227	警示履歷發生時間的讀取 7個之前的警示	-
ALM228	警示履歷發生時間的讀取 8個之前的警示	-
ALM229	警示履歷發生時間的讀取 9個之前的警示	-
ALM230	警示履歷發生時間的讀取 10個之前的警示	-
ALM231	警示履歷發生時間的讀取 11個之前的警示	-
ALM232	警示履歷發生時間的讀取 12個之前的警示	-
ALM233	警示履歷發生時間的讀取 13個之前的警示	-
ALM234	警示履歷發生時間的讀取 14個之前的警示	-
ALM235	警示履歷發生時間的讀取 15個之前的警示	-

元件名	項目	簡稱
ALM240	警示履歷警示詳細資料 最新警示	-
ALM241	警示履歷警示詳細資料 1個之前的警示	-
ALM242	警示履歷警示詳細資料 2個之前的警示	-
ALM243	警示履歷警示詳細資料 3個之前的警示	-
ALM244	警示履歷警示詳細資料 4個之前的警示	-
ALM245	警示履歷警示詳細資料 5個之前的警示	-
ALM246	警示履歷警示詳細資料 6個之前的警示	-
ALM247	警示履歷警示詳細資料 7個之前的警示	-
ALM248	警示履歷警示詳細資料 8個之前的警示	-
ALM249	警示履歷警示詳細資料 9個之前的警示	-
ALM250	警示履歷警示詳細資料 10個之前的警示	-
ALM251	警示履歷警示詳細資料 11個之前的警示	-
ALM252	警示履歷警示詳細資料 12個之前的警示	-
ALM253	警示履歷警示詳細資料 13個之前的警示	-
ALM254	警示履歷警示詳細資料 14個之前的警示	-
ALM255	警示履歷警示詳細資料 15個之前的警示	-

• 機械診斷資料

元件名	項目	簡稱
MD0	機械診斷資料 編號讀取	-
MD1	機械診斷資料 測試運行 (SON-ON) 轉移判定讀取	-
MD2*1	機械診斷資料 機械診斷狀態讀取	-
MD3*2	機械診斷資料 正轉轉矩時 靜摩擦讀取	-
MD4*2	機械診斷資料 正轉轉矩時 動摩擦 (額定速度時) 讀取	-
MD5*2	機械診斷資料 反轉轉矩時 靜摩擦讀取	-
MD6*2	機械診斷資料 正轉轉矩時 動摩擦 (額定速度時) 讀取	-
MD7*2	機械診斷資料 停止並伺服鎖定期時 振動頻率讀取	-
MD8*2	機械診斷資料 停止並伺服鎖定期時 振動等級讀取	-
MD9*2	機械診斷資料 運行中 診斷頻率讀取	-
MD10*2	機械診斷資料 運行中 診斷等級讀取	-

*1 在機械診斷狀態的推定中狀態下，請勿從其他的GOT向處於推定中狀態的伺服放大器寫入參數。
向處於推定中狀態的伺服放大器進行參數寫入時，伺服放大器可能會誤動作。

*2 在讀取機械診斷狀態 (MD2)，推定完成以外 (推定中或警告) 的狀態下，請勿進行摩擦推定狀態 (MD3~MD6)、振動狀態 (MD7~MD10) 的監視。
推定完成時，進行監視的情況下，請在監視物件中設定[顯示/動作條件]，以設定成僅在推定完成時監視。
[顯示/動作條件]的詳情請參照以下手冊。

▶ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊

- 一鍵式調整資料

元件名	項目	簡稱
OTS0	一鍵式調諧的狀態確認讀取	-
OTS1	錯誤代碼取得讀取	-
OTS2	整定時間讀取	-
OTS3	過衝量讀取	-

- 外部輸入

元件名	項目	簡稱
DI0	輸入元件狀態1	-
DI1	輸入元件狀態2	-
DI2	輸入元件狀態3	-
DI3	外部輸入針腳狀態	-
DI4	因通訊而啟動的輸入元件的狀態1	-
DI5	因通訊而啟動的輸入元件的狀態2	-
DI6	製造商設定用	-

- 外部輸出

元件名	項目	簡稱
DO0	輸出元件狀態1	-
DO1	輸出元件狀態2	-
DO2~DO3	製造商設定用	-
DO4	外部輸出針腳狀態	-

- 壽命診斷

元件名	項目	簡稱
ALD0	通電時間累積	-
ALD1	浪湧繼電器ON/OFF次數	-

- 測試運行時輸入訊號（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMI0	測試運行時輸入訊號1	-
TMI1	測試運行時輸入訊號2	-
TMI2	測試運行時輸入訊號3	-

- 訊號針腳的強制輸出（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMO0	訊號針腳的強制輸出	-

- 設定資料（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMD0	測試運行模式用資料（旋轉速度）	-
TMD1	測試運行模式用資料（加減速時常數）	-
TMD3	測試運行模式用資料（移動量）	-

2.4 MELSEC-Q/QS、Q17nD/M/NC/DR、CRnD-700

在連接裝置的設定中將機種設定為[MELSEC-Q/QS、Q17nD/M/NC/DR、CRnD-700]時，可以設定的元件範圍如下所示。

元件名*8*10*11		可設定範圍	元件編號表達格式	
位元元件	輸入 (X)	X0~X3FFF	16進位數	
	輸出 (Y)	Y0~Y3FFF		
	內部繼電器 (M) *4*6	M0~M61439	10進位數	
	鎖存繼電器 (L)	L0~L32767		
	警示器 (F)	F0~F32767		
	連結繼電器 (B) *4	B0~B9FFF	16進位數	
	計時器*6	接點 (TT)	TT0~TT32767	10進位數
		線圈 (TC)	TC0~TC32767	
	計數器*6	接點 (CT)	CT0~CT32767	
		線圈 (CC)	CC0~CC32767	
	特殊繼電器 (SM)	SM0~SM2255		
	累計計時器*6	接點 (SS)	SS0~SS32767	
		線圈 (SC)	SC0~SC32767	
	步進繼電器 (S)	S0~S32767		
	伺服要求 (SP) *13*18	SP0~SP6		
	運行模式選擇 (OM) *13*18	OM0~OM2 OM4~OM5		
	指令要求 (測試運行用) (TMB) *13*18	TMB1~TMB6		
	一鍵式調整指令 (OTI) *13*18	OTI0~OTI5		
	連結用特殊繼電器 (SB)	SB0~SB7FFF	16進位數	
	遠端輸入 (RX)	RX0000~RX3FFF		
遠端輸出 (RY)	RY0000~RY3FFF			
連結繼電器 (LB)	LB0000~LB7FFF			
字元元件的位元指定 (計時器、計數器、累計計時器、變址暫存器除外)		各字元元件的可設定範圍	-	
字元元件	資料暫存器 (D) *4*6	D0~D4910079	10進位數	
	特殊資料暫存器 (SD)	SD0~SD2255		
	連結暫存器 (W) *4	W0~W4AEBFF	16進位數	
	計時器 (當前值) (TN) *6	TN0~TN32767	10進位數	
	計數器 (當前值) (CN) *6	CN0~CN32767		
	累計計時器 (當前值) (SN) *6	SN0~SN32767		
	連結特殊暫存器 (SW)	SW0~SW7FFF	16進位數	
	檔案暫存器 (R) *1*2	R0~R32767	10進位數	
	擴充檔案暫存器 (ER) *1*17	塊		0~255
		元件		ER0~ER32767
	擴充檔案暫存器 (ZR) *1*3*4*9*17	ZR0~ZR4849663		
	變址暫存器 (Z)	Z0~Z19		
	緩衝記憶體 (智能功能模塊) (G) *17	塊		00~FF
		元件	G0~G65535	

元件名 ^{*8*10*11}	可設定範圍	元件編號表達格式
遠端暫存器 (Ww) ^{*16}	Ww0~Ww1FFF	16進位數
遠端暫存器 (Wr) ^{*16}	Wr0~Wr1FFF	
遠端暫存器 (LW)	LW0~LW1FFFF	
多CPU間高速通訊記憶體 (U3E0)	U3E010000~U3E024335	10進位數
多CPU間高速通訊記憶體 (U3E1)	U3E110000~U3E124335	
多CPU間高速通訊記憶體 (U3E2)	U3E210000~U3E224335	
多CPU間高速通訊記憶體 (U3E3)	U3E310000~U3E324335	
運動控制元件 (#) ^{*7}	#0~#12287	
基本設定參數 (PA) ^{*5*15*18}	PA1~PA32 PA1001~PA1032	
增益・濾波器參數 (PB) ^{*5*15*18}	PB1~PB64 PB1001~PB1064	
擴充設定參數 (PC) ^{*5*15*18}	PC1~PC80 PC1001~PC1080	
I/O設定參數 (PD) ^{*5*15*18}	PD1~PD48 PD1001~PD1048	
定位控制參數 (PT) ^{*5*15*18}	PT1~PT80 PT1001~PT1080	
線性伺服電機/DD電機設定參數 (PL) ^{*5*15*18}	PL1~PL48 PL1001~PL1048	
狀態顯示 (ST) ^{*5*11*18}	ST0~ST48	
擴充設定2 參數 (PE) ^{*5*15*18}	PE1~PE64 PE1001~PE1064	
擴充設定3 參數 (PF) ^{*5*15*18}	PF1~PF48 PF1001~PF1048	
網路設定參數 (PN) ^{*5*15*18}	PN1~PN32 PN1001~PN1032	
號碼表 (位置) (POS) ^{*5*15*18}	POS1~POS255 POS1001~POS1255	
號碼表 (速度) (SPD) ^{*5*15*18}	SPD1~SPD255 SPD1001~SPD1255	
號碼表 (加速時常數) (ACT) ^{*5*15*18}	ACT1~ACT255 ACT1001~ACT1255	
號碼表 (減速時常數) (DCT) ^{*5*15*18}	DCT1~DCT255 DCT1001~DCT1255	
號碼表 (駐留) (DWL) ^{*5*15*18}	DWL1~DWL255 DWL1001~DWL1255	
號碼表 (輔助功能) (AUX) ^{*5*15*18}	AUX1~AUX255 AUX1001~AUX1255	
警示 (當前警示·J4擴充) (ALM) ^{*5*12*18}	ALM0~ALM1 ALM11~ALM59	
警示 (警示履歷·J4擴充) (ALM) ^{*5*12*18}	ALM200~ALM215 ALM220~ALM235 ALM240~ALM255	
機械診斷資料 (MD) ^{*5*12*18}	MD0~MD10	
一鍵式調整資料 (OTS) ^{*5*12*18}	OTS0~OTS3	
外部輸入 (DI) ^{*5*18}	DI0~DI6	
外部輸出 (DO) ^{*5*12*18}	DO0~DO4	
位元元件的字元指定 ^{*14} (計時器、計數器、累計計時器除外)	各位元元件的可設定範圍	-

字元元件

元件名 ^{*8*10*11}		可設定範圍	元件編號表達格式
雙字元元件	壽命診斷 (ALD) ^{*5*12*18}	ALD0~ALD1	10進位數
	測試運行時輸入訊號 (測試運行用) (TMI) ^{*5*13*18}	TMI0~TMI2	
	訊號針腳的強制輸出 (測試運行用) (TMO) ^{*5*13*18}	TMO0	
	設定資料 (測試運行用) (TMD) ^{*5*13*18}	TMD0~TMD1 TMD3	

- *1 在GX Developer的PLC參數中將檔案暫存器的檔案設定為[使用與程式相同的檔案名]後，執行多個程式時，請勿在GT Designer3中設定檔案暫存器。否則GOT將無法正常進行讀取/寫入。
- *2 通過RSET命令切換的塊No.的檔案暫存器將成為對象。
- *3 通過QDRSET命令切換的檔案名的塊No.的檔案暫存器將成為對象。
- *4 GOT以32k點 (32768點) 為單位進行處理。
- *5 伺服放大器中，即使寫入元件的值為實數，但實際被寫入的值也會變為捨去小數點的值 (整數)。
將資料類型作為實數使用伺服放大器的元件時，寫入元件的值與從元件讀取的值之間可能會發生誤差。
元件的資料類型請設為以下任意一種類型。
- 有符號BIN16
 - 無符號BIN16
 - 有符號BIN32
 - 無符號BIN32
- 使用伺服放大器的元件時，請注意實際的元件值為整數。
數值顯示或數值輸入中，通過將[顯示格式]選擇為[實數]，並勾選[小數位數自動調整]，可以使整數的元件值顯示為實數。
- *6 請勿使用MELSEC-Q的系統中設定的局部元件。
否則將無法正常監視。
- *7 在GT SoftGOT2000中無法進行監視。
- *8 即使通過通用型QCPU中處理64位元資料時，GOT也無法監視64位元的資料。
- *9 GT SoftGOT2000中無法使用ZR1042432~ZR4184063。
- *10 QS001CPU僅可讀取。
- *11 向Q172DR(CR750-Q)連續寫入時，請使用Ver.R6b以後的Q172DR(CR750-Q)。
- *12 僅可讀取。
- *13 僅可寫入。
- *14 元件編號請以16的倍數進行設定。
- *15 以下的元件範圍用於向伺服放大器的RAM中寫入時。
- PA、PN：1~32
 - PB、PE、PF：1~64
 - PC、PT：1~80
 - PD、PL：1~48
 - POS、SPD、ACT、DCT、DWL、AUX：1~255
- 以下的元件範圍用於向伺服放大器的EEPROM中寫入時。
- PA、PN：1001~1032
 - PB、PE、PF：1001~1064
 - PC、PT：1001~1080
 - PD、PL：1001~1048
 - POS、SPD、ACT、DCT、DWL、AUX：1001~1255
- *16 GT21不支援。
- *17 GT21僅在連接通用型QCPU時支持。
- *18 在GT21中，無法進行連續元件指定的監視/寫入。

SP、OM、TMB、TMI、TMO、TMD 的使用注意事項如下所示。

■ 1. 位元元件時

僅可寫入。

[位元反轉]無法用於位元開關的動作。

位元開關的動作請使用[位元點動]、[位元設定]、[位元重設]。

■ 2. 字元元件、雙字元元件時

僅可寫入。

無法使用數值輸入。

請使用資料寫入開關進行寫入。

■ 3. GOT中使用的伺服放大器用虛擬元件

GOT中使用的伺服放大器用虛擬元件和伺服放大器資料的對應如下所示。

- ➡ 2.1 MELSEC iQ-R、RnMT/NC/RT、CR800-D (GT27、GT25、GT23系統)

2.5 MELSEC-QnA、MELDAS C6*

在連接裝置的設定中將機種設定為[MELSEC-QnA、MELDAS C6*]時，可以設定的元件範圍如下所示。

元件名 ^{*6*7*10}		可設定範圍	元件編號表現形式	
位元元件	輸入 (X)	X0~X3FFF	16進位數	
	輸出 (Y)	Y0~Y3FFF		
	內部繼電器 (M) ^{*8}	M0~M32767	10進位數	
	鎖存繼電器 (L)	L0~L32767		
	警示器 (F)	F0~F32767		
	連結繼電器 (B)	B0~B7FFF	16進位數	
	計時器 ^{*8}	接點 (TT)	TT0~TT32767	10進位數
		線圈 (TC)	TC0~TC32767	
	計數器 ^{*8}	接點 (CT)	CT0~CT32767	
		線圈 (CC)	CC0~CC32767	
	特殊繼電器 (SM)	SM0~SM2047		
	累計計時器 ^{*8}	接點 (SS)	SS0~SS32767	
		線圈 (SC)	SC0~SC32767	
	步進繼電器 (S)	S0~S32767	16進位數	
	連結用特殊繼電器 (SB)	SB0~SB7FFF		
字元元件的位元指定 (計時器、計數器、累計計時器、變址暫存器除外)		各字元元件的可設定範圍	—	
字元元件	資料暫存器 (D) ^{*8}	D0~D32767	10進位數	
	特殊資料暫存器 (SD)	SD0~SD2047		
	連結暫存器 (W)	W0~W7FFF	16進位數	
	計時器 (當前值) (TN) ^{*8}	TN0~TN32767	10進位數	
	計數器 (當前值) (CN) ^{*8}	CN0~CN32767		
	保持計時器 (當前值) (SN) ^{*8}	SN0~SN32767		
	連結特殊暫存器 (SW)	SW0~SW7FFF	16進位數	
	檔案暫存器 (R) ^{*1}	R0~R32767	10進位數	
	擴充檔案暫存器 (ER) ^{*1*9*11}	塊		0~255
		元件		R0~R32767
	擴充檔案暫存器 (ZR) ^{*1*3*9*11}	ZR0~ZR1042431		
	變址暫存器 (Z)	Z0~Z15		
	緩衝記憶體 (智能功能模塊) (G) ^{*9*11}	G0~G65535		
	遠端暫存器 (Ww) ^{*4*9}	Ww0~Ww1FFF	16進位數	
	遠端暫存器 (Wr) ^{*4*9}	Wr0~Wr1FFF		
位元元件的字元指定 ^{*5} (計時器、計數器、累計計時器除外)		各位元元件的可設定範圍	—	

*1 在GX Developer的PLC參數中將檔案暫存器的檔案設定為[使用與程式相同的檔案名]後，執行多個程式時，請勿在GT Designer3中設定檔案暫存器。(MELSEC-QnA除外。)

否則GOT將無法正常進行讀取/寫入。

*2 通過RSET命令進行了切換的塊No.的檔案暫存器將成為對象。

*3 通過QDRSET命令進行了切換的檔案名的塊No.的檔案暫存器將成為對象。

*4 GT21不支援。

*5 元件編號請以16的倍數進行設定。

*6 MELDAS C6/64監視時，如果設定了範圍外的字元元件，值為不定值。
如果設定了範圍外的位元元件，設定的物件會隱藏、或設定的功能不動作。
請通過GT Designer3的元件使用清單等，對設定的元件進行確認。

*7 無法使用MELDAS C6/C64的系統中使用的元件。

*8 請勿使用MELSEC-Q的系統中設定的局部元件。
否則將無法正常監視。

*9 GOT多臺拖帶連接時無法監視。

*10 QS001CPU僅可讀取。

2.6 MELSEC-L

在連接裝置的設定中將機種設定為[MELSEC-L]時，可以設定的元件範圍如下所示。

元件名		可設定範圍	元件編號表達格式	
位元元件	輸入 (X)	X0~X3FFF	16進位數	
	輸出 (Y)	Y0~Y3FFF		
	內部繼電器 (M) *4*6	M0~M61439	10進位數	
	鎖存繼電器 (L)	L0~L32767		
	警示器 (F)	F0~F32767		
	連結繼電器 (B) *4	B0~BEFFF	16進位數	
	計時器 *6	接點 (TT)	TT0~TT32767	10進位數
		線圈 (TC)	TC0~TC32767	
	計數器 *6	接點 (CT)	CT0~CT32767	
		線圈 (CC)	CC0~CC32767	
	特殊繼電器 (SM)	SM0~SM2047		
	累計計時器 *6	接點 (SS)	SS0~SS32767	
		線圈 (SC)	SC0~SC32767	
	步進繼電器 (S)	S0~S8191		
	伺服要求 (SP) *9*13	SP0~SP6		
	運行模式選擇 (OM) *9*13	OM0~OM2 OM4~OM5		
	指令要求 (測試運行) (TMB) *9*13	TMB1~TMB6		
	一鍵式調整指令 (OTI) *9*13	OTI0~OTI5		
	連結用特殊繼電器 (SB)	SB0~SB7FFF	16進位數	
	遠端輸入 (RX)	RX0000~RX3FFF		
遠端輸出 (RY)	RY0000~RY3FFF			
字元元件的位元指定 (計時器、計數器、累計計時器、變址暫存器除外)	各字元元件的可設定範圍	-		
字元元件	資料暫存器 (D) *4*6	D0~D421887	10進位數	
	特殊資料暫存器 (SD)	SD0~SD2047	16進位數	
	連結暫存器 (W) *4	W0~W66FFF		
	計時器 (當前值) (TN) *6	TN0~TN32767	10進位數	
	計數器 (當前值) (CN) *6	CN0~CN32767		
	累計計時器 (當前值) (SN) *6	SN0~SN32767		
	連結特殊暫存器 (SW)	SW0~SW7FFF	16進位數	

	元件名	可設定範圍	元件編號表達格式
字元元件	檔案暫存器 (R) *1*2	R0~R32767	10進位數
	擴充檔案暫存器 (ZR) *1*3*4	ZR0~ZR393215	
	變址暫存器 (Z)	Z0~Z19	
	緩衝記憶體 (智能功能模塊) (G)	G0~G65535	
	基本設定參數 (PA) *5*11*13	PA1~PA32 PA1001~PA1032	
	增益・濾波器參數 (PB) *5*11*13	PB1~PB64 PB1001~PB1064	
	擴充設定參數 (PC) *5*11*13	PC1~PC80 PC1001~PC1080	
	I/O設定參數 (PD) *5*11*13	PD1~PD48 PD1001~PD1048	
	定位控制參數 (PT) *5*11*13	PT1~PT80 PT1001~PT1080	
	線性伺服電機/DD電機設定參數 (PL) *5*11*13	PL1~PL48 PL1001~PL1048	
	狀態顯示 (ST) *5*7*13	ST0~ST48	
	擴充設定2 參數 (PE) *5*11*13	PE1~PE64 PE1001~PE1064	
	擴充設定3 參數 (PF) *5*11*13	PF1~PF64 PF1001~PF1064	
	網路設定參數 (PN) *5*11*13	PN1~PN32 PN1001~PN1032	
	警示 (當前警示·J4擴充) (ALM) *5*7*13	ALM0~ALM1 ALM11~ALM59	
	警示 (警示履歷·J4擴充) (ALM) *5*7*13	ALM200~ALM215 ALM220~ALM235 ALM240~ALM255	
	號碼表 (位置) (POS) *5*11*13	POS1~POS255 POS1001~POS1255	
	號碼表 (速度) (SPD) *5*11*13	SPD1~SPD255 SPD1001~SPD1255	
	號碼表 (加速時常數) (ACT) *5*11*13	ACT1~ACT255 ACT1001~ACT1255	
	號碼表 (減速時常數) (DCT) *5*11*13	DCT1~DCT255 DCT1001~DCT1255	
	號碼表 (駐留) (DWL) *5*11*13	DWL1~DWL255 DWL1001~DWL1255	
	號碼表 (輔助功能) (AUX) *5*11*13	AUX1~AUX255 AUX1001~AUX1255	
	機械診斷資料 (MD) *5*7*13	MDO~MD10	
	一鍵式調整資料 (OTS) *5*7*13	OTS0~OTS3	
	外部輸入 (DI) *5*13	DI0~DI6	
	外部輸出 (DO) *5*7*13	DO0~DO4	
字元元件	遠端暫存器 (Ww) *7*12	Ww0~Ww1FFF	16進位數
	遠端暫存器 (Wr) *7*12	Wr0~Wr1FFF	
	位元元件的字元指定*10 (計時器、計數器、累計計時器除外)	各位元元件的可設定範圍	-
雙字元元件	壽命診斷 (ALD) *5*13	ALD0~ALD1	10進位數
	測試運行時輸入訊號 (測試運行用) (TMI) *5*13	TMI0~TMI2	
	訊號針腳的強制輸出 (測試運行用) (TMO) *5*13	TMO0	
	設定資料 (測試運行用) (TMD) *5*13	TMD0~TMD1 TMD3	

- *1 在GXDeveloper的PLC參數中將檔案暫存器的檔案設定為
[使用與程式相同的檔案名]後，執行多個程式時，請勿在GT Designer3中設定檔案暫存器。
否則GOT將無法正常進行讀取/寫入。
- *2 通過SET命令進行了切換的塊No.的檔案暫存器將成為對象。
- *3 通過DRSET命令進行了切換的檔案名的塊No.的檔案暫存器將成為對象。
- *4 GOT以32k點（32768點）為單位進行處理。
- *5 伺服放大器中，即使寫入元件的值為實數，但實際被寫入的值也會變為捨去小數點的值（整數）。
將資料類型作為實數使用伺服放大器的元件時，寫入元件的值與從元件讀取的值之間可能會發生誤差。
元件的資料類型請設為以下任意一種類型。
 - 有符號BIN16
 - 無符號BIN16
 - 有符號BIN32
 - 無符號BIN32
 使用伺服放大器的元件時，請注意實際的元件值為整數。
數值顯示或數值輸入中，通過將[顯示格式]選擇為[實數]，並勾選[小數位數自動調整]，可以使整數的元件值顯示為實數。
- *6 請勿使用MELSEC-Q的系統中設定的局部元件。
否則將無法正常監視。（D32768以後的資料暫存器（D）無法使用。）
- *7 GOT多臺拖帶連接時無法監視。
- *8 僅可讀取。
- *9 僅可寫入。
- *10 元件編號請以16的倍數進行設定。
- *11 以下的元件範圍用於向伺服放大器的RAM中寫入時。
 - PA、PN：1～32
 - PB、PE、PF：1～64
 - PC、PT：1～80
 - PD、PL：1～48
 - POS、SPD、ACT、DCT、DWL、AUX：1～255
 以下的元件範圍用於向伺服放大器的EEPROM中寫入時。
 - PA、PN：1001～1032
 - PB、PE、PF：1001～1064
 - PC、PT：1001～1080
 - PD、PL：1001～1048
 - POS、SPD、ACT、DCT、DWL、AUX：1001～1255
- *12 GT21不支援。
- *13 在GT21中，無法進行連續元件指定的監視/寫入。

SP、OM、TMB、TMI、TMO、TMD 的使用注意事項如下所示。

■ 1. 位元元件時

僅可寫入。

[位元反轉]無法用於位元開關的動作。

位元開關的動作請使用[位元點動]、[位元設定]、[位元重設]。

■ 2. 字元元件、雙字元件時

僅可寫入。

無法使用數值輸入。

請使用資料寫入開關進行寫入。

■ 3. GOT中使用的伺服放大器用虛擬元件

GOT中使用的伺服放大器用虛擬元件和伺服放大器資料的對應如下所示。

- ➡ 2.1 MELSEC iQ-R、RnMT/NC/RT、CR800-D（GT27、GT25、GT23系統）

2.7 MELSEC-A

在連接裝置的設定中將機種設定為[MELSEC-A]時，可以設定的元件範圍如下所示。

■1. GT27

元件名		可設定範圍	元件編號表現形式	
位元元件	輸入 (X)	X0~X1FFF	16進位數	
	輸出 (Y)	Y0~Y1FFF		
	內部繼電器/特殊內部繼電器 (M)	M0~M32767	10進位數	
	鎖存繼電器 (L)	L0~L32767		
	警示器 (F)	F0~F32767		
	連結繼電器 (B)	B0~B7FFF	16進位數	
	計時器	接點 (TT)	TT0~TT32767	10進位數
		線圈 (TC)	TC0~TC32767	
	計數器	接點 (CT)	CT0~CT32767	
		線圈 (CC)	CC0~CC32767	
	連結用特殊繼電器 (SB)	SB0~SB7FFF	16進位數	
字元元件的位元指定 (變址暫存器 (Z)、緩衝記憶體除外)		各字元元件的可設定範圍	—	
字元元件	資料暫存器/特殊資料暫存器 (D)	D0~D32767	10進位數	
	連結暫存器 (W)	W0~W7FFF	16進位數	
	計時器 (當前值) (TN)	TN0~TN32767	10進位數	
	計數器 (當前值) (CN)	CN0~CN32767		
	連結特殊暫存器 (SW)	SW0~SW7FF	16進位數	
	檔案暫存器 (R)	R0~R32767	10進位數	
	擴充檔案暫存器 (ER) ^{*1}	塊		1~255
		元件		ER0~ER32767
	變址暫存器 ^{*2}	(Z)		Z0~Z15
		(V)		V0~V6
	累加器 (A)	A0~A1		
	緩衝記憶體 (智能功能模塊) (BM) ^{*3}	BM0~BM32767	10進位數	
	遠端暫存器 (Ww)	Ww0~Ww7FF	16進位數	
	遠端暫存器 (Wr)	Wr0~Wr7FF		
位元元件的字元指定 ^{*4*5} (計時器、計數器除外)		各位元元件的可設定範圍	—	

*1 電腦連結連接時，對於A3ACPU、A3UCPU、A4UCPU的ER29-0 (擴充檔案暫存器的塊29) 以後，無法進行字元元件的位元指定寫入。需要進行字元元件的位元指定寫入時，請使用塊0~28的範圍。

*2 電腦連結連接時，無法向變址暫存器中寫入 (觸摸開關功能、數值輸入功能等)。

*3 僅可指定GOT連接站的智能功能模塊。

請在存在於對象智能功能模塊中的緩衝記憶體的位址範圍內進行設定。

*4 元件編號請以16的倍數進行設定。

*5 對特殊內部繼電器 (M) 進行位元元件的字元化時，元件編號應將9000作為0，以16的倍數進行設定。
例) M9000、M9016、M9240

■ 2. GOT多臺拖帶連接時

元件名		可設定範圍	元件編號表現形式	
位元元件	輸入 (X)	X0~X1FFF	10進位數	
	輸出 (Y)	Y0~Y1FFF		
	內部繼電器/特殊內部繼電器 (M)	M0~M9255		
	鎖存繼電器 (L)	L0~L8191		
	警示器 (F)	F0~F2047		
	連結繼電器 (B)	B0~B1FFF	16進位數	
	計時器	接點 (TT)	TT0~TT2047	10進位數
		線圈 (TC)	TC0~TC2047	
	計數器	接點 (CT)	CT0~CT1023	
線圈 (CC)		CC0~CC1023		
字元元件的位元		以下字元元件的指定位元 (變址暫存器除外)	—	
字元元件	資料暫存器/特殊資料暫存器 (D)	D0~D9255	10進位數	
	連結暫存器 (W)	W0~W1FFF	16進位數	
	計時器 (當前值) (TN)	TN0~TN2047	10進位數	
	計數器 (當前值) (CN)	CN0~CN1023		
	檔案暫存器 (R)	R0~R8191		
	變址暫存器*1	(Z)		Z0~Z6
		(V)		V0~V6
	累加器 (A)*2	A0~A1		
	位元元件的字元*3*4		上述位元元件的字元化 (計時器、計數器除外)	—

*1 電腦連結連接時，無法向變址暫存器中寫入（觸摸開關功能、數值輸入功能等）。

*2 電腦連結連接時，無法進行累加器的讀取/寫入。

*3 元件編號請以16的倍數進行設定。

*4 對特殊內部繼電器 (M) 進行位元元件的字元化時，元件編號應將9000作為0，以16的倍數進行設定。
例) M9000、M9016、M9240

2.8 MELSEC-FX

在連接裝置的設定中將機種設定為[MELSEC-FX]時，可以設定的元件範圍如下所示。

元件名		可設定範圍	元件編號表現形式	
位元元件	輸入繼電器 (X)	X0~X377	8進位數	
	輸出繼電器 (Y)	Y0~Y377		
	輔助繼電器 (M)	M0~M7679	10進位數	
	特殊輔助繼電器 (M)	M8000~M8511		
	狀態 (S)	S0~S4095		
	計時器接點 (T)	T0~T511		
	計數器接點 (C)	C0~C255		
	字元元件的位元指定 ^{*1} 計時器 (當前值)、計數器 (當前值) 除外。		各字元元件的可設定範圍	—
字元元件	資料暫存器 (D)	D0~D0999	10進位數	
	檔案暫存器 (D)	D1000~D7999		
	特殊資料暫存器 (D)	D8000~D8511		
	計時器 (當前值) (T)	T0~T511		
	計數器 (當前值) (C) ^{*4}	C0~C255		
	計時器 (設定值) (TS) ^{*3*5}	TS0~TS511		
	計數器 (設定值) (CS) ^{*4*5}	CS0~CS255		
	擴充暫存器 (R)	R0~R32767		
	變址暫存器 (V)	V0~V7		
	變址暫存器 (Z)	Z0~Z7		
	緩衝記憶體 (BM) ^{*6}	BM0~BM32767		
	位元元件的字元指定 ^{*2} (計時器接點、計數器接點除外)			各位元元件的可設定範圍

*1 在執行字元元件的位元指定中所設定的觸摸開關功能時，請勿通過順控程式進行該字元元件的寫入。

*2 元件編號請以16的倍數進行設定。

*3 僅可進行16位元(1個字元)指定。

*4 CS0~199、C0~199僅可進行16位元(1個字元)指定。
CS200~255、C200~255僅可進行32位元(2個字元)指定。

*5 無法進行連續元件指定的監視/寫入。此外，無法對程式未使用的計時器、計數器的設定值進行監視。執行監視時，將出現讀取錯誤。

*6 僅與FX1N、FX1NC、FX2N、FX2NC、FX3G、FX3GC、FX3U、FX3UC相對應的特殊塊/特殊模塊可以使用。(FX0N-3A、FX2N-2AD、FX2N-2DA除外。)

POINT

- (1) 使用緩衝記憶體時的注意事項
 - 當特殊塊、特殊模塊的電源OFF時，除了部分保持區域外，緩衝記憶體中的內容將被初始化。
 - 通過GOT對緩衝記憶體進行監視時，PLC的掃描時間可能會出現瞬間性增加。
 - 16位元資料的緩衝記憶體請使用16位元指定，32位元資料的緩衝記憶體請使用32位元指定。如果32位元資料的緩衝記憶體使用了16位元指定，則監視/寫入可能無法正常進行。關於各緩衝記憶體的資料大小，請參照以下內容。
 - ▶ 所使用特殊塊、特殊模塊的使用者手冊
 - 通過順控程式的中斷處理來對特殊塊、特殊模塊進行讀取/寫入時，GOT對緩衝記憶體的監視/寫入可能會無法正常執行。
- (2) 關鍵字保護層級的選擇方法

對於可對FX PLC進行線上操作的裝置，可設定3個級別的保護層級。
需要通過線上裝置進行監視以及進行設定變更等時，請充分考慮以下因素，設定恰當的關鍵字。

 - (a) 僅登錄關鍵字時

以關鍵字的起始字元選擇保護層級。
禁止所有操作：設定以A、D~F、0~9中的任意一個開頭的關鍵字。
禁止誤寫入、誤讀取：設定以B開頭的關鍵字。
禁止誤寫入：設定以C開頭的關鍵字。
 - (b) 登錄關鍵字和第2關鍵字時

通過[登錄條件]選擇保護等級。
- (3) 各關鍵字保護等級下的監視可否
每個保護層級下的元件的監視可否如下所示。

項目	僅登錄關鍵字時			登錄關鍵字和第2關鍵字時			未登錄關鍵字 /保護解除
	禁止所有 操作	禁止誤寫入、 誤讀取	禁止誤 寫入	禁止所有 線上操作	禁止讀取/ 寫入	禁止 寫入	
元件的監視	○	○	○	×	○	○	○
元件的變更	T、C設定值和 檔案暫存器 (D1000~)	× ^{*1}	× ^{*1}	× ^{*1}	×	○	○
	上述以外	○	○	○	×	○	○

*1 T、C設定值為間接指定時，元件可以變更。

- (4) 禁止所有線上操作與禁止所有操作的區別

設定為禁止所有線上操作時，程式設計工具、GOT上的元件顯示、所有輸入將被禁止。
設定為禁止所有操作時，程式設計工具的所有操作將被禁止，但不禁止GOT上的元件顯示及輸入。

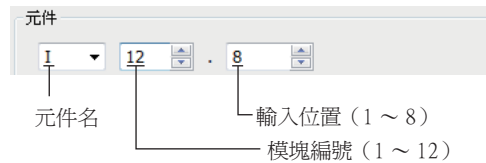
2.9 MELSEC-WS

在連接裝置的設定中將機種設定為[MELSEC-WS]時，可以設定的元件範圍如下所示。

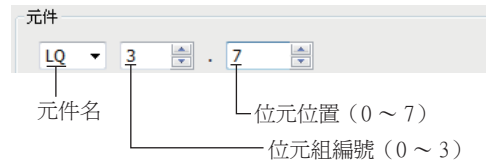
元件名		可設定範圍	元件編號表現形式
位元元件	輸入 (I)	I1.1~I12.8	10進位數+10進位數
	輸出 (Q)	Q1.1~Q12.8	
	邏輯結果 (LQ)	LQ0.0~LQ3.7	
	邏輯輸入 (LI)	LI0.0~LI3.7	
	字元元件的位元指定	各字元元件的可設定範圍	—
字元元件	資料 (位元組) (D)	D0~D99	10進位數
	資料 (字元) (W)	W0~W49	
	EFI輸入 (位元組) (EI)	EI110~EI233	10進位數+10進位數 +10進位數
	EFI輸出 (位元組) (EQ)	EQ10~EQ22	10進位數+10進位數
	邏輯輸入 (位元組) (LD)	LD0~LD3	10進位數
	邏輯輸入 (字元) (LW)	LW0~LW1	10進位數

POINT

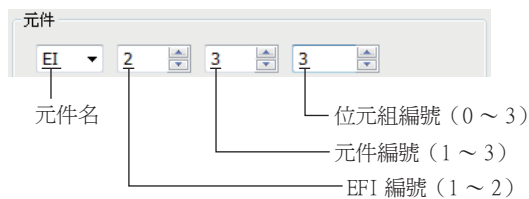
- (1) MELSEC-WS的元件
所有元件都僅可讀取。
- (2) MELSEC-WS的元件設定
 - 輸入 (I)、輸出 (Q)



- 邏輯結果 (LQ)、邏輯輸入 (LI)



- EFI輸入 (EI)



- EFI輸出 (EQ)



(3) MELSEC-WS用工程軟體和GT Designer3的元件表現形式

MELSEC-WS用工程軟體和GT Designer3的元件表現形式不相同。請參考下表來設定元件。

元件名	GT Designer3	MELSEC-WS用工程軟體
I*1	I□□.△ □□(1-12(Dec))：模塊No. △(1-8)：輸入位置	▲▲▲▲[□□].I△ ▲▲▲▲：I/O機種名(XT10等) □□(1-12(Dec))：模塊No. △(1-8)：輸入位置
Q*1	Q□□.△ □□(1-12(Dec))：模塊No. △(1-8)：輸入位置	▲▲▲▲[□□].Q△ ▲▲▲▲：I/O機種名(XT10等) □□(1-12(Dec))：模塊No. △(1-8)：輸入位置
LQ*1	LQ□.△ □(0-3)：位元組編號 △(0-7)：位元位置	▲▲ □.△ ▲▲："Result" □(0-3)：位元組編號 △(0-7)：位元位置
LI*1	LI□.△ □(0-3)：位元組編號 △(0-7)：位元位置	▲▲▲▲[0].□.△ ▲▲▲▲：CPU機種類型 (CPU0、CPU1) □(0-3)：位元組編號 △(0-7)：位元位置
EI*1	EI○□△ ○(1-2)：EFI編號 □(1-3)：元件編號 △(0-3)：位元組編號	▲▲▲▲[0].EFI○：□，位元組△ ▲▲▲▲：CPU機種類型 (CPU0、CPU1) ○(1-2)：EFI編號 □(1-3)：元件編號 △(0-3)：位元組編號
EQ*1	EQ○△ ○(1-2)：EFI編號 △(0-2)：位元組編號	▲▲▲▲[0].EFI○：1，位元組△ ▲▲▲▲：CPU機種類型 (CPU0、CPU1) ○(1-2)：EFI編號 △(0-2)：位元組編號
D	D△ △(0-99(Dec))：位元組編號	RS232資料 (從安全控制器到RS232)
W	W△ △(0-49(Dec))：字元編號 D元件的字元虛擬化 W0= (D1 (高階)，D0 (低階))	因為是GOT獨有的元件，所以沒有對應的工程軟體
LD	LD△ △(0-3)：位元組編號	RS232資料 (從RS232到安全控制器)
LW	LW△ △(0-1)：字元編號 LD元件的字元虛擬化 LW0= (LD1 (高階)、LD0 (低階))	因為是GOT獨有的元件，所以沒有對應的工程軟體

*1 在通過MELSEC-WS工程軟體變更映射位置後，GOT上的虛擬元件和MELSECWS的映射元件之間將會出現不一致的情況。
變更了映射時，請使用D元件、LD元件。

(4) 使用OFFSET指定時
使用OFFSET功能設定元件時，各元件的值如下所示。

(a) 輸入 (I)

OFFSET	+0	+1	+2	+3	+4	+5	+6	+7	+8~+15
+0	I1.1	I1.2	I1.3	I1.4	I1.5	I1.6	I1.7	I1.8	0 (OFF) 固定
+16	I2.1	I2.2	I2.3	I2.4	I2.5	I2.6	I2.7	I2.8	
+32	I3.1	I3.2	I3.3	I3.4	I3.5	I3.6	I3.7	I3.8	
+48	I4.1	I4.2	I4.3	I4.4	I4.5	I4.6	I4.7	I4.8	
+64	I5.1	I5.2	I5.3	I5.4	I5.5	I5.6	I5.7	I5.8	
+80	I6.1	I6.2	I6.3	I6.4	I6.5	I6.6	I6.7	I6.8	
+96	I7.1	I7.2	I7.3	I7.4	I7.5	I7.6	I7.7	I7.8	
+112	I8.1	I8.2	I8.3	I8.4	I8.5	I8.6	I8.7	I8.8	
+128	I9.1	I9.2	I9.3	I9.4	I9.5	I9.6	I9.7	I9.8	
+144	I10.1	I10.2	I10.3	I10.4	I10.5	I10.6	I10.7	I10.8	
+160	I11.1	I11.2	I11.3	I11.4	I11.5	I11.6	I11.7	I11.8	
+176	I12.1	I12.2	I12.3	I12.4	I12.5	I12.6	I12.7	I12.8	
+192	元件範圍錯誤								

(b) 輸出 (Q)

OFFSET	+0	+1	+2	+3	+4	+5	+6	+7	+8~+15
+0	Q1.1	Q1.2	Q1.3	Q1.4	Q1.5	Q1.6	Q1.7	Q1.8	0 (OFF) 固定
+16	Q2.1	Q2.2	Q2.3	Q2.4	Q2.5	Q2.6	Q2.7	Q2.8	
+32	Q3.1	Q3.2	Q3.3	Q3.4	Q3.5	Q3.6	Q3.7	Q3.8	
+48	Q4.1	Q4.2	Q4.3	Q4.4	Q4.5	Q4.6	Q4.7	Q4.8	
+64	Q5.1	Q5.2	Q5.3	Q5.4	Q5.5	Q5.6	Q5.7	Q5.8	
+80	Q6.1	Q6.2	Q6.3	Q6.4	Q6.5	Q6.6	Q6.7	Q6.8	
+96	Q7.1	Q7.2	Q7.3	Q7.4	Q7.5	Q7.6	Q7.7	Q7.8	
+112	Q8.1	Q8.2	Q8.3	Q8.4	Q8.5	Q8.6	Q8.7	Q8.8	
+128	Q9.1	Q9.2	Q9.3	Q9.4	Q9.5	Q9.6	Q9.7	Q9.8	
+144	Q10.1	Q10.2	Q10.3	Q10.4	Q10.5	Q10.6	Q10.7	Q10.8	
+160	Q11.1	Q11.2	Q11.3	Q11.4	Q11.5	Q11.6	Q11.7	Q11.8	
+176	Q12.1	Q12.2	Q12.3	Q12.4	Q12.5	Q12.6	Q12.7	Q12.8	
+192	元件範圍錯誤								

(c) 邏輯結果 (LQ)

OFFSET	+0	+1	+2	+3	+4	+5	+6	+7
+0	LQ0.0	LQ0.1	LQ0.2	LQ0.3	LQ0.4	LQ0.5	LQ0.6	LQ0.7
+8	LQ1.0	LQ1.1	LQ1.2	LQ1.3	LQ1.4	LQ1.5	LQ1.6	LQ1.7
+16	LQ2.0	LQ2.1	LQ2.2	LQ2.3	LQ2.4	LQ2.5	LQ2.6	LQ2.7
+24	LQ3.0	LQ3.1	LQ3.2	LQ3.3	LQ3.4	LQ3.5	LQ3.6	LQ3.7
+32	元件範圍錯誤							

(d) 邏輯結果 (LI)

OFFSET	+0	+1	+2	+3	+4	+5	+6	+7
+0	LI0.0	LI0.1	LI0.2	LI0.3	LI0.4	LI0.5	LI0.6	LI0.7
+8	LI1.0	LI1.1	LI1.2	LI1.3	LI1.4	LI1.5	LI1.6	LI1.7
+16	LI2.0	LI2.1	LI2.2	LI2.3	LI2.4	LI2.5	LI2.6	LI2.7
+24	LI3.0	LI3.1	LI3.2	LI3.3	LI3.4	LI3.5	LI3.6	LI3.7
+32	元件範圍錯誤							

(e) EFI輸入 (EI)

OFFSET	+0	+1	+2	+3	+8~+15
+0	EI110	EI111	EI112	EI113	固定為0
+16	EI120	EI121	EI122	EI123	
+32	EI130	EI131	EI132	EI133	
+48 : +240	固定為0				
+256	EI210	EI211	EI212	EI213	
+272	EI220	EI221	EI222	EI223	
+288	EI230	EI231	EI232	EI233	元件範圍錯誤
+302	元件範圍錯誤				

(f) EFI輸出 (EQ)

OFFSET	+0	+1	+2	+3~+15
+0	EQ10	EQ11	EQ12	固定為0
+16 : +240	固定為0			
+256	EQ20	EQ21	EQ22	
+272	元件範圍錯誤			

3. 可監視的存取範圍

- 3.1 網路系統可監視的存取範圍 3 - 2
- 3.2 乙太網路連接時可監視的存取範圍 3 - 12
- 3.3 CC-Link系統可監視的存取範圍 3 - 13
- 3.4 資料連結系統可監視的存取範圍 (MELSECNET/B、(II)) . . . 3 - 15
- 3.5 FXCPU連接時可監視的存取範圍 3 - 16
- 3.6 關於到MELSECNET/H網路系統的遠端I/O站的連接 3 - 17
- 3.7 關於到CC-Link IE現場網路系統的起始模塊的連接 3 - 20

3. 可監視的存取範圍

3.1 網路系統可監視的存取範圍

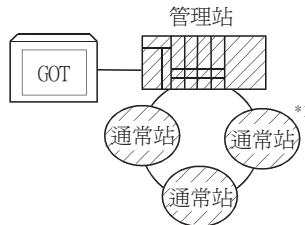
GT 27 GT 25 GT 23

3.1.1 MELSECNET/H、MELSECNET/10、CC-Link IE控制器網路、CC-Link IE現場網路

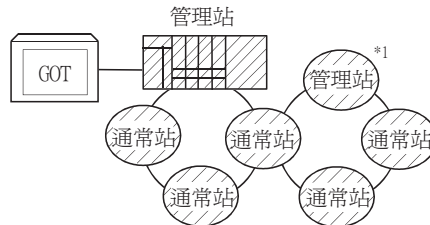
■1. 匯流排連接時

(1) 連接站為多CPU系統時

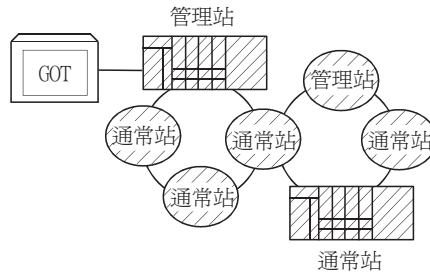
- 可以對網路上的管理站和所有的通常站進行監視。



- 可以對其他網路上的管理站和所有的通常站進行監視。
(在對其他網路進行監視時，請務必對路由參數進行設定。)
中繼站使用通用型QCPU時，可以對CC-Link IE控制器網路站號65以上的站進行監視。



- 在監視多CPU系統時，可以對CPU1號機～4號機進行監視。



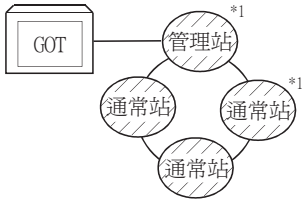
- 在對其他站的元件進行監視（網路參數分配的B、W以外）時，根據被監視的PLC CPU的不同，可能會出現無法監視的情況，敬請留意。

➡ ■7. 其他站可監視存取範圍和監視元件設定方法（例1）～（例2）

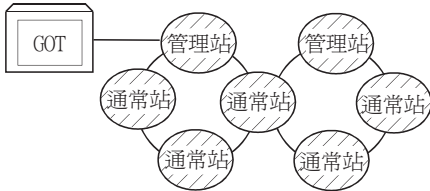
*1 管理站、通常站在CC-Link IE現場網路中分別相當於主站和本地站。

(2) 連接站為QCPU (Q模式) /QnACPU/AnUCPU時

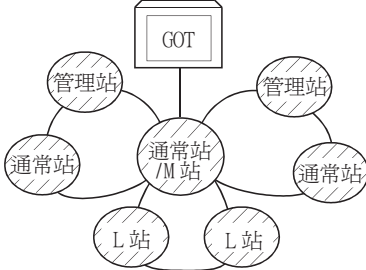
- 可以對網路上的管理站和所有的通常站進行監視。



- 可以對其他網路上的管理站和所有的通常站進行監視。
(在對其他網路進行監視時，請務必對路由參數進行設定。)
中繼站使用通用型QCPU時，可以對CC-Link IE控制器網路站號65以上的站進行監視。



- 連接站為中間站且存在資料連結系統時，可以對主站、本地站進行監視。
- 連接站為中間站時，無需對連接站的PLC CPU進行資料連結參數[存取其他站時的有效模塊編號]的設定。(即使進行了設定也會被忽略。)



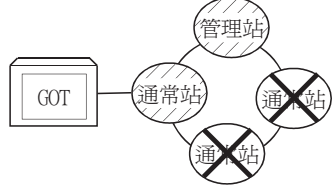
- 在對其他站的元件進行監視 (網路參數分配的B、W以外) 時，根據被監視的PLC CPU的不同，可能會出現無法監視的情況，敬請留意。

➡ ■ 7. 其他站可監視存取範圍和監視元件設定方法 (例1) ~ (例2)

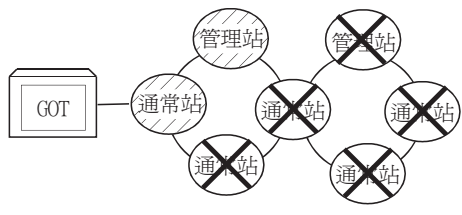
*1 管理站、通常站在CC-Link IE現場網路中分別相當於主站和本地站。

(3) 連接站為AnACPU/AnNCPU時

- 可以對網路上的管理站進行監視。
但是，當管理站的PLC CPU為QCPU (Q模式) /QnACPU時，無法對網路參數分配B、W以外的元件進行監視。



- 無法對網路上的通常站進行監視。
- 無法對其他網路進行監視。



■2. CPU直接連接、序列通訊連接時

(1) 連接站為多CPU系統時

- 與■1. 匯流排連接時(1)的存取範圍相當。

(2) 連接站為RCPU時

- 序列通訊連接時，請參照以下內容。

➡ ■4. MELSECNET/H連接、MELSECNET/10連接、CC-Link IE控制器網路連接、CC-Link IE現場網路連接時

- 經由MELSECNET(Ⅱ)、電腦連結、CC-Link網路時，不能存取經由網路目標的CPU。

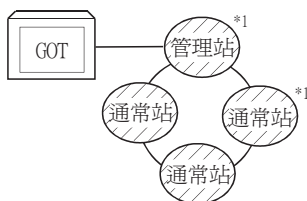
(3) 連接站為QCPU(Q模式)/QnACPU時

- 與■1. 匯流排連接時(2)的存取範圍相當。

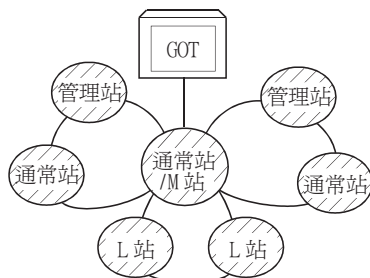
(4) 連接站為QCPU(A模式)/AnUCPU時

- 可以對網路上的管理站和所有的通常站進行監視。

但是，在對其他站的元件進行監視(網路參數分配的B、W以外)時，如果監視目標的PLC CPU為QCPU(Q模式)/QnACPU時，將無法進行監視。



- 連接站為中間站時，請用資料連結參數[存取其他站時的有效模塊編號]設定監視網路No.所連接的模塊編號。



(5) 連接站為AnACPU/AnNCPU時

- 與■1. 匯流排連接時(3)的存取範圍相當。

(6) CPU直接連接，且連接站為運動控制器CPU(Q系列)、CNC(CNC C70)、機械手臂控制器(CRnQ-700)時 請在多CPU系統下通過下列QCPU進行監視。

連接裝置		經由的CPU
運動控制器CPU(Q系列)	Q172HCPU、Q173HCPU	QCPU(Q模式)
	Q172DCPU、Q173DCPU	
CNC(CNC C70)	Q173NCCPU	QnUCPU
機械手臂控制器(CRnQ-700)	Q172DRCPU	

*1 管理站、通常站在CC-Link IE現場網路中分別相當於主站和本地站。

■3. CC-Link連接(智能設備站)、CC-Link連接(經由G4)時

- 僅可對連接GOT的站號進行監視。

➡ 3.1.1 ■7. 其他站可監視存取範圍和監視元件設定方法(例6)CC-Link連接(智能設備站)/CC-Link連接(經由G4)時

- 在連接站為多CPU系統時，可以對CPU1號機~4號機進行監視。
- 無法對其他站進行監視。

■4. MELSECNET/H連接、MELSECNET/10連接、CC-Link IE控制器網路連接、CC-Link IE現場網路連接時

POINT

進行迴圈傳輸時的注意事項

根據連接形式不同，使用超時空傳送可以存取的元件也不一樣。

連接形式	可以存取裝置
MELSECNET/H	B、W、LB、LW、SB、SW
MELSECNET/10	B、W、LB、LW、SB、SW
CC-Link IE控制器網路	B、W、LB、LW、SB、SW
CC-Link IE現場網路	X、Y、RX、RY、Ww、Wr、SB、SW

- GOT將被作為通常站處理，可以對網路上的管理站和所有的通常站進行監視。
監視目標的PLC CPU為多CPU系統時，可以通過號機指定為CPU1號機～4號機進行監視。
- 其他網路的監視可以經由PLC CPU存取其他的乙太網路、MELSECNET/H、MELSECNET/10、CC-Link IE控制器網路、CC-Link IE現場網路上的CPU。（可以經由R運動CPU（MELSEC iQ-R系列）對其他網路的監視，僅限乙太網路。）但是無法對其他網路上的CNC C70進行監視。
此外，乙太網路中僅限RCP、QCPU（Q模式）、QnACPU可以存取。
- 通過MELSECNET/10連接對其他網路進行監視時，GOT上安裝的通訊模塊請使用MELSECNET/H通訊模塊。
- 對其他網路進行監視時，需要設定路由參數。
關於路由參數的設定，請參照以下內容。
關於GOT路由參數的設定
 - ➡ 9. MELSECNET/H連接（PLC間網路）、MELSECNET/10連接（PLC間網路）
 - ➡ 10. CC-Link IE控制器網路連接
 - ➡ 11. CC-Link IE現場網路連接
 關於PLC CPU的路由參數設定（MELSECNET/H網路系統、MELSECNET/10網路系統連接時）
 - ➡ Q Corresponding MELSECNET/H Network System Reference Manual (PLC to PLC network)
 關於PLC CPU的路由參數設定（CC-Link IE控制器網路連接時）
 - ➡ CC-Link IE Controller Network Reference Manual
 關於PLC CPU的路由參數設定（CC-Link IE現場網路連接時）
 - ➡ CC-Link IE Field Network Master/Local Module User's Manual
- 在對其他站的元件進行監視（通過網路參數分配的B、W以外）時，根據網路系統的PLC CPU的不同，可能會出現無法監視的情況，敬請留意。
 - ➡ ■7. 其他站可監視存取範圍和監視元件設定方法（例5）MELSECNET/10連接時
- 連接CC-Link IE控制器網路時，可以透過監視在GOT上安裝的通訊模組（本站）的連結特殊繼電器（SB）、連結特殊暫存器（SW）的元件狀態，確認資料連結狀態等。關於詳情，請參照以下手冊。
 - ➡ CC-Link IE Controller Network Reference Manual

POINT

QCPU二重化系統的使用注意事項

監視其他網路時，請勿將QCPU二重化系統設為中繼站。

將QCPU二重化系統設為中繼站時，即使發生了系統切換，GOT也無法自動跟蹤。

（無法監視，並出現逾時錯誤。）

■5. 對網路上的其他站的元件進行監視時

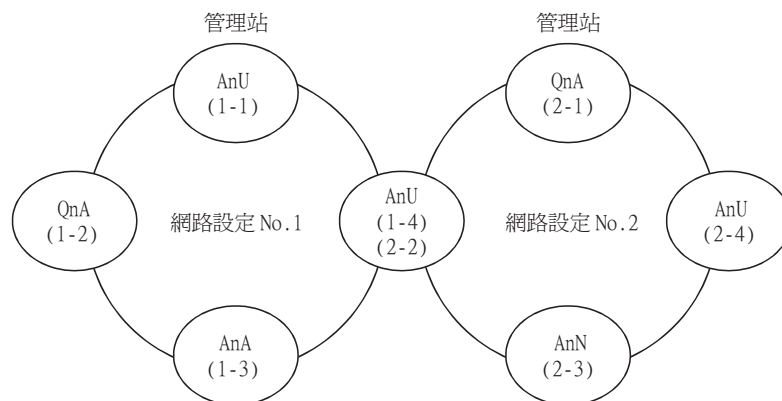
如果對網路系統上的其他站的元件進行監視，則顯示速度會變得相當慢，因此，請監視通過網路參數分配的連結繼電器（B）和連結暫存器（W）。

■6. 監視其他網路的元件時（匯流排連接、CPU直接連接、序列通訊連接時）

- 請務必對連接站的PLC CPU進行路由參數的設定。
- 監視其他網路時，物件等的顯示速度會變得非常慢。

7. 其他站可監視存取範圍和監視元件設定方法

(例1) 匯流排連接時



- 其他站的元件 (B、W以外) / 其他網路的監視存取範圍
可以存取時的網路No.、站號請按下表所示進行設定。

- (1) 對連接站 (本站)、通過網路參數分配的B、W進行監視時，請設定為本站。
- (2) 對其他站 (B、W以外) / 其他網路進行監視時，請設定為其他站 (網路No.-站號)。

GOT的連接站	存取目標站							
	網路No.1				網路No.2			
	AnU (1-1)	QnA (1-2)	AnA (1-3)	AnU (1-4)	QnA (2-1)	AnU (2-2)	AnN (2-3)	AnU (2-4)
AnU(1-1)	○	×	○	○	×	○	×	○
	本站	—	其他站 (1-3)	其他站 (1-4)	—	其他站 (2-2)	—	其他站 (2-4)
QnA (1-2)	○	○	×	○	○	○	×	○
	其他站 (1-1)	本站	—	其他站 (1-4)	其他站 (2-1)	其他站 (2-2)	—	其他站 (2-4)
AnA (1-3)	○	×	○	×	×	×	×	×
	其他站 (0-0)	—	本站	—	—	—	—	—
AnU (1-4)(2-2)	○	×	×	○	×	○	×	○
	其他站 (1-1)	—	—	本站	—	本站	—	其他站 (2-4)
QnA (2-1)	○	○	×	○	○	○	○	○
	其他站 (1-1)	其他站 (1-2)	—	其他站 (1-4)	本站	其他站 (2-2)	其他站 (2-3)	其他站 (2-4)
AnN (2-3)	×	×	×	×	×	×	○	×
	—	—	—	—	—	—	本站	—
AnU (2-4)	○	×	×	○	×	○	×	○
	其他站 (1-1)	—	—	其他站 (1-4)	—	其他站 (2-2)	—	本站

表格閱讀方法

上段： 可否存取
○：可以存取
×：無法存取

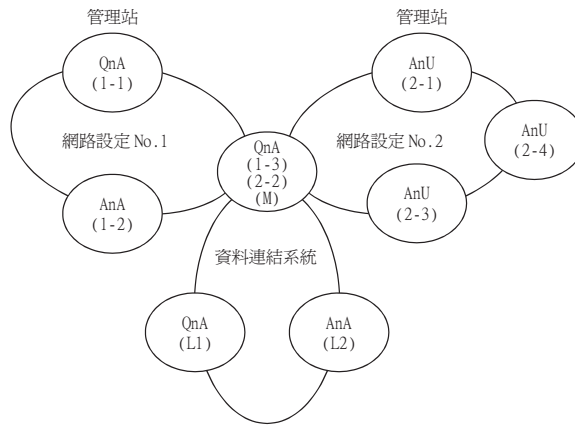
下段： 網路設定
本站
其他站 (網路No.-站號)

POINT

關於連結元件B、W的監視

對通過連結參數分配的B、W進行監視時，即使是分配給其他站的也需要設定為本站。
否則將引致顯示速度下降。

(例2) 匯流排連接時



- 其他站的元件 (B、W以外) / 其他網路的監視存取範圍
可以存取時的網路No.、站號請按下表所示進行設定。

- (1) 對連接站 (本站)、通過網路參數分配的B、W進行監視時，請設定為本站。
- (2) 對其他站 (B、W以外) / 其他網路進行監視時，請設定為其他站 (網路No.-站號)。

GOT的連接站	存取目標站									
	網路No. 1			網路No. 2				資料連結系統		
	QnA(1-1)	AnA(1-2)	QnA(1-3)	AnU(2-1)	QnA(2-2)	AnU(2-3)	AnU(2-4)	QnA(M)	QnA(L1)	AnA(L2)
QnA (1-1)	○	○	○	○	○	○	○	○	×	×
	本站	其他站 (1-2)	其他站 (1-3)	其他站 (2-1)	其他站 (2-2)	其他站 (2-3)	其他站 (2-4)	其他站 (1-3)或其他站 (2-2)	—	—
AnA (1-2)	×	○	×	×	×	×	×	×	×	×
	—	本站	—	—	—	—	—	—	—	—
QnA (1-3)(2-2)(M)	○	×	○	○	○	○	○	○	×	○
	其他站 (1-1)	—	本站	其他站 (2-1)	本站	其他站 (2-3)	其他站 (2-4)	本站	—	其他站(0-2)*1
AnU (2-1)	×	×	×	○	×	○	○	×	×	×
	—	—	—	本站	—	其他站 (2-3)	其他站 (2-4)	—	—	—
AnU (2-3)	×	×	×	○	×	○	○	×	×	×
	—	—	—	其他站 (2-1)	—	本站	其他站 (2-4)	—	—	—
AnU (2-4)	×	×	×	○	×	○	○	×	×	×
	—	—	—	其他站 (2-1)	—	其他站 (2-3)	本站	—	—	—
QnA (L1)	×	×	×	×	×	×	×	×	○	×
	—	—	—	—	—	—	—	—	本站	—
AnA (L2)	×	×	×	×	×	×	×	×	×	○
	—	—	—	—	—	—	—	—	—	本站

*1 在對資料連結系統進行監視時，網路No.設定為0。

表格閱讀方法

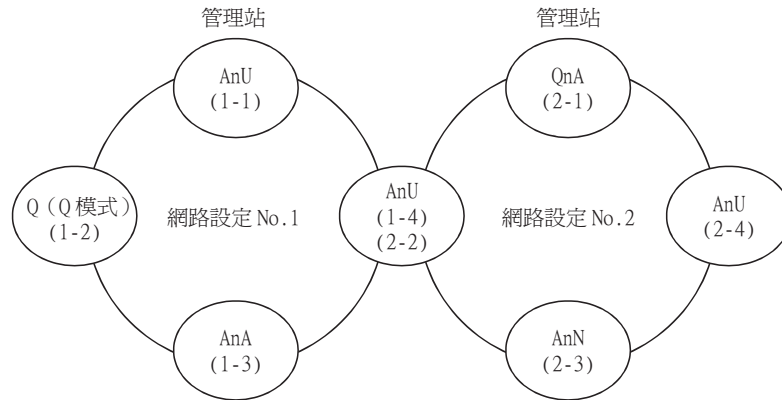
- 上段： 可否存取
○：可以存取
×：無法存取
- 下段： 網路設定
本站
其他站 (網路No.-站號)

POINT

關於連結元件B、W的監視

對通過連結參數分配的B、W進行監視時，即使是分配給其他站的也需要設定為本站。
否則將引致顯示速度下降。

(例3) CPU直接連接/序列通訊連接時



- 其他站的元件 (B、W以外) / 其他網路的監視存取範圍
可以存取時的網路No.、站號請按下表所示進行設定。

- (1) 對連接站 (本站)、通過網路參數分配的B、W進行監視時，請設定為本站。
- (2) 對其他站 (B、W以外) / 其他網路進行監視時，請設定為其他站 (網路No.-站號)。

GOT的連接站	存取目標站							
	網路No.1				網路No.2			
	AnU (1-1)	Q (Q模式) (1-2)	AnA (1-3)	AnU (1-4)	QnA (2-1)	AnU (2-2)	AnN (2-3)	AnU (2-4)
AnU (1-1)	○	×	○	○	×	○	×	×
	本站	—	其他站 (1-3)	其他站 (1-4)	—	其他站 (2-2)	—	—
Q (Q模式) (1-2)	○	○	×	○	○	○	×	○
	其他站 (1-1)	本站	—	其他站 (1-4)	其他站 (2-1)	其他站 (2-2)	—	其他站 (2-4)
AnA (1-3)	○	×	○	×	×	×	×	×
	其他站 (0-0)	—	本站	—	—	—	—	—
AnU (1-4)(2-2)	○	×	×	○	×	○	×	×
	其他站 (1-1)	—	—	本站	—	本站	—	—
QnA (2-1)	○	○	×	○	○	○	○	○
	其他站 (1-1)	其他站 (1-2)	—	其他站 (1-4)	本站	其他站 (2-2)	其他站 (2-3)	其他站 (2-4)
AnN (2-3)	×	×	×	×	×	×	○	×
	—	—	—	—	—	—	本站	—
AnU (2-4)	×	×	×	×	×	○	×	○
	—	—	—	—	—	其他站 (2-2)	—	本站

表格閱讀方法

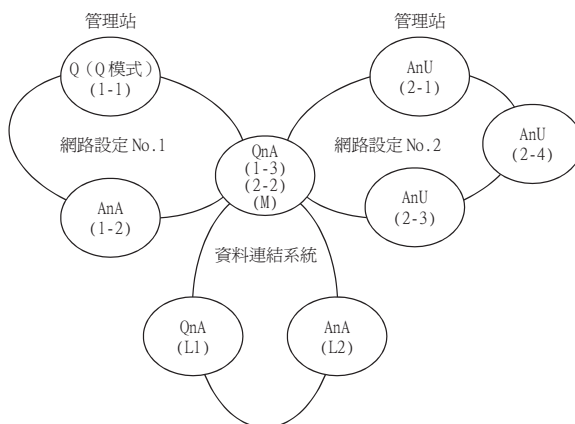
上段： 可否存取
○：可以存取
×：無法存取
下段： 網路設定
本站
其他站 (網路No.-站號)

POINT

關於連結元件B、W的監視

對通過連結參數分配的B、W進行監視時，即使是分配給其他站的也需要設定為本站。否則將引致顯示速度下降。

(例4) CPU直接連接/序列通訊連接時



- 其他站的元件 (B、W以外) / 其他網路的監視存取範圍
可以存取時的網路No.、站號請按下表所示進行設定。

- (1) 對連接站 (本站)、通過網路參數分配的B、W進行監視時，請設定為本站。
- (2) 對其他站 (B、W以外) / 其他網路進行監視時，請設定為其他站 (網路No.-站號)。

GOT的連接站	存取目標站									
	網路No.1			網路No.2				資料連結系統		
	QnA(1-1)	AnA(1-2)	QnA(1-3)	AnU(2-1)	QnA(2-2)	AnU(2-3)	AnU(2-4)	QnA(M)	QnA(L1)	AnA(L2)
Q (Q模式) (1-1)	○	○	○	○	○	○	○	○	×	×
	本站	其他站 (1-2)	其他站 (1-3)	其他站 (2-1)	其他站 (2-2)	其他站 (2-3)	其他站 (2-4)	其他站 (1-3)或其他站 (2-2)	—	—
AnA (1-2)	×	○	×	×	×	×	×	×	×	×
	—	本站	—	—	—	—	—	—	—	—
QnA (1-3)(2-2)(M)	○	×	○	○	○	○	○	○	×	○
	其他站 (1-1)	—	本站	其他站 (2-1)	本站	其他站 (2-3)	其他站 (2-4)	本站	—	*1 其他站 (0-2)
AnU (2-1)	×	×	×	○	×	○	○	×	×	×
	—	—	—	本站	—	其他站 (2-3)	其他站 (2-4)	—	—	—
AnU (2-3)	×	×	×	○	×	○	○	×	×	×
	—	—	—	其他站 (2-1)	—	本站	其他站 (2-4)	—	—	—
AnU (2-4)	×	×	×	○	×	○	○	×	×	×
	—	—	—	其他站 (2-1)	—	其他站 (2-3)	本站	—	—	—
QnA (L1)	×	×	×	×	×	×	×	×	○	×
	—	—	—	—	—	—	—	—	本站	—
AnA (L2)	×	×	×	×	×	×	×	×	×	○
	—	—	—	—	—	—	—	—	—	本站

*1 在對資料連結系統進行監視時，網路No.設定為0。

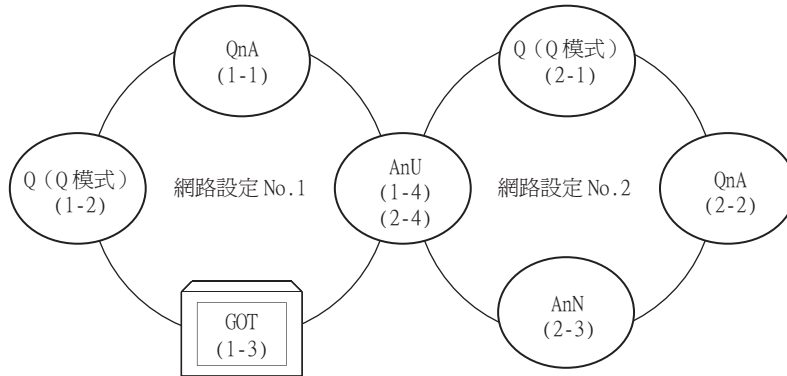
表格閱讀方法

上段： 可否存取
 ○：可以存取
 ×：無法存取
 下段： 網路設定
 本站
 其他站（網路No.-站號）

POINT

關於連結元件B、W的監視
 對通過連結參數分配的B、W進行監視時，即使是分配給其他站的也需要設定為本站。
 否則將引致顯示速度下降。

(例5) MELSECNET/10連接時



• 其他站的元件（B、W以外）的監視存取範圍

GOT的連接站	存取目標站							
	網路No.1				網路No.2			
	QnA(1-1)	Q (Q模式) (1-2)	GOT(1-3)	AnU(1-4)	Q (Q模式) (2-1)	QnA(2-2)	AnN(2-3)	AnU(2-4)
GOT(1-3)	○	○	—	○	○	○	×	○

○：可以存取 ×：無法存取

• 監視元件設定時的NW No.、站號的設定

- (1) 對通過網路參數分配的B、W進行監視時
 請將NW No.設定為1，站號設定為本站。

POINT

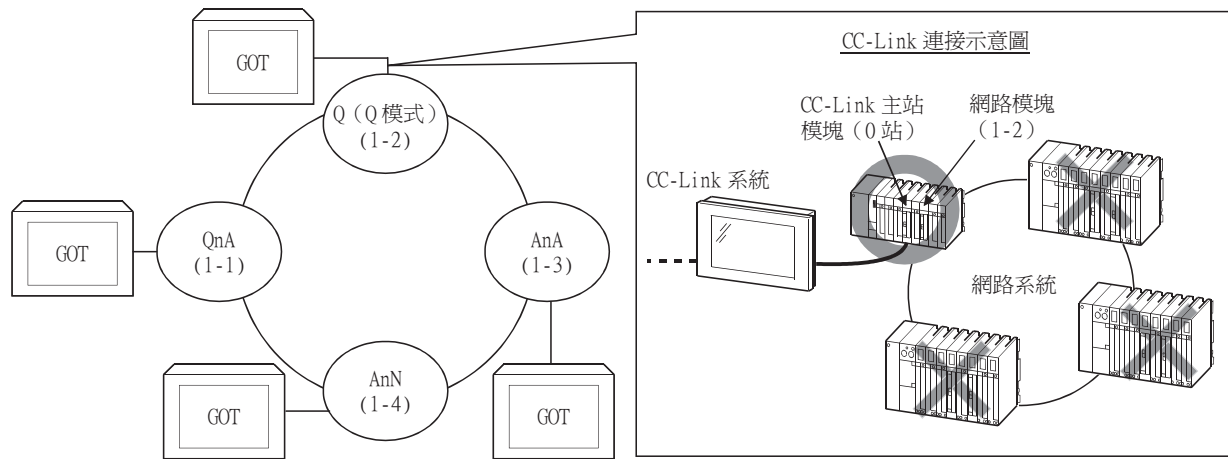
對通過網路參數分配的B、W進行監視時，即使是分配給其他站的也需要設定為本站。
 否則將引致顯示速度下降。

- (2) 監視其他站（B、W以外）時

GOT的連接站	存取目標站			
	QnA(1-1)	Q (Q模式) (1-2)	GOT(1-3)	AnU(1-4)
GOT(1-3)	1、其他站(1)	1、其他站(2)	—	1、其他站(4)

表格閱讀方法 1、其他站(2)
 ↑ ↑
 NW No.的設定、站號的設定

(例6) CC-Link連接 (智能設備站) /CC-Link連接 (經由G4) 時



GOT的連接站	存取目標站			
	QnA(1-1)	Q (Q模式) (1-2)	AnA(1-3)	AnN(1-4)
QnA (1-1)	○	×	×	×
Q (Q模式) (1-2)	×	○	×	×
AnA (1-3)	×	×	○	×
AnN (1-4)	×	×	×	○

○：可以存取 ×：無法存取

3.2 乙太網路連接時可監視的存取範圍

GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS

1. 存取範圍

(1) 三菱電機生產的PLC

可以通過GT Designer3的乙太網路所設定的乙太網路模塊對PLC進行監視。

使用QCPU、QnACPU時，可以經由PLC CPU存取其他的乙太網路、MELSECNET/H、MELSECNET/10、CC-Link IE控制器網路、CC-Link IE現場網路上的CPU。

但是無法對其他網路上的CNC C70進行監視。

(無法監視MELSECNET/H、MELSECNET/10、CC-Link IE控制器網路上的AnNCPU。)

對MELSECNET/H、MELSECNET/10、CC-Link IE控制器網路、CC-Link IE現場網路進行監視時，需要設定路由參數。

關於路由參數的設定，請參照以下手冊。

- GOT的路由參數設定

➡ 5. 乙太網路連接

- 存取MELSECNET/H網路系統或MELSECNET/10網路系統上的CPU時的路由參數設定

➡ Q Corresponding MELSECNET/H Network System Reference Manual (PLC to PLC network)

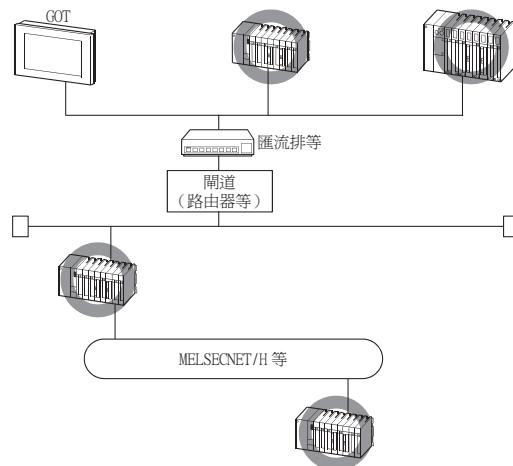
- 存取CC-Link IE控制器網路上的CPU時的路由參數設定

➡ CC-Link IE Controller Network Reference Manual

- 存取CC-Link IE現場網路上的CPU時的路由參數設定

➡ MELSEC-Q CC-Link IE Field Network Master/Local Module User's Manual
CC-Link IE Field Network Ethernet Adapter Unit User's Manual

無法通過MELSECNET(II)、MELSECNET/B進行監視。



POINT

(1) 乙太網路連接時的本站的思路

MELSECNET/H、MELSECNET/10、CC-Link連接時，GOT本體將作為本站處理；而乙太網路連接時，GT Designer3的乙太網路設定中設定為本站的站號（乙太網路模塊）將作為本站處理。

(2) QCPU二重化系統的使用注意事項

監視其他網路時，請勿將QCPU二重化系統設為中繼站。

將QCPU二重化系統設為中繼站時，即使發生了系統切換，GOT也無法自動跟蹤。

(無法監視，並出現逾時錯誤。)

2. 各種設定

關於在GT Designer3中所進行的乙太網路設定，請參照以下內容。

➡ 5. 乙太網路連接

3.3 CC-Link系統可監視的存取範圍

GT 27 GT 25 GT 23

■ 1. 匯流排連接/CPU直接連接/序列通訊連接時 僅可監視連接站。

■ 2. CC-Link連接（智能設備站）時

(1) 存取範圍

可以對主站/本地站進行監視。

○：可以監視、×：無法監視

監視目標	迴圈傳輸的監視動作	瞬時傳輸的監視動作
主站（遠端網路-Ver.2模式）	○	○
本地站 站號1（對應Ver.1）	○	○
本地站 站號6（對應Ver.2）	○*1	○

*1 只有在CC-Link通訊模塊為GT15-J61BT13時，才可以進行監視。

此外，還可以對通過CC-Link參數設定分配給主站的所有的RX、RY、RWw、RWr進行監視。

在監視多CPU系統時，可以對CPU1號機～4號機進行監視。

分配給GOT的RX、RY、RWw、RWr的元件範圍會根據CC-Link通訊模塊的佔有站數（1站/4站）的設定而有所不同。

關於CC-Link佔有站數的詳情，請參照以下手冊。

➡ 所連接的CC-Link主站模塊的使用者手冊

(2) 元件名、元件編號的設定

(a) 對通過CC-Link參數設定分配給主站的RX、RY、RWw、RWr進行監視時

請設定為如下所示的元件名。RX、RY、RWw、RWr的元件編號請設定為通過站號設定分配的位址。

• CC-Link Ver.2時（以將自動更新的元件名設為X、Y、D的示例進行說明。）

PLC CPU上的元件名	自動更新	主站上的元件名	連結掃描	GT Designer3上的設定內容			
				元件名	設定元件範圍		
輸入	X	←	遠端輸入	RX	←	X	X0 ~ X1FFF
輸出	Y	→	遠端輸出	RY	→	Y	Y0 ~ Y1FFF
暫存器（寫入區）	D	←	遠端暫存器（寫入區）	RWw	←	Ww	Ww0 ~ Ww7FF
暫存器（讀取區）	D	→	遠端暫存器（讀取區）	RWr	→	Wr	Wr0 ~ Wr7FF

• CC-Link Ver.1時（以將自動更新的元件名設為X、Y、D的示例進行說明。）

PLC CPU上的元件名	自動更新	主站上的元件名	連結掃描	GT Designer3上的設定內容			
				元件名	設定元件範圍		
輸入	X	←	遠端輸入	RX	←	X	X0 ~ X7FF
輸出	Y	→	遠端輸出	RY	→	Y	Y0 ~ Y7FF
暫存器（寫入區）	D	←	遠端暫存器（寫入區）	RWw	←	Ww	Ww0 ~ WwFF
暫存器（讀取區）	D	→	遠端暫存器（讀取區）	RWr	→	Wr	Wr0 ~ WrFF

(b) 對其他站的PLC CPU的元件進行監視時 請設定元件名、元件編號。

➡ 2.可設定的元件範圍

(3) NW No.、站號的設定

(a) 對通過CC-Link參數設定分配給主站的RX、RY、RWw、RWr進行監視時 NW No.設定為0，PLC站號設定為本站。

(b) 對其他站的PLC CPU的元件進行監視時 NW No.設定為0，PLC站號設定為其他站（站號：n）。 （n：要監視的其他站的站號（0：主站 1～64：本地站））

POINT

對通過CC-Link參數分配的RX、RY、RWw、RWr進行監視時，即使是分配給其他站的也需要設定為本站。

否則將引致顯示速度下降。

■3. CC-Link連接（經由G4）時（僅限Q系列）

- (1) 存取範圍
可在GT27上監視主站/本地站。
- (2) NW No.、站號的設定
 - (a) 對主站進行監視時
NW No.設定為0，PLC站號設定為本站。
 - (b) 對本地站進行監視時
NW No.設定為0，PLC站號設定為其他站（站號：1~64）。
- (3) 元件名、元件編號的設定
請設定元件名、元件編號。
 ➡ 2. 可設定的元件範圍

■4. 監視概要

對使用了CC-Link通訊模塊的GOT進行監視的方法有以下2種。

監視方法	瞬時傳輸監視*2	迴圈傳輸監視*2
內容	指定CC-Link系統主站/本地站的PLC CPU的元件以進行監視的方法。	指定CC-Link參數設定中分配給主站的所有的遠端I/O、遠端暫存器以進行監視的方法。
優點	需要CC-Link參數設定用順控程式，但不需要GOT通訊用順控程式。*1	資料通訊的處理速度較快。
缺點	資料通訊的處理速度比迴圈傳輸時慢。	<ul style="list-style-type: none"> • 可以從GOT進行寫入（從主站執行的讀取指令）的只有分配給主站的GOT的遠端輸出、遠端暫存器、GOT內部暫存器。 • 需要GOT通訊用順控程式。*1

- *1 在滿足以下條件的情況下，不需要CC-Link參數設定用順控程式及GOT通訊用順控程式。
- 主站的PLC CPU請使用（Q模式）或QnACPU額定銘牌的DATE列為“9707 B”以後的機種。
 - 使用GX Developer或SW2□-GPPQ，通過封裝上的CC-Link設定進行CC-Link參數設定及批量更新元件的設定。設定方法的詳情，請參照以下手冊。
 ➡ 所連接的CC-Link主站模塊的使用者手冊
- *2 關於可否與CC-Link Ver.2對應站之間進行瞬時傳輸及迴圈傳輸的收發信問題，請參照以下內容。
 ➡ 請參照 ■2. CC-Link連接（智能設備站）時。

POINT

瞬時傳輸時，如果連接多臺（5臺以上（參考值））智能設備站（GOT或智能設備模塊），資料通訊速度將會變慢。
當需要提高資料通訊速度時，請增加CC-Link系統的數量，並且不要在1個CC-Link系統中連接5臺以上的智能設備站。

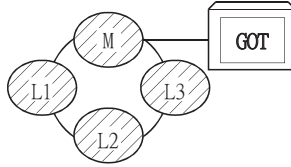
3.4 資料連結系統可監視的存取範圍 (MELSECNET/B、(II))

GT 27 GT 25 GT 23

■1. 匯流排連接、CPU直接連接、電腦連結連接時

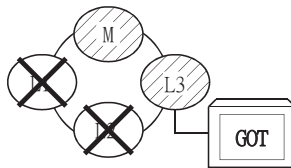
(1) 連接站為主站時

- 可以對本站進行監視。
- 但是，當本站的PLC CPU為QnACPU時，無法對通過連結參數分配的B、W以外的元件進行監視。



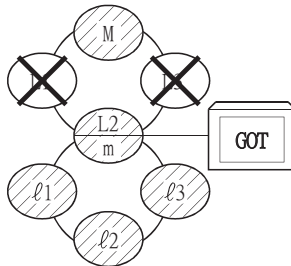
(2) 連接站為本地站時

- 可以對主站進行監視。
- 但是，當主站的PLC CPU為QnACPU時，無法對通過連結參數分配的B、W以外的元件進行監視。
- 無法對其他的本地站進行監視。



(3) 連接站為3層的主站時

- 可以對2層的主站、3層的本地站進行監視。但是，當主站的PLC CPU為QnACPU時，無法對通過連結參數分配的B、W以外的元件進行監視。
- 無法對2層的本地站進行監視。

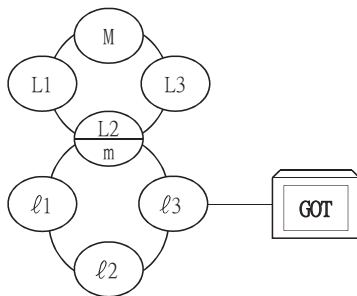


■2. 對其他站的元件進行監視時

如果對資料連結系統上的其他站的元件進行監視，則顯示速度會變得相當慢，因此，請監視通過連結參數分配的連結繼電器 (B) 和連結暫存器 (W)。

3. 監視元件設定方法

通過下面的例子對監視元件設定時的網路No.、站號設定方法進行說明。



(1) 對連接站（本站）、通過連結參數分配的B、W進行監視時
請設定為本站。

(2) 對其他站的元件進行監視時
網路No.請設定為0，站號設定請參照下表。

站號的設定

GOT的連接站	存取目標站						
	M	L1	L2 m	L3	l ₁	l ₂	l ₃
M	本站	其他站1	其他站2	其他站3	—	—	—
L1	其他站0	本站	—	—	—	—	—
L2 m	其他站0	—	本站	—	其他站1	其他站2	其他站3
L3	其他站0	—	—	本站	—	—	—
l ₁	—	—	其他站0	—	本站	—	—
l ₂	—	—	其他站0	—	—	本站	—
l ₃	—	—	其他站0	—	—	—	本站

POINT

關於連結元件B、W的監視
對通過連結參數分配的B、W進行監視時，即使是分配給其他站的也需要設定為本站。
否則將引致顯示速度下降。

3.5 FXCPU連接時可監視的存取範圍

GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS

CPU直接連接時可監視的存取範圍僅限於連接目標的CPU。（無法對其他站進行監視。）

乙太網路連接時可監視的存取範圍為本站和其他站。

多臺拖帶通訊時可監視的存取範圍僅限於直接連接有序列多臺拖帶連接模塊(GT01-RS4-M)的CPU。

3.6 關於到MELSECNET/H網路系統的遠端I/O站的連接

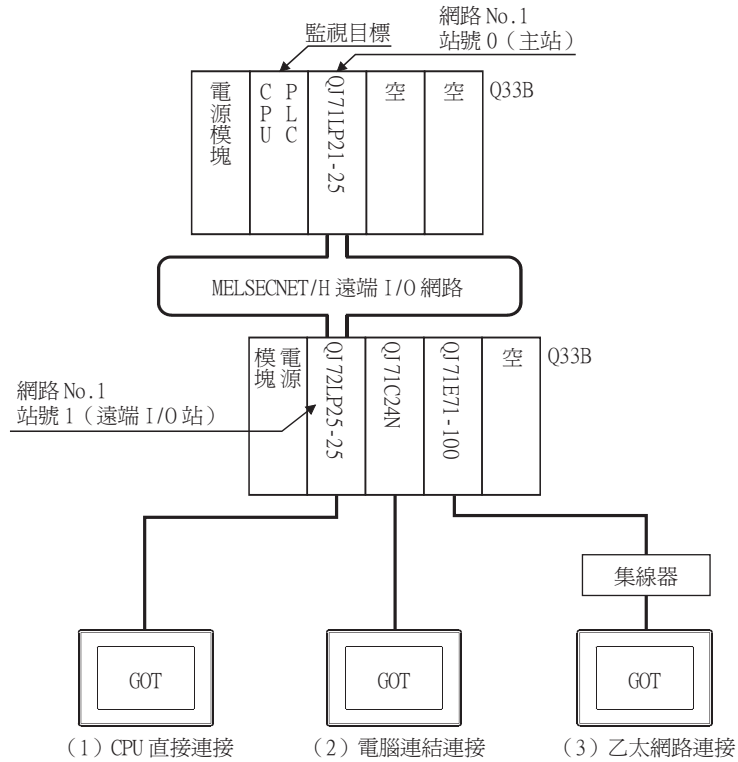
GT 27 GT 25 GT 23

將GOT連接到MELSECNET/H網路系統的遠端I/O站，可以對主站的PLC CPU進行監視。
將GOT連接到遠端I/O站時，請使用下述的連接形式。

POINT

關於與MELSECNET/B、(II)、/10的遠端I/O站的連接

GOT無法連接到MELSECNET/B、(II)資料連結系統及MELSECNET/10網路系統的遠端I/O站。
請將GOT連接到MELSECNET/H網路系統的遠端I/O站。



■ 1. CPU直接連接

- (1) 遠端I/O站的網路模塊(QJ72LP25-25、QJ72LP25G、QJ72BR15)作為PLC CPU進行處理。
GOT連接到網路模塊的RS-232接口。
關於與網路模塊相連接時所必需的電纜等的詳情，請參照以下內容。
 - ➡ 6. CPU直接連接
- (2) GOT通過GT Designer3的機種設定指定包括MELSEC-Q（包含多CPU）或MELSEC-QnU的機種，通過元件設定對話方塊的網路設定指定[網路No.1（遠端I/O網路的網路No.）、站號0（主站）]為監視目標。（僅限GT16、GT15）
此時，GOT的監視為MELSECNET/H網路的瞬時傳輸。
因此，物件顯示速度比直接監視PLC CPU時慢。
要提高物件顯示速度時，請執行對通過MELSECNET/H網路設定的本站連結元件B、W進行監視的迴圈傳輸。
關於PLC CPU所必需的設定，請參照以下內容。
 - ➡ Q Corresponding MELSECNET/HNetwork System Reference Manual (RemoteI/Onetwork)
- (3) 在對其他網路進行監視時，請根據需要對PLC CPU進行路由參數設定。
關於PLC CPU的路由參數設定，請參照以下內容。
 - ➡ Q Corresponding MELSECNET/HNetwork System Reference Manual (PLC to PLC network)

■ 2. 序列通訊連接

- (1) 將遠端I/O站上安裝的序列通訊模塊（QJ71C24、QJ71C24-R2、QJ71C24N、QJ71C24N-R2、QJ71C24N-R4）或數據機接口模塊（QJ71CMO）與GOT相連接。
關於與序列通訊模塊/數據機接口模塊相連接所必需的電纜等的詳情，請參照以下內容。
 - ➡ 7. 序列通訊連接
- (2) GOT通過GT Designer3的機種設定指定包括MELSEC-Q（包含多CPU）或MELSEC-QnU的機種，通過元件設定對話方塊的網路設定指定[網路No.1（遠端I/O網路的網路No.）、站號0（主站）]為監視目標。（僅限GT16、GT15）
此時，GOT的監視為MELSECNET/H網路的瞬時傳輸。
因此，物件顯示速度比直接監視PLC CPU時慢。
要提高物件顯示速度時，請執行對通過MELSECNET/H網路設定的本站連結元件B、W進行監視的迴圈傳輸。
關於PLC CPU所必需的設定，請參照以下內容。
 - ➡ Q Corresponding MELSECNET/HNetwork System Reference Manual (RemoteI/Onetwork)
- (3) 在對其他網路進行監視時，請根據需要對PLC CPU進行路由參數設定。
關於PLC CPU的路由參數設定，請參照以下內容。
 - ➡ Q Corresponding MELSECNET/HNetwork System Reference Manual (PLC to PLC network)

■3. Ethernet connection

- (1) 將遠端I/O站上安裝的乙太網路模塊（QJ71E71-100、QJ71E71-B5、QJ71E71-B2、QJ71E71）與GOT相連接。
關於與乙太網路模塊相連接時所必需的電纜等的詳情，請參照以下內容。

➡ 5. 乙太網路連接

- (2) GOT通過GT Designer3的機種設定指定包括MELSEC-Q（包含多CPU）或MELSEC-QnU的機種，通過元件設定對話方塊的網路設定指定[網路No.1（遠端I/O網路的網路No.）、站號0（主站）]為監視目標。（僅限GT16、GT15）

此時，GOT的監視為MELSECNET/H網路的瞬時傳輸。因此，物件顯示速度比直接監視PLC CPU時慢。

要提高物件顯示速度時，請執行對遠端I/O站的連接元件B、W進行監視的迴圈傳輸。

關於PLC CPU所必需的設定，請參照以下內容。

➡ Q Corresponding MELSECNET/HNetwork System Reference Manual (RemoteI/Onetwork)

- (3) 在對其他網路進行監視時，請根據需要對GOT、PLC CPU進行路由參數設定。

關於GOT路由參數的設定，請參照以下內容。

➡ 5. 乙太網路連接

關於PLC CPU的路由參數設定，請參照以下內容。

➡ Q Corresponding MELSECNET/HNetwork System Reference Manual (PLC to PLC network)

■4. 與遠端I/O站連接時的限制事項

GOT無法通過實用程式的時鐘設定來設定主站的時鐘。

即使執行了時鐘設定，也無法設定為主站的時鐘。

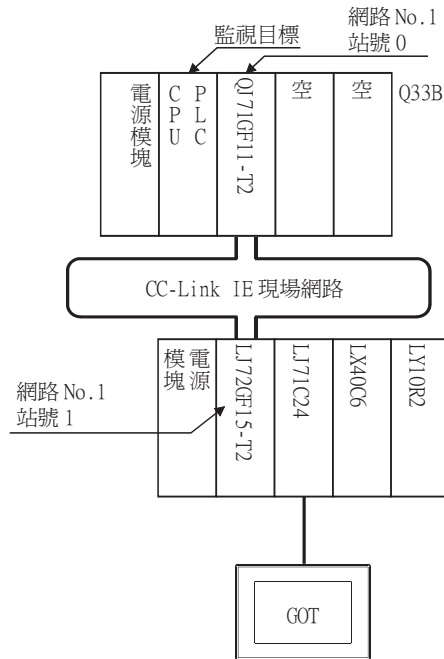
要設定主站的PLC CPU的時鐘時，請通過GX Developer等進行設定。

3.7 關於到CC-Link IE現場網路系統的起始模塊的连接

GT 27 GT 25 GT 23

將GOT连接到CC-Link IE現場網路的起始模塊，可以對主站、本地站的PLC CPU進行監視。
將GOT连接到起始模塊時，請使用下述的连接形式。

1. 序列通訊连接



- (1) 將起始模塊上安裝的序列通訊模塊（LJ71C24、LJ71C24-R2）與GOT相連接。

關於與序列通訊模塊相連接所必需的電纜等的詳情，請參照以下內容。

➡ 7. 序列通訊连接

- (2) GOT通過GT Designer3的機種設定指定包括MELSEC-QnU的機種，通過元件設定對話方塊中的網路設定指定[網路No.1（CC-Link IE現場網路的網路No.）、站號0（主站）]為監視目標。（僅限GT16、GT15）

此時，GOT的監視為CC-Link IE現場網路的舜時傳輸。

因此，物件顯示速度比直接監視PLC CPU時慢。

要提高物件顯示速度時，請執行對通過CC-Link現場網路設定的本站連結元件B、W進行監視的迴圈傳輸。

關於PLC CPU所必需的設定，請參照以下內容。

➡ MELSEC-L CC-Link IE現場網路起始模塊使用者手冊

- (3) 在對其他網路進行監視時，請根據需要對PLC CPU進行路由參數設定。

關於PLC CPU的路由參數設定，請參照以下內容。

➡ MELSEC-L CC-Link IE現場網路起始模塊使用者手冊

2. 與起始模塊连接時的限制事項

GOT無法通過實用程式的時鐘設定來設定主站的時鐘。

即使執行了時鐘設定，也無法設定為主站的時鐘。

要設定主站的PLC CPU的時鐘時，請通過GX Works2等進行設定。

4. 二重化系統的監視方法

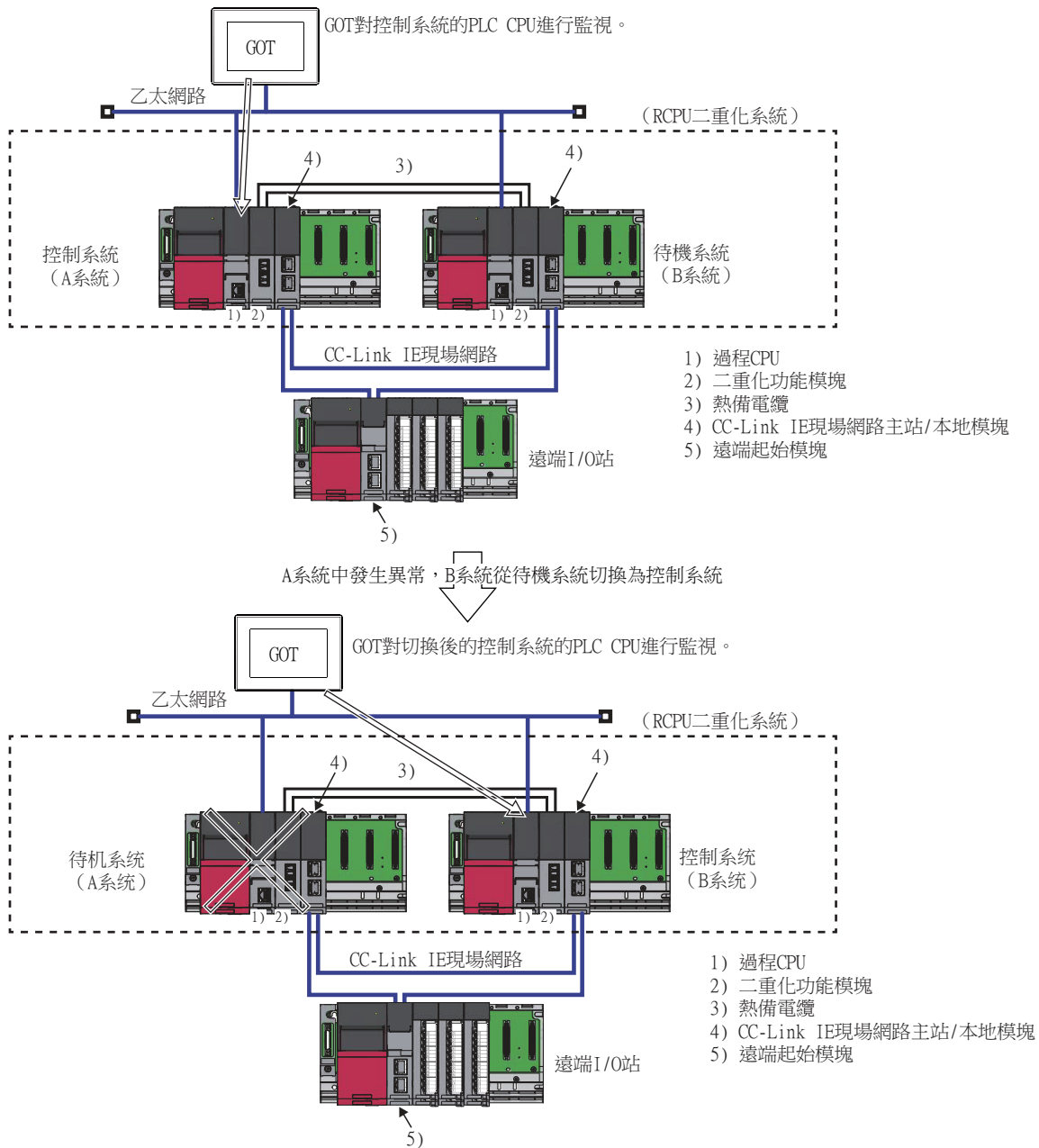
- 4.1 MELSEC iQ-R系列時 4 - 2
- 4.2 MELSEC Q系列時 4 - 50
- 4.3 MELSEC二重化設定 4 - 90

4. 二重化系統的監視方法

GT 27 GT 25

4.1 MELSEC iQ-R系列時

本章中，將對在GOT中監視RCPU二重化系統時各連接形式下的限制等進行說明。



GOT可以指定二重化系統的控制系統/待機系統以進行監視。以二重化系統為目標站時，將目標站CPU指定為控制系統，可以在發生系統切換時自動跟蹤監視。

要在GOT中自動跟蹤RCPU二重化系統的監視，需要對GT Designer3進行設定。

➡ 4.3 MELSEC二重化設定

RCPU二重化系統的連接形式有以下幾種。

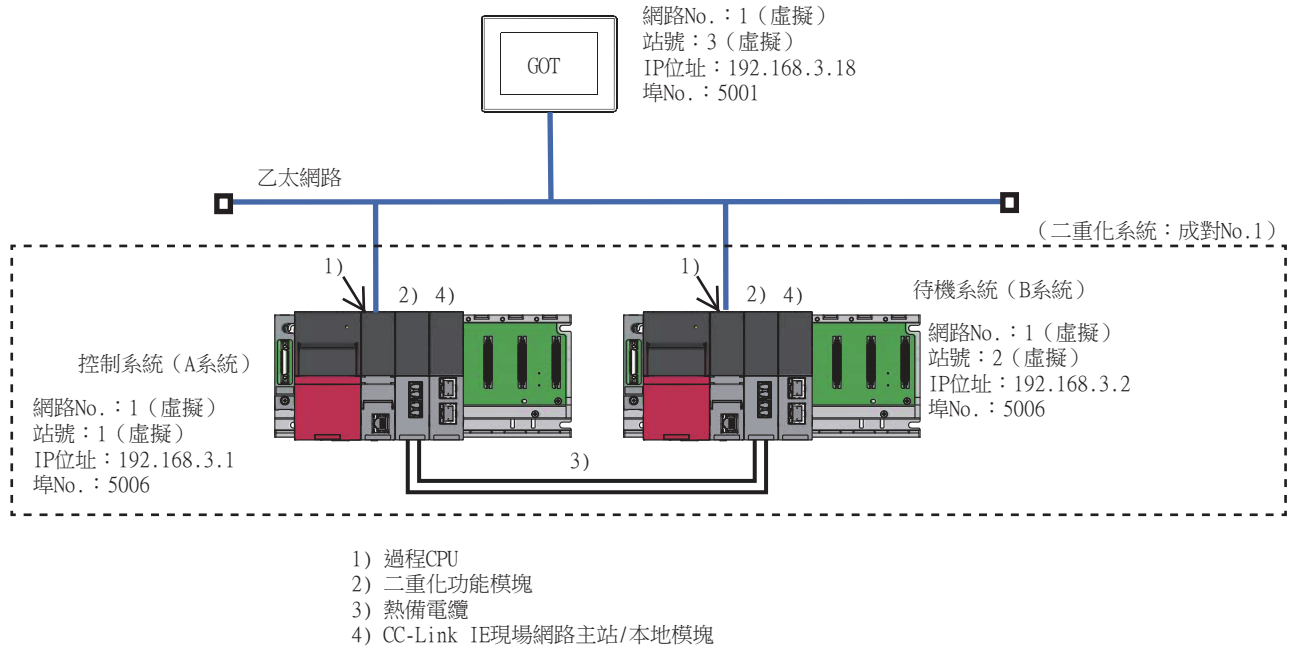
- ➡ 4.1.1 與以太网端口內置CPU連接
- ➡ 4.1.2 與乙太網路模塊連接時
- ➡ 4.1.3 CC-Link IE控制器網路連接時
- ➡ 4.1.4 CC-Link IE現場網路連接時
- ➡ 4.1.5 與CC-Link IE現場網路的遠端I/O站連接時
- ➡ 4.1.6 CC-Link連接（智能設備站）時
- ➡ 4.1.7 經由序列通訊模塊連接時

4.1.1 與以太网端口內置CPU連接

■1. GOT和二重化系統按1:1連接時

(1) 系統配置示例

以下將對連接配置例進行說明。



(2) 連接方法

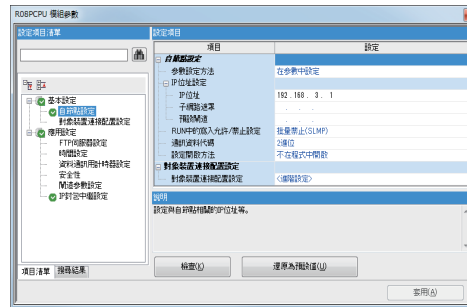
連接乙太網路埠內建CPU和GOT。

➡ 5. 乙太網路連接

(3) PLC側的設定

(a) 控制系統 (A系統) 的PLC的設定 (GX Works3)

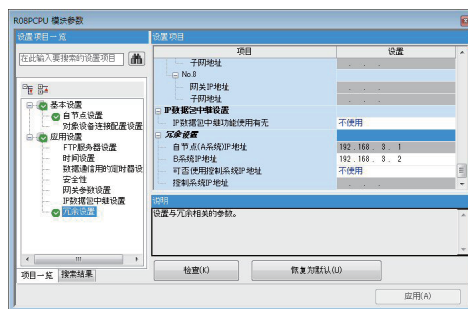
- 內建乙太網路埠設定



項目	設定值
IP位址	192.168.3.1
子網路遮罩	-
預設開道	-
RUN中的寫入允許/禁止設定	(使用預設值)
通訊資料代碼	
設定開啟方法	
對象裝置連接配置設定	

(b) 待機系統（B系統）的PLC的設定（GX Works3）

- 二重化設定



項目	設定值
B系統 IP位址	192.168.3.2
控制系統IP位址使用可否	不使用

POINT

[控制系統IP位址使用可否]的設定
 [控制系統IP位址使用可否]請設定為[不使用]（預設）。
 設定為[使用]的情況，在系統切換時GOT不會跟蹤。

(4) GOT側的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容		對應機種
機種	MELSEC iQ-R、RnMT/NC		
元件設定（網路設定）	本站	本站（監視控制系統。）	
	其他站	NW No.：乙太網路的網路No.	
		PLC站號：控制系統的站號	
控制系統/待機系統	可以指定監視目標系統（控制系統/待機系統）。 僅限在下列[MELSEC二重化設定]中勾選[使用二重化功能]後，方能設定[控制系統/待機系統]。		
乙太網路設定	<p>5. 乙太網路連接</p>		GT 27 GT 25
MELSEC 二重化設定	<p>4.3 MELSEC二重化設定</p>		

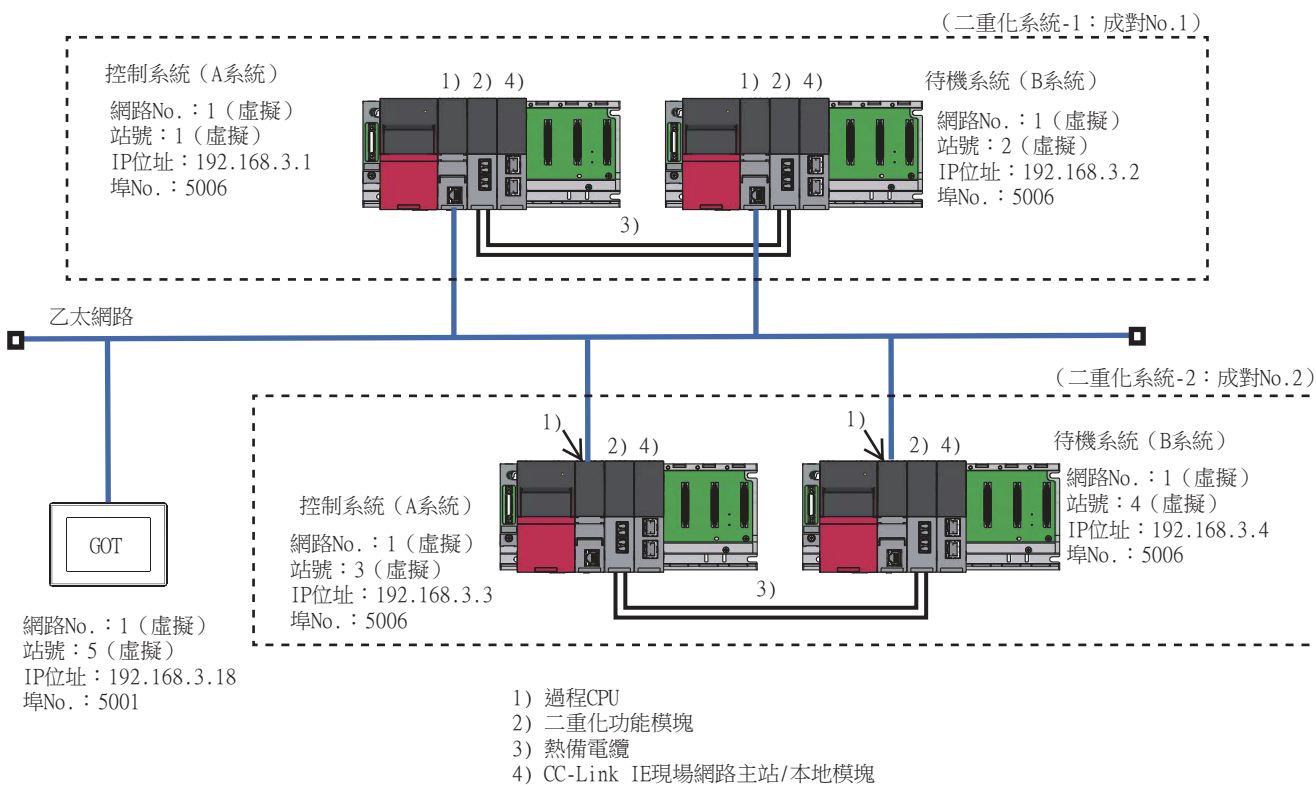
(5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

發生系統切換時，CPU（PLC站號：2）會作為控制系統繼續執行控制。
 GOT可以根據控制系統/待機系統的指定內容，對各系統進行自動監視。

■2. 與二重化系統按1:n連接時

(1) 系統配置示例

以下將對連接配置例進行說明。



(2) 連接方法

連接乙太網路埠內建CPU和GOT。

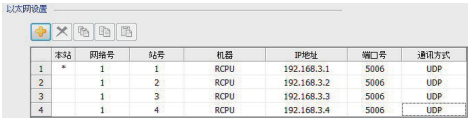
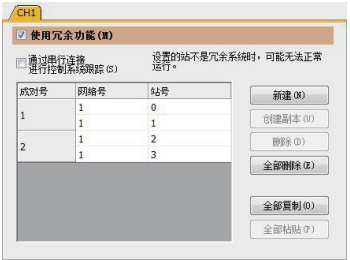
➡ 5. 乙太網路連接

(3) PLC側的設定

➡ 4.1.1 ■1. (3) PLC側的設定

(4) GOT側的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容		對應機種
機種	MELSEC iQ-R、RnMT/NC		
元件設定（網路設定）	本站	本站（監視控制系統。）	
	其他站	N/W No. : 1	
		PLC站號：控制系統的站號	
控制系統/待機系統	可以指定監視目標系統（控制系統/待機系統）。 僅限在下列[MELSEC二重化設定]中勾選[使用二重化功能]後，方能設定[控制系統/待機系統]。		
乙太網路設定	 <p>5. 乙太網路連接</p>		GT 27 GT 25
MELSEC 二重化設定	 <p>4.3 MELSEC二重化設定</p>		

(5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

- 二重化系統-1

發生系統切換時，CPU（PLC站號：2）會作為控制系統繼續執行控制。
GOT可以根據控制系統/待機系統的指定內容，對各系統進行自動監視。

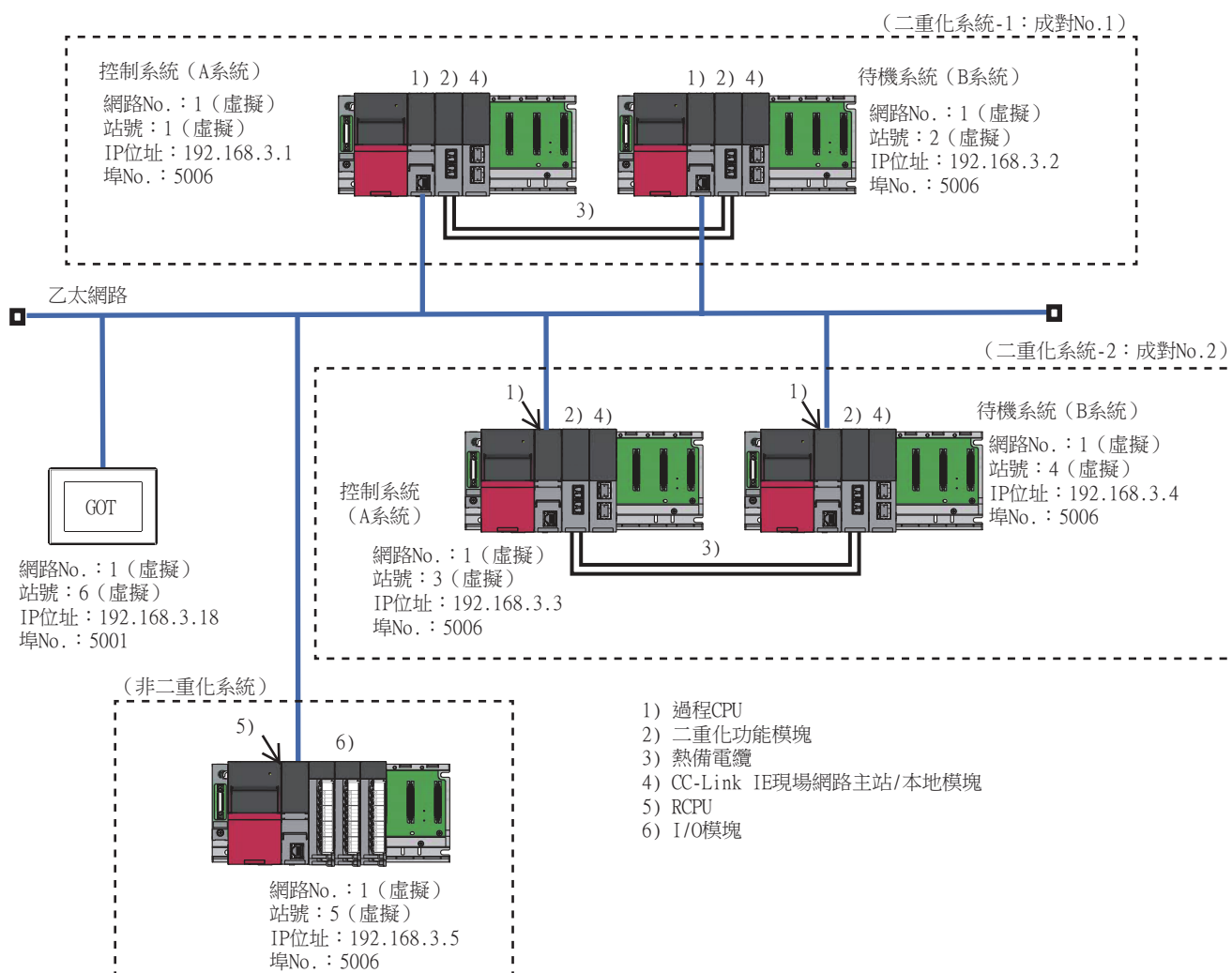
- 二重化系統-2

發生系統切換時，CPU（PLC站號：4）會作為控制系統繼續執行控制。
GOT可以根據控制系統/待機系統的指定內容，對各系統進行自動監視。

■3. 在同時混有二重化系統和非二重化系統的情況下連接時

(1) 系統配置示例

以下將對連接配置例進行說明。



(2) 連接方法

連接乙太網路埠內建CPU和GOT。

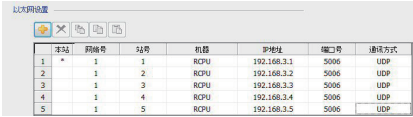
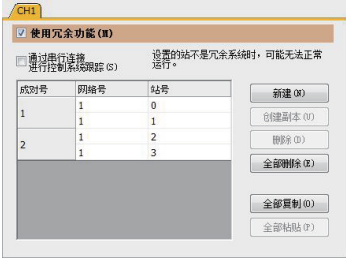
- ➡ 5. 乙太網路連接

(3) PLC側的設定

- ➡ 4.1.1 ■1. (3) PLC側的設定

(4) GOT側的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容		對應機種
機種	MELSEC iQ-R、RnMT/NC		
元件設定（網路設定）	本站	本站（監視控制系統。）	
	其他站	N/W No. : 1	
		PLC站號：控制系統的站號	
控制系統/待機系統	可以指定監視目標系統（控制系統/待機系統）。 僅限在下列[MELSEC二重化設定]中勾選[使用二重化功能]後，方能設定[控制系統/待機系統]。		
乙太網路設定	 <p>5. 乙太網路連接</p>		GT 27 GT 25
MELSEC 二重化設定	 <p>4.3 MELSEC二重化設定</p>		

(5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

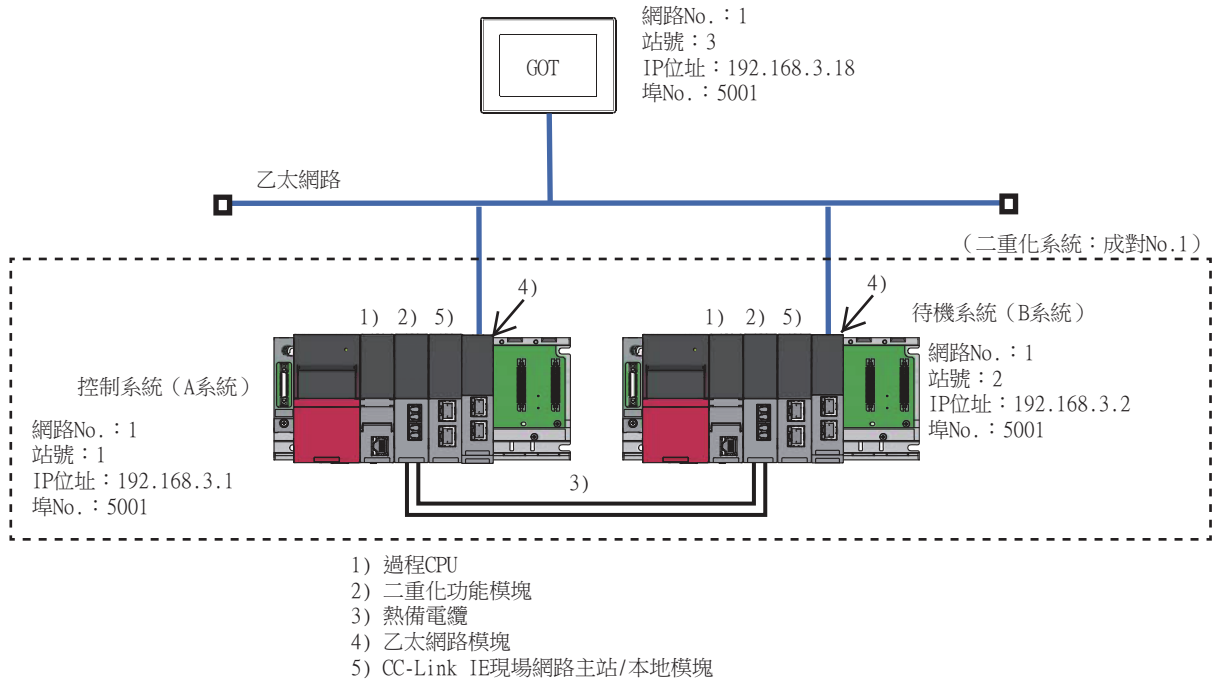
➡ 4.1.1 ■2. (5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

4.1.2 與乙太網路模塊連接時

■1. GOT和二重化系統按1:1連接時

(1) 系統配置示例

以下將對連接配置例進行說明。



(2) 連接方法

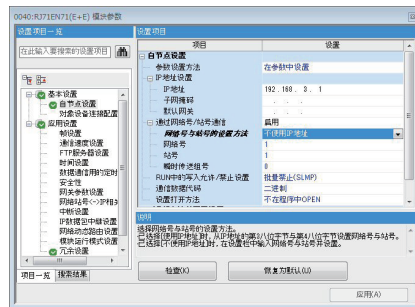
將GOT與乙太網路系統相連。

➡ 5. 乙太網路連接

(3) PLC側的設定 (GX Works3)

(a) 控制系統 (A系統) 的PLC的設定

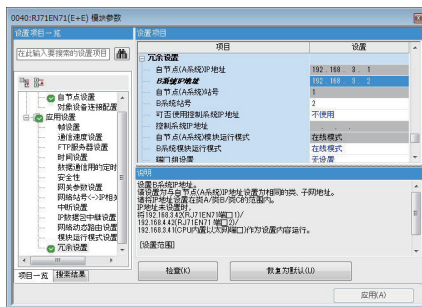
- 乙太網路模塊的模塊參數



項目	設定值
IP位址	192.168.3.1
子網路遮罩	-
預設開道	-
通過網路No./站號通訊	不使用IP位址
網路No.	1
站號	1
單觸發轉移組No.	(使用預設值)
RUN中的寫入允許/禁止設定	
通訊資料代碼	
設定開啟方法	
對象裝置連接配置設定	-

(b) 待機系統（B系統）的PLC的設定（GX Works3）

- 二重化設定




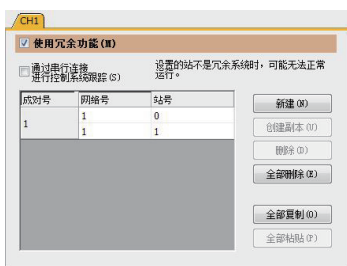
項目	設定值
B系統 IP位址	192.168.3.2
站號	2
B系統模塊動作模式	線上模式
控制系統IP位址使用可否	不使用

POINT

[控制系統IP位址使用可否]的設定
 [控制系統IP位址使用可否]請設定為[不使用]（預設）。
 設定為[使用]的情況，在系統切換時GOT不會跟蹤。

(4) GOT側的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容	對應機種
機種	MELSEC iQ-R、RnMT/NC	
元件設定（網路設定）	本站	本站（監視控制系統。）
	其他站	N/W No. : 1
		PLC站號：控制系統的站號
控制系統/待機系統	可以指定監視目標系統（控制系統/待機系統）。 僅限在下列[MELSEC二重化設定]中勾選[使用二重化功能]後，方能設定[控制系統/待機系統]。	
乙太網路設定	 <p>5. 乙太網路連接</p>	GT 27 GT 25
MELSEC 二重化設定	 <p>4.3 MELSEC二重化設定</p>	

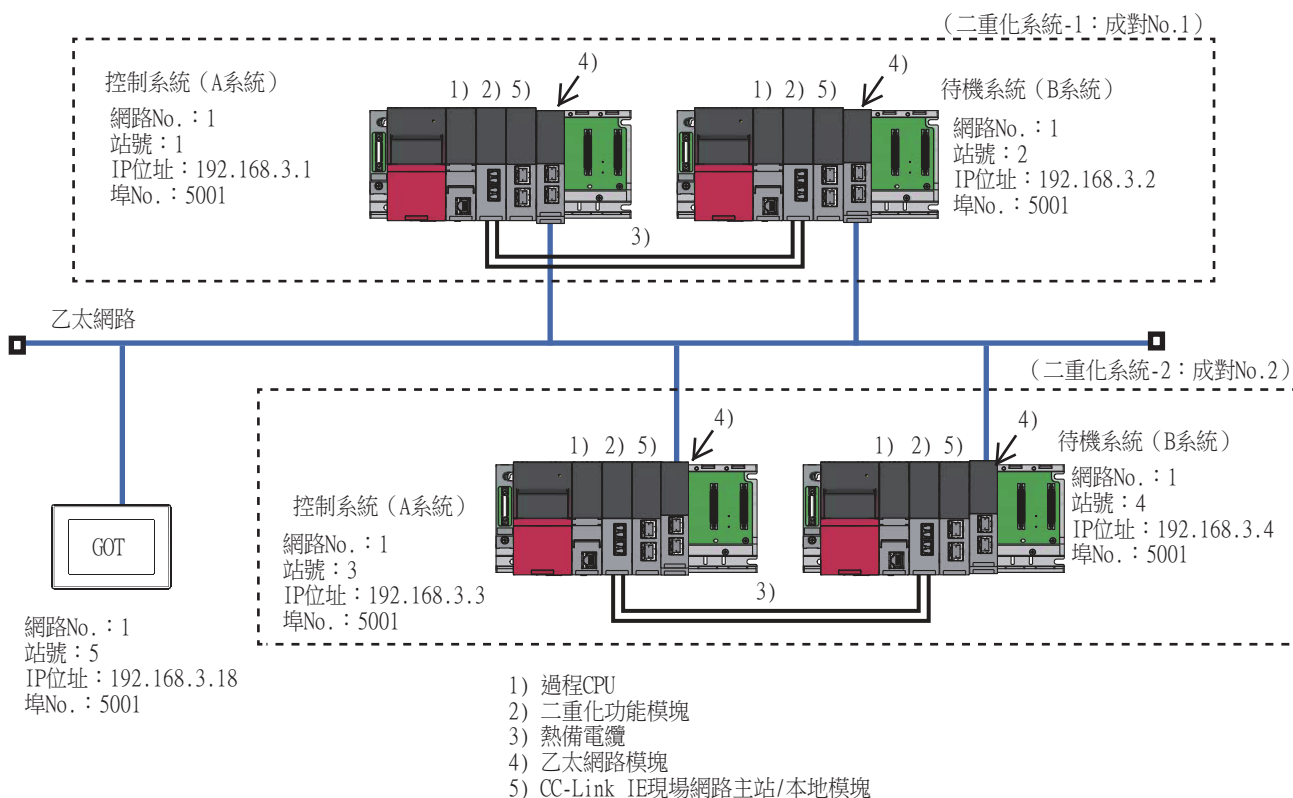
(5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

發生系統切換時，CPU（PLC站號：2）會作為控制系統繼續執行控制。
 GOT可以根據控制系統/待機系統的指定內容，對各系統進行自動監視。

■2. GOT和二重化系統按1:n連接時

(1) 系統配置示例

以下將對連接配置例進行說明。



(2) 連接方法

將GOT與以太网路系統相連。

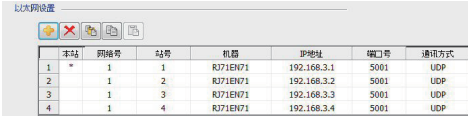
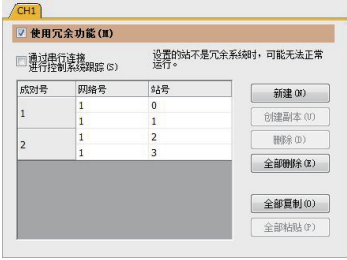
➡ 5. 以太网路連接

(3) PLC側的設定 (GX Works3)

➡ 4.1.2 ■1. (3) PLC側的設定 (GX Works3)

(4) GOT側的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容		對應機種
機種	MELSEC iQ-R、RnMT/NC		
元件設定 (網路設定)	本站	本站 (監視控制系統。)	
	其他站	N/W No. : 1	
		PLC站號: 控制系統的站號	
控制系統/待機系統	可以指定監視目標系統 (控制系統/待機系統)。 僅限在下列[MELSEC二重化設定]中勾選[使用二重化功能]後, 方能設定[控制系統/待機系統]。		
乙太網路設定	 <p>5. 乙太網路連接</p>		GT 27 GT 25
MELSEC 二重化設定	 <p>4.3 MELSEC二重化設定</p>		

(5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

- 二重化系統-1

發生系統切換時, CPU (PLC站號: 2) 會作為控制系統繼續執行控制。
GOT可以根據控制系統/待機系統的指定內容, 對各系統進行自動監視。

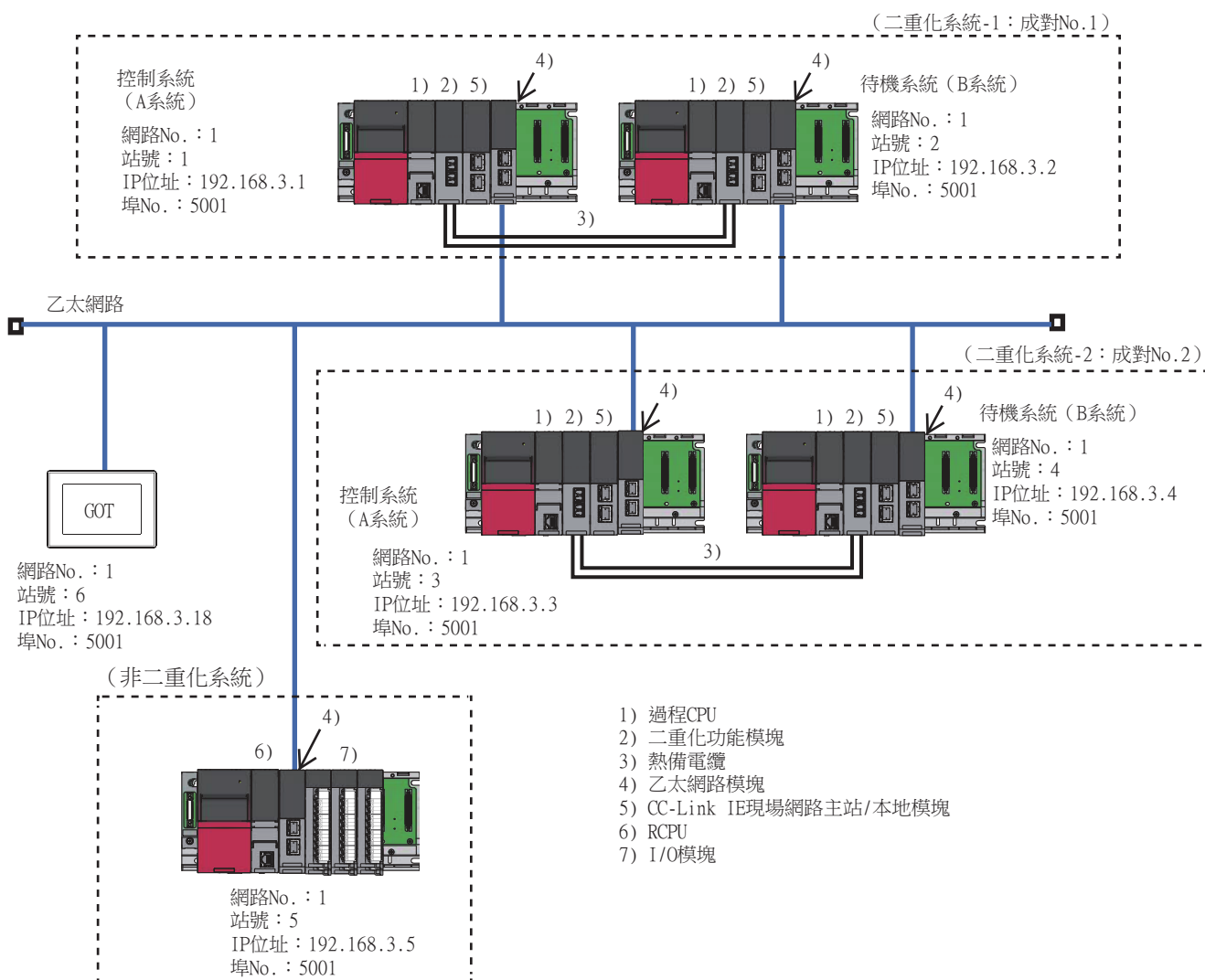
- 二重化系統-2

發生系統切換時, CPU (PLC站號: 4) 會作為控制系統繼續執行控制。
GOT可以根據控制系統/待機系統的指定內容, 對各系統進行自動監視。

■3. 在同時混有二重化系統和非二重化系統的情況下連接時

(1) 系統配置示例

以下將對連接配置例進行說明。



(2) 連接方法

連接乙太網路埠內建CPU和GOT。

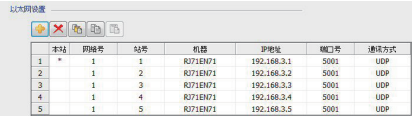

➡ 5. 乙太網路連接

(3) PLC側的設定 (GX Works3)

➡ 4.1.2 ■1. (3) PLC側的設定 (GX Works3)

(4) GOT側的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容		對應機種
機種	MELSEC iQ-R、RnMT/NC		
元件設定（網路設定）	本站	本站（監視控制系統。）	
	其他站	N/W No. : 1	
		PLC站號：控制系統的站號	
控制系統/待機系統	可以指定監視目標系統（控制系統/待機系統）。 僅限在下列[MELSEC二重化設定]中勾選[使用二重化功能]後，方能設定[控制系統/待機系統]。		
乙太網路設定	 <p>5. 乙太網路連接</p>		GT 27 GT 25
MELSEC 二重化設定	 <p>4.3 MELSEC二重化設定</p>		

(5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

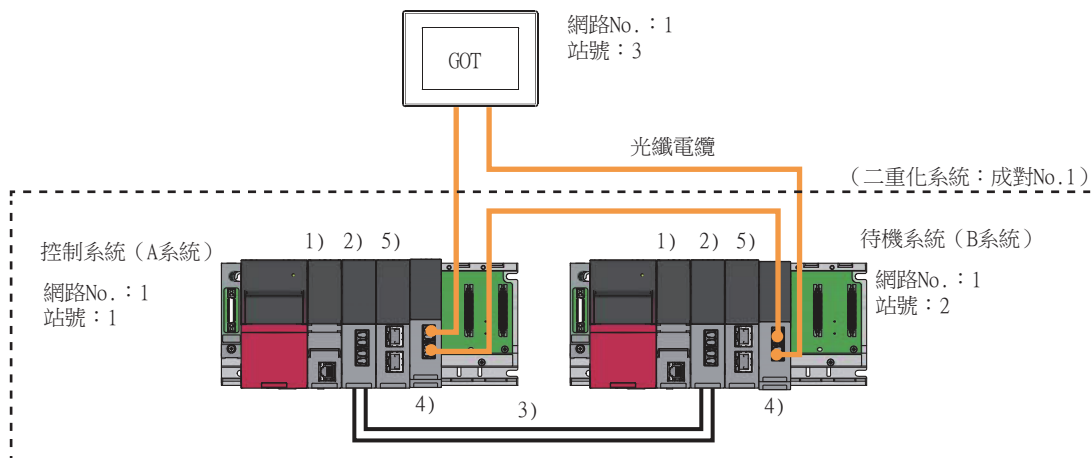
➡ 4.1.2 ■2. (5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

4.1.3 CC-Link IE控制器網路連接時

■1. GOT和二重化系統按1:1連接時

(1) 系統配置示例

以下將對連接配置例進行說明。



- 1) 過程CPU
- 2) 二重化功能模塊
- 3) 熱備電纜
- 4) CC-Link IE控制器網絡模塊
- 5) CC-Link IE現場網絡主站/本地模塊

(2) 連接方法

將GOT與CC-Link IE控制器網絡系統相連。

➡ 10. CC-Link IE控制器網絡連接

(3) PLC側的設定 (GX Works3)

(a) 控制系統 (A系統) 的PLC的設定

- 模塊參數



項目	設定值
站類型	Control station (固定)
網路No.	1
站號設定	1
網路範圍分配	以下參照

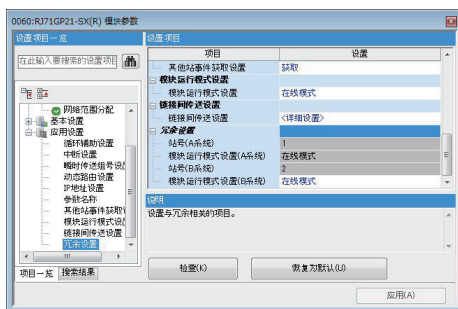
- 網路範圍分配

站號	站類型	LB/LW設定(1)						保留站	成對	共享站
		LB			LW					
		點數	起始	結束	點數	起始	結束			
1	管理站	256	0000	00FF	256	0000	00FF	无設置	成對	
2	常規站	256	0000	00FF	256	0000	00FF	无設置	成對	

項目	設定值
成對	成對

(b) 控制系統（A系統）的PLC的設定

- 二重化設定



項目	設定值
模塊動作模式（B系統）	線上模式

(4) GOT側的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容		對應機種
機種	MELSEC iQ-R、RnMT/NC		<div style="display: inline-block; border: 1px solid black; padding: 2px;">GT 27</div> <div style="display: inline-block; border: 1px solid black; padding: 2px; margin-left: 5px;">GT 25</div>
元件設定（網路設定）	本站	-	
	其他站	N/W No. : 1 PLC站號：控制系統的站號	
	控制系統/待機系統	可以指定監視目標系統（控制系統/待機系統）。 僅限在下列[MELSEC二重化設定]中勾選[使用二重化功能]後，方能設定[控制系統/待機系統]。	
MELSEC 二重化設定	<p>⇒ 4.3 MELSEC二重化設定</p>		

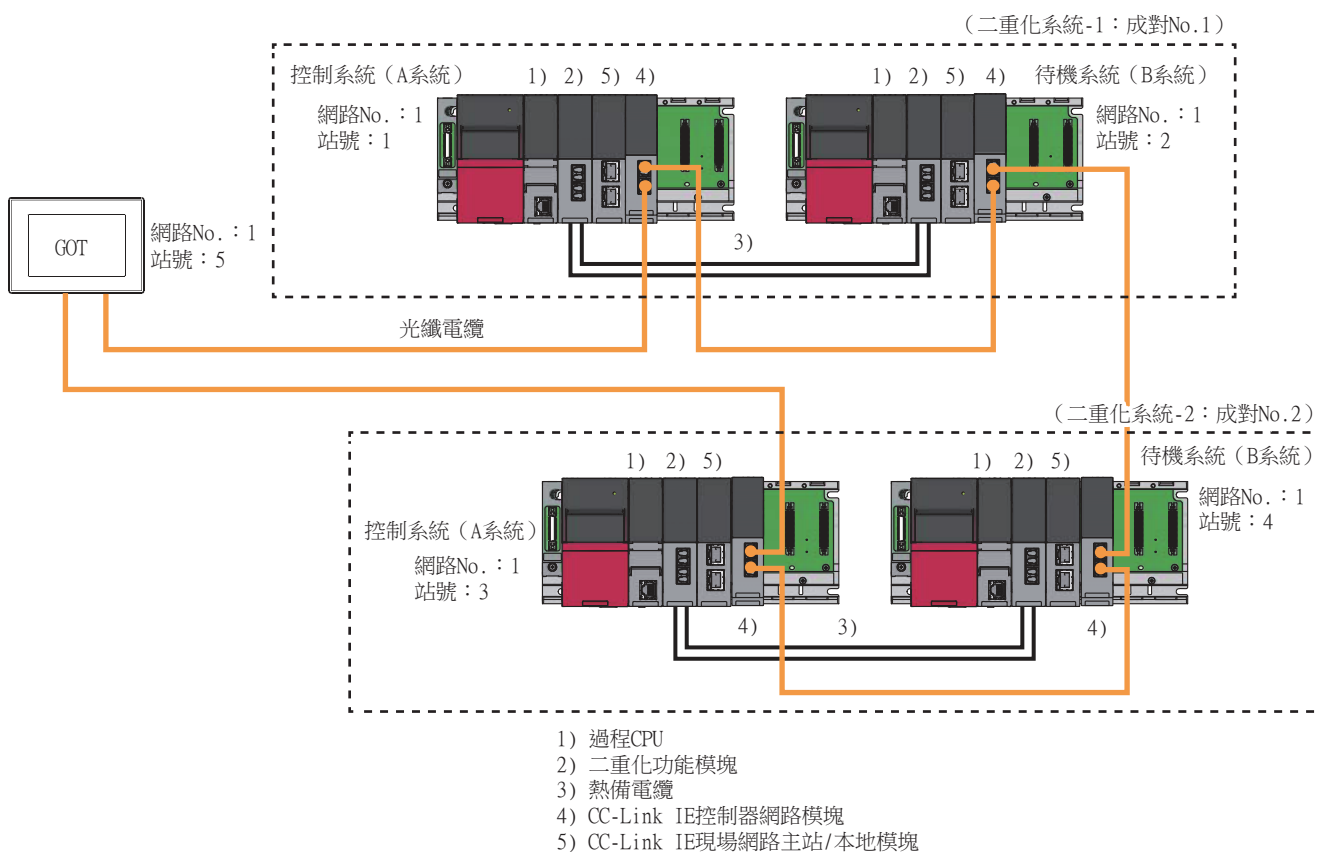
(5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

發生系統切換時，CPU（PLC站號：2）會作為控制系統繼續執行控制。GOT可以根據控制系統/待機系統的指定內容，對各系統進行自動監視。

■2. GOT和二重化系統按1:n連接時

(1) 系統配置示例

以下將對連接配置例進行說明。



(2) 連接方法

將GOT與CC-Link IE控制器網路系統相連。

➡ 10. CC-Link IE控制器網路連接

(3) PLC側的設定 (GX Works3)

➡ 4.1.3 ■1. (3) PLC側的設定 (GX Works3)

(4) GOT側的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容		對應機種
機種	MELSEC iQ-R・RnMT/NC		
元件設定 (網路設定)	本站	-	<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block;"> GT 27 GT 25 </div>
	其他站	N/W No. : 1 PLC站號: 控制系統的站號	
	控制系統/待機系統	可以指定監視目標系統 (控制系統/待機系統)。 僅限在下列[MELSEC二重化設定]中勾選[使用二重化功能]後, 方能設定[控制系統/待機系統]。	
MELSEC 二重化設定	<p>➡ 4.3 MELSEC二重化設定</p>		

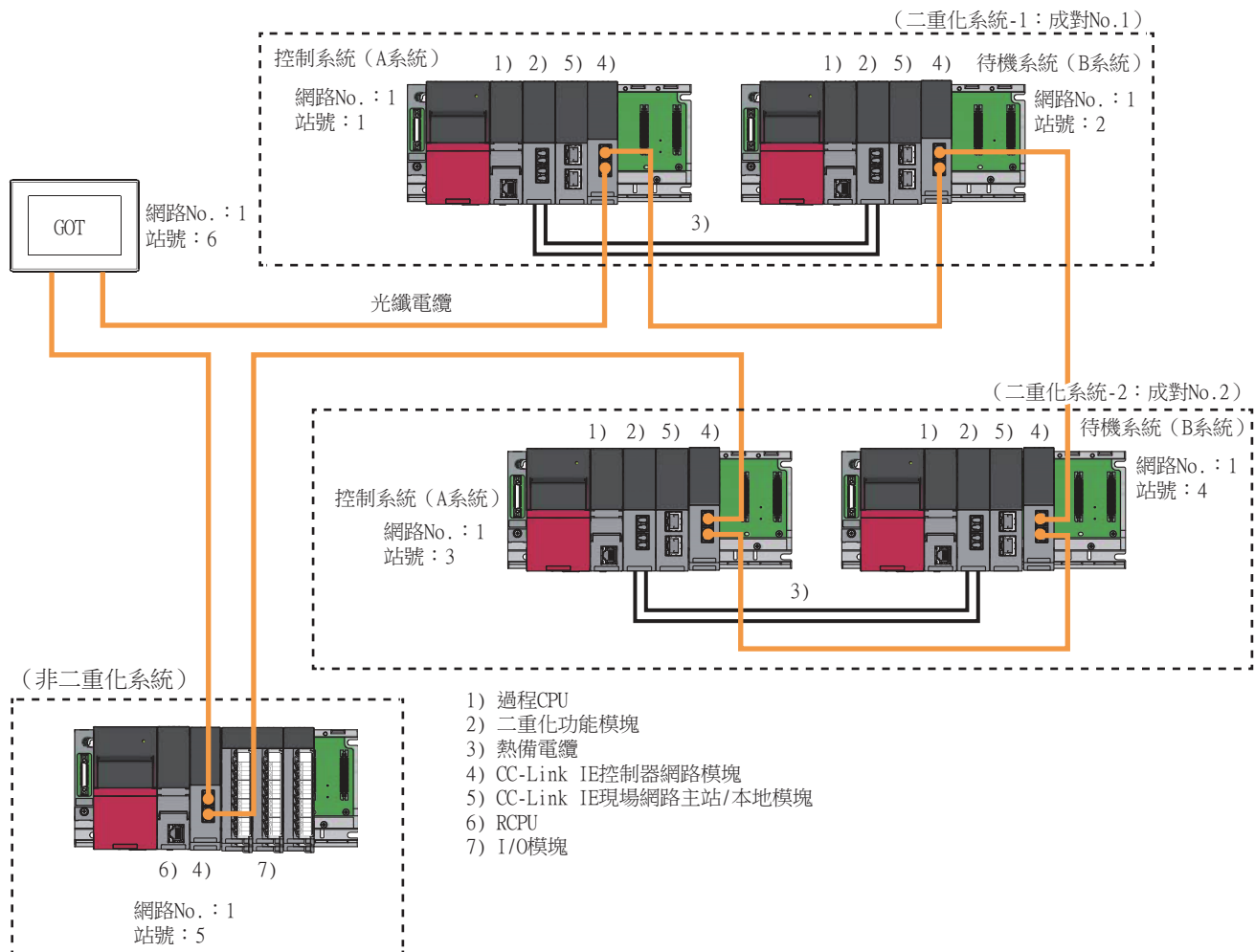
(5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

- 二重化系統-1
發生系統切換時，CPU（PLC站號：2）會作為控制系統繼續執行控制。
GOT可以根據控制系統/待機系統的指定內容，對各系統進行自動監視。
- 二重化系統-2
發生系統切換時，CPU（PLC站號：4）會作為控制系統繼續執行控制。
GOT可以根據控制系統/待機系統的指定內容，對各系統進行自動監視。

■3. 在同時混有二重化系統和非二重化系統的情況下連接時

(1) 系統配置示例

以下將對連接配置例進行說明。



(2) 連接方法

將GOT與CC-Link IE控制器網路系統相連。

- ➡ 10. CC-Link IE控制器網路連接

(3) PLC側的設定 (GX Works3)

- ➡ 4.1.3 ■1. (3) PLC側的設定 (GX Works3)

(4) GOT側的設定

- ➡ 4.1.3 ■1. (4) GOT側的設定

(5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

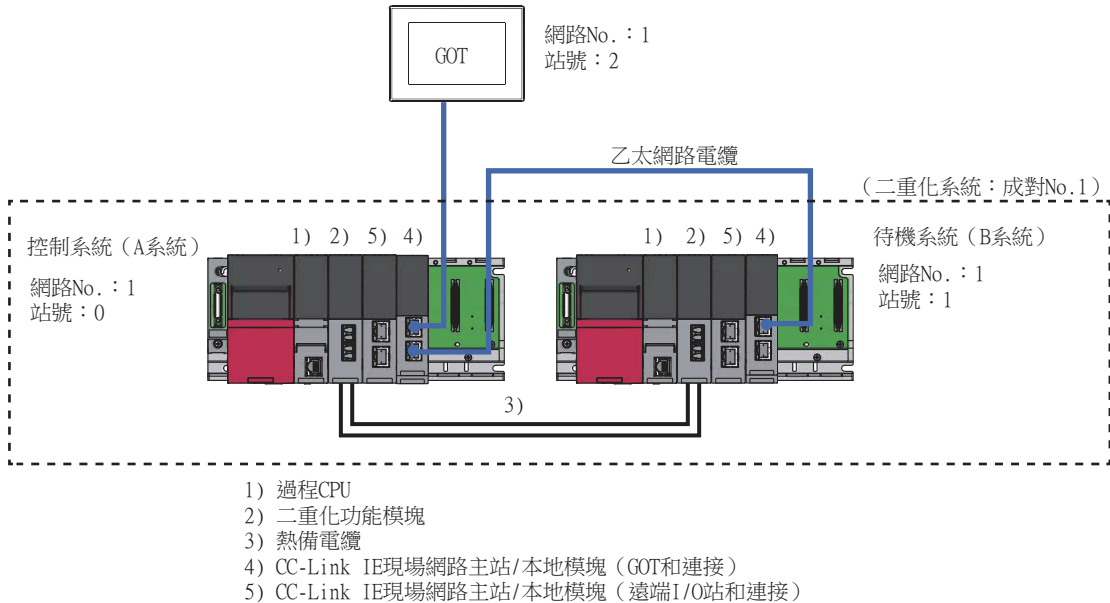
- ➡ 4.1.3 ■3. (5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

4.1.4 CC-Link IE現場網路連接時

■1. GOT和二重化系統按1:1連接時

(1) 系統配置示例

以下將對連接配置例進行說明。



(2) 連接方法

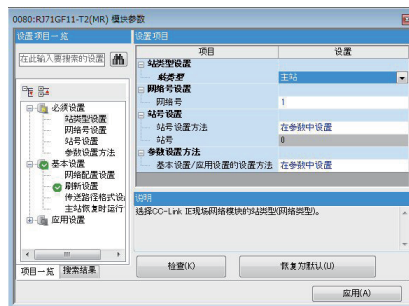
將GOT與CC-Link IE控制器網路系統相連。

➡ 11. CC-Link IE現場網路連接

(3) PLC側的設定 (GX Works3)

(a) 控制系統 (A系統) 的PLC的設定

- 模塊參數



項目	設定值
站類型	主站 (固定)
網路No.	1
站號設定方法	參數設定方法
站號	0 (固定)
參數設定方法在	參數設定方法
網路配置設定	請參照下一頁

• 網路範圍分配



項目	設定值
子主站站號	1

(b) 控制系統 (A系統) 的PLC的設定

• 二重化設定



項目	設定值
模塊動作模式 (B系統)	線上模式

(4) GOT側的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容	對應機種	
機種	MELSEC iQ-R、RnMT/NC		
元件設定 (網路設定)	本站		-
	其他站		N/W No. : 1 PLC站號 : 控制系統的站號
	控制系統/待機系統 可以指定監視目標系統 (控制系統/待機系統)。 僅限在下列[MELSEC二重化設定]中勾選[使用二重化功能]後, 方能設定[控制系統/待機系統]。		
MELSEC 二重化設定	<p>4.3 MELSEC二重化設定</p>	GT 27 GT 25	

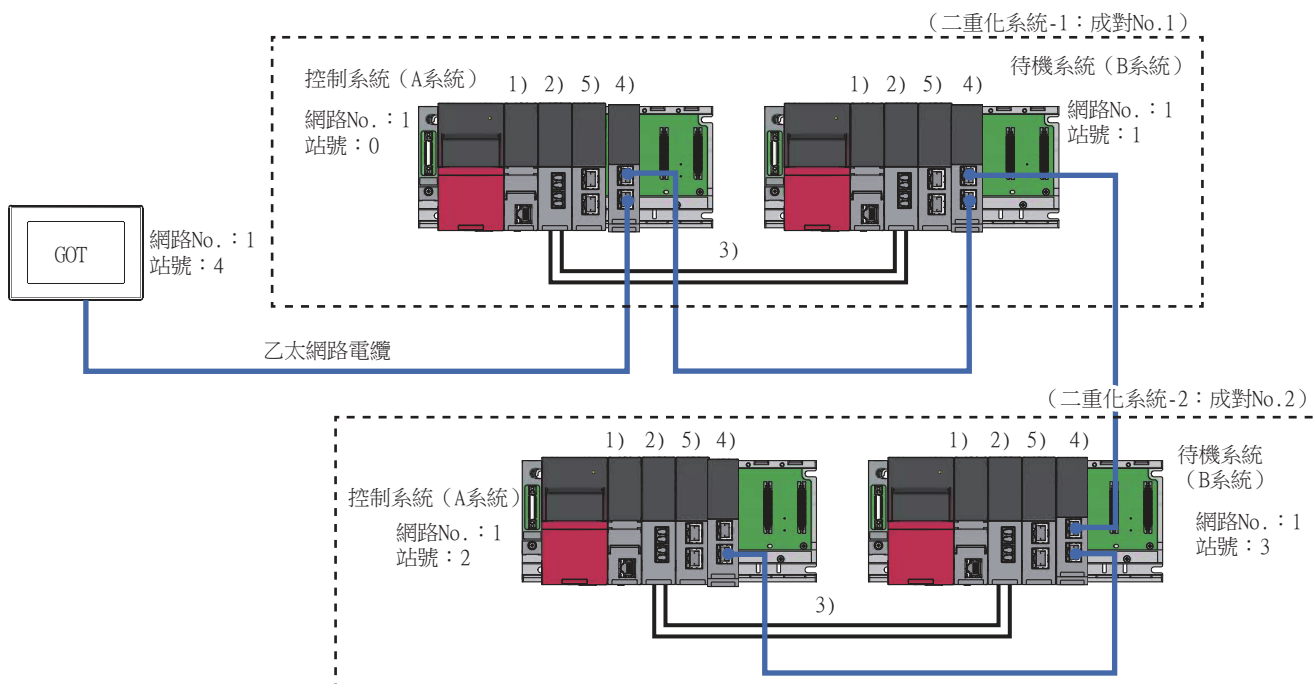
(5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

發生系統切換時, CPU (PLC站號 : 1) 會作為控制系統繼續執行控制。
GOT可以根據控制系統/待機系統的指定內容, 對各系統進行自動監視。

■2. GOT和二重化系統按1:n連接時

(1) 系統配置示例

以下將對連接配置例進行說明。



- 1) 過程CPU
- 2) 二重化功能模塊
- 3) 熱備電纜
- 4) CC-Link IE現場網路主站/本地模塊 (GOT和連接)
- 5) CC-Link IE現場網路主站/本地模塊 (遠端I/O站和連接)

(2) 連接方法

將GOT與CC-Link IE控制器網路系統相連。

➡ 11. CC-Link IE現場網路連接

(3) PLC側的設定 (GX Works3)

➡ 4.1.4 ■1. (3) PLC側的設定 (GX Works3)

(4) GOT側的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容		對應機種
機種	MELSEC iQ-R・RnMT/NC		
元件設定 (網路設定)	本站	-	
	其他站	N/W No. : 1	
		PLC站號 : 控制系統的站號	
	控制系統/待機系統	可以指定監視目標系統 (控制系統/待機系統)。 僅限在下列[MELSEC二重化設定]中勾選[使用二重化功能]後，方能設定[控制系統/待機系統]。	
MELSEC 二重化設定			GT 27 GT 25
	➡ 4.3 MELSEC二重化設定		

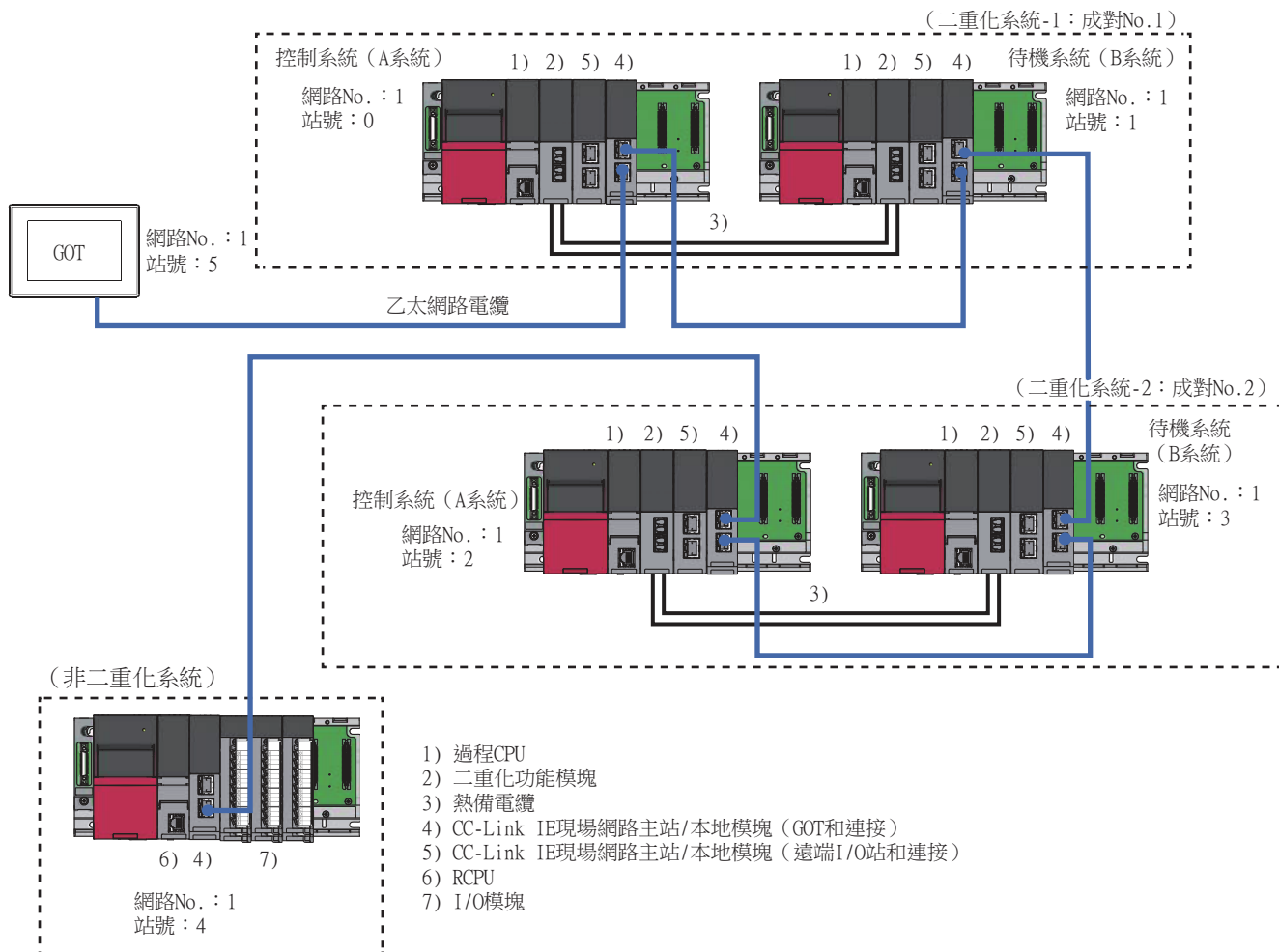
(5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

- 二重化系統-1
發生系統切換時，CPU（PLC站號：1）會作為控制系統繼續執行控制。
GOT可以根據控制系統/待機系統的指定內容，對各系統進行自動監視。
- 二重化系統-2
發生系統切換時，CPU（PLC站號：3）會作為控制系統繼續執行控制。
GOT可以根據控制系統/待機系統的指定內容，對各系統進行自動監視。

■3. 在同時混有二重化系統和非二重化系統的情況下連接時

(1) 系統配置示例

以下將對連接配置例進行說明。



(2) 連接方法

將GOT與CC-Link IE控制器網路系統相連。

- ➡ 11. CC-Link IE現場網路連接

(3) PLC側的設定 (GX Works3)

- ➡ 4.1.4 ■1. (3) PLC側的設定 (GX Works3)

(4) GOT側的設定

- ➡ 4.1.4 ■2. (4) GOT側的設定

(5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

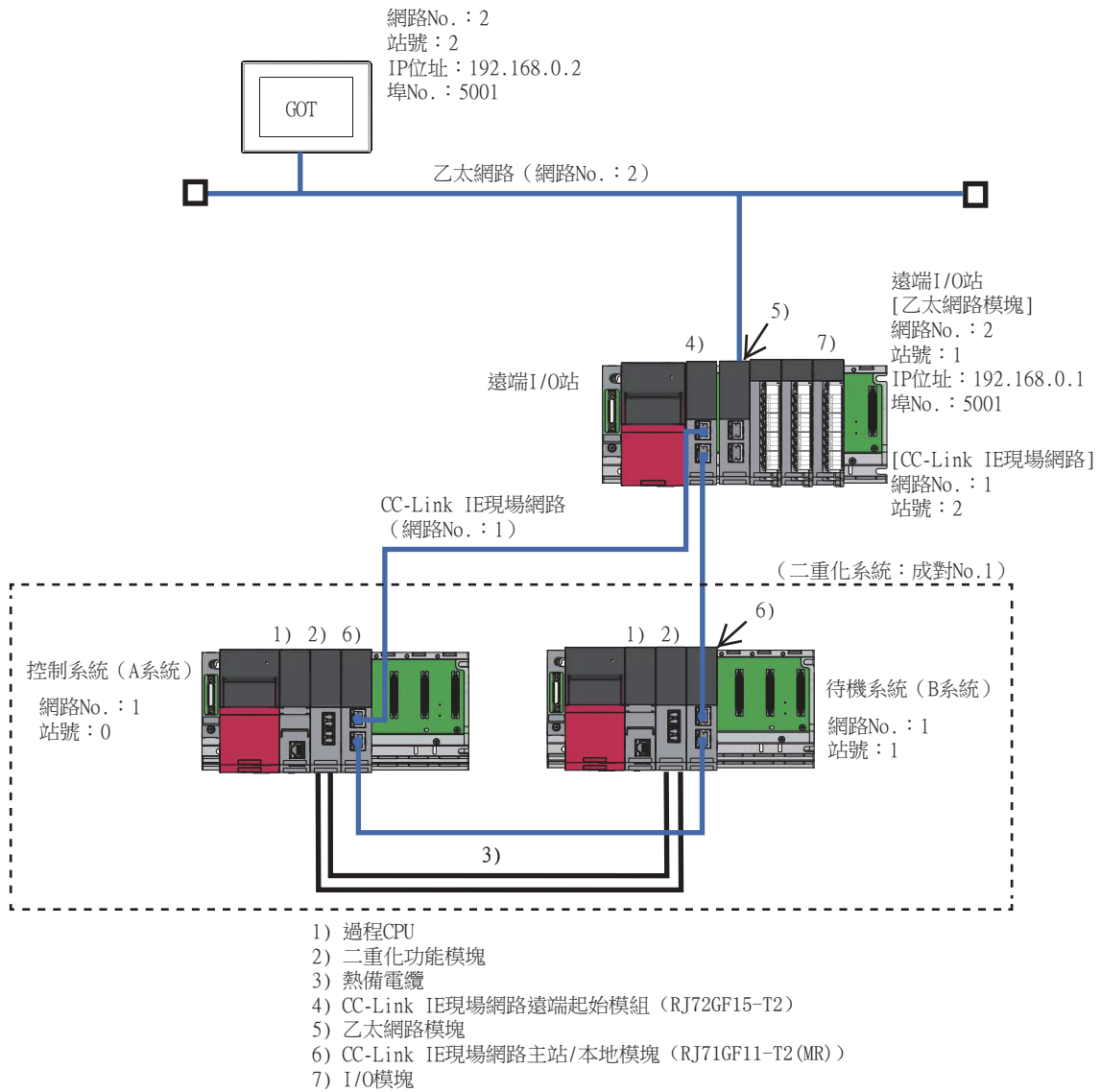
- ➡ 4.1.4 ■2. (5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

4.1.5 與CC-Link IE現場網路的遠端I/O站連接時

■1. 乙太網路模組（安裝在遠端I/O站）連接時（單一配置）

(1) 系統配置示例

以下將對通過乙太網路連接的遠端I/O站連接至二重化CPU的以下連接配置例進行說明。



(2) 連接方法

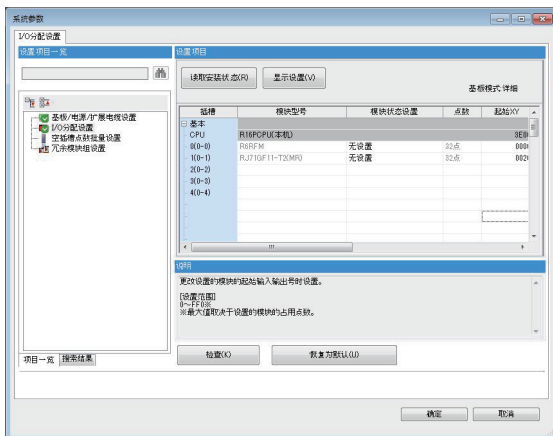
將乙太網路模塊（安裝在遠端I/O站）與GOT相連接。

➡ 5. 乙太網路連接

(3) PLC的設定 (GX Works3)

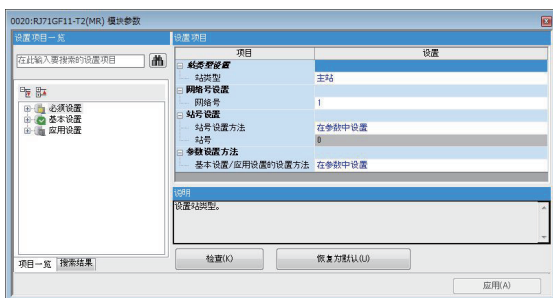
(a) 二重化CPU (主站)

- 1) [運行模式]
請設定為[冗餘]。
- 2) [I/O分配設置]
在[系統參數]中設定[I/O分配設置]。
請在[I/O分配設置]中，對二重化功能模組 (R6RFM) 和CC-Link IE現場網路模組 (RJ71GF11-T2(MR)) 進行分配。



3) [模塊參數]-[必須設置]

請對CC-Link IE現場網路模組 (RJ71GF11-T2(MR)) 的[模塊參數]進行設定。



項目	設定值
站類型	主站 (固定)
網路No.*1	1
站號設定方法	在參數中設定
站號	0 (固定)
參數設定方法	在參數中設定 (固定)

*1 請設定與GOT相同的網路No.。

4) [模塊參數]-[基本設定]

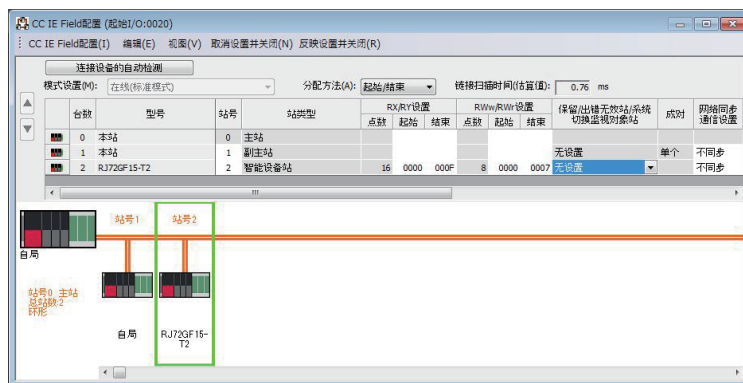
請對CC-Link IE現場網路模組 (RJ71GF11-T2(MR)) 的[模塊參數]進行設定。

■ [傳送路徑格式設置]

將[傳送路徑格式設置]設定為[環形連接]。

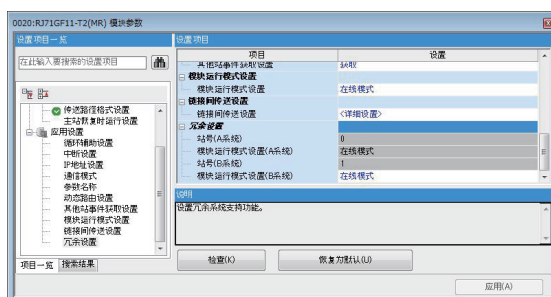


- [網絡配置設置]
[網絡配置設置]請按以下所示進行設定。



5) [模塊參數]-[應用設置]

- 請對CC-Link IE現場網路模組 (RJ71GF11-T2(MR)) 的[模塊參數]進行設定。
在[冗余设置]中, 將待機系統 (B系統) 的[模塊運行模式設置]設定為[在線模式]。



(b) CC-Link IE現場網路遠端起始模組

1) [機型]

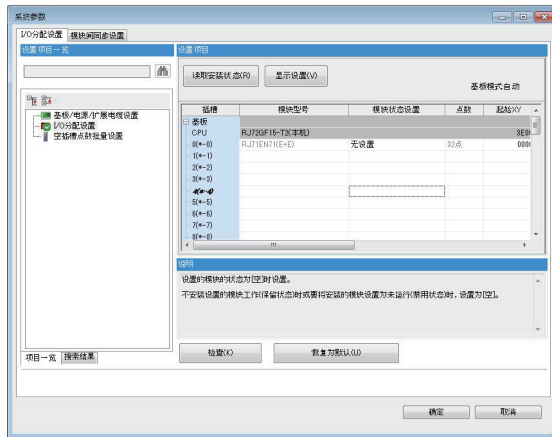
- 請在[機型]中選擇[RJ72GF15-T2]。



2) [I/O分配設置]

在[系統參數]中設定[I/O分配設置]。

在[I/O分配設置]中，對乙太網路模組（以下範例中為RJ71EN71(E+E)）進行分配。



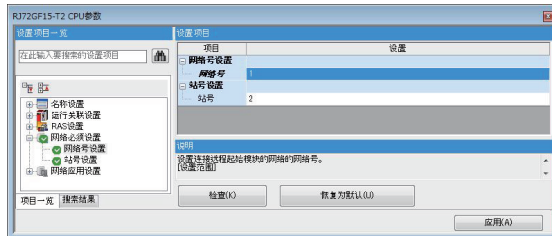
3) [CPU參數]

設定RJ72GF15-T2的網路No.和站號。

(1)系統配置範例設定如下

網路No.: 1

站號: 2



4) 乙太網路模組的設定

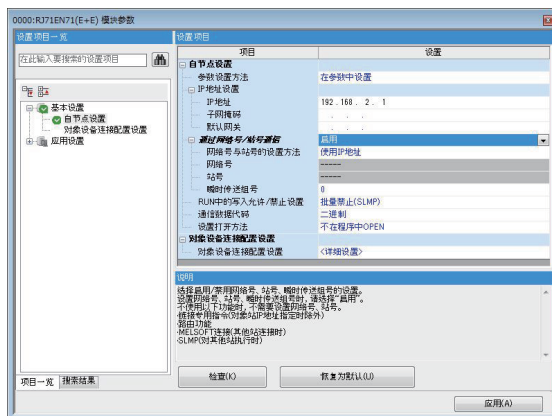
在乙太網路模組中，對與GOT通訊的埠設定IP位址、網路No.、站號。

■ IP位址和網路No.、站號統一設定時

請將[通過網路號/站號通信]設定為[啟用]，[網路號與站號的設置方法]設定為[使用IP地址]，將IP位址的第3段設定為網路No.，第4段設定為站號。

(1)系統配置範例中，因網路No.:2、站號:1，故設定如下。

IP位址: 192.168.2.1



■ IP位址和網路No.、站號分別設定時

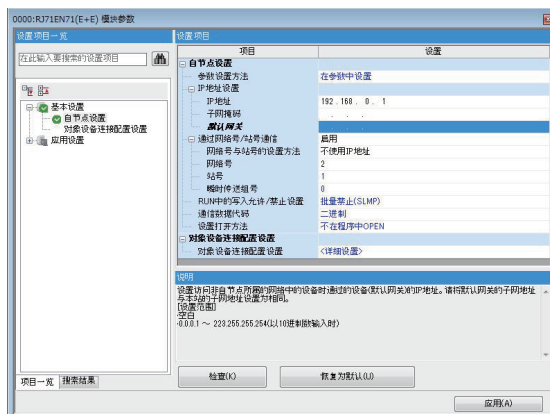
請將[通過網路號/站號通信]設定為[啟用]，[網路號與站號的設置方法]設定為[不使用IP地址]，將IP位址和網路No.、站號分別設定。

(1)系統配置範例設定如下。

IP位址: 192.168.0.1

網路No.: 2

站號: 1



(4) GOT側的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容	對應機種						
機種	MELSEC iQ-R・RnMT/NC							
路由設定	<p>5. 乙太網路連接</p>							
元件設定 (網路設定)	<table border="1"> <tr> <td>本站</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>其他站</td> <td>N/W No. : 1</td> </tr> <tr> <td></td> <td>PLC No. : 0</td> </tr> </table> <p>可以指定監視目標系統 (控制系統/待機系統)。 僅限在下列[MELSEC二重化設定]中勾選[使用二重化功能]後，方能設定[控制系統/待機系統]。</p>	本站	-	其他站	N/W No. : 1		PLC No. : 0	GT 27 GT 25
本站	-							
其他站	N/W No. : 1							
	PLC No. : 0							
MELSEC 二重化設定	<p>4.3 MELSEC二重化設定</p>							

(5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

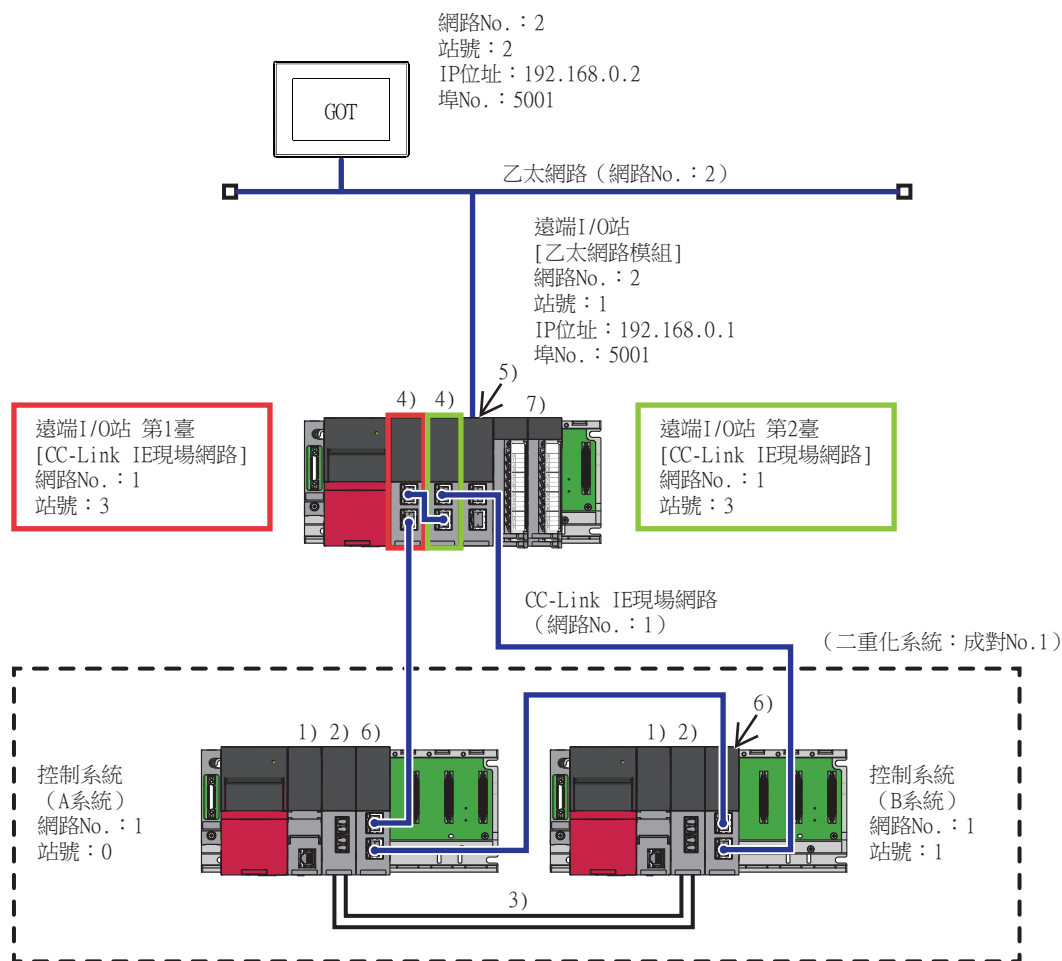
發生系統切換時，CPU (網路No. : 1, PLC站號 : 1) 會作為控制系統繼續執行控制。

GOT可以根據控制系統/待機系統的指定內容，對各系統進行自動監視。

■2. 與乙太網路模組（安裝在遠端I/O站）連接時（單一線路配置）

(1) 系統配置示例

以下將對透過乙太網路連接的遠端I/O站連接至二重化CPU的以下連接配置例進行說明。



(2) 連接方法

將乙太網路模組（安裝在遠端I/O站）與GOT相連接。

➡ 5. 乙太網路連接

(3) PLC的設定 (GX Works3)

(a) 二重化CPU (主站)

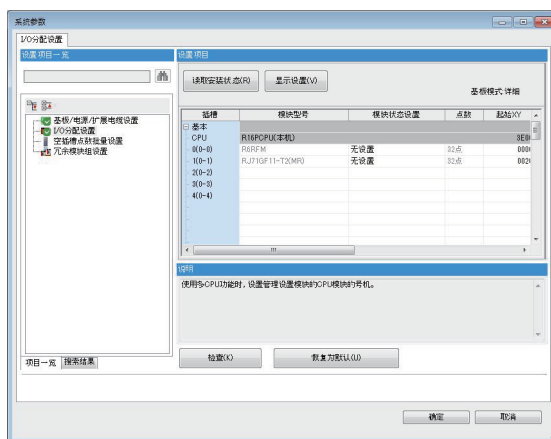
1) [運行模式]

請設定為[冗餘]。

2) [I/O分配設置]

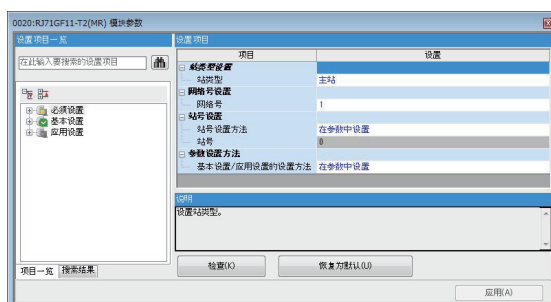
在[系統參數]中設定[I/O分配設置]。

請在[I/O分配設置]中，對二重化功能模組 (R6RFM) 和CC-Link IE現場網路模組 (RJ71GF11-T2(MR)) 進行分配。



3) [模塊參數]-[必須設置]

請對CC-Link IE現場網路模組 (RJ71GF11-T2(MR)) 的[模塊參數]進行設定。



項目	設定值
站類型	主站 (固定)
網路No.*1	1
站號設定方法	在參數中設定
站號	0 (固定)
參數設定方法	在參數中設定 (固定)

*1 請設定與GOT相同的網路No.。

4) [模塊參數]-[基本設定]

請對CC-Link IE現場網路模組（RJ71GF11-T2(MR)）的[模塊參數]進行設定。

■ [傳送路徑格式設置]

將[傳送路徑格式設置]設定為[環形連接]。



■ [網絡配置設置]

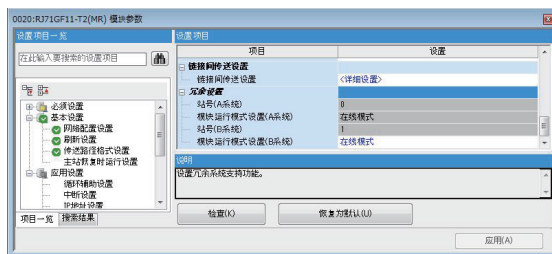
[網絡配置設置]請按以下所示進行設定。



5) [模塊參數]-[應用設置]

請對CC-Link IE現場網路模組（RJ71GF11-T2(MR)）的[模塊參數]進行設定。

在[冗余設置]中，將待機系統（B系統）的[模塊運行模式設置]設定為[在線模式]。



(b) CC-Link IE現場網路遠端起始模組

1) [機型]

請在[機型]中選擇[RJ72GF15-T2(SR)]。

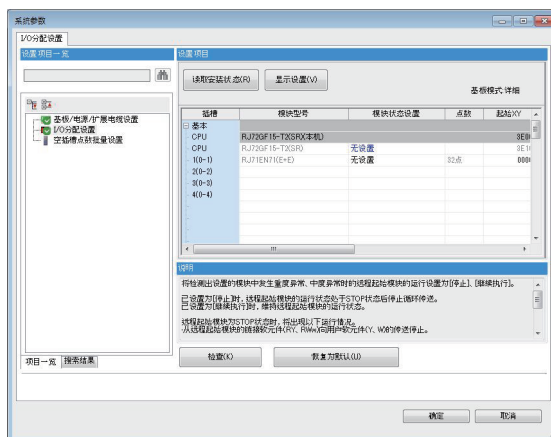


2) [I/O分配設置]

在[系統參數]中設定[I/O分配設置]。

請在[I/O分配設置]中，對以下內容進行分配。

- 第2臺RJ72GF15-T2(SR)
- 乙太網路模組（以下範例中為RJ71EN71(E+E)）



3) [CPU參數]

設定RJ72GF15-T2(SR)的網路No.和站號。

(1)系統配置範例設定如下。

網路No.: 1

站號: 2



4) 乙太網路模組的設定

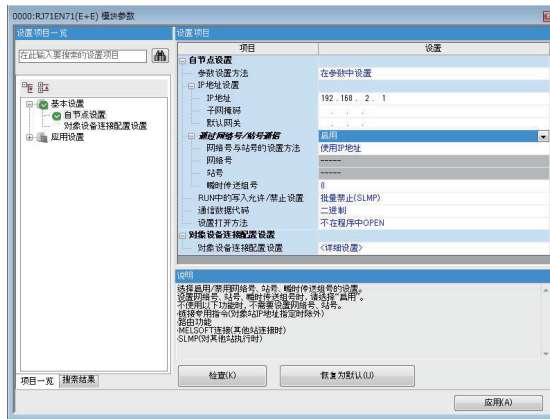
在乙太網路模組中，對與GOT通訊的埠設定IP位址、網路No.、站號。

■ IP位址和網路No.、站號統一設定時

請將[通過網路號/站號通信]設定為[啟用]，[網路號與站號的設置方法]設定為[使用IP地址]，將IP位址的第3段設定為網路No.，第4段設定為站號。

(1)系統配置範例中，因網路No.:2、站號:1，故設定如下。

IP位址: 192.168.2.1



■ IP位址和網路No.、站號分別設定時

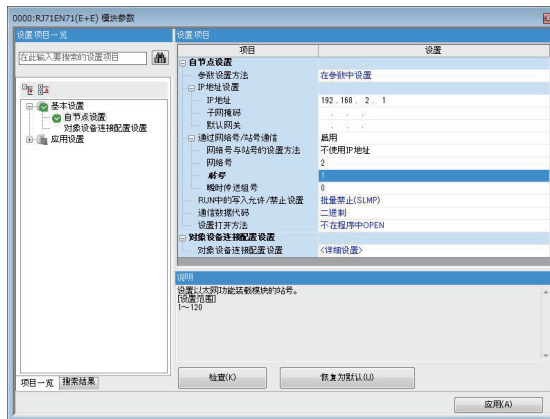
請將[通過網路號/站號通信]設定為[啟用]，[網路號與站號的設置方法]設定為[不使用IP地址]，將IP位址和網路No.、站號分別設定。

(1)系統配置範例設定如下。

IP位址: 192.168.0.1

網路No.: 2

站號: 1



(4) GOT的設定

▣ ■1. 乙太網路模組（安裝在遠端I/O站）連接時（單一配置）

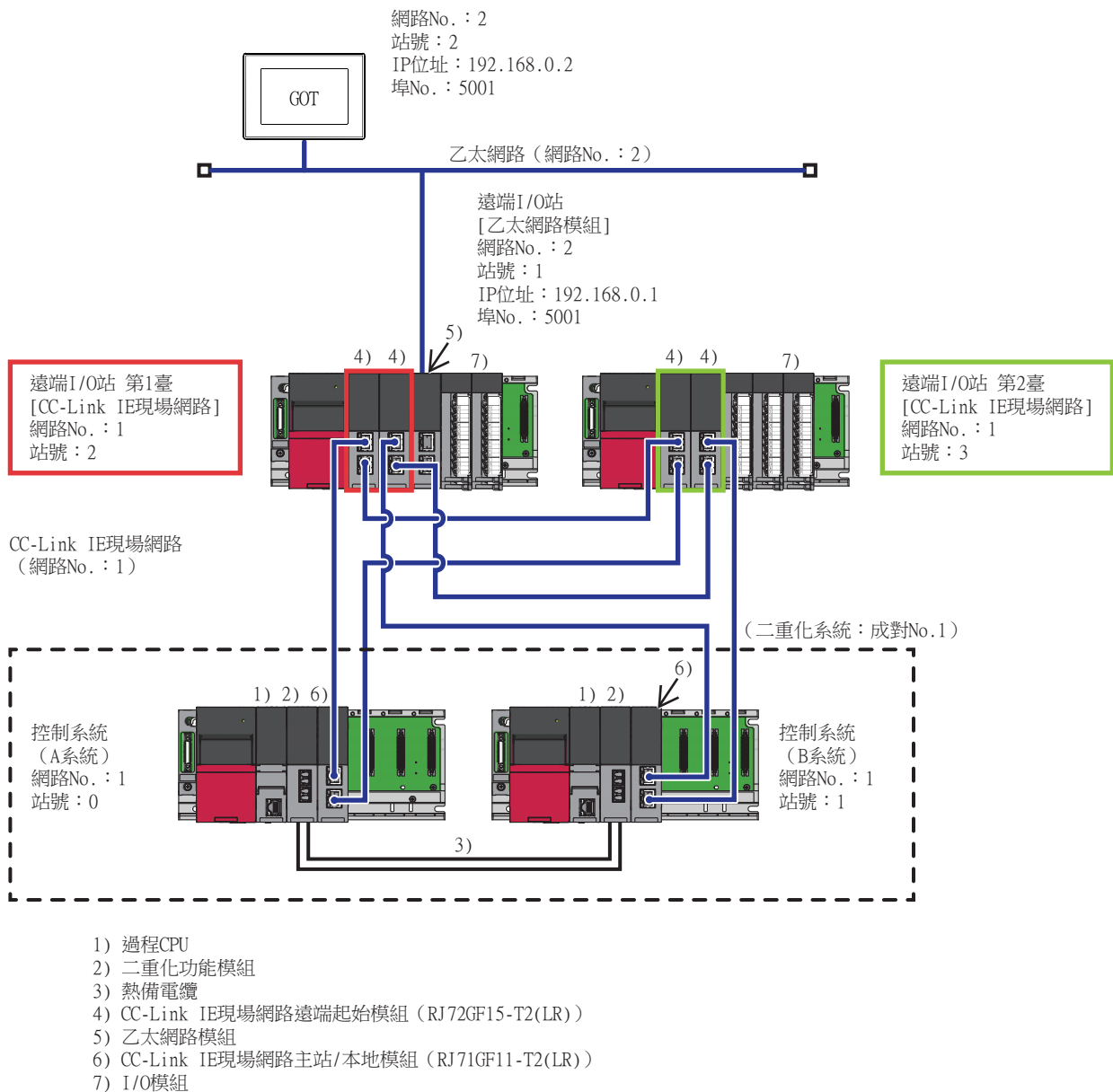
(5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

發生系統切換時，CPU（網路No.：1，PLC站號：1）會作為控制系統繼續執行控制。
GOT可以根據控制系統/待機系統的指定內容，對各系統進行自動監視。

■3. 與乙太網路模組（安裝在遠端I/O站）連接時（二重化線路配置）

(1) 系統配置示例

以下將對透過乙太網路連接的遠端I/O站連接至二重化CPU的以下連接配置例進行說明。



(2) 連接方法

將乙太網路模組（安裝在遠端I/O站）與GOT相連接。

➡ 5. 乙太網路連接

(3) PLC的設定 (GX Works3)

(a) 二重化CPU (主站)

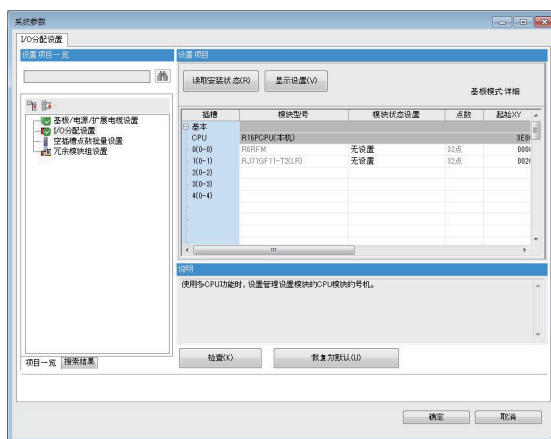
1) [運行模式]

請設定為[冗餘]。

2) [I/O分配設置]

在[系統參數]中設定[I/O分配設置]。

請在[I/O分配設置]中，對二重化功能模組 (R6RFM) 和CC-Link IE現場網路模組 (RJ71GF11-T2(LR)) 進行分配。



3) [模塊參數]-[必須設置]

請對CC-Link IE現場網路模組 (RJ71GF11-T2(LR)) 的[模塊參數]進行設定。



項目	設定值
站類型	主站(二重線路) (固定)
網路No. *1	1
站號設定方法	在參數中設定 (固定)
站號	0 (固定)
參數設定方法	在參數中設定 (固定)

*1 請設定與GOT相同的網路No.。

4) [模塊參數]-[基本設定]

請對CC-Link IE現場網路模組（RJ71GF11-T2(LR)）的[模塊參數]進行設定。

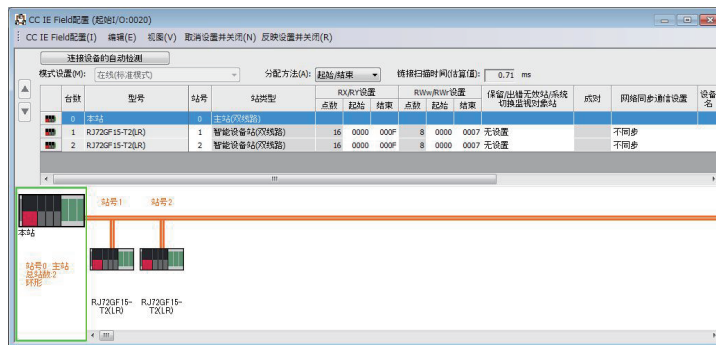
■ [傳送路徑格式設置]

將[傳送路徑格式設置]設定為[環形連接]。



■ [網絡配置設置]

[網絡配置設置]請按以下所示進行設定。



5) [模塊參數]-[應用設置]

請對CC-Link IE現場網路模組（RJ71GF11-T2(LR)）的[模塊參數]進行設定。

在[冗余設置]中，將待機系統（B系統）的[模塊運行模式設置]設定為[在線模式]。



(b) CC-Link IE現場網路遠端起始模組（第1臺）

1) [機型]

請在[機型]中選擇[RJ72GF15-T2(LR)]。

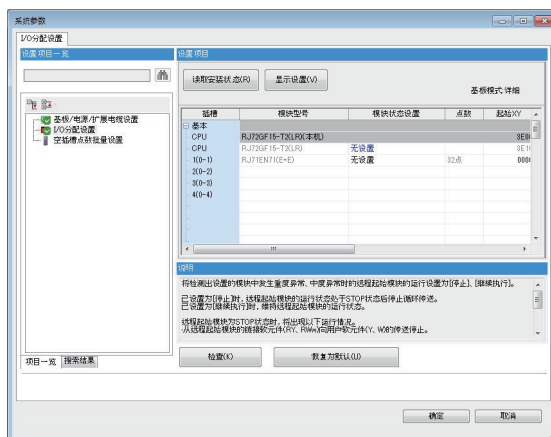


2) [I/O分配設置]

在[系統參數]中設定[I/O分配設置]。

請在[I/O分配設置]中，對以下內容進行分配。

- RJ72GF15-T2(LR)
- 乙太網路模組（以下範例中為RJ71EN71(E+E)）



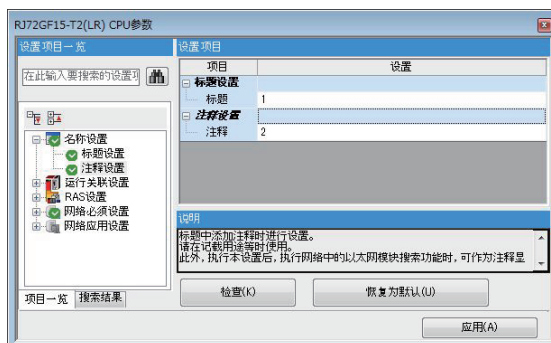
3) [CPU參數]

設定RJ72GF15-T2(LR)的網路No.和站號。

(1)系統配置範例設定如下。

網路No.: 1

站號: 2



4) 乙太網路模組的設定

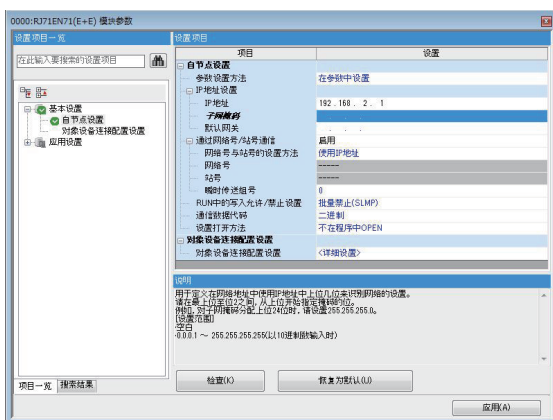
在乙太網路模組中，對與GOT通訊的埠設定IP位址、網路No.、站號。

■ IP位址和網路No.、站號統一設定時

請將[通過網路號/站號通信]設定為[啟用]，[網路號與站號的設置方法]設定為[使用IP地址]，將IP位址的第3段設定為網路No.，第4段設定為站號。

(1)系統配置範例中，因網路No.:2、站號:1，故設定如下。

IP位址: 192.168.2.1



■ IP位址和網路No.、站號分別設定時

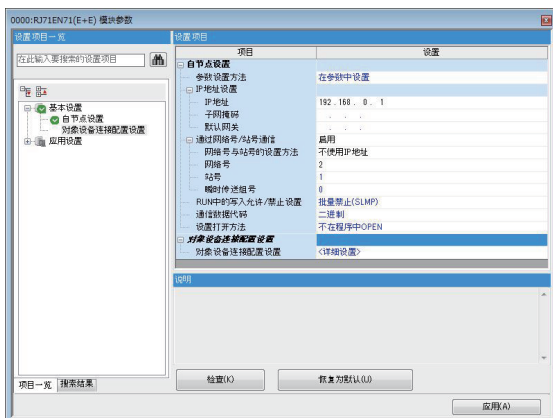
請將[通過網路號/站號通信]設定為[啟用]，[網路號與站號的設置方法]設定為[不使用IP地址]，將IP位址和網路No.、站號分別設定。

(1)系統配置範例設定如下。

IP位址: 192.168.0.1

網路No.: 2

站號: 1



(c) CC-Link IE現場網路遠端起始模組（第2臺）

1) [機型]

請在[機型]中選擇[RJ72GF15-T2(LR)]。

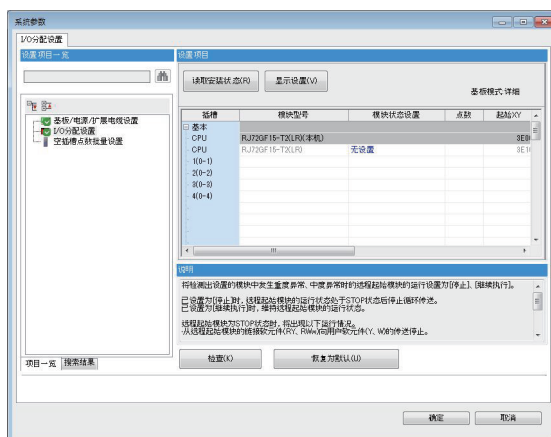


2) [I/O分配設置]

在[系統參數]中設定[I/O分配設置]。

請在[I/O分配設置]中，對以下內容進行分配。

- RJ72GF15-T2(LR)



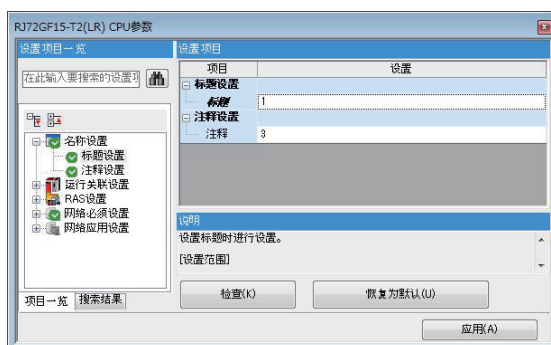
3) [CPU參數]

設定RJ72GF15-T2(LR)的網路No.和站號。

(1)系統配置範例設定如下。

網路No.: 1

站號: 3



(4) GOT的設定

- ➡ ■1. 乙太網路模組（安裝在遠端I/O站）連接時（單一配置）

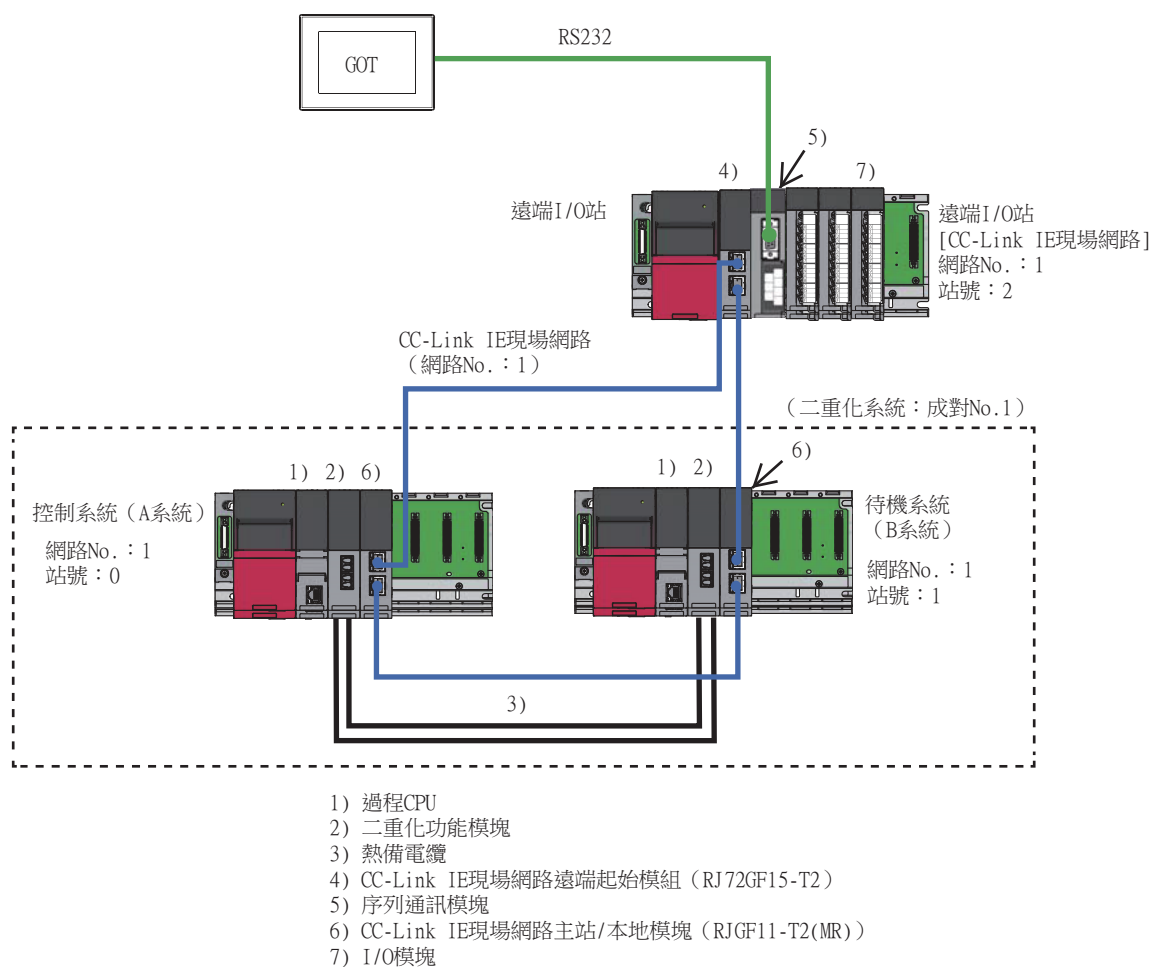
(5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

發生系統切換時，CPU（網路No.：1，PLC站號：1）會作為控制系統繼續執行控制。
GOT可以根據控制系統/待機系統的指定內容，對各系統進行自動監視。

■4. 與序列通訊模組（安裝在遠端I/O站）連接時（單一配置）

(1) 系統配置示例

以下將對通過序列通訊模塊連接的遠端I/O站連接至二重化CPU的以下連接配置例進行說明。



(2) 連接方法

將序列通訊模塊（安裝在遠端I/O站）與GOT相連接。

➡ 7. 序列通訊連接

(3) PLC側的設定 (GX Works3)

(a) 二重化CPU (主站)

➡ ■1. 乙太網路模組（安裝在遠端I/O站）連接時（單一配置）

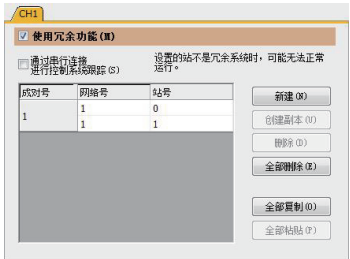
(b) CC-Link IE現場網路遠端起始模組

➡ ■1. 乙太網路模組（安裝在遠端I/O站）連接時（單一配置）

在[I/O分配設置]中，將乙太網路模組替換為序列通訊模組後進行分配。

(4) GOT側的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容		對應機種
機種	MELSEC iQ-R、RnMT/NC		GT 27 GT 25
元件設定（網路設定）	本站	-	
	其他站	N/W No. : 1	
		PLC站號：控制系統的站號	
控制系統/待機系統	可以指定監視目標系統（控制系統/待機系統）。 僅限在下列[MELSEC二重化設定]中勾選[使用二重化功能]後，方能設定[控制系統/待機系統]。		
MELSEC 二重化設定	 <p>4.3 MELSEC二重化設定</p>		

(5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

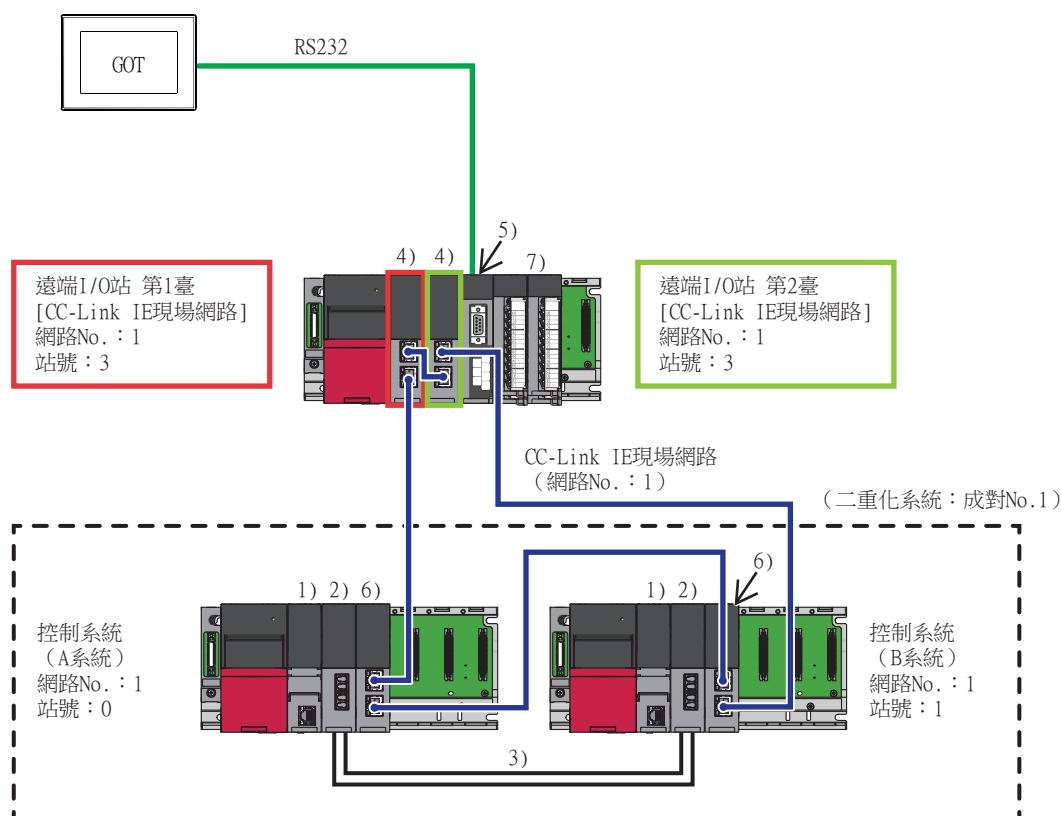
發生系統切換時，CPU（網路No. : 1，PLC站號：1）會作為控制系統繼續執行控制。

GOT可以根據控制系統/待機系統的指定內容，對各系統進行自動監視。

■5. 與序列通訊模組（安裝在遠端I/O站）連接時（單一線路配置）

(1) 系統配置示例

以下將對透過序列通訊模組連接的遠端I/O站連接至二重化CPU的以下連接配置例進行說明。



- 1) 過程CPU
- 2) 二重化功能模組
- 3) 熱備電纜
- 4) CC-Link IE現場網路遠端起始模組 (RJ72GF15-T2(SR))
- 5) 序列通訊模組
- 6) CC-Link IE現場網路主站/本地模組 (RJ71GF11-T2(MR))
- 7) I/O模組

(2) 連接方法

將序列通訊模組（安裝在遠端I/O站）與GOT相連接。

- ➡ 7. 序列通訊連接

(3) PLC的設定 (GX Works3)

(a) 二重化CPU (主站)

- ➡ ■2. 與乙太網路模組（安裝在遠端I/O站）連接時（單一線路配置）

(b) CC-Link IE現場網路遠端起始模組

- ➡ ■2. 與乙太網路模組（安裝在遠端I/O站）連接時（單一線路配置）

在[I/O分配設置]中，將乙太網路模組替換為序列通訊模組後進行分配。

(4) GOT的設定

- ➡ ■4. 與序列通訊模組（安裝在遠端I/O站）連接時（單一配置）

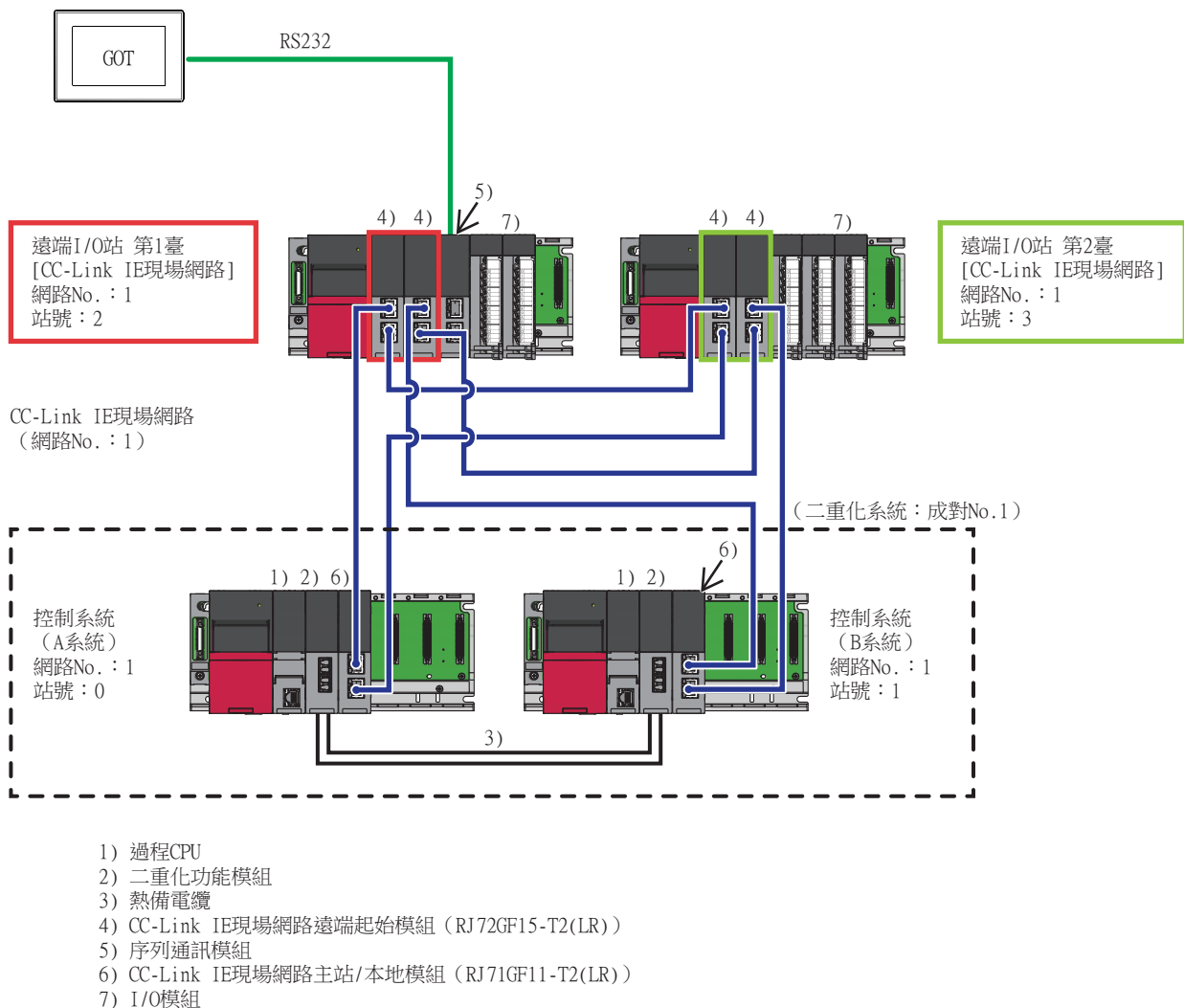
(5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

發生系統切換時，CPU（網路No.: 1，PLC站號: 1）會作為控制系統繼續執行控制。GOT可以根據控制系統/待機系統的指定內容，對各系統進行自動監視。

■6. 與序列通訊模組（安裝在遠端I/O站）連接時（二重線路配置）

(1) 系統配置示例

以下將對透過序列通訊模組連接的遠端I/O站連接至二重化CPU的以下連接配置例進行說明。



(2) 連接方法

將序列通訊模組（安裝在遠端I/O站）與GOT相連接。

➡ 7. 序列通訊連接

(3) PLC的設定 (GX Works3)

(a) 二重化CPU（主站）

➡ ■3. 與乙太網路模組（安裝在遠端I/O站）連接時（二重化線路配置）

(b) CC-Link IE現場網路遠端起始模組(第1臺)

➡ ■3. 與乙太網路模組（安裝在遠端I/O站）連接時（二重化線路配置）
在[I/O分配設置]中，將乙太網路模組替換為序列通訊模組後進行分配。

(c) CC-Link IE現場網路遠端起始模組(第2臺)

➡ ■3. 與乙太網路模組（安裝在遠端I/O站）連接時（二重化線路配置）

(4) GOT的設定

➡ ■4. 與序列通訊模組（安裝在遠端I/O站）連接時（單一配置）

(5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

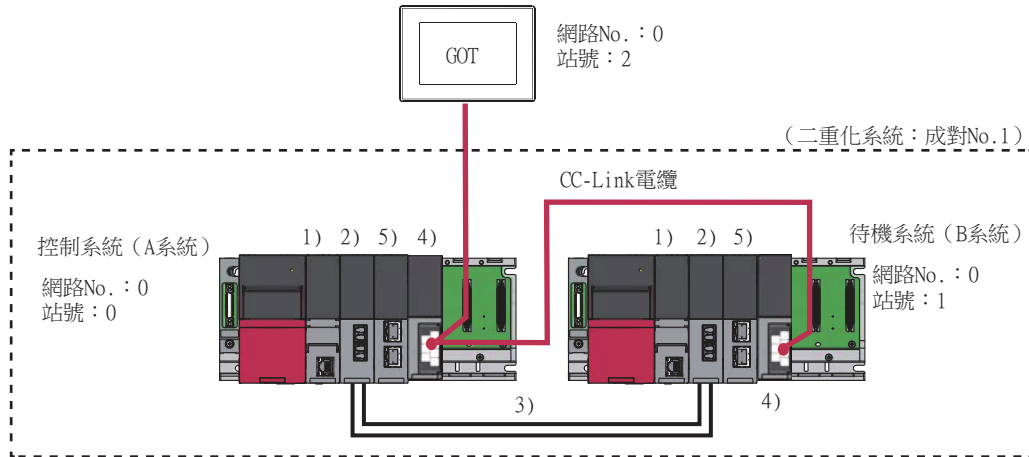
發生系統切換時，CPU（網路No. : 1，PLC站號：1）會作為控制系統繼續執行控制。
GOT可以根據控制系統/待機系統的指定內容，對各系統進行自動監視。

4.1.6 CC-Link連接（智能設備站）時

■1. GOT和二重化系統按1：1連接時

(1) 系統配置示例

以下將對連接配置例進行說明。



- 1) 過程CPU
- 2) 二重化功能模塊
- 3) 熱備電纜
- 4) CC-Link (ID)
- 5) CC-Link IE現場網路主站/本地模塊

(2) 連接方法

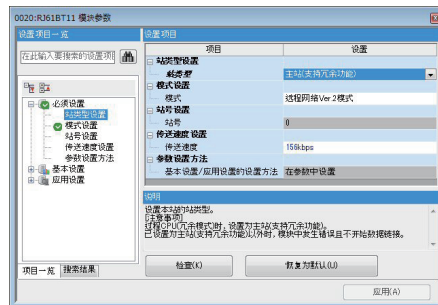
將CC-Link（智能設備站）與GOT相連接。

➡ 12. CC-Link連接（智能設備站）

(3) PLC側的設定（GX Works3）

(a) 控制系統（A系統）的PLC的設定

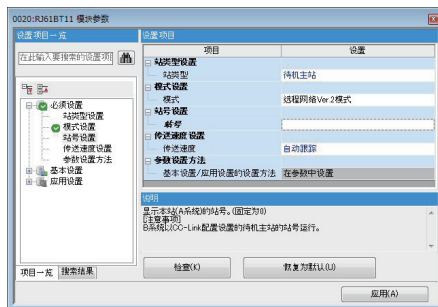
- 模塊參數



項目	設定值
站類型	主站（對應二重化功能）
模式	遠端網路Ver.2模式
站號	0（固定）
傳輸速度	156kbps
參數設定方法	在參數中設定（固定）

(b) 控制系統（B系統）的PLC的設定

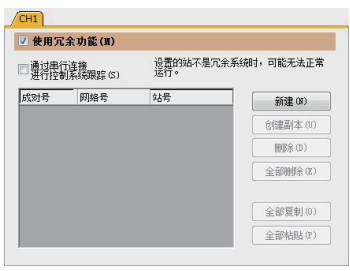
- 模塊參數



項目	設定值
站類型	待機主站
模式	遠端網路Ver.2模式
站號	1
傳輸速度	自動跟蹤
參數設定方法	在參數中設定（固定）

(4) GOT側的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容	對應機種
機種	MELSEC iQ-R、RnMT/NC	
元件設定（網路設定）	本站	-
	其他站	N/W No. : 0 PLC站號：控制系統的站號
	控制系統/待機系統	可以指定監視目標系統（控制系統/待機系統）。 僅限在下列[MELSEC二重化設定]中勾選[使用二重化功能]後，方能設定[控制系統/待機系統]。
MELSEC 二重化設定	請勾選[使用二重化功能] 不需要Pairing setting。  4.3 MELSEC二重化設定	GT 27 GT 25

(5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

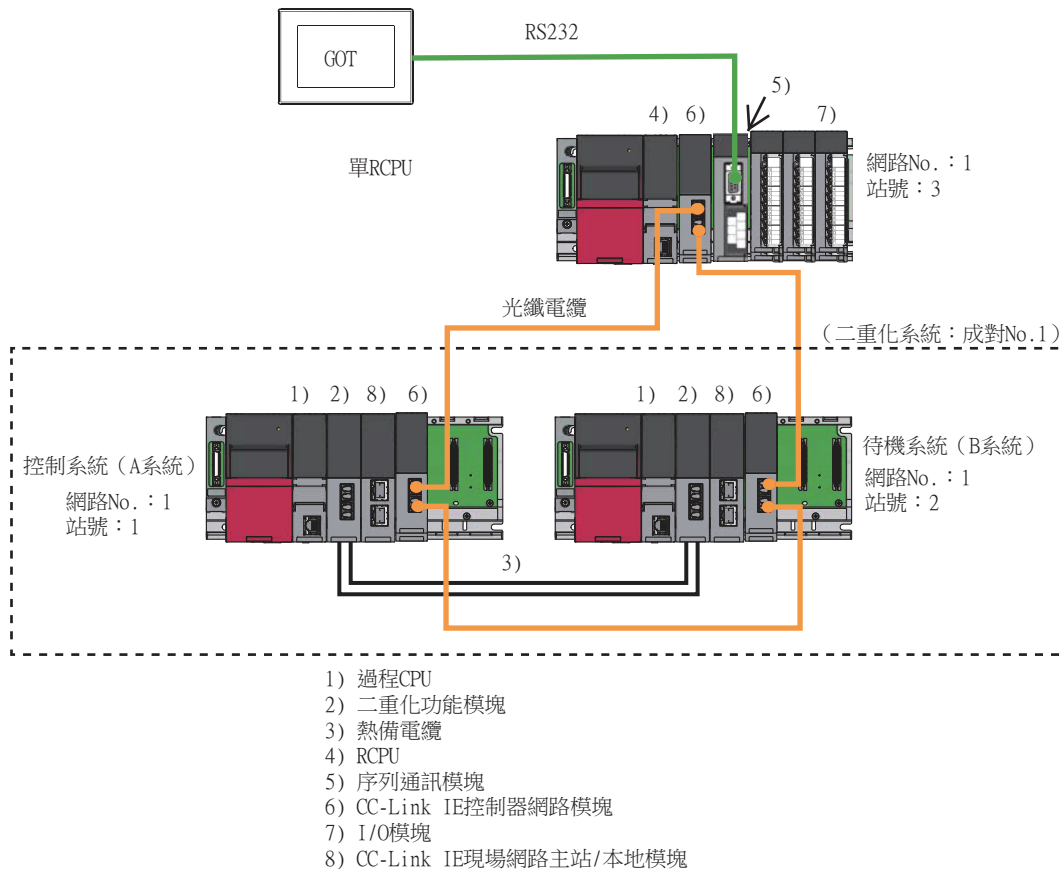
發生系統切換時，CPU（網路No.：0，PLC站號：1）會作為控制系統繼續執行控制。GOT可以根據控制系統/待機系統的指定內容，對各系統進行自動監視。

4.1.7 經由序列通訊模塊連接時

■1. GOT和二重化系統按1：1連接時

(1) 系統配置示例

以下將對通過序列通訊模塊連接的RCPU連接至二重化CPU的以下連接配置例進行說明。



(2) 連接方法

將CC-Link (智能設備站) 與GOT相連接。

➡ 7. 序列通訊連接

(3) PLC側的設定 (GX Works3)

(a) 二重化CPU

➡ 4.1.3 CC-Link IE控制器網路連接時

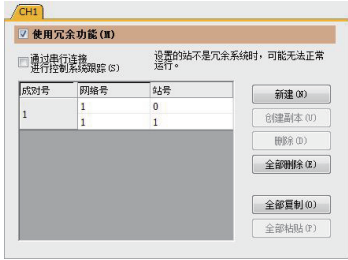
(b) 單RCPU

項目	設定值
網路No.	1
PLC站號	3

➡ 10. CC-Link IE控制器網路連接

(4) GOT側的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容		對應機種
機種	MELSEC iQ-R、RnMT/NC		<div style="display: flex; justify-content: space-around;"> GT 27 GT 25 </div>
元件設定（網路設定）	本站	-	
	其他站	N/W No. : 1	
		PLC站號：控制系統的站號	
控制系統/待機系統	可以指定監視目標系統（控制系統/待機系統）。 僅限在下列[MELSEC二重化設定]中勾選[使用二重化功能]後，方能設定[控制系統/待機系統]。		
MELSEC 二重化設定	 <p>4.3 MELSEC二重化設定</p>		

(5) 二重化系統切換後的監視跟蹤

發生系統切換時，CPU（網路No.：1，PLC站號：2）會作為控制系統繼續執行控制。
 GOT可以根據控制系統/待機系統的指定內容，對各系統進行自動監視。

■1. 關於系統切換

(1) 發生通過使用者程式進行系統切換時

- 通訊路徑不變，GOT會跟蹤監視。
- 不顯示系統警示。

(2) 因電纜脫落等原因發生系統切換時

- 通訊路徑發生變更，GOT會跟蹤監視。
- 在系統警示中顯示“450 在二重化系統中，發生了路徑切換或逾時”。

■2. 關於二重化系統配置和運行模式

(1) 顯示系統警示

以下系統配置時，在系統警示中顯示“451：MELSEC二重化設定與實際系統配置不一致。”，GOT無法正常監視二重化系統的CPU。

<系統配置>

- MELSEC二重化設定與實際二重化系統不匹配的系統配置
- 二重化系統的運行模式不是備份模式的系統配置

(2) MELSEC二重化設定的變更

變更了MELSEC二重化設定時，請務必對GOT進行重設。如果未進行重設，變更後的MELSEC二重化設定不會在GOT中反映。

■3. 進行MELSEC二重化設定後監視非二重化系統時

對非二重化系統進行MELSEC二重化設定時，GOT正常動作。

這種情況下，如果進行了MELSEC二重化設定的站號的PLC發生了異常（電源OFF或者通訊逾時錯誤等），進行的動作可能會與MELSEC二重化設定中設定的跟蹤動作不同。

■4. 不進行MELSEC二重化設定監視二重化系統時

如果未進行MELSEC二重化設定，即使二重化系統中發生了系統切換，GOT也不會自動跟蹤監視。此外，當GOT的連接目標是待機系統時，即使進行了元件寫入也會被控制系統的資料所覆蓋，因此寫入資料不會被反映。

此時，如果向待機系統的元件寫入正常結束，就不會偵測到系統警示“315 發生元件寫入錯誤 請修改元件”。

■5. 關於CC-Link(ID)連接時

即便由於以下原因發生系統切換時，CC-Link(ID)的資料連結控制也不會從新待機系統的主站切換到新控制系統的待機主站，因此，GOT無法跟蹤監視。

請利用梯形圖程式，使新控制系統的待機主站負責資料連結控制。

關於資料連結控制的梯形圖程式的詳情，請參照以下手冊。

- MELSEC iQ-R系列時

➡ MELSEC iQ-R CC-Link系統 主站/本地站模塊 使用者手冊（應用篇）

<系統切換原因>

- 執行PLC側的系統切換命令
- 執行來自工程工具的系統切換操作
- 執行來自其他網路模塊的系統切換要求

<GOT無法跟蹤監視的原因>

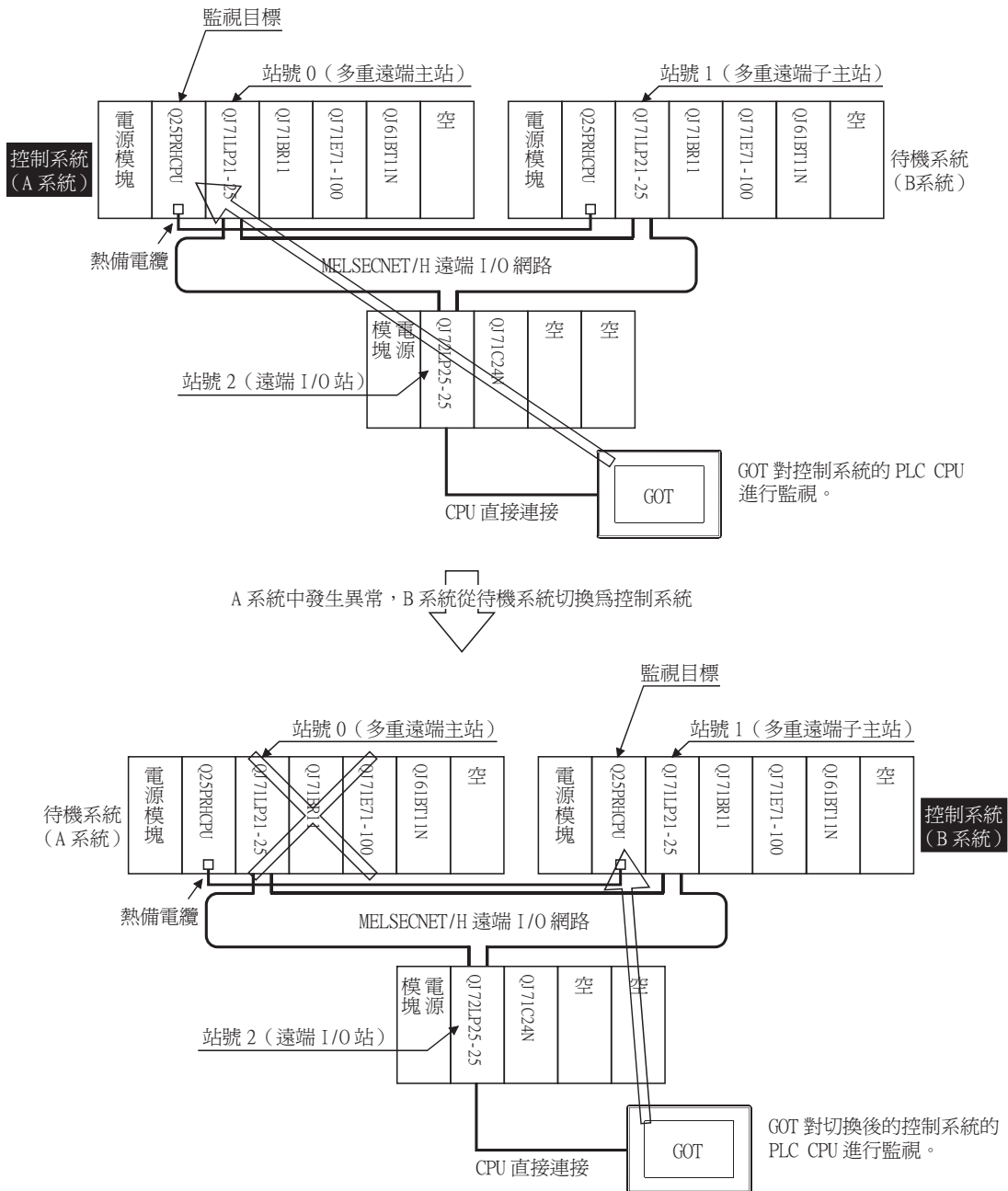
由於上述系統切換原因而發生切換時，成為新待機系統的主站能與GOT正常通訊，因此，不會切換為待機主站。

此外，新控制系統保持為待機主站。GOT不跟蹤系統切換後的新控制系統/新待機系統，而是對主站進行監視，因此，GOT無法對二重化系統進行跟蹤監視。

4.2 MELSEC Q系列時

GT 27 GT 25 GT 23

本章中，將對在GOT中監視QCPU二重化系統時各連接形式下的限制等進行說明。



GOT可以指定二重化系統的控制系統/待機系統以進行監視。以二重化系統為目標站時，將目標站CPU指定為控制系統，可以在發生系統切換時自動跟蹤監視。

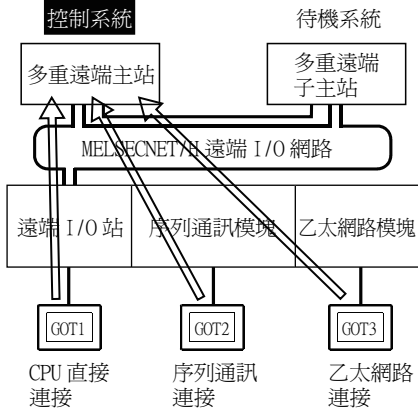
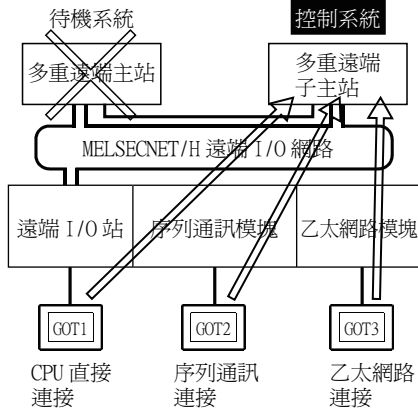
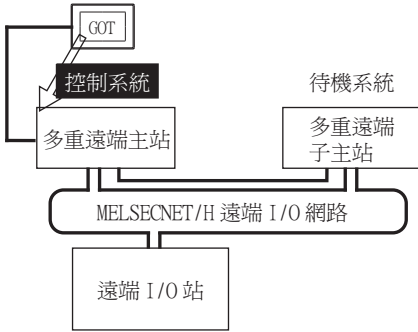
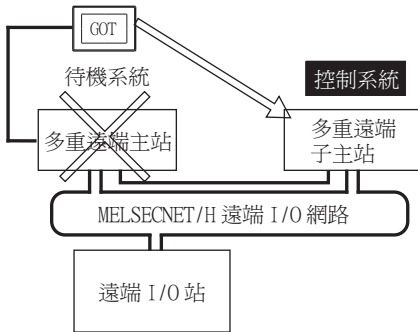
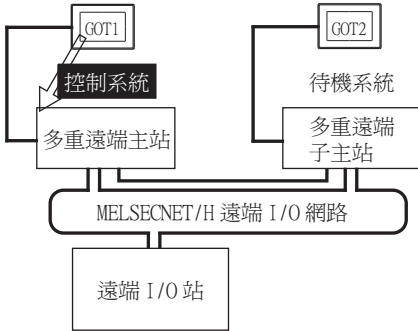
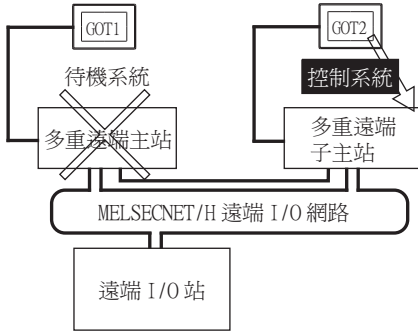
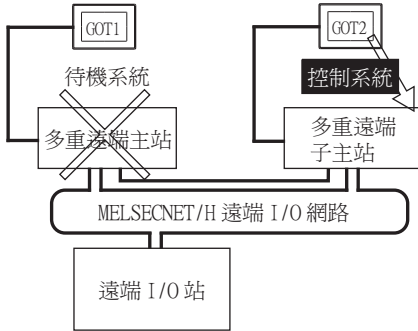
要在GOT中自動跟蹤QCPU二重化系統的監視，需要對GT Designer3進行設定。

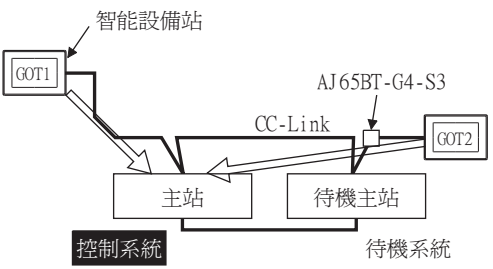
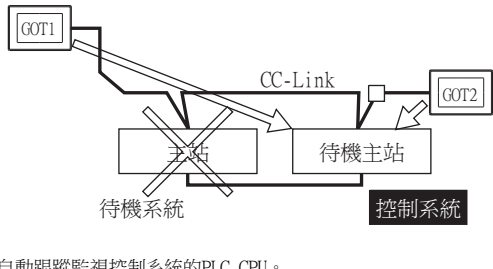
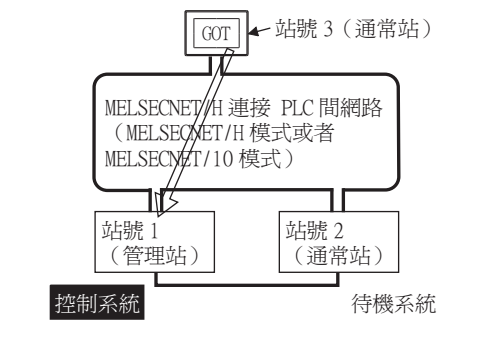
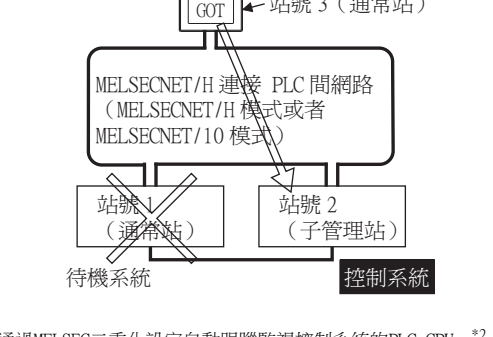
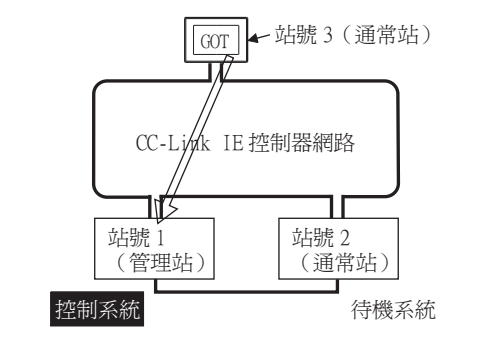
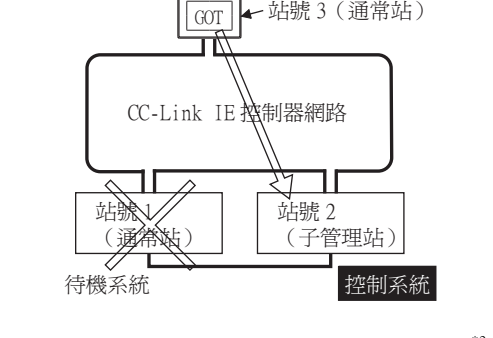
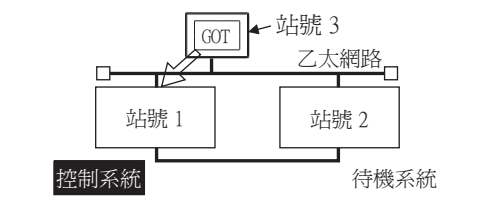
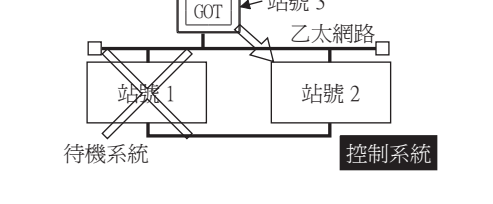
➡ 4.3 MELSEC二重化設定

QCPU二重化系統的連接形式有以下幾種。

- 到MELSECNET/H網路系統遠端I/O站的連接
 - CPU直接連接（MELSECNET/H網路系統的遠端I/O站）
 - ➡ ■1. CPU直接連接（到遠端I/O站的CPU直接連接）
 - 序列通訊連接（MELSECNET/H網路系統的遠端I/O站上安裝的序列通訊模塊）
 - ➡ ■2. 序列通訊連接（到遠端I/O站上安裝的序列通訊模塊的連接）
 - 乙太網路連接（MELSECNET/H網路系統的遠端I/O站上安裝的乙太網路模塊）
 - ➡ ■3. 乙太網路連接（到遠端I/O站上安裝的乙太網路模塊的連接）
 - CPU直接連接
 - ➡ 4.2.2 CPU直接連接
 - CC-Link連接（智能設備站）
 - ➡ 4.2.3 CC-Link連接（智能設備站）
 - CC-Link連接（經由G4）
 - ➡ 4.2.4 CC-Link連接（經由G4）
 - MELSECNET/H連接、MELSECNET/10連接（網路系統）
 - ➡ 4.2.5 MELSECNET/H連接、MELSECNET/10連接（網路系統）
 - CC-Link IE控制器網路連接（網路系統）
 - ➡ 4.2.6 CC-Link IE控制器網路連接（網路系統）
 - 乙太網路連接
 - ➡ 4.2.7 乙太網路連接
 - 到二重化擴充基板的連接
 - 序列通訊連接（二重化擴充基板上安裝的序列通訊模塊）
 - ➡ 4.2.8 到二重化擴充基板的連接
 - 乙太網路連接（二重化擴充基板上安裝的乙太網路模塊）
 - ➡ ■2. 乙太網路連接（到二重化擴充基板上安裝的乙太網路模塊的連接）
 - CC-Link連接（智能設備站）（二重化擴充基板上安裝的CC-Link模塊）
 - ➡ ■3. CC-Link連接（智能設備站）（到二重化擴充基板上安裝的CC-Link模塊的連接）
 - CC-Link連接（經由G4）（二重化擴充基板上安裝的CC-Link模塊）
 - ➡ ■4. CC-Link連接（經由G4）（到二重化擴充基板上安裝的CC-Link模塊的連接）
- 關於GOT的各種連接形式下可監視PLC CPU的詳情，請參照以下內容。
- ➡ 各章節 可監視的連接裝置

各種連接形式的特點如下表所示。

連接形式	系統切換前	系統切換後
<ul style="list-style-type: none"> • CPU直接連接 (MELSECNET/H網路系統的遠端I/O站) • 序列通訊連接 (MELSECNET/H網路系統的遠端I/O站上安裝的序列通訊模塊) • 乙太網路連接 (MELSECNET/H網路系統的遠端I/O站上安裝的乙太網路模塊) 		 <p data-bbox="922 638 1209 667">自動跟蹤監視控制系統的PLC CPU。</p>
<ul style="list-style-type: none"> • CPU直接連接 		 <p data-bbox="922 1041 1417 1070">通過MELSEC二重化設定自動跟蹤監視控制系統的PLC CPU。*1</p>
		 <p data-bbox="922 1444 1209 1473">通過GOT1監視控制系統的PLC CPU。</p>
		 <p data-bbox="922 1444 1209 1473">通過GOT2監視控制系統的PLC CPU。</p>

連接形式	系統切換前	系統切換後
<ul style="list-style-type: none"> • CC-Link連接（智能設備站） • CC-Link連接（經由G4） 		 <p>自動跟蹤監視控制系統的PLC CPU。*</p>
<ul style="list-style-type: none"> • MELSECNET/H連接、MELSECNET/10連接（網路系統） 		 <p>通過MELSEC二重化設定自動跟蹤監視控制系統的PLC CPU。*2</p>
<ul style="list-style-type: none"> • CC-Link IE控制器網路連接（網路系統） 		 <p>通過MELSEC二重化設定自動跟蹤監視控制系統的PLC CPU。*2</p>
<ul style="list-style-type: none"> • 乙太網路連接 		 <p>通過MELSEC二重化設定自動跟蹤監視控制系統的PLC CPU。*2</p>

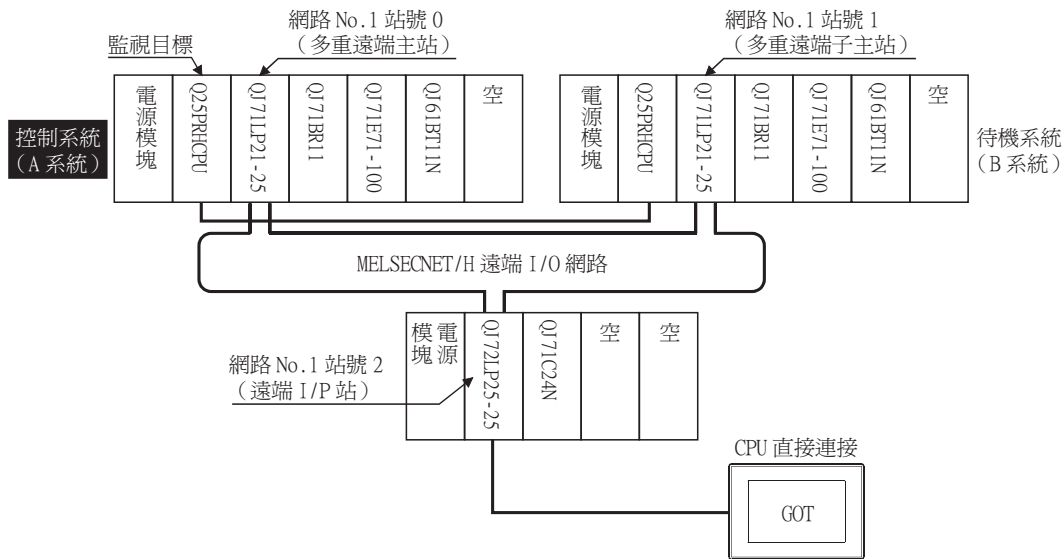
連接形式	系統切換前	系統切換後
<ul style="list-style-type: none"> • 序列通訊連接（二重化擴充基板上安裝的序列通訊模塊） • 乙太網路連接（二重化擴充基板上安裝的乙太網路模塊） • CC-Link連接（智能設備站）（二重化擴充基板上安裝的CC-Link模塊） • CC-Link連接（經由G4）（二重化擴充基板上安裝的CC-Link模塊） 		

- *1 要在不進行MELSEC二重化設定的情況下對系統切換後的控制系統進行監視時，請將連接PLC CPU的電纜改插到系統切換後的PLC CPU，然後進行監視。
- *2 要在不進行MELSEC二重化設定的情況下對系統切換後的控制系統進行監視時，請參照以下內容。
 ─▶ 4.2.9通過指令檔功能將監視目標切換到控制系統

4.2.1 到MELSECNET/H網路系統遠端I/O站的連接

■1. CPU直接連接（到遠端I/O站的CPU直接連接）

以下，將對在MELSECNET/H網路系統的遠端I/O站上連接GOT的CPU直接連接進行說明。
 以下是在MELSECNET/H網路系統的遠端I/O站上連接GOT的示例。



(1) 連接方法

將GOT與MELSECNET/H網路系統的遠端I/O站的網路模塊（QJ72LP25-25、QJ72LP25G、QJ72BR15）的RS-232接口相連。
 關於詳情，請參照以下內容。

➡ 6. CPU直接連接

(2) GT Designer3的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容	對應機種
機種	MELSEC-Q/QS、Q17nD/M/NC/DR、CRnD-700	
元件設定（網路設定）	其他站 NW No.：MELSECNET/H遠端I/O網路的網路No.	
	PLC站號：0（主站）	
MELSEC二重化設定	請勿進行設定。	

此時，GOT的監視為MELSECNET/H網路的瞬時傳輸。因此，物件顯示速度比直接監視PLC CPU時更慢。
 要提高物件顯示速度時或GT11時，請對通過MELSECNET/H網路設定的本站連結元件B、W進行元件設定後進行迴圈傳輸。
 關於詳情，請參照以下手冊。

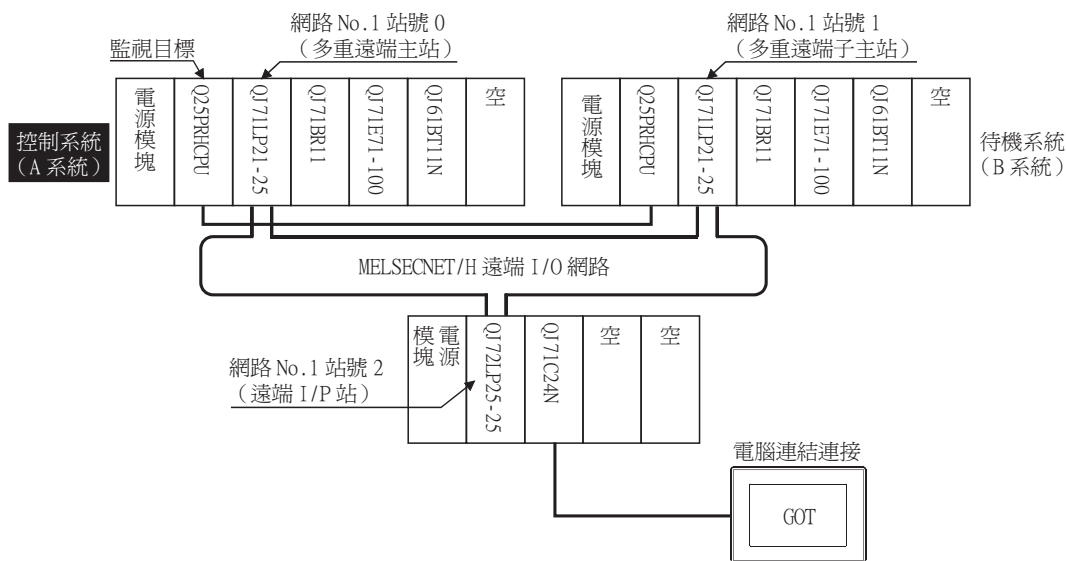
➡ Q Corresponding MELSECNET/H Network System Reference Manual (Remote I/O network)

(3) 二重化系統切換後的監視跟蹤

發生了系統切換時，切換為控制系統的多重遠端子主站會繼續執行MELSECNET/H的主機動作。
 由於GOT是對主站進行監視的，所以會自動跟蹤監視正在執行主機動作的PLC CPU。

■2. 序列通訊連接（到遠端I/O站上安裝的序列通訊模塊的連接）

以下，將對在MELSECNET/H網路系統的遠端I/O站上安裝的序列通訊模塊上連接GOT的序列通訊連接進行說明。
 以下是在MELSECNET/H網路系統的遠端I/O站上安裝的序列通訊模塊上連接GOT的示例。



(1) 連接方法

將GOT與MELSECNET/H網路系統的遠端I/O站上安裝的序列通訊模塊（QJ71C24、QJ71C24-R2、QJ71C24N、QJ71C24N-R2、QJ71C24N-R4）或者數據機接口模塊（QJ71CMO）相連。
 關於詳情，請參照以下內容。

➡ 7. 序列通訊連接

(2) GT Designer3的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容		對應機種
機種	MELSEC-Q/QS、Q17nD/M/NC/DR、CRnD-700		
元件設定（網路設定）	其他站	NW No.：MELSECNET/H遠端I/O網路的網路No.	
		PLC站號：0（主站）	
MELSEC二重化設定	請勿進行設定。		

此時，GOT的監視為MELSECNET/H網路的瞬時傳輸。因此，物件顯示速度比直接監視PLC CPU時更慢。
 要提高物件顯示速度時或GT11時，請對通過MELSECNET/H網路設定的本站連結元件B、W進行元件設定後進行迴圈傳輸。
 關於詳情，請參照以下手冊。

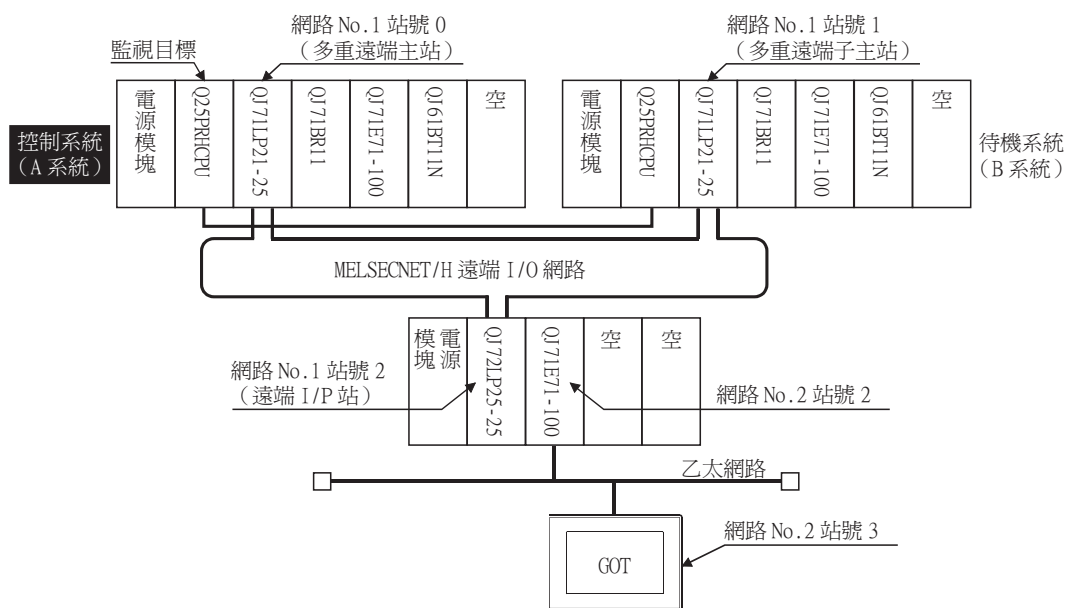
➡ Q Corresponding MELSECNET/H Network System Reference Manual(Remote I/O network)

(3) 二重化系統切換後的監視跟蹤

發生了系統切換時，切換為控制系統的多重遠端子主站會繼續執行MELSECNET/H的主機動作。
 由於GOT是對主站進行監視的，所以會自動跟蹤監視正在執行主機動作的PLC CPU。

■3. 乙太網路連接（到遠端I/O站上安裝的乙太網路模塊的連接）

以下，將對在MELSECNET/H網路系統的遠端I/O站上安裝的乙太網路模塊上連接GOT的乙太網路連接進行說明。
 以下是在MELSECNET/H網路系統的遠端I/O站上安裝的乙太網路模塊上連接GOT的示例。



(1) 連接方法

將GOT與MELSECNET/H網路系統的遠端I/O站上安裝的乙太網路模塊（QJ71E71-100、QJ71E71-B5、QJ71E71-B2、QJ71E71）相連。
 關於詳情，請參照以下內容。

➡ 5. 乙太網路連接

(2) GT Designer3的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容	對應機種
機種	MELSEC-Q/QS、Q17nD/M/NC/DR、CRnD-700	
元件設定（網路設定）	其他站 NW No.：MELSECNET/H遠端I/O網路的網路No. PLC站號：0（主站）	
MELSEC二重化設定	請勿進行設定。	
路由資訊設定	➡ 5. 乙太網路連接	

此時，GOT的監視為MELSECNET/H網路的瞬時傳輸。因此，物件顯示速度比直接監視PLC CPU時更慢。
 要提高物件顯示速度時，請對通過MELSECNET/H網路設定的本站連結元件B、W進行元件設定後進行迴圈傳輸。
 關於詳情，請參照以下手冊。

➡ Corresponding MELSECNET/H Network System Reference Manual (Remote I/O network)

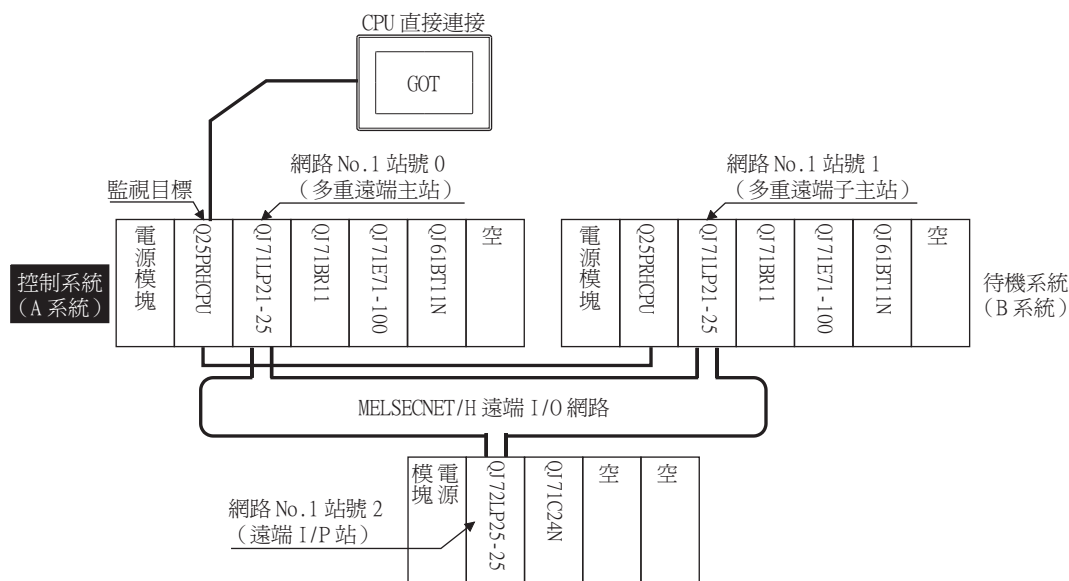
(3) 二重化系統切換後的監視跟蹤

發生了系統切換時，切換為控制系統的多重遠端子主站會繼續執行MELSECNET/H的主機動作。
 由於GOT是對主站進行監視的，所以會自動跟蹤監視正在執行主機動作的PLC CPU。

4.2.2 CPU直接連接

以下，將對與二重化系統的PLC CPU進行連接的CPU直接連接進行說明。
CPU直接連接有使用1臺GOT和使用2臺GOT的兩種方法。

■1. 使用1臺GOT的示例



(1) 連接方法

將GOT與二重化系統的控制系統的PLC CPU（Q12PRHCPU、Q25PRHCPU）的RS-232接口相連。
關於詳情，請參照以下內容。

➡ 6. CPU直接連接

(2) GT Designer3的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容	對應機種
機種	MELSEC-Q/QS、Q17nD/M/NC/DR、CRnD-700	GT 27 GT 25
元件設定（網路設定）	本站	GT 23 GT 21/27W
MELSEC二重化設定	➡ 4.3 MELSEC二重化設定	GS

(3) 二重化系統切換後的監視跟蹤

發生了系統切換時，切換為控制系統的PLC CPU（其他站）會繼續執行本站的動作。
由於GOT是對控制系統進行監視的，所以會自動地跟蹤監視其他站。

POINT

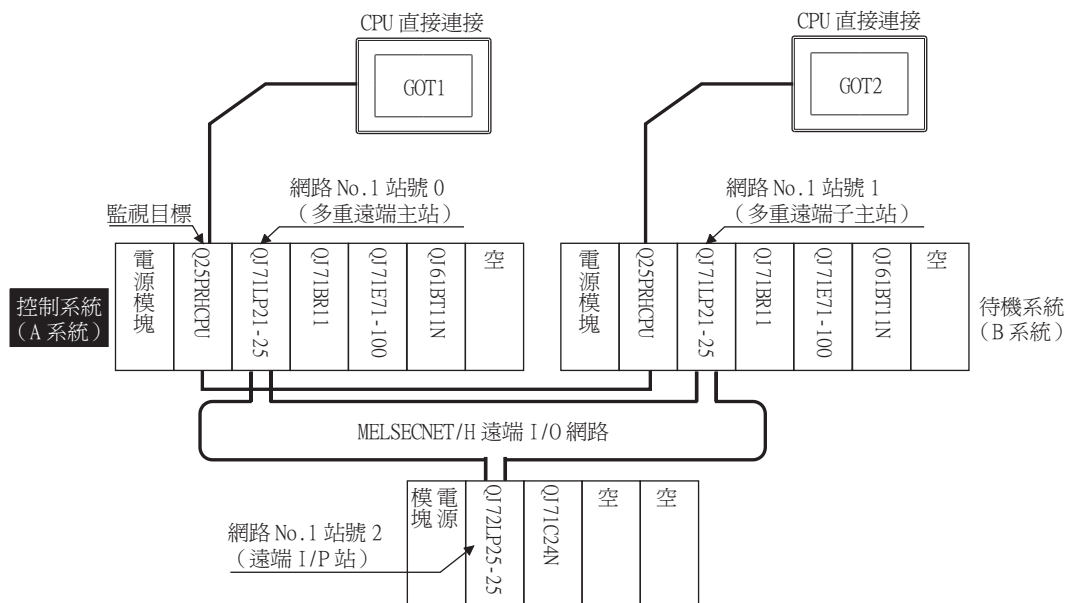
未進行MELSEC二重化設定而監視控制系統時

在未進行MELSEC二重化設定的狀態下發生了系統切換時，由於GOT正監視著相連的PLC CPU（本站），所以無法跟蹤監視系統切換。

解決方法是，將連接PLC CPU的電纜改插到系統切換後的PLC CPU，然後進行監視。

■2. 使用2臺GOT的示例

將GOT與各PLC CPU連接以應對系統切換。



(1) 連接方法

將GOT與二重化系統的控制系統以及待機系統的PLC CPU (Q12PRHCPU、Q25PRHCPU) 的RS-232接口相連。關於詳情，請參照以下內容。

➡ 6. CPU直接連接

(2) GT Designer3的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容	對應機種
機種	MELSEC-Q/QS、Q17nD/M/NC/DR、CRnD-700	GT 27 GT 25 GT 23 GT 24
元件設定 (網路設定)	本站	GT 23 GT 24 GS
MELSEC二重化設定	➡ 4.3 MELSEC二重化設定	

(3) 二重化系統切換後的監視跟蹤

發生了系統切換時，無法跟蹤監視系統切換。
由與系統切換後的PLC CPU相連的GOT繼續進行監視。
與使用1臺GOT時不同，不需要改插到PLC CPU的連接電纜。

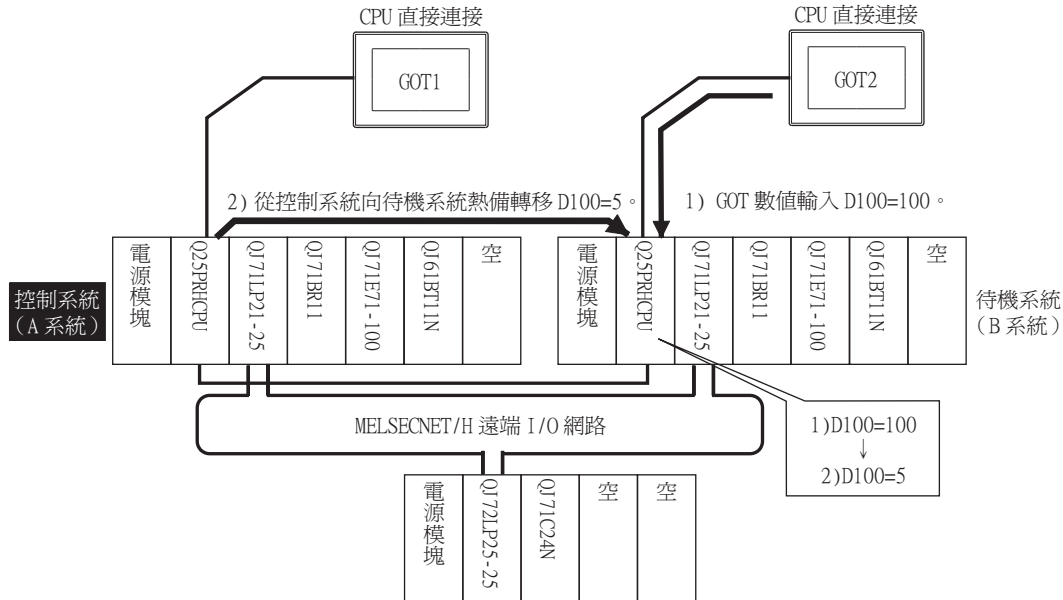
POINT

要在使用1臺GOT時自動跟蹤監視系統切換後的控制系統，請進行MELSEC二重化設定。

➡ 4.3 MELSEC二重化設定

■ 3. 未進行MELSEC二重化設定而對二重化系統的CPU進行CPU直接連接時的注意事項

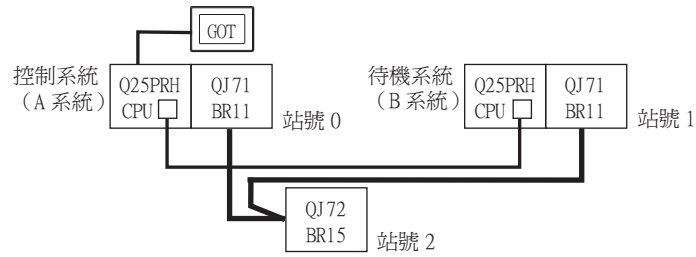
- 由於GOT僅對相連的PLC CPU進行監視，所以無法跟蹤二重化系統的系統切換。
要跟蹤監視系統切換，請將GOT與PLC CPU之間的連接電纜改插到其他PLC CPU，或者將各PLC CPU與GOT相連。
- 通過CPU直接連接對二重化系統的PLC CPU進行監視時，可監視的元件僅有相連的PLC CPU。
- 相連的PLC CPU是待機系統時，由於元件的寫入不被反映到PLC CPU中，因此請將監視畫面設計為不對待機系統進行寫入。
二重化系統通過熱備轉移功能實現控制系統→待機系統的元件轉移。
啟用該功能時，即使從GOT執行了元件的寫入（數值輸入、文字輸入、指令檔、配方等），也會因為控制系統→待機系統的元件轉移而引致資訊被覆蓋。



請按照以下的方法解決。

- 請設計為在連接到待機系統的PLC CPU時能夠明確顯示“所連接的PLC CPU是待機系統”的資訊的監視畫面。
- 要在連接到待機系統時顯示指定的監視畫面，需要使用PLC CPU的特殊繼電器SM1515（控制系統判斷旗標）。（SM1515=OFF時，說明所連接的PLC CPU時待機系統。）
- 請在各物件的動作條件中使用SM1515以控制物件的動作。
- 請使用GOT的內部元件作為畫面切換元件。如果使用PLC CPU的元件，則元件資訊將通過二重化系統的熱備轉移功能被轉移，從而引致觸發動作無法有效動作。

使用了SM1515的畫面設定示例如下所示。
 系統配置示例：使用了1臺GOT時



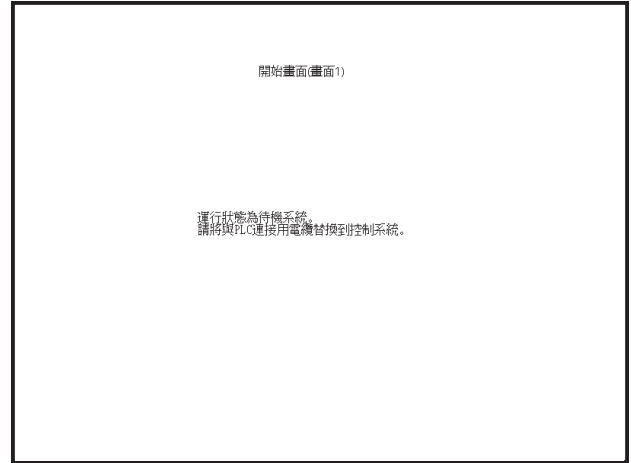
將基本畫面1設計為在連接到控制系統、待機系統時進行如下動作的監視畫面。

- 1) 連接到控制系統時，顯示警示進行觸摸輸入的訊息，並通過觸摸輸入進入下一個畫面。
- 2) 連接到待機系統時，顯示警示改插連接電纜的訊息。

1) 連接到控制系統時的畫面



2) 連接到待機系統時的畫面



Step 1. 設定基本畫面的畫面切換元件。

在[通用設定]→[GOT環境設定]→[畫面切換/視窗]中，將GOT內部元件GD100設定為基本畫面的切換元件。
(請勿使用PLC CPU的元件作為畫面切換元件。否則元件資訊將通過二重化系統的熱備轉移功能被轉移，從而引致觸發動作無法有效動作。)

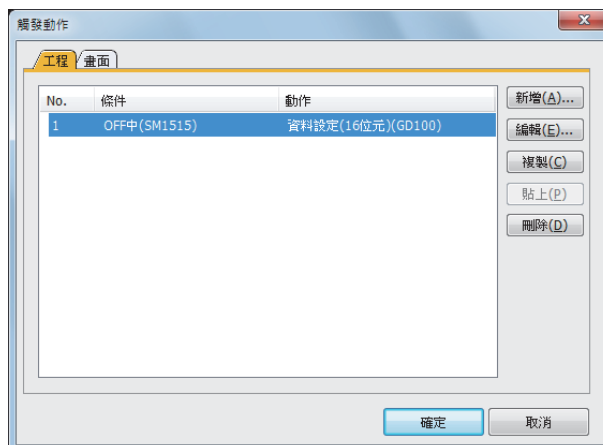


Step 2. 設定觸發動作。

在[通用設定]→[觸發動作]的工程中設定為當PLC CPU是待機系統 (SM1515=OFF) 時顯示基本畫面1。

條件 1：SM1515(OFF 中) ← SM1515 為 OFF 時，所連接的 PLC CPU 是待機系統 動作：GD100=1 ← 切換至基本畫面 1
--

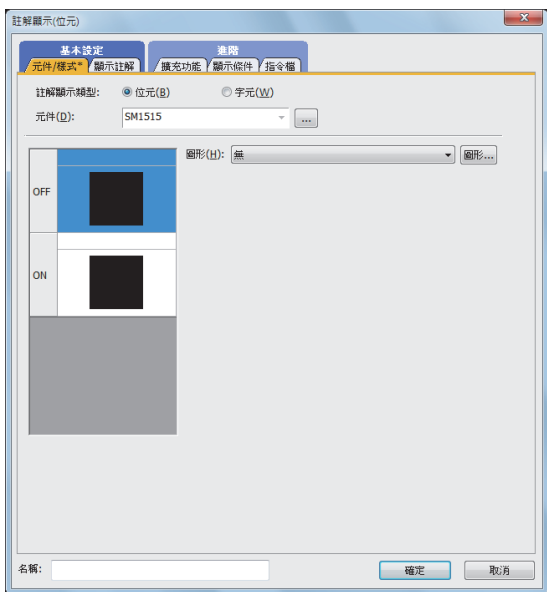
觸發動作在工程欄標的工程中建立。



Step 3. 在基本畫面1中設定注解顯示。
 在注解顯示（位元）功能中設定注解，用於根據連接的PLC CPU的系統狀態（SM1515的ON/OFF）在基本畫面1中顯示。
 在[物件]→[注解顯示]→[位元注解]中設定注解顯示（位元）功能。

元件 / 樣式欄標
 元件：SM1515
 圖形：無
 顯示注解欄標：基本注解
 注解顯示方法字串 (ON)：運行狀態為控制系統。
 請觸摸畫面以顯示下一個畫面。
 注解顯示方法字串 (OFF)：運行狀態為待機系統。
 請將與 PLC 連接用的電纜改插到控制系統。

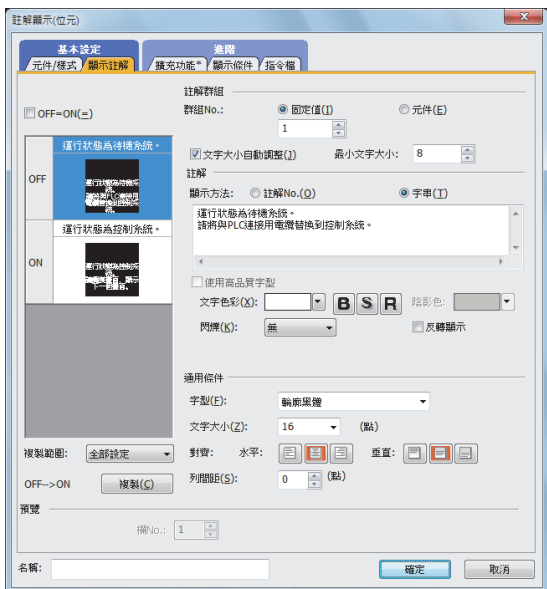
1) 元件/樣式欄標畫面



2) 顯示注解欄標畫面（ON中）



3) 顯示注解欄標畫面（OFF中）



Step 4. 在基本畫面1中設定觸摸開關。

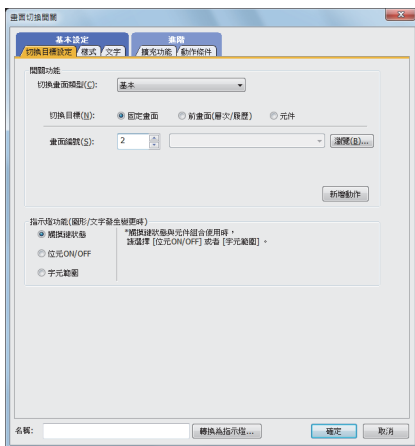
在畫面切換開關功能中設定觸摸開關，用於在所連接的PLC CPU為控制系統（SM1515=ON）時通過畫面觸摸進入到下一個畫面。

在[物件]→[開關]→[畫面切換開關]中設定畫面切換開關功能。

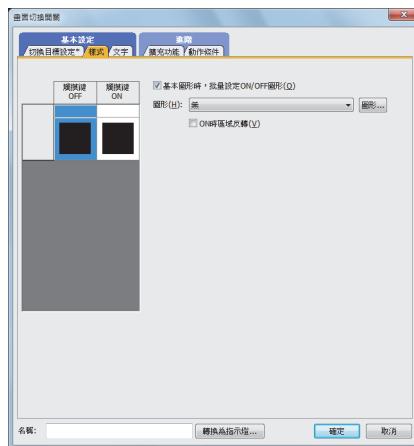
請將物件的大小設定為與畫面相同的大小，使得觸摸畫面的任意部分都能夠啟用開關。

切換目標設定欄標
 切換畫面類型：基本畫面
 切換目標：固定畫面 2
 樣式欄標
 顯示格式：無圖形
 動作條件欄標
 觸發類型：ON 中
 觸發元件：SM1515

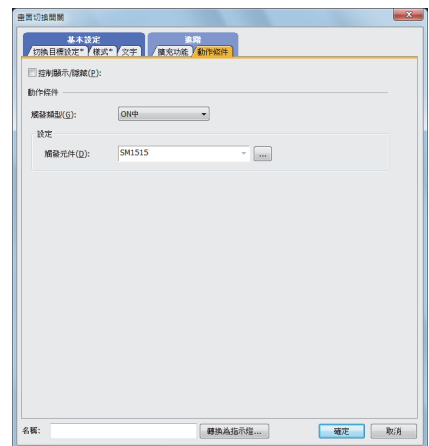
1) 切換目標設定欄標



2) 樣式欄標畫面



3) 動作條件欄標畫面

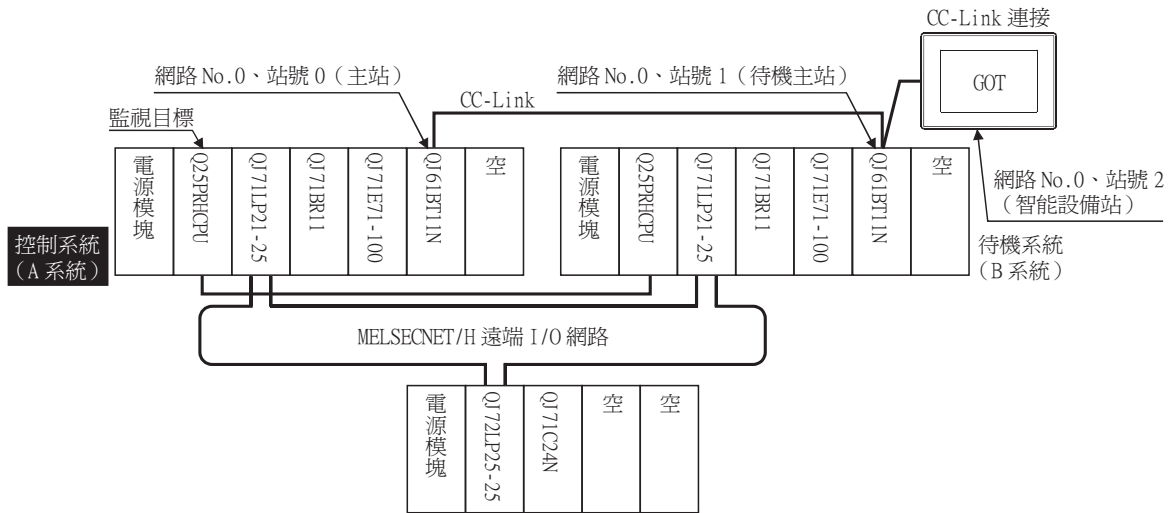


所建立的基本畫面1如下所示。



4.2.3 CC-Link連接（智能設備站）

以下，將對在CC-Link網路上連接智能設備站中設定的GOT的CC-Link連接（智能設備站）進行說明。
 以下是在CC-Link網路上連接智能設備站中設定的GOT的示例。



1. 連接方法

將GOT與CC-Link網路相連。
 關於詳情，請參照以下內容。

➡ 12. CC-Link連接（智能設備站）

2. GT Designer3的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容	對應機種	
機種	MELSEC QnA、MELDAS C6*		
元件設定（網路設定）	其他站		NW No. : 0（固定）
			PLC站號 : 0（主站）
MELSEC二重化設定	請勿進行設定。		

此時，GOT的監視為CC-Link網路的瞬時傳輸。因此，物件顯示速度比直接監視PLC CPU時更慢。
 要提高物件顯示速度時，請對通過CC-Link網路設定的本站的RX、RY、RWw、RWr進行元件設定後進行迴圈傳輸。
 關於詳情，請參照以下內容。

➡ 3.3CC-Link系統可監視的存取範圍

■3. 二重化系統切換後的監視跟蹤

(1) 由於控制系統的異常而引致系統切換時

發生系統切換時，CC-Link會將網路上的主站的站號0與待機主站的站號1互換。
系統切換後的控制系統的CC-Link模塊作為主站繼續進行控制。
由於GOT是對主站進行監視的，所以會自動跟蹤監視系統切換後的控制系統。

(2) 由於控制系統的CC-Link以外的網路的通訊異常或者由於使用者切換而引致系統切換時

發生系統切換時，CC-Link不會將網路上的主站的站號0與待機主站的站號1互換。
系統切換後的控制系統的CC-Link模塊作為待機主站繼續進行控制。

由於GOT是對主站進行監視的，所以不會自動跟蹤監視系統切換後的控制系統。

要使GOT能夠自動跟蹤監視系統切換後的控制系統，請通過系統切換後的控制系統的順控程式將資料連結的控制從待機主站切換到主站。

關於順控程式的詳情，請參照以下手冊。

➡ QnPRHCPU使用者手冊（二重化系統篇）（附4 使用CC-Link時的範例程式）

POINT

關於CC-Link網路的設定

要在CC-Link連接時自動跟蹤監視QCPU二重化系統時，請將CC-Link的主站設定為A系統，將待機主站設定為B系統。

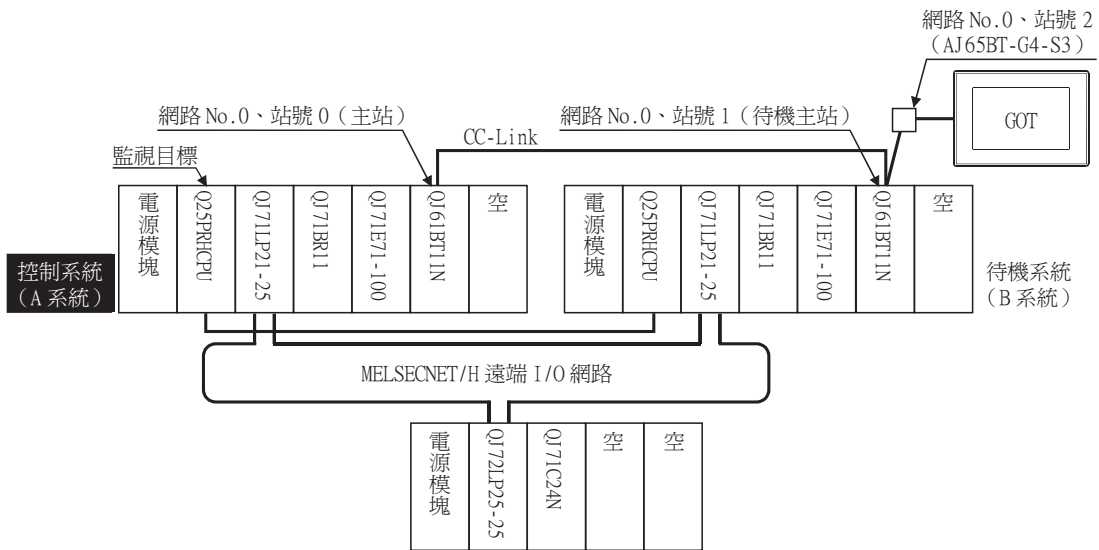
關於在二重化系統中使用CC-Link網路的詳情，請參照以下手冊。

➡ CC-Link System Master/Local Module User's Manual

➡ QnPRHCPU使用者手冊（二重化系統篇）

4.2.4 CC-Link連接（經由G4）

以下，將對在CC-Link網路的AJ65BT-G4-S3上連接GOT的CC-Link連接（經由G4）進行說明。
 以下是在CC-Link網路的AJ65BT-G4-S3上連接GOT的示例。



1. 連接方法

將GOT與CC-Link網路的AJ65BT-G4-S3相連。
 關於詳情，請參照以下內容。

➡ 13. CC-Link連接（經由G4）

2. GT Designer3的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容	對應機種
機種	MELSEC QnA、MELDAS C6*	GT 27, GT 25
元件設定（網路設定）	本站	GT 23, GT 24, GT 21, GT 24W
MELSEC二重化設定	請勿進行設定。	GS

■3. 二重化系統切換後的監視跟蹤

(1) 由於控制系統的異常而引致系統切換時

發生系統切換時，CC-Link會將網路上的主站的站號0與待機主站的站號1互換。
系統切換後的控制系統的CC-Link模塊作為主站繼續進行控制。

由於GOT是對主站進行監視的，所以會自動跟蹤監視系統切換後的控制系統。

(2) 由於控制系統的CC-Link以外的網路的通訊異常或者由於使用者切換而引致系統切換時

發生系統切換時，CC-Link不會將網路上的主站的站號0與待機主站的站號1互換。

系統切換後的控制系統的CC-Link模塊作為待機主站繼續進行控制。

由於GOT是對主站進行監視的，所以不會自動跟蹤監視系統切換後的控制系統。

要使GOT能夠自動跟蹤監視系統切換後的控制系統，請通過系統切換後的控制系統的順控程式將資料連結的控制從待機主站切換到主站。

關於順控程式的詳情，請參照以下手冊。

➡ QnPRHCPU使用者手冊（二重化系統篇）（附4 使用CC-Link時的範例程式）

POINT

關於CC-Link網路的設定

要在CC-Link連接時自動跟蹤監視QCPU二重化系統時，請將CC-Link的主站設定為A系統，將待機主站設定為B系統。

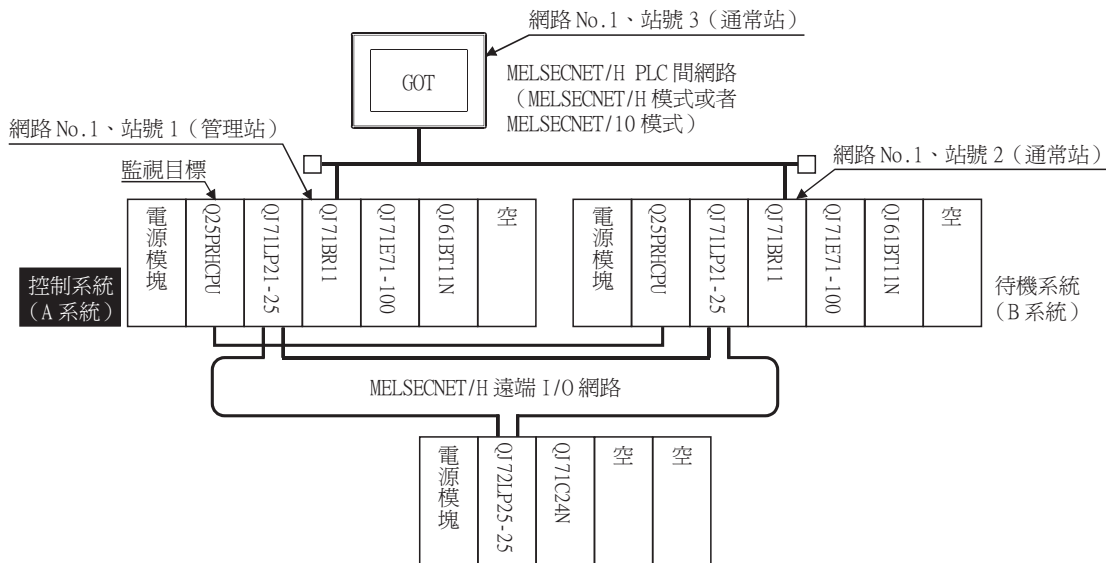
關於在二重化系統中使用CC-Link網路的詳情，請參照以下手冊。

➡ CC-Link System Master/Local Module User's Manual
QnPRHCPU使用者手冊（二重化系統篇）

4.2.5 MELSECNET/H連接、MELSECNET/10連接（網路系統）

以下，將對MELSECNET/H連接、MELSECNET/10連接（網路系統）這兩種在MELSECNET/H、MELSECNET/10網路系統上連接GOT的連接形式進行說明。

以下是在MELSECNET/H網路系統上連接設定為通常站的GOT的示例。



1. 連接方法

將GOT與MELSECNET/H網路系統相連。
關於詳情，請參照以下內容。

➡ 9. MELSECNET/H連接（PLC間網路）、MELSECNET/10連接（PLC間網路）

2. GT Designer3的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容	對應機種
機種	MELSEC QnA、MELDAS C6*	<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block;">GT 27</div> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; margin-left: 5px;">GT 25</div>
元件設定（網路設定）	其他站 NW No.：MELSECNET/H PLC間網路的網路No.	
	PLC站號：控制系統的站號	
MELSEC二重化設定	➡ 4.3 MELSEC二重化設定	

3. 二重化系統切換後的監視跟蹤

發生系統切換時，網路模塊站號2發生通常站→子管理站的切換，並作為控制系統繼續執行MELSECNET/H網路系統的控制。

由於GOT是對控制系統進行監視的，所以會自動跟蹤監視網路模塊站號2。

POINT

未進行MELSEC二重化設定而監視控制系統時

發生系統切換時，網路模塊站號2發生通常站→子管理站的切換，並作為控制系統繼續執行MELSECNET/H網路系統的控制。

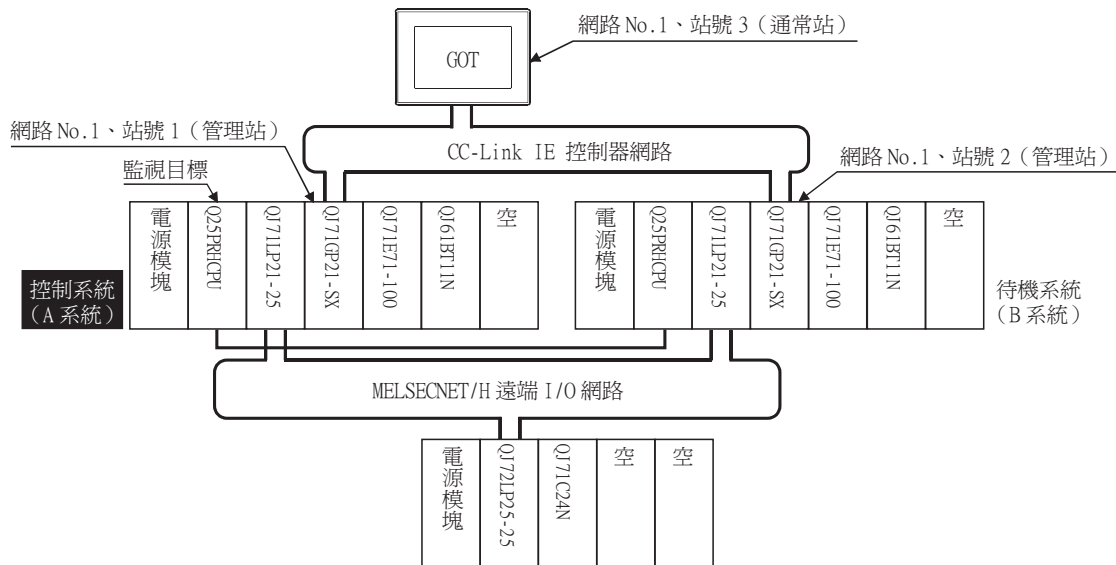
由於GOT通過站號指定進行監視，所以無法跟蹤系統切換監視站號2。

解決方法是，使用指令檔功能切換A系統的站號和B系統的站號，並建立監視控制系統的PLC CPU的畫面。

➡ 4.2.9 通過指令檔功能將監視目標切換到控制系統

4.2.6 CC-Link IE控制器網路連接（網路系統）

以下，將對在CC-Link IE控制器網路上連接GOT的CC-Link IE控制器網路連接（網路系統）進行說明。
 以下是在CC-Link IE控制器網路上連接設定為通常站的GOT的示例。



■ 1. 連接方法

將GOT與CC-Link IE控制器網路相連。
 關於詳情，請參照以下內容。

⇒ 10. CC-Link IE控制器網路連接

■ 2. GT Designer3的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容	對應機種	
機種	MELSEC QnA・MELDAS C6*	<div style="display: flex; align-items: center;"> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; margin-right: 5px;">GT 27</div> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; margin-right: 5px;">GT 25</div> </div>	
元件設定（網路設定）	其他站		網路No.：CC-Link IE控制器網路的網路No.
			PLC站號：控制系統的站號
MELSEC二重化設定	⇒ 4.3 MELSEC二重化設定		

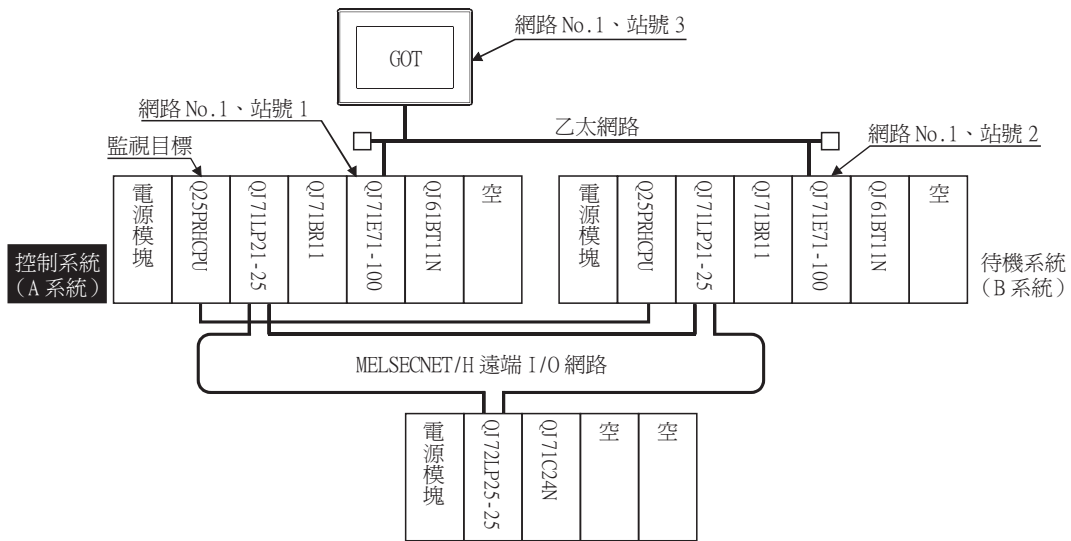
■ 3. 二重化系統切換後的監視跟蹤

發生系統切換時，網路模塊站號2發生通常站→子管理站的切換，並作為控制系統繼續執行CC-Link IE控制器網路的控制。

由於GOT是對控制系統進行監視的，所以會自動跟蹤監視網路模塊站號2。

4.2.7 乙太網路連接

以下，將對在乙太網路系統上連接GOT的乙太網路連接進行說明。
 以下是在乙太網路上連接GOT的示例。



1. 連接方法

將GOT與乙太網路系統相連。
 請在GOT側的乙太網路設定中，設定A系統與B系統的乙太網路模塊（NW No.、站號、IP位址等）。
 關於詳情，請參照以下內容。

➡ 5. 乙太網路連接

2. GT Designer3的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容		對應機種
機種	MELSEC-QnA/Q/QS、MELDAS C6*		
元件設定（網路設定）	本站	本站（監視控制系統。）	
	其他站	NW No.：乙太網路的網路No. PLC站號：控制系統的站號	
MELSEC二重化設定	➡ 4.3 MELSEC二重化設定		

在元件設定中指定MELSEC二重化設定中設定的站號時，請在其他站中設定站號。

3. 二重化系統切換後的監視跟蹤

發生系統切換時，乙太網路模塊站號2會作為控制系統繼續執行乙太網路網路系統的控制。
 由於GOT是對控制系統進行監視的，所以會自動跟蹤監視乙太網路模塊站號2。

POINT

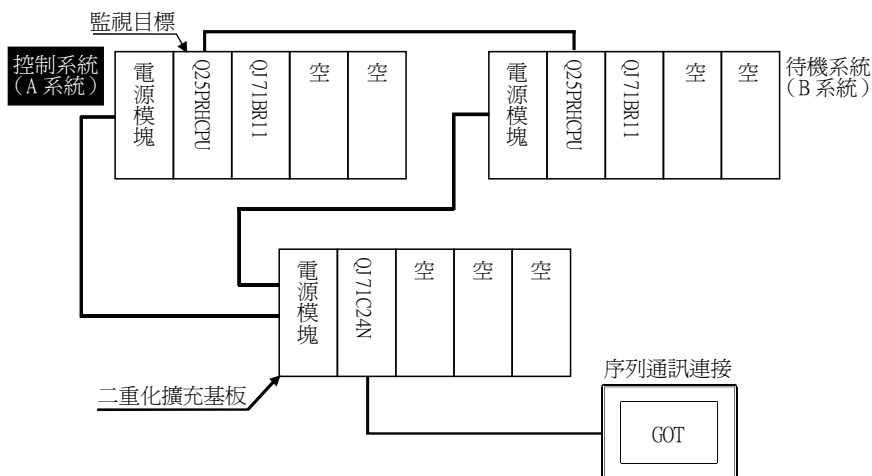
未進行MELSEC二重化設定而監視控制系統時
 發生系統切換時，乙太網路模塊站號2會作為控制系統繼續執行乙太網路網路系統的控制。
 由於GOT通過站號指定進行監視，所以無法跟蹤系統切換監視站號2。
 解決方法是，使用指令檔功能切換A系統的站號和B系統的站號，並建立監視控制系統的PLC CPU的畫面。

➡ 4.2.9 通過指令檔功能將監視目標切換到控制系統

4.2.8 到二重化擴充基板的連接

■ 1. 序列通訊連接（到二重化擴充基板上安裝的序列通訊模塊的連接）

以下，將對在二重化擴充基板上安裝的序列通訊模塊上連接GOT的電腦連結連接進行說明。
 以下是在二重化擴充基板上安裝的序列通訊模塊上連接GOT的示例。



(1) 連接方法

將GOT與在二重化擴充基板上安裝的序列通訊模塊（QJ71C24N）相連。
 關於詳情，請參照以下內容。

➡ 7. 序列通訊連接

(2) GT Designer3的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

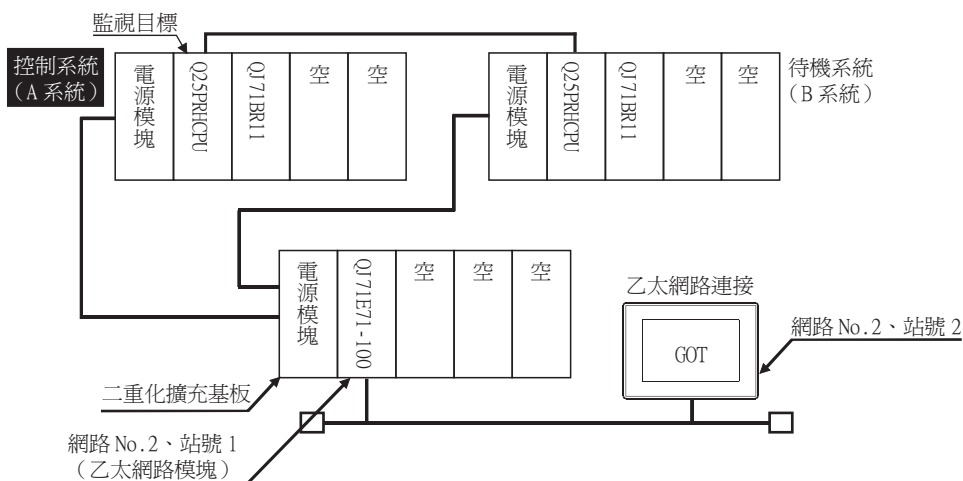
設定項目	設定內容	對應機種
機種	MELSEC-QnA/Q/QS・MELDAS C6*	GT 27 GT 25
元件設定（網路設定）	本站	GT 23 GT 21 ^{77W}
MELSEC二重化設定	請勿進行設定。	GS

(3) 二重化系統切換後的監視跟蹤

發生了系統切換時，會自動跟蹤監視已切換為控制系統的PLC CPU。

■2. 乙太網路連接（到二重化擴充基板上安裝的乙太網路模塊的連接）

以下，將對在二重化擴充基板上安裝的乙太網路模塊上連接GOT的乙太網路連接進行說明。
 以下是在二重化擴充基板上安裝的乙太網路模塊上連接GOT的示例。



(1) 連接方法

將GOT與在二重化擴充基板上安裝的乙太網路模塊（QJ71E71-100、QJ71E71-B5、QJ71E71-B2）相連。
 關於詳情，請參照以下內容。

➡ 5. 乙太網路連接

(2) GT Designer3的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

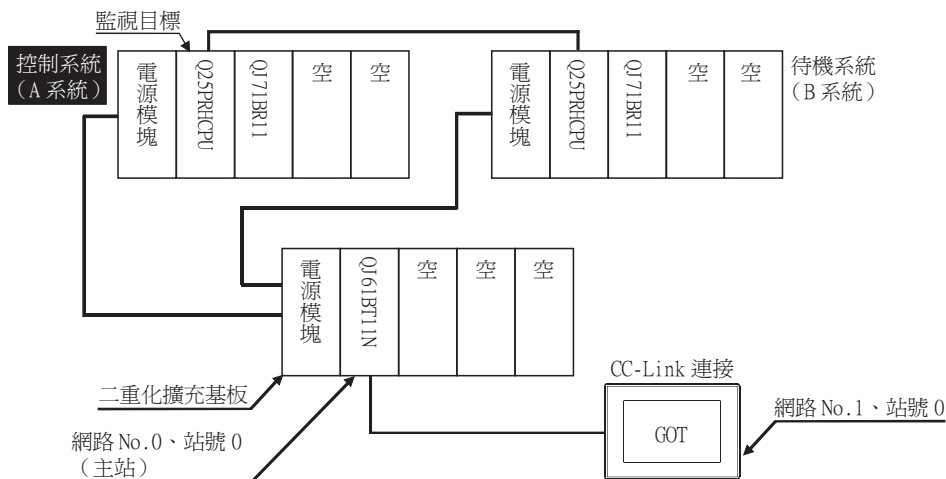
設定項目	設定內容	對應機種
機種	MELSEC-QnA/Q/QS、MELDAS C6*	
元件設定（網路設定）	本站	
MELSEC二重化設定	請勿進行設定。	

(3) 二重化系統切換後的監視跟蹤

發生了系統切換時，會自動跟蹤監視已切換為控制系統的PLC CPU。

■3. CC-Link連接（智能設備站）（到二重化擴充基板上安裝的CC-Link模塊的連接）

以下，將對在二重化擴充基板上安裝的CC-Link模塊上連接GOT的CC-Link連接進行說明。
 以下是在二重化擴充基板上安裝的CC-Link模塊上連接GOT的示例。



(1) 連接方法

將GOT與在二重化擴充基板上安裝的CC-Link模塊（QJ61BT11N）相連。
 關於詳情，請參照以下內容。

➡ 12. CC-Link連接（智能設備站）

(2) GT Designer3的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容	對應機種	
機種	MELSEC QnA・MELDAS C6*	<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block;">GT 27</div> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; margin-left: 5px;">GT 25</div>	
元件設定（網路設定）	其他站		NW No. : 0（固定）
			PLC站號 : 0（主站）
MELSEC二重化設定	請勿進行設定。		

此時，GOT的監視為CC-Link網路的瞬時傳輸。因此，物件顯示速度比直接監視PLC CPU時更慢。
 要提高物件顯示速度時，請對通過CC-Link網路設定的本站的RX、RY、RWw、RWr進行元件設定後進行迴圈傳輸。
 關於詳情，請參照以下內容。

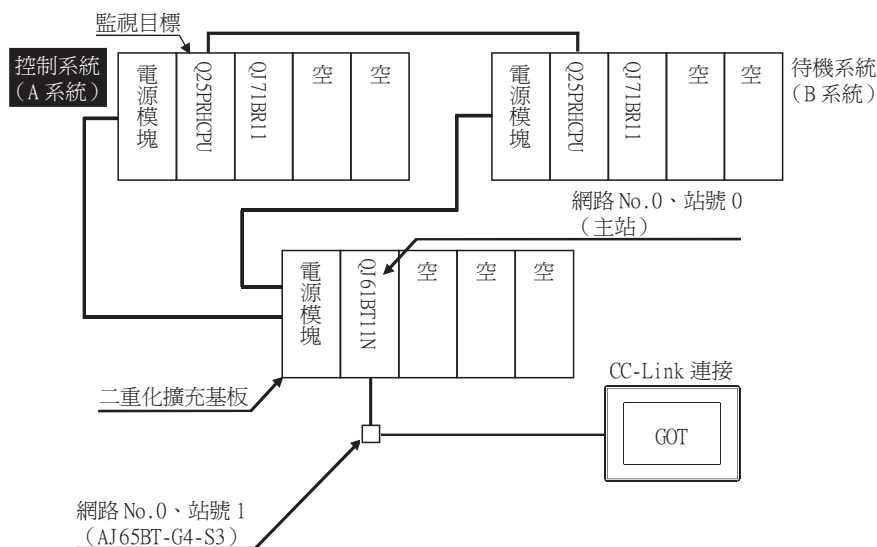
➡ 3.3 CC-Link系統可監視的存取範圍

(3) 二重化系統切換後的監視跟蹤

發生了系統切換時，會自動跟蹤監視已切換為控制系統的PLC CPU。

■4. CC-Link連接（經由G4）（到二重化擴充基板上安裝的CC-Link模塊的連接）

以下，將對經由AJ65BT-G4-S3在二重化擴充基板上安裝的CC-Link模塊上連接GOT的CC-Link連接（經由G4）進行說明。以下是在CC-Link網路的AJ65BT-G4-S3上連接GOT的示例。



(1) 連接方法

將GOT與CC-Link網路的AJ65BT-G4-S3相連。
關於詳情，請參照以下內容。

➡ 13. CC-Link連接（經由G4）

(2) GT Designer3的設定

請在GT Designer3中進行以下設定。

設定項目	設定內容	對應機種
機種	MELSEC-QnA、MELDAS C6*	GT 27 GT 25
元件設定（網路設定）	本站	GT 23 GT 24 GT 27w
MELSEC二重化設定	請勿進行設定。	GS

(3) 二重化系統切換後的監視跟蹤

發生了系統切換時，會自動跟蹤監視已切換為控制系統的PLC CPU。

4.2.9 通過指令檔功能將監視目標切換到控制系統

以下，將對在MELSECNET/H連接、MELSECNET/10連接（網路系統）、乙太網路連接時不進行MELSEC二重化設定也能夠在發生系統切換時自動切換監視目標(站號)的指令檔畫面的建立方法進行說明。

指令檔可以執行站號切換功能或者畫面切換功能。

站號切換功能和畫面切換功能的優點和缺點如下所示。

功 能	優點	缺點
站號切換功能	可以通過一個畫面實現站號1（控制系統）用和站號2（待機系統）用的監視畫面。	根據不同的物件，可能會無法進行站號的切換。
畫面切換功能	因為是對每個站號建立監視畫面，所以可以使用全部物件。	需要分別建立站號1（控制系統）用和站號2（待機系統）用的監視畫面。

各功能的使用方法如下所示。

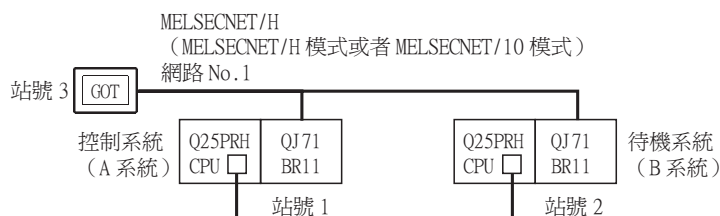
■ 1. 站號切換功能的使用方法

- 該功能的特點是可以通過一個畫面實現站號1（控制系統）用和站號2（待機系統）用的監視畫面。
- 即使發生系統切換，GOT也可以在同一個監視畫面中跟蹤監視控制系統的PLC CPU。
- 實現方法是，通過GOT的指令檔監視PLC CPU的特殊繼電器SM1515（控制系統判斷旗標），並將最新的控制系統的站號儲存在站號切換元件中。
- 限制事項：根據不同的物件，可能會無法進行站號的切換。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

(1) 設定方法（MELSECNET/H連接、MELSECNET/10連接時）

系統配置示例1：MELSECNET/H連接、MELSECNET/10連接



連接模塊	網路No.	站號
控制系統的MELSECNET/H網路模塊	1	1
待機系統的MELSECNET/H網路模塊		2
MELSECNET/H連接或MELSECNET/10連接的GOT		3

Step 1. 設定站號切換元件。

選擇[通用設定]→[連接裝置設定]→[站號切換]，將站號切換元件設定為內部元件GD100。
 (請勿使用PLC CPU的元件作為畫面切換元件。否則元件資訊將通過二重化系統的熱備轉移功能被轉移，從而引致觸發動作無法有效動作。)



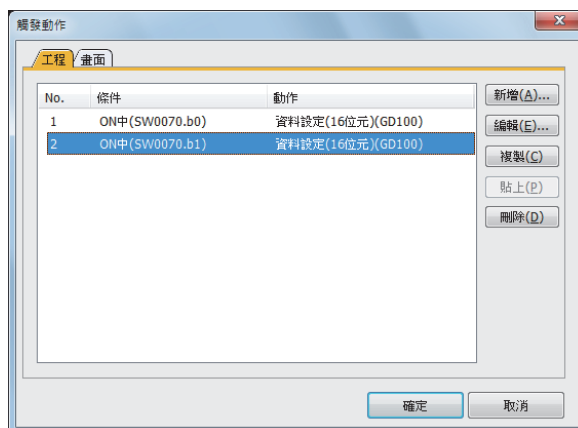
Step 2. 設定觸發動作。

在[通用設定]→[觸發動作]的工程中設定當MELSECNET/H的異常站資訊 (SW70) 為ON時進行站號切換。

條件 1：SW70.b0(ON 中)←b0 為 ON 時站號 1 異常
 動作：GD100=2←切換至站號 2

條件 1：SW70.b1(ON 中)←b1 為 ON 時站號 2 異常
 動作：GD100=1←切換至站號 1

觸發動作在工程欄標的工程中建立。



POINT

關於觸發動作功能的設定

觸發動作功能中無法使用16進位數。

因此，使用觸發動作功能時請用[無符號BIN]設定PLC CPU的NW No.和PLC站號。
 (請將觸發動作功能的[元件寫入]設定為[無符號BIN]。)

例)

網路No. 為1 PLC站號為1時 (0101H)

請設定為“257”。

網路No. 為10 PLC站號為10時 (0A0AH)

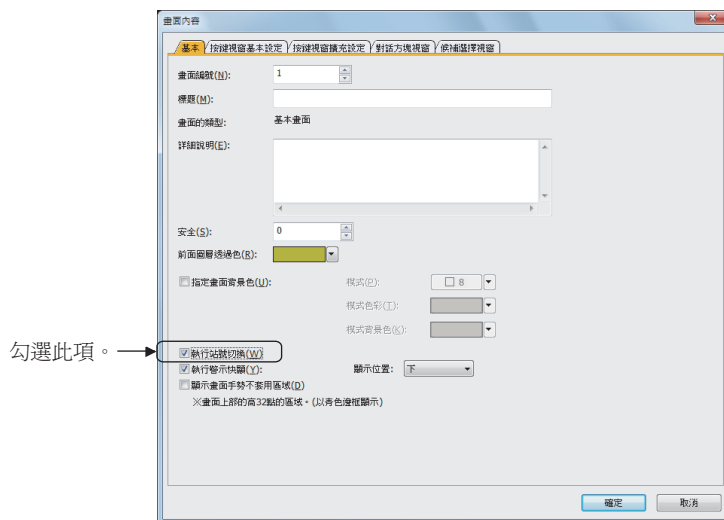
請設定為“2570”。

Step 3. 建立監視畫面。

MELSECNET/H連接時、MELSECNET/10連接時、乙太網路連接時：（通用）
各物件的元件設定（網路設定）全部設定為控制系統的網路No.1和站號1。

Step 4. 啟用站號切換功能。

在[畫面]→[畫面內容]的基本欄標畫面中勾選[執行站號切換]，以啟用站號切換功能。
需要對每個監視畫面進行該設定。



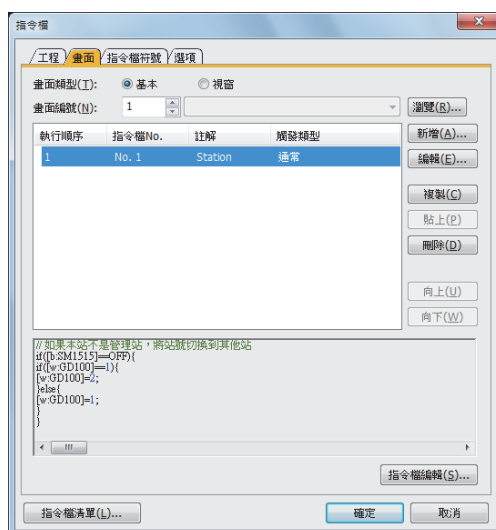
Step 5. 通過指令檔改寫站號切換元件的內容。

在[通用設定]→[指令檔]→[指令檔]中確認當前監視站的SM1515的狀態，如果為OFF（待機系統），則對每個監視畫面建立用於改寫站號切換元件內容的指令檔。
指令檔的觸發類型設定為[通常]或者[週期（3秒左右）]。

- MELSECNET/H連接、MELSECNET/10連接時的畫面指令檔：

```
// 如果本站不是管理站則將站號切換至其他站
if([b:SM1515]==OFF){
  if([w:GD100]==1){
    [w:GD100]=2;
  }else{
    [w:GD100]=1;
  }
}
```

在畫面欄標中對每個畫面設定建立好的指令檔。

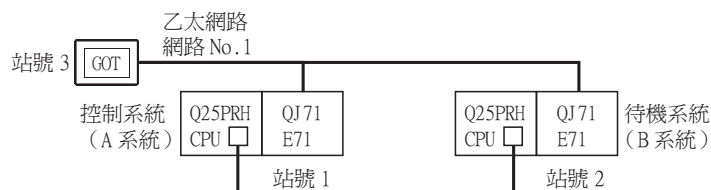


POINT

MELSECNET/H網路上僅連接了二重化系統時，站號切換元件可以設定為SW56（當前管理站）。此時，即使發生系統切換，GOT也會始終對當前管理站的站號進行監視。

(2) 設定方法（乙太網路連接時）

系統配置示例2：乙太網路連接



連接模塊	網路No.	站號
控制系統的乙太網路模塊	1	1
待機系統的乙太網路模塊		2
乙太網路連接的GOT		3

Step 1. 設定站號切換元件。

在[通用設定]→[連接裝置設定]→[站號切換]中，選擇[在通用工程中設定]，將站號切換元件設定為內部元件GD100。

（請勿使用PLC CPU的元件作為畫面切換元件。否則元件資訊將通過二重化系統的熱備轉移功能被轉移，從而引致觸發動作無法有效動作。）



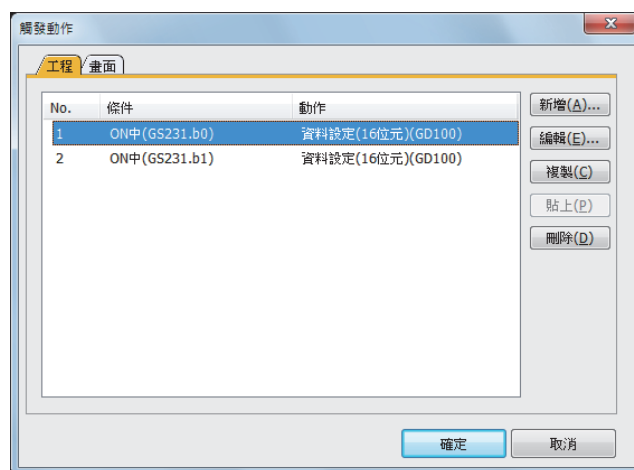
Step 2. 設定觸發動作。

在[通用設定]→[觸發動作]中，設定為當站號監視使得異常站資訊（GS231）為ON時進行站號切換。（網路No.1、站號2時設定為“258”（0102H）。）

條件 1：GS231.b0(ON 中)←b0 為 ON 時站號 1 異常
動作：GD100=258(0102H)←切換至站號 2

條件 1：GS231.b1(ON 中)←b1 為 ON 時站號 2 異常
動作：GD100=257(0101H)←切換至站號 1

觸發動作在工程欄標的工程中建立。



POINT

關於觸發動作功能的設定

觸發動作功能中無法使用16進位數。

因此，使用觸發動作功能時請用[無符號BIN]設定PLC CPU的NW No.和PLC站號。（請將觸發動作功能的[元件寫入]設定為[無符號BIN]。）

例)

網路No.為1 PLC站號為1時（0101H）

請設定為“257”。

網路No.為10 PLC站號為10時（0A0AH）

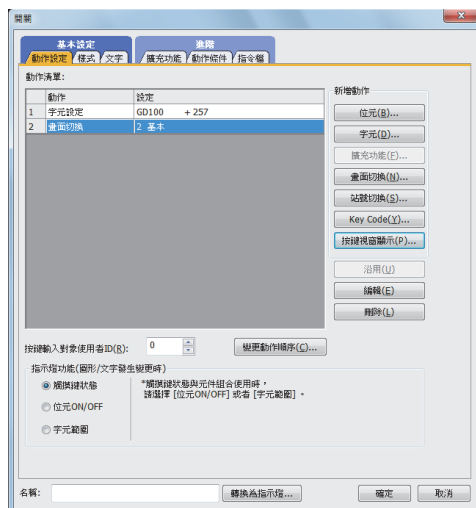
請設定為“2570”。

Step 3. 建立監視畫面。

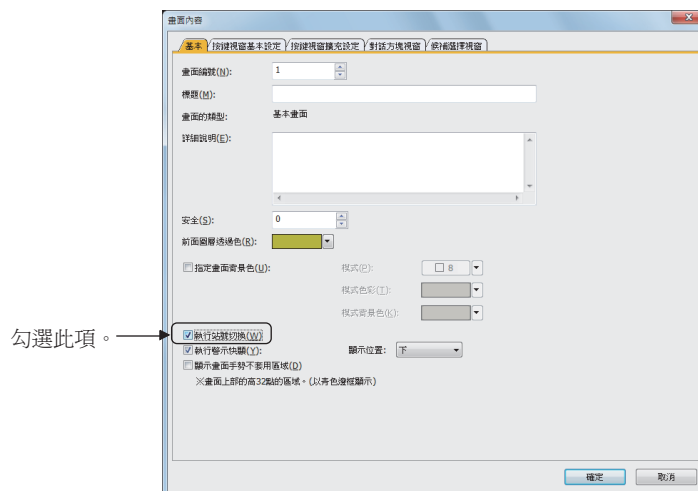
MELSECNET/H連接時、MELSECNET/10連接時、乙太網路連接時：（通用）
各物件的元件設定（網路設定）全部設定為控制系統的網路No.1和站號1。

- Step 4.** 在畫面1中設定向站號切換元件寫入站號1的開關。
 GOT的站號切換元件在GOT啟動後為“0”。
 乙太網路連接時，站號切換元件=0時會發生監視異常。
 因此，需要在畫面1中設定向站號切換元件寫入站號的開關以及切換至監視畫面的開關。
 在[物件]→[開關]→[開關]中進行設定。

以下是在一個開關中設定了GD100=257（0101H：網路No.1、站號1）和基本畫面=2的示例。（基本畫面2是實際監視的畫面。）



- Step 5.** 啟用站號切換功能。
 在[畫面]→[畫面內容]的基本欄標畫面中勾選[執行站號切換]，以啟用站號切換功能。
 需要對每個監視畫面進行該設定。
 但是，請勿對上述 4. 中建立的畫面1進行該設定。



Step 6. 通過指令檔改寫站號切換元件的內容。

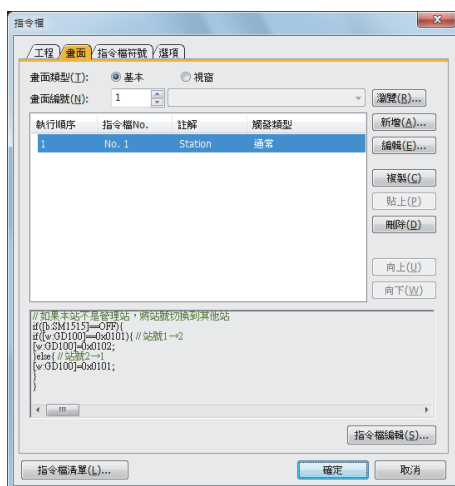
在[通用設定]→[指令檔]→[指令檔]中確認當前監視站的SM1515的狀態，如果為OFF（待機系統），則對每個監視畫面建立用於改寫站號切換元件內容的指令檔。

- 乙太網路連接時的畫面指令檔：

```
// 如果本站不是管理站則將站號切換至其他站
if([b:SM1515]==OFF){
  if([w:GD100]==0x0101){ // 站號 1→2
    [w:GD100]=0x0102;
  }else{// 站號 2→1
    [w:GD100]=0x0101;
  }
}
```

乙太網路連接時，請建立向站號切換元件中設定網路No. 和站號的指令檔。
網路No. 1、站號2時建立為 “[w:GD100]=0x0102”。

在畫面欄標中對每個畫面設定建立好的指令檔。



■2. 畫面切換功能的使用方法

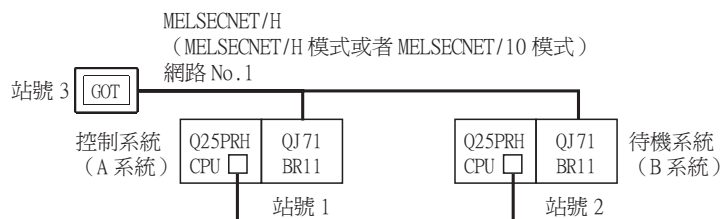
- 該功能的特點是需要為每個站號建立監視畫面。
- 發生系統切換後，GOT可以在另一個監視畫面中跟蹤監視控制系統的PLC CPU。
- 實現方法是，通過GOT的指令檔監視PLC CPU的特殊繼電器SM1515（控制系統判斷旗標），並將最新的控制系統的站號所對應的畫面編號儲存在站號切換元件中。
- 注意事項：

畫面切換元件有以下8種。請對所有要使用的畫面的畫面切換元件進行設定。

- (1)基本畫面切換元件
- (2)重疊視窗1切換元件
- (3)重疊視窗2切換元件
- (4)重疊視窗3切換元件
- (5)重疊視窗4切換元件
- (6)重疊視窗5切換元件
- (7)疊加視窗1切換元件
- (8)疊加視窗2切換元件

(1) 設定方法（MELSECNET/H連接、MELSECNET/10連接時）

系統配置示例1：MELSECNET/H連接、MELSECNET/10連接



連接模塊	網路No.	站號
控制系統的MELSECNET/H網路模塊	1	1
待機系統的MELSECNET/H網路模塊		2
MELSECNET/H連接或MELSECNET/10連接的GOT		3

Step 1. 設定基本畫面的畫面切換元件。

在[通用設定]→[GOT環境設定]→[畫面切換/視窗]中，將基本畫面的切換元件設定為內部元件GD100。

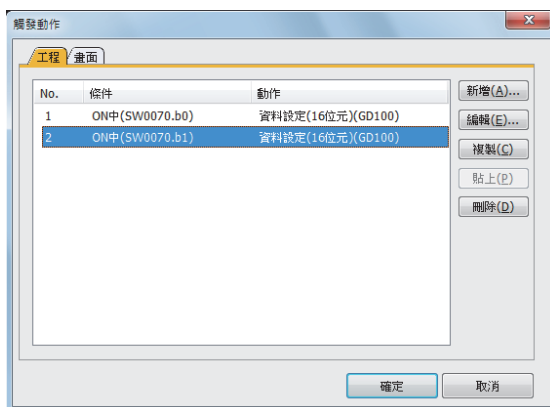


Step 2. 設定觸發動作。

在[通用設定]→[觸發動作]的工程中設定為當MELSECNET/H的異常站資訊(SW70)為ON時進行站號切換。

條件 1：SW70.b0(ON 中) ←b0 為 ON 時站號 1 異常
動作：GD100=2 ←切換至畫面 2

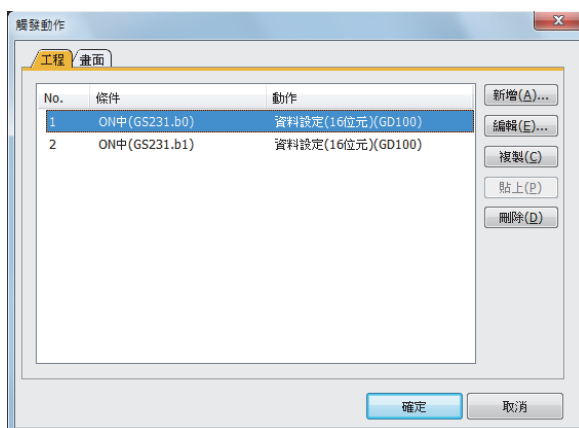
條件 1：SW70.b1(ON 中) ←b1 為 ON 時站號 2 異常
動作：GD100=1 ←切換至畫面 1



在[通用設定]→[觸發動作]中，設定為當站號監視使得異常站資訊 (GS231) 為ON時進行站號切換。

條件 1：GS231.b0(ON 中) ←b0 為 ON 時站號 1 異常
動作：GD100=2 ←切換至畫面 2

條件 1：GS231.b1(ON 中) ←b1 為 ON 時站號 2 異常
動作：GD100=1 ←切換至畫面 1



Step 3. 設定監視畫面。

MELSECNET/H連接時、MELSECNET/10連接時、乙太網路連接時：（通用）

- 在各物件的網路設定中，都必須建立畫面1（1-1）並將其設定為站號1的監視畫面。
- 在各物件的網路設定中，都必須建立畫面2（1-2）並將其設定為站號2的監視畫面。

Step 4. 通過指令檔改寫畫面切換元件的內容。

在[通用設定]→[指令檔]→[指令檔]中確認當前監視站的SM1515的狀態，如果是OFF(待機系統)，則對每個監視畫面建立改寫站號切換元件內容的指令檔。

指令檔的觸發類型設定為[通常]或者[週期（3秒左右）]。

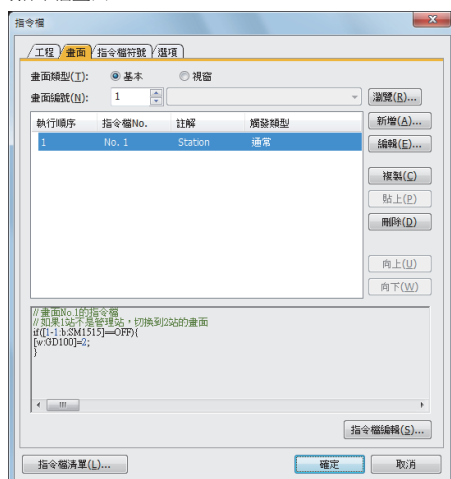
MELSECNET/H連接時、MELSECNET/10連接時的畫面指令檔：

MELSECNET/H連接時、MELSECNET/10連接時和乙太網路連接時可以使用相同的指令檔。

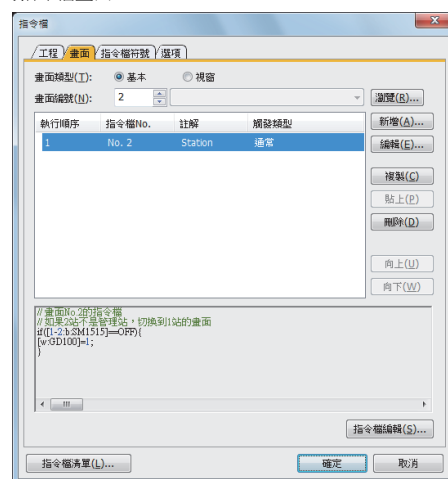
```
// 畫面 1 的指令檔
// 如果站號 1 不是管理站則切換至站號 2 的畫面
if([1-1:b:SM1515]==OFF){
[w:GD100]=2;
}
```

```
// 畫面 2 的指令檔
// 如果站號 2 不是管理站則切換至站號 1 的畫面
if([1-2:b:SM1515]==OFF){
[w:GD100]=1;
}
```

畫面1的指令檔畫面



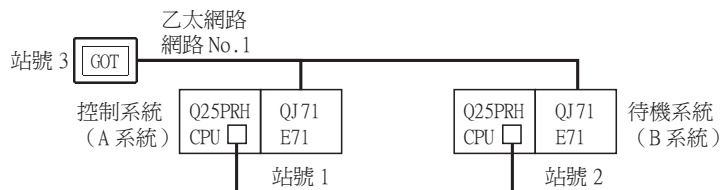
畫面2的指令檔畫面

**POINT**

MELSECNET/H網路上僅連接了二重化系統時，畫面切換元件可以設定為SW56（當前管理站）。此時，即使發生系統切換，GOT也會始終對當前管理站的站號進行監視。

(2) 設定方法（乙太網路連接時）

系統配置示例2：乙太網路連接



連接模塊	網路No.	站號
控制系統的乙太網路模塊	1	1
待機系統的乙太網路模塊		2
乙太網路連接的GOT		3

Step 1. 設定基本畫面的畫面切換元件。

在[通用設定]→[GOT環境設定]→[畫面切換/視窗]中，將基本畫面的切換元件設定為內部元件GD100。

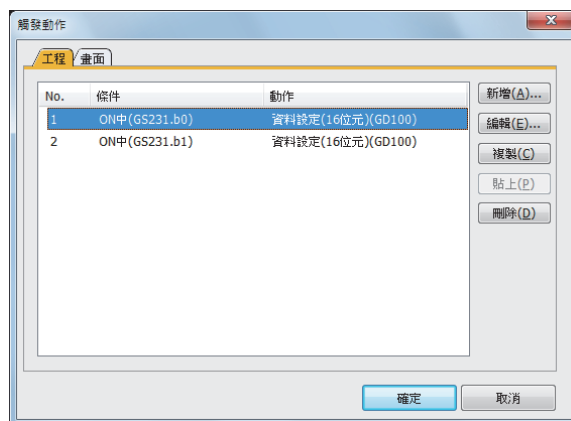


Step 2. 設定觸發動作。

在[通用設定]→[觸發動作]中，設定為當站號監視使得異常站資訊（GS231）為ON時進行站號切換。

條件 1：GS231.b0(ON中) ←b0 為 ON 時站號 1 異常
動作：GD100=2 ←切換至畫面 2

條件 1：GS231.b1(ON中) ←b1 為 ON 時站號 2 異常
動作：GD100=1 ←切換至畫面 1



Step 3. 設定監視畫面。

MELSECNET/H連接時、MELSECNET/10連接時、乙太網路連接時：（通用）

- 在各物件的網路設定中，都必須建立畫面1（1-1）並將其設定為站號1的監視畫面。
- 在各物件的網路設定中，都必須建立畫面2（1-2）並將其設定為站號2的監視畫面。

Step 4. 通過指令檔改寫畫面切換元件的內容。

在[通用設定]→[指令檔]→[指令檔]中確認當前監視站的SM1515的狀態，如果是OFF(待機系統)，則對每個監視畫面建立改寫站號切換元件內容的指令檔。

指令檔的觸發類型設定為[通常]或者[週期 (3秒左右)]。

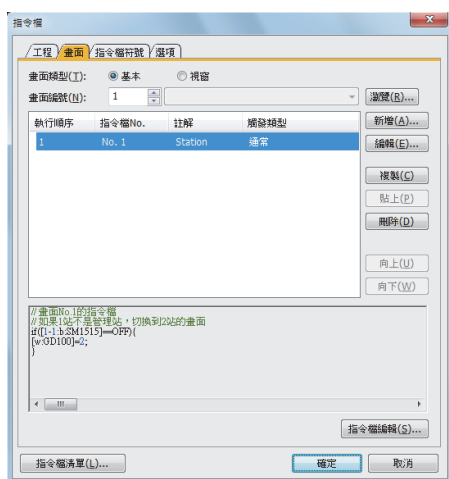
乙太網路連接時的畫面指令檔：

MELSECNET/H連接時、MELSECNET/10連接時和乙太網路連接時可以使用相同的指令檔。

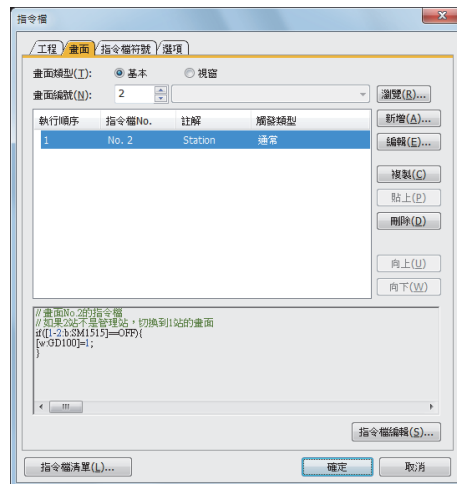
```
// 畫面 1 的指令檔
// 如果站號 1 不是管理站則切換至站號 2 的畫面
if([1-1:b:SM1515]==OFF){
[w:GD100]=2;
}
```

```
// 畫面 2 的指令檔
// 如果站號 2 不是管理站則切換至站號 1 的畫面
if([1-2:b:SM1515]==OFF){
[w:GD100]=1;
}
```

畫面1的指令檔畫面



畫面2的指令檔畫面



4.2.10 注意事項

■ 1. 關於系統切換

- (1) 發生通過使用者程式進行系統切換時
 - 通訊路徑不變，GOT會跟蹤監視。
 - 不顯示系統警示。
- (2) 因電纜脫落等原因發生系統切換時
 - 通訊路徑發生變更，GOT會跟蹤監視。
 - 在系統警示中顯示“450 在二重化系統中，發生了路徑切換或逾時。”。

■ 2. 關於二重化系統配置和運行模式

- (1) 顯示系統警示

以下系統配置時，在系統警示中顯示“451：MELSEC二重化設定與實際系統配置不一致。”，GOT無法正常監視二重化系統的CPU。

<系統配置>

 - MELSEC二重化設定與實際二重化系統不匹配的系統配置
 - 二重化系統的運行模式不是備份模式的系統配置
- (2) MELSEC二重化設定的變更

變更了MELSEC二重化設定時，請務必對GOT進行重設。如果未進行重設，變更後的MELSEC二重化設定不會在GOT中反映。

■ 3. 進行MELSEC二重化設定後監視非二重化系統時

對非二重化系統進行MELSEC二重化設定時，GOT正常動作。
這種情況下，如果進行了MELSEC二重化設定的站號的PLC發生了異常（電源OFF或者通訊逾時錯誤等），進行的動作可能會與MELSEC二重化設定中設定的跟蹤動作不同。

■ 4. 不進行MELSEC二重化設定監視二重化系統時

如果未進行MELSEC二重化設定，即使二重化系統中發生了系統切換，GOT也不會自動跟蹤監視。此外，當GOT的連接目標是待機系統時，即使進行了元件寫入也會被控制系統的資料所覆蓋，因此寫入資料不會被反映。
此時，如果向待機系統的元件寫入正常結束，就不會偵測到系統警示“315 發生元件寫入錯誤 請修改元件”。

■ 5. 關於CC-Link(ID)連接時

即便由於以下原因發生系統切換時，CC-Link(ID)的資料連結控制也不會從新待機系統的主站切換到新控制系統的待機主站，因此，GOT無法跟蹤監視。

請利用梯形圖程式，使新控制系統的待機主站負責資料連結控制。

關於資料連結控制的梯形圖程式的詳情，請參照以下手冊。

- MELSEC Q系列時

➡ QnPRHCPU使用者手冊（二重化系統篇）

<系統切換原因>

- 執行PLC側的系統切換命令
- 執行來自工程工具的系統切換操作
- 執行來自其他網路模塊的系統切換要求

<GOT無法跟蹤監視的原因>

由於上述系統切換原因而發生切換時，成為新待機系統的主站能與GOT正常通訊，因此，不會切換為待機主站。

此外，新控制系統保持為待機主站。GOT不跟蹤系統切換後的新控制系統/新待機系統，而是對主站進行監視，因此，GOT無法對二重化系統進行跟蹤監視。

■6. 與遠端I/O站連接時

(1) 監視功能

GOT僅可監視下列本體功能。

- 監視功能
- 系統監視功能

(2) GOT的時鐘設定

GOT無法通過實用程式的時鐘設定對主站的PLC CPU的時鐘進行設定。即使執行了時鐘設定，也無法設定為主站的時鐘。要設定主站的PLC CPU的時鐘時，請通過GX Works2等進行設定。

■7. 關於MELSECNET/H連接時

MELSECNET/H連接時，監視QCPU二重化系統時請使用QCPU的功能版本是D以上的、序列No.的前5位是“07102”以後的產品。此外，GX Developer請使用Version 8.29F以上的版本。

■8. 關於梯形圖監視等擴充功能

在梯形圖監視等擴充功能的使用過程中發生系統切換時，會顯示“無法與CPU通訊”。

■9. 關於監視顯示速度

MELSECNET/H連接、MELSECNET/10連接時，由於MELSECNET/H網路系統或者MELSECNET/10網路系統的管理站當機而引致管理站切換為QCPU二重化系統以外的系統時，會偵測到逾時的系統警示。此外，監視顯示速度可能會變慢。

■10. CPU直接連接時

CPU直接連接時，下列情況下GOT無法自動跟蹤監視。

- GOT的連接目標CPU的電源為OFF時
- 連接GOT和CPU的電纜斷線時
- 無法進行跟蹤時

■11. QCPU二重化系統處於調試模式時

QCPU二重化系統處於調試模式時，如果要連接GOT，請勿在GOT側進行MELSEC二重化設定。

4.3 MELSEC二重化設定

以下，將對在GOT中自動跟蹤RCPU二重化系統、QCPU二重化系統的監視時需要進行的設定進行說明。

POINT

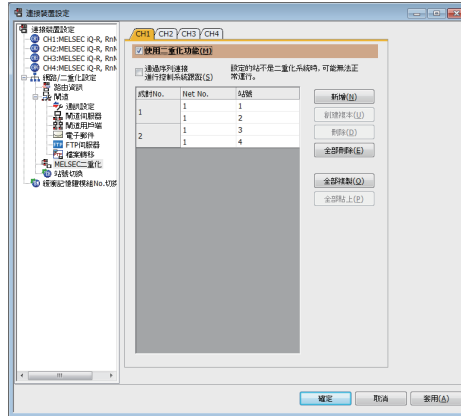
進行MELSEC二重化設定前

請勿在MELSEC二重化設定中設定非R二冗余CPU、Q站。

Step 1. 選擇[公共设置]→[连接机器的设置]→[MELSEC冗余设置]功能表。

Step 2. 顯示設定對話方塊，請參照以下說明進行設定。

Step 3. 進行MELSEC二重化設定。
可以在MELSEC二重化設定對話方塊中對連接裝置的每個通道進行MELSEC二重化設定。



(例：通過乙太網路連接 (站號5)、二重化CPU成對No.1~2、網路No.1、二重化CPU站號1~4時)

項目	內容	對應機種
CH1~CH4	選擇要進行MELSEC二重化設定的CH No.的欄標。	GT 27 GT 25
通過序列連接進行控制系統追蹤	序列連接時，將控制系統作為本站進行監視時勾選。	
成對No.*1	網路No. 設定每個成對No. (1~64)的網路No. (1~255)。 上一列：對第1臺二重化CPU進行設定。 下一列：對第2臺二重化CPU進行設定。 (顯示與第1臺二重化CPU的設定值相同的值。)	
	站號 設定每個成對No. (1~64)的二重化CPU的站號 (1~63)。 上一列：對第1臺二重化CPU進行設定。 下一列：對第2臺二重化CPU進行設定。 (顯示第1臺二重化CPU的設定值+1的值。)	
新增	新增1個成對No.	
創建複本	複製所選擇的1個成對No.的設定並新增到最後一列。	
刪除	刪除所選擇的1個成對No.的設定。 所刪除的成對No.以後的成對No.將依次上提1位。	
全部刪除	刪除所有成對No.的設定。	
全部複製	複製所選擇的CH No.欄標的MELSEC二重化設定。	
全部粘貼	將複製的MELSEC二重化設定貼上成為所選擇欄標的CH No.的MELSEC二重化設定。	

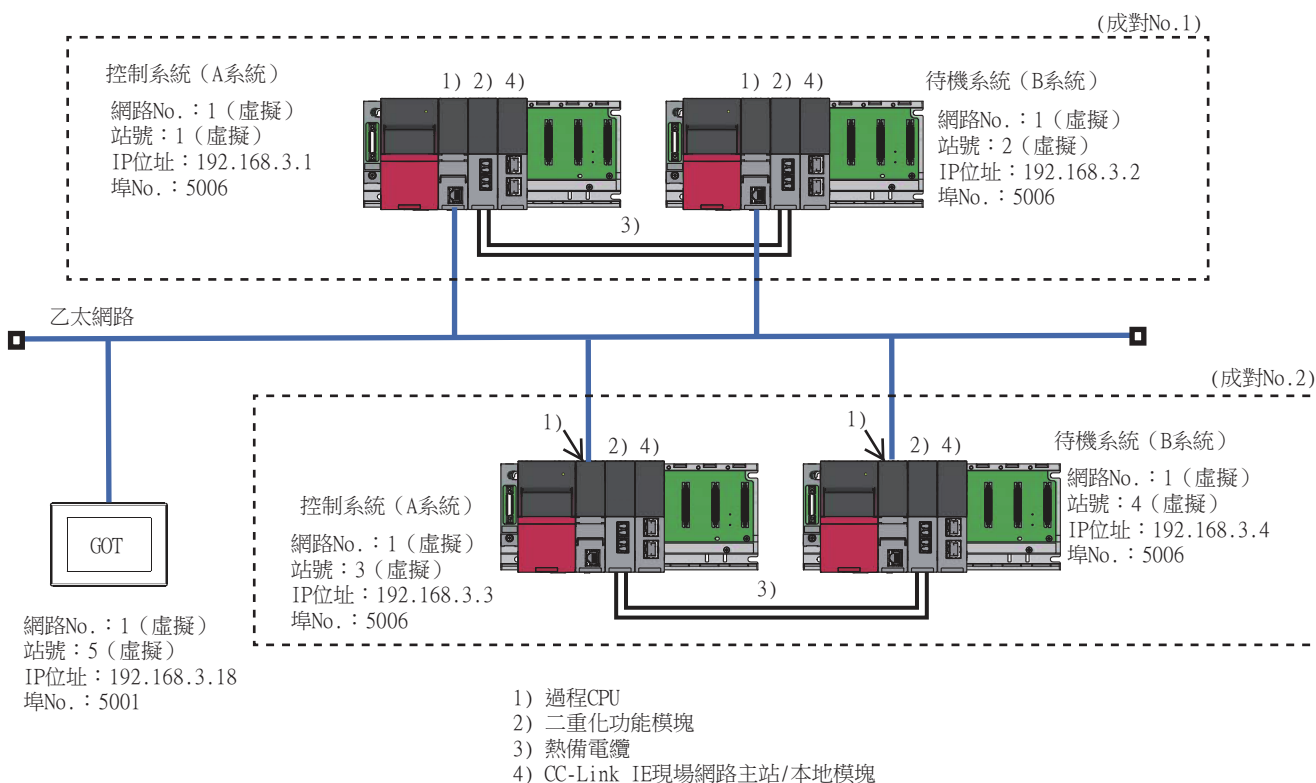
*1 詳情請參照以下內容。

*1 關於成對No.

二重化CPU對是指二重化系統配置中的二重化CPU（A系統/B系統）部分。

對每一對二重化CPU賦予的編號稱作“成對No.”。

例) RCP中二重化系統通過乙太網路連接時（成對No.1~No.2）



POINT

進行MELSEC二重化設定時的注意事項

進行MELSEC二重化設定時請注意以下幾點。

- 不可將結束站號和站號1（例如站號64和站號1）設定為1對。
- 請務必確認進行MELSEC二重化設定的站的QCPU是二重化CPU。進行MELSEC二重化設定的站中只要有一方是非二重化CPU，在系統切換時GOT就會無法自動跟蹤監視控制系統。
- 以MELSECNET/H連接、MELSECNET/10連接、乙太網路連接的連接形式進MELSEC二重化設定時，請務必在確認網路模塊的站號後再進行設定。MELSEC二重化設定的設定內容與實際的網路模塊的站號無法正確組合時，系統切換時GOT無法自動跟蹤監視控制系統。
- GOT支援RCP中二重化系統二重化模式時的備份模式，不支援程式模式、分離模式。
- GOT支援QCPU二重化系統的運行模式之一的備份模式，不支援調試模式、分離模式。

5. 乙太網路連接








5.1	可連接機種清單	5 - 2
5.2	系統配置	5 - 9
5.3	GOT側的設定	5 - 19
5.4	PLC側的設定	5 - 28
5.5	注意事項	5 - 113

5. 乙太網路連接

5.1 可連接機種清單






5.1.1 PLC/運動控制器CPU

可連接的機種如下所示。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC iQ-R系列	R00CPU	○	乙太網路		➡ 5.2.1 ➡ 5.2.2
	R01CPU				
	R02CPU				
	R04CPU				
	R08CPU				
	R16CPU				
	R32CPU				
	R120CPU				
	R08PCPU*2				
	R16PCPU*2				
	R32PCPU*2				
	R120PCPU*2				
	R04ENCPU				
	R08ENCPU				
	R16ENCPU				
	R32ENCPU				
	R120ENCPU				
R08SFPCPU*1					
R16SFPCPU*1					
R32SFPCPU*1					
R120SFPCPU*1					
運動控制器CPU (MELSEC iQ-R系列)	R16MTCPU	○	乙太網路		➡ 5.2.1
	R32MTCPU				
	R64MTCPU				
C語言控制器 (MELSEC iQ-R系列)	R12CCPU-V	○	乙太網路		➡ 5.2.2
CNC C80	R16NCCPU-S1	○	乙太網路		➡ 5.2.1 ➡ 5.2.3
機械手臂控制器 (MELSEC iQ-R系列)	CR800-R(R16RTCPU)	○	乙太網路		➡ 5.2.1 ➡ 5.2.2
CC-Link IE現場 網路起始模塊	RJ72GF15-T2	×	乙太網路		➡ 5.2.1
MELSEC iQ-F系列	FX5U FX5UC	○	乙太網路		➡ 5.2.2

*1 請將安全功能模塊R6SFM安裝在基板上，並與RnSFPCPU相鄰。此外，RnSFPCPU與安全功能模塊R6SFM的配對版本必須一致。該配對版本不一致時，RnSFPCPU將不會動作。

*2 建立二重化系統時，請將二重化功能模塊R6RFM安裝在基板上，並與RnPCPU相鄰。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-Q (Q模式)	Q00JCPU	○	乙太網路		➡ 5.2.1
	Q00CPU*1				
	Q01CPU*1				
	Q02CPU*1				
	Q02HCPU*1				
	Q06HCPU*1				
	Q12HCPU*1				
	Q25HCPU*1				
	Q02PHCPU	○	乙太網路		➡ 5.2.1
	Q06PHCPU				
	Q12PHCPU				
	Q25PHCPU				
	Q12PRHCPU (主基板)				
	Q25PRHCPU (主基板)				
	Q12PRHCPU (擴充基板)				
Q25PRHCPU (擴充基板)					
Q00UJCPU	○	乙太網路		➡ 5.2.1	
Q00UCPU					
Q01UCPU					
Q02UCPU					
Q03UDCPU					
Q04UDHCPU					
Q06UDHCPU					
Q10UDHCPU					
Q13UDHCPU					
Q20UDHCPU					
Q26UDHCPU					
Q03UDEHCPU	○	乙太網路		➡ 5.2.1 ➡ 5.2.2	
Q04UDEHCPU					
Q06UDEHCPU					
Q10UDEHCPU					
Q13UDEHCPU					
Q20UDEHCPU					
Q26UDEHCPU					
Q50UDEHCPU					
Q100UDEHCPU					
Q03UDVCPU					
Q04UDVCPU					
Q06UDVCPU					
Q13UDVCPU					
Q26UDVCPU					
C語言控制器 (Q系列)	Q12DCCPU-V*2 Q24DHCCPU-V/VG Q24DHCCPU-LS Q26DHCCPU-LS	○	乙太網路		➡ 5.2.2

*1 多CPU系統配置時請使用CPU功能版本B以上的機種。

*2 請使用序列No.前5位為12042以後的機種。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-QS	QS001CPU	○	乙太網路	GT 27 GT 25 GT 23	➡ 5.2.1
MELSEC-L	L02CPU L06CPU L26CPU L26CPU-BT L02CPU-P L06CPU-P L26CPU-P L26CPU-PBT L02SCPU L02SCPU-P	○	乙太網路	GT 27 GT 25 GT 23 GT^{07W} 21 GT^{04R} 21 GT^{03P} 21 GT^{104P} ET/R4 GS	➡ 5.2.2 ➡ 5.2.1
MELSEC-Q (A模式)	Q02CPU-A*2 Q02HCPU-A*2 Q06HCPU-A*2	○	乙太網路	GT 27 GT 25 GT 23	➡ 5.2.1
MELSEC-QnA(QnACPU)	Q2ACPU*2 Q2ACPU-S1*2 Q3ACPU*2 Q4ACPU*2 Q4ARCPU*2	○	乙太網路	GT 27 GT 25 GT 23 *1	➡ 5.2.1
MELSEC-QnA(QnASCPU)	Q2ASCPU Q2ASCPU-S1 Q2ASHCPU Q2ASHCPU-S1	○	乙太網路	GT 27 GT 25 GT 23 *1	➡ 5.2.1
MELSEC-A(AnCPU)	A2UCPU A2UCPU-S1 A3UCPU A4UCPU A2ACPU A2ACPUP21 A2ACPUR21 A2ACPU-S1 A2ACPUP21-S1 A2ACPUR21-S1 A3ACPU A3ACPUP21 A3ACPUR21 A1NCPUR21 A1NCPUP21 A1NCPUR21 A2NCPUR21 A2NCPUP21 A2NCPUR21 A2NCPUR21-S1 A2NCPUP21-S1 A2NCPUR21-S1 A3NCPUR21 A3NCPUP21 A3NCPUR21	○	乙太網路	GT 27 GT 25 GT 23	➡ 5.2.1

*1 對QnACPU使用了A系列用乙太網路模塊時，可監視的元件範圍為監視AnACPU時的元件範圍，且僅可監視與AnACPU中存在的元件同名的元件。

但是不可以監視以下元件。

• QnACPU中新增的元件





• 鎖存繼電器 (L) 及步進繼電器 (S)

(使用QnACPU時，雖然鎖存繼電器 (L) 及步進繼電器 (S) 與內部繼電器 (M) 是不同的元件，但是指定任意一個都可以存取內部繼電器。)

• 檔案暫存器 (R)

*2 與乙太網路模塊的組合存在限制。

➡ 5.1.2 乙太網路模塊

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-A (AnSCPU)	A2USCPU	○	乙太網路		➡ 5.2.1
	A2USCPU-S1				
	A2USHCPU-S1				
	A1SCPU				
	A1SCPUC24-R2				
	A1SHCPU				
	A2SCPU				
	A2SCPU-S1				
	A2SHCPU				
	A2SHCPU-S1				
	A1SJCPU				
	A1SJCPU-S3				
A1SJHCPU					
MELSEC-A	A0J2HCPU	×	乙太網路		➡ 5.2.1
	A0J2HCPUP21				
	A0J2HCPUR21				
	A0J2HCPU-DC24				
	A2CCPU	○	-	-	-
	A2CCPUP21				
	A2CCPUR21				
	A2CCPUC24				
	A2CCPUC24-PRF				
	A2CJCPU-S3				
A1FXCPU					
運動控制器CPU (Q系列)	Q172CPU*1*2	○	乙太網路		➡ 5.2.1
	Q173CPU*1*2				
	Q172CPUN*1				
	Q173CPUN*1				
	Q172HCPU				
	Q173HCPU				
	Q172DCPU				
	Q173DCPU				
	Q172DCPU-S1	○	乙太網路		➡ 5.2.1 ➡ 5.2.5
	Q173DCPU-S1				
	Q172DSCPU				
	Q173DSCPU				
	Q170MCPUN*3				
	Q170MSCPUN*4				
Q170MSCPU-S1*4					

*1 使用SV13、SV22、SV43時，請使用安裝了下列本體OS版本的運動控制器CPU。







- SW6RN-SV13Q□：00H以後
- SW6RN-SV22Q□：00H以後
- SW6RN-SV43Q□：00B以後

*2 請使用下列生產編號的本體模塊。

- Q172CPU：生產編號N*****以後
- Q173CPU：生產編號M*****以後

*3 擴充基板（Q52B/Q55B）中僅能使用第1段。

*4 使用乙太網路模塊時，可使用擴充基板（（Q5□B/Q6□B））。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節			
運動控制器CPU (A系列)	A273UCPU	○	乙太網路		➡ 5.2.1			
	A273UHCPU							
	A273UHCPU-S3							
	A373UCPU							
	A373UCPU-S3							
	A171SCPU							
	A171SCPU-S3							
	A171SCPU-S3N							
	A171SHCPU							
	A171SHCPUN							
	A172SHCPU							
	A172SHCPUN							
	A173UHCPU							
	A173UHCPU-S1							
MELSEC-WS	WS0-CPU0	×	-	-	-			
	WS0-CPU1							
	WS0-CPU3							
MELSECNET/H 遠端I/O站	QJ72LP25-25	×	乙太網路		➡ 5.2.1			
	QJ72LP25G							
	QJ72BR15							
CC-Link IE現場網路 起始模塊	LJ72GF15-T2	×	-	-	-			
CC-Link IE現場網路 乙太網路介面卡模塊	NZ2GF-ETB	×	CC-Link IE	-	-			
		×	乙太網路		➡ 5.2.4			
CNC C70	Q173NCCPU	○	乙太網路		➡ 5.2.3			
機械手臂控制器 (Q系列)	CRnQ-700(Q172DRCPU) CR750-Q(Q172DRCPU) CR751-Q(Q172DRCPU)	○	乙太網路*2		➡ 5.2.1			
MELSEC-FX	FX0	×	-	-	-			
	FX0S							
	FX0N							
	FX1							
	FX2	×						
	FX2C							
	FX1S	○						
	FX1N							
	FX2N							
	FX1NC							
	FX2NC	×						
	FX3S*1	○				乙太網路		➡ 5.2.1
	FX3G*1							
	FX3GC*1							
FX3GA*1								
FX3GE								
FX3U*1								
FX3UC*1								

*1 根據使用的乙太網路模塊的不同，與其對應的基本模塊的對應版本也有如下不同。

乙太網路模塊	FX3U(C)	FX3G(C)、FX3GA	FX3S
FX3U-ENET-L	Ver. 2.21 以上	不支援FX3U-ENET-L。	
FX3U-ENET-ADP	Ver. 3.10 以上	Ver.2.00 以上	Ver.1.00 以上

*2 僅可通過乙太網路模塊（QJ71E71）或QnUDE的內建乙太網路埠連接乙太網路。

5.1.2 乙太網路模塊

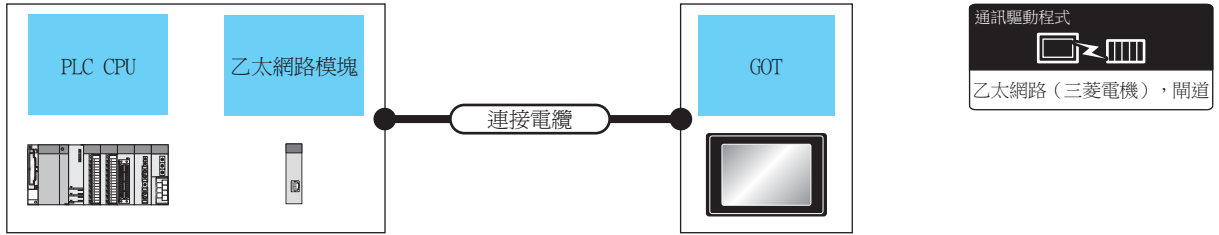
CPU系列	乙太網路模塊 ^{*1}
MELSEC iQ-R系列 運動控制器CPU (MELSEC iQ-R系列) CNC C80(R16NCCPU-S1) CR800-R(R16RTCPU) CC-Link IE現場網路起始模組CPU (MELSEC iQ-R系列)	RJ71EN71 ^{*3}
MELSEC-Q (Q模式) MELSEC-QS 運動控制器CPU (Q系列) CNC C70 機械手臂控制器 (CRnQ-700)	QJ71E71-100 QJ71E71-B5 QJ71E71-B2 QJ71E71
MELSEC-QnA	AJ71QE71N3-T ^{*2} AJ71QE71N-B5 ^{*2} AJ71QE71N-B2 ^{*2} AJ71QE71N-T ^{*2} AJ71QE71N-B5T ^{*2} AJ71QE71 AJ71QE71-B5 A1SJ71QE71N3-T ^{*2} A1SJ71QE71N-B5 ^{*2} A1SJ71QE71N-B2 ^{*2} A1SJ71QE71N-T ^{*2} A1SJ71QE71N-B5T ^{*2} A1SJ71QE71-B5 A1SJ71QE71-B2
MELSEC-Q (A模式) MELSEC-A 運動控制器CPU (A系列)	AJ71E71N3-T AJ71E71N-B5 AJ71E71N-B2 AJ71E71N-T AJ71E71N-B5T AJ71E71-S3 A1SJ71E71N3-T A1SJ71E71N-B5 A1SJ71E71N-B2 A1SJ71E71N-T A1SJ71E71N-B5T A1SJ71E71-B5-S3 A1SJ71E71-B2-S3
MELSEC-FX	FX3U-ENET-L FX3U-ENET-ADP
CC-Link IE現場網路乙太網路介面卡模塊	NZ2GF-ETB
MELSEC-L	LJ71E71-100

- *1 對QnACPU使用了A系列用乙太網路模塊時，可監視的元件範圍為監視AnACPU時的元件範圍，且僅可監視與AnACPU中存在的元件同名的元件。
但是不可以監視以下元件。
- QnACPU中新增的元件
 - 鎖存繼電器 (L) 以及步進繼電器 (S)
(使用QnACPU時，雖然鎖存繼電器 (L)、步進繼電器 (S) 與內部繼電器 (M) 是不同的元件，但是指定任意一個都可以存取內部繼電器。)
 - 檔案暫存器 (R)
- *2 請使用功能版本B以上的乙太網路模塊及PLC CPU。
- *3 建立二重化系統時，請使用固件版本為“12”以上的版本。





5.2 系統配置

5.2.1 與乙太網路模塊連接時

- 1. 與MELSEC iQ-R系列、運動控制器CPU（MELSEC iQ-R系列）、C語言控制器（MELSEC iQ-R系列）、MELSEC-Q、QS、QnA、A運動控制器CPU（Q系列）連接時

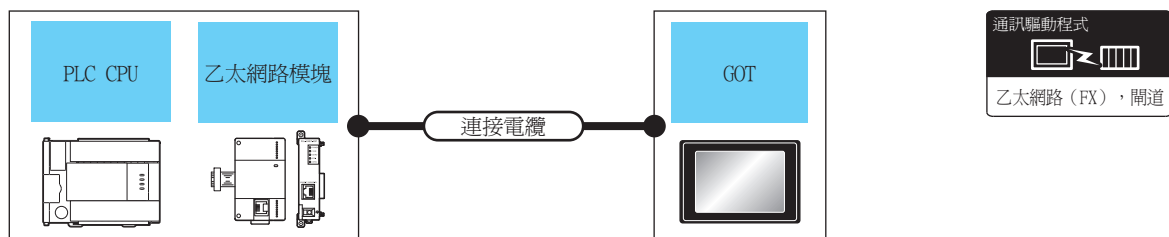


PLC			連接電纜*1	最大單 段長度*2	GOT		可連接臺數
型號名	乙太網路模塊*3*4	通訊形式	電纜型號名		選配裝置*7	本體	
MELSECiQ-R系列*4 運動控制器CPU*4 (MELSEC iQ-R系列)	RJ71EN71	乙太網路	<ul style="list-style-type: none"> 100BASE-TX 遮罩雙絞線（STP）或非 遮罩雙絞線（UTP）的5類 以上 10BASE-T 遮罩雙絞線（STP）或非 遮罩雙絞線（UTP）的3類 以上 	100m	—（本體內建）		128臺GOT*6 (推薦16臺以下)
					GT25-J71E71-100		
CNC C80 (R16NCCPU-S1) CR800-R(R16RTCPU) CC-Link IE現場網路起 始模組CPU（MELSEC iQ-R系列）	RJ71EN71	乙太網路			—（本體內建）		
					GT25-J71E71-100		
MELSEC-Q（Q模式） 運動控制器 CPU（Q系列）*5 機械手臂控制器 (CRnQ-700) MELSEC-QS	QJ71E71-100 QJ71E71-B5 QJ71E71-B2 QJ71E71	乙太網路	—（本體內建）				
			GT25-J71E71-100				
MELSEC-QnA	AJ71QE71N3-T AJ71QE71N-B5 AJ71QE71N-B2 AJ71QE71N-T AJ71QE71N-B5T AJ71QE71 AJ71QE71-B5 A1SJ71QE71N3-T A1SJ71QE71N-B5 A1SJ71QE71N-B2 A1SJ71QE71N-T A1SJ71QE71N-B5T A1SJ71QE71-B5 A1SJ71QE71-B2	乙太網路	—（本體內建）				
			GT25-J71E71-100				

PLC			連接電纜*1	最大單 段長度*2	GOT		可連接臺數
型號名	乙太網路模塊*3*4	通訊形式	電纜型號名		選配裝置*7	本體	
MELSEC-A MELSEC-Q (A模式) 運動控制器CPU (A系 列)	AJ71E71N3-T AJ71E71N-B5 AJ71E71N-B2 AJ71E71N-T AJ71E71N-B5T AJ71E71-S3 A1SJ71E71N3-T A1SJ71E71N-B5 A1SJ71E71N-B2 A1SJ71E71N-T A1SJ71E71N-B5T A1SJ71E71-B5-S3 A1SJ71E71-B2-S3	乙太網路	<ul style="list-style-type: none"> 100BASE-TX 遮罩雙絞線 (STP) 或非 遮罩雙絞線 (UTP) 的5類 以上 10BASE-T 遮罩雙絞線 (STP) 或非 遮罩雙絞線 (UTP) 的3類 以上 	100m	— (本體內建)		128臺GOT*6 (推 薦16臺以下)
					GT25-J71E71-100		
MELSEC-L	LJ71E71-100	乙太網路			— (本體內建)	 	
					GT25-J71E71-100		

- *1 雙絞線的連接目標會因為所使用的乙太網路的網路系統的配置不同而有所不同。
請根據所使用的乙太網路的網路系統來連接乙太網路模塊、集線器、收發器等構成裝置。
請使用符合IEEE802.3 10BASE-T/100BASE-TX標準的電纜、接口和集線器。
連接乙太網路模塊時可以使用交叉電纜。
- *2 集線器與節點間的長度。
最長距離因所使用的乙太網路裝置而異。
使用中繼式集線器時，可連接的臺數如下所示。
 - 10BASE-T：級聯連接最多4臺 (500m)
 - 100BASE-TX：級聯連接最多2臺 (205m)
使用交換式集線器時，交換式集線器間的級聯連接理論上對可級聯的數量沒有限制。
關於有無限制，請向所使用的交換式集線器的製造商進行確認。
- *3 關於乙太網路模塊的系統配置，請參照以下手冊。
 - ➡ Q系列乙太網路系統使用者參考手冊 (基礎篇)
 - ➡ QnA Ethernet Interface Module User's Manual
 - ➡ A Ethernet Interface Module User's Manual
- *4 GT Designer3的[乙太網路設定]的[機種]選擇如下。
 - 乙太網路模塊 (MELSEC iQ-R系列)：RJ71EN71
 - 乙太網路模塊 (Q系列)：QJ71E71
 - 乙太網路模塊 (QnA系列)：AJ71QE71
 - 乙太網路模塊 (A系列)：AJ71E71
關於GT Designer3的[乙太網路設定]，請參照以下內容。
 - ➡ 5.3.3 GOT乙太網路設定
- *5 使用Q170MCPU、Q17nDCPU-S1的Peripheral I/F時，請進行如下設定。
 - ➡ 5.2.5 與PERIPHERAL I/F (乙太網路埠內建運動控制器CPU) 連接時
- *6 RJ71EN71時，一個網路最多可連接119臺GOT。
RJ71EN71以外時，一個網路最多可連接63臺GOT。
- *7 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■2. 與MELSEC-FX連接時



PLC		通訊形式	連接電纜 ^{*1}	最大單 段長度 ^{*2}	GOT		可連接臺數
型號名	乙太網路模塊 ^{*3*4}		電纜型號名		選配裝置 ^{*8}	本體	
MELSEC-FX(FX3U)	FX3U-ENET-L	乙太網路	<ul style="list-style-type: none"> • 100BASE-TX 遮罩雙絞線 (STP) 或非遮罩雙絞線 (UTP) 的5類以上 • 10BASE-T 遮罩雙絞線 (STP) 或非遮罩雙絞線 (UTP) 的3類以上 	100m	— (本體內建)		2臺GOT
MELSEC-FX(FX3UC)	FX3UC-1PS-5V、FX2NC-CNV-IF+FX3U-ENET-L ^{*5}	乙太網路			GT25-J71E71-100		
MELSEC-FX(FX3U)	FX3U-CNV-BD、FX3U-422-BD、FX3U-232-BD+FX3U-ENET-ADP ^{*6*7}	乙太網路	<ul style="list-style-type: none"> • 100BASE-TX 遮罩雙絞線 (STP) 或非遮罩雙絞線 (UTP) 的5類以上 • 10BASE-T 遮罩雙絞線 (STP) 或非遮罩雙絞線 (UTP) 的3類以上 	100m	— (本體內建)		4臺GOT
MELSEC-FX(FX3UC)	FX3U-ENET-ADP	乙太網路			GT25-J71E71-100		
MELSEC-FX(FX3G)	FX3G-CNV-ADP+FX3U-ENET-ADP ^{*7}	乙太網路	<ul style="list-style-type: none"> • 100BASE-TX 遮罩雙絞線 (STP) 或非遮罩雙絞線 (UTP) 的5類以上 • 10BASE-T 遮罩雙絞線 (STP) 或非遮罩雙絞線 (UTP) 的3類以上 	100m	— (本體內建)		4臺GOT
		乙太網路			GT25-J71E71-100		

PLC			連接電纜*1	最大單 段長度*2	GOT		可連接臺數	
型號名	乙太網路模塊*3*4	通訊形式	電纜型號名		選配裝置*8	本體		
MELSEC-FX(FX3GC)	FX3U-ENET-ADP*7	乙太網路	• 100BASE-TX 遮罩雙絞線 (STP) 或非遮 罩雙絞線 (UTP) 的5類以 上 • 10BASE-T 遮罩雙絞線 (STP) 或非遮 罩雙絞線 (UTP) 的3類以 上	100m	— (本體內建)		4臺GOT	
					GT25-J71E71-100			
MELSEC-FX(FX3S)	FX3S-CNV-ADP+FX3U-ENET-ADP*7	乙太網路		100m	— (本體內建)			
					GT25-J71E71-100			
MELSEC-FX(FX3GA)	FX3G-CNV-ADP+FX3U-ENET-ADP*7	乙太網路		100m	— (本體內建)			
					GT25-J71E71-100			

*1 雙絞線的連接目標會因為所使用的乙太網路的網路系統的配置不同而有所不同。

請根據所使用的乙太網路的網路系統來連接乙太網路模塊、集線器、收發器等構成裝置。

請使用符合IEEE802.3 10BASE-T/100BASE-TX標準的電纜、接口和集線器。

連接乙太網路模塊時可以使用交叉電纜。

*2 集線器與節點間的長度。

最長距離因所使用的乙太網路裝置而異。

使用中繼式集線器時，可連接的臺數如下所示。

• 10BASE-T：級聯連接最多4臺（500m）

• 100BASE-TX：級聯連接最多2臺（205m）

使用交換式集線器時，交換式集線器間的級聯連接理論上對可級聯的數量沒有限制。

關於有無限制，請向所使用的交換式集線器的製造商進行確認。

*3 關於乙太網路模塊的系統配置，請參照以下手冊。

➡ FX Ethernet Interface Module User's Manual

*4 GT Designer3的[乙太網路設定]的[機種]選擇如下。

• 乙太網路模塊 (FX系列)：FX

關於GT Designer3的[乙太網路設定]，請參照以下內容。

➡ 5.3.3 GOT乙太網路設定

*5 在FX3UC系統中使用乙太網路時，必須使用FX3UC-1PS-5V或者FX2NC-CNV-1P。

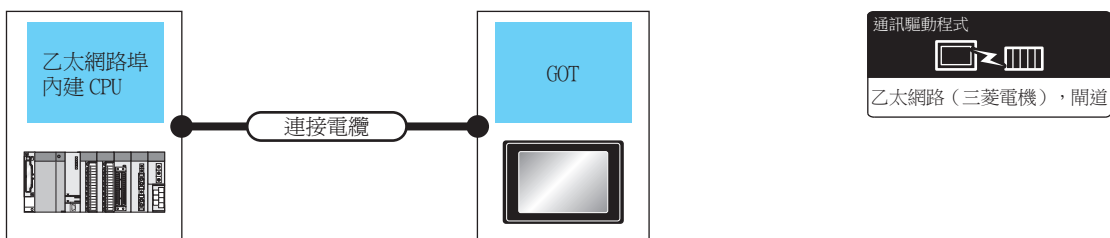
*6 以FX3U系列中使用乙太網路時，必須使用FX3U-CNV-BD、FX3U-422-BD或者FX3U-232-BD。

*7 FX3U-ENET-ADP佔用1個FX3U (C) /FX3G (C) /FX3GA的擴充通訊介面卡CH (最大2CH)、FX3S的擴充通訊介面卡CH (最大1CH)。








1臺CPU僅可連接1臺FX3U-ENET-ADP。

*8 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

5.2.2 與乙太網路埠內建CPU、C語言控制器連接時



PLC		連接電纜 ^{*1*2}	最大單段長度 ^{*3}	GOT		可連接臺數
型號名	通訊形式			選配裝置 ^{*13}	本體	
MELSEC iQ-R系列 ^{*8*9} 機械手臂控制器CR800-R (R16RTCPU)	乙太網路	<ul style="list-style-type: none"> • 100BASE-TX 遮罩雙絞線 (STP) 或非遮罩雙絞線 (UTP) 的5類以上 • 10BASE-T 遮罩雙絞線 (STP) 或非遮罩雙絞線 (UTP) 的3類以上 	100m	— (本體內建)		16臺GOT
				GT25-J71E71-100		
運動控制器CPU ^{*8*9} (MELSEC iQ-R系列) R16MTCPU R32MTCPU	乙太網路		100m	— (本體內建)		
				GT25-J71E71-100		
C語言控制器 (MELSEC iQ-R系列)	乙太網路	100m	— (本體內建)			
			GT25-J71E71-100			
MELSEC-QnUDE(H) ^{*4*5} MELSEC-QnUDV ^{*4*5}	乙太網路	100m	— (本體內建)			
			GT25-J71E71-100			

PLC		連接電纜*1*2	最大單段 長度*3	GOT		可連接臺數
型號名	通訊形式			選配裝置*13	本體	
MELSEC-L*6*7	乙太網路	<ul style="list-style-type: none"> 100BASE-TX 遮罩雙絞線（STP）或非遮罩雙絞線（UTP）的5類以上 10BASE-T 遮罩雙絞線（STP）或非遮罩雙絞線（UTP）的3類以上 	100m	—（本體內建）		16臺GOT
				GT25-J71E71-100		
C語言控制器（Q系列）	乙太網路	<ul style="list-style-type: none"> 100BASE-TX 遮罩雙絞線（STP）或非遮罩雙絞線（UTP）的5類以上 10BASE-T 遮罩雙絞線（STP）或非遮罩雙絞線（UTP）的3類以上 	100m	—（本體內建）		*12
				GT25-J71E71-100		
MELSEC-FX(FX3GE)	乙太網路	<ul style="list-style-type: none"> 100BASE-TX 遮罩雙絞線（STP）或非遮罩雙絞線（UTP）的5類以上 10BASE-T 遮罩雙絞線（STP）或非遮罩雙絞線（UTP）的3類以上 	100m	—（本體內建）		4臺GOT
MELSEC iQ-F系列*10*11	乙太網路	<ul style="list-style-type: none"> 100BASE-TX 遮罩雙絞線（STP）的分類5以上 10BASE-T 遮罩雙絞線（STP）的分類3以上 	100m	—（本體內建）		8臺GOT
				GT25-J71E71-100		

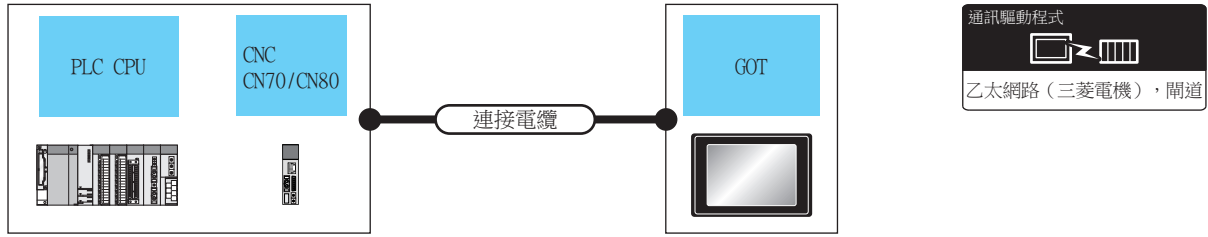
- *1 雙絞線的連接目標會因為所使用的乙太網路的網路系統的配置不同而有所不同。
請根據所使用的乙太網路的網路系統來連接乙太網路模塊、集線器、收發器等構成裝置。
請使用符合IEEE802.3 10BASE-T/100BASE-TX標準的電纜、接口和集線器。
- *2 可以使用直接電纜。
直接使用乙太網路連接CPU與GOT時可以使用交叉電纜。
- *3 集線器與節點間的長度。
最長距離因所使用的乙太網路裝置而異。
使用中繼式集線器時，可連接的臺數如下所示。
 - 10BASE-T：級聯連接最多4臺（500m）
 - 100BASE-TX：級聯連接最多2臺（205m）
使用交換式集線器時，交換式集線器間的級聯連接理論上對可級聯的數量沒有限制。
關於有無限制，請向所使用的交換式集線器的製造商進行確認。
- *4 關於乙太網路埠內建QCPU的系統配置，請參照以下手冊。
 - QCPU使用者手冊（硬體設計/維護、保養篇）
- *5 GT Designer3的[乙太網路設定]的[機種]選擇[QnUD(P)V/QnUDE(H)]。
關於GT Designer3的[乙太網路設定]，請參照以下內容。
 - 5.3.3 GOT乙太網路設定
- *6 關於乙太網路埠內建LCPUs的系統配置，請參照以下手冊。
 - MELSEC-L CPU模塊使用者手冊（內建乙太網路功能篇）
- *7 GT Designer3的[乙太網路設定]的[機種]選擇[LCPUs]。
關於GT Designer3的[乙太網路設定]，請參照以下內容。
 - 5.3.4 乙太網路連接裝置設定
- *8 GT Designer3的[乙太網路設定]的[機種選擇RCPU]。
關於GT Designer3的[乙太網路設定]，請參照以下內容。
 - 5.3.3 GOT乙太網路設定
- *9 關於乙太網路埠內建RCPU的系統配置，請參照以下手冊。
 - MELSEC-R CPU模塊使用者手冊（內建乙太網路功能篇）

- *10 GT Designer3的[以太网路設定]的[機種]選擇[FX5CPU]。
 關於GT Designer3的[以太网路設定]，請參照以下內容。
 ➡ 5.3.3 GOT以太网路設定
- *11 關於MELSEC iQ-F系列的系統配置，請參照以下手冊。
 ➡ MELSEC iQ-F使用者手冊
- *12 根據C語言控制器（Q系統）的機種以及動作模式，GOT的可連接臺數會有所不同。

機種	動作模式	GOT的可連接臺數
Q12DCCPU-V	基本功能模式	1臺
	功能擴充模式	16臺
Q24DHCCPU-V/VG/LS	-	16臺

- *13 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

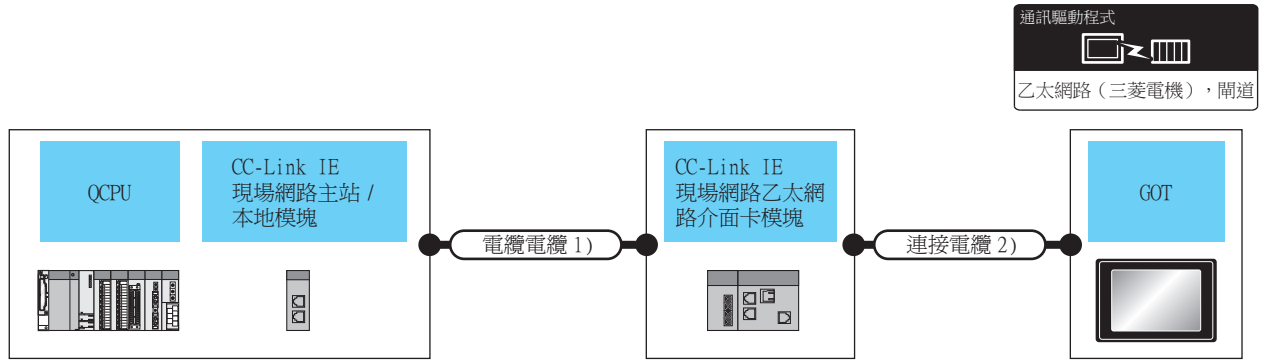
5.2.3 與Display I/F連接時



PLC		連接電纜*1	最大單段 長度*2	GOT		可連接臺數
型號名	通訊形式			選配裝置*6	本體	
CNC C70(Q173NCCPU) *3*4	乙太網路	<ul style="list-style-type: none"> • 100BASE-TX 遮罩雙絞線 (STP) 或非遮罩雙絞線 (UTP) 的5類以上 • 10BASE-T 遮罩雙絞線 (STP) 或非遮罩雙絞線 (UTP) 的3類以上 	100m	— (本體內建)		1個網路對應16臺GOT
				GT25-J71E71-100		
CNC C80(R16NCCPU-S1) *5	乙太網路	<ul style="list-style-type: none"> • 10BASE-T 遮罩雙絞線 (STP) 或非遮罩雙絞線 (UTP) 的3類以上 	100m	— (本體內建)		1個網路對應8臺GOT
				GT25-J71E71-100		

- *1 雙絞線的連接目標會因為所使用的乙太網路的網路系統的配置不同而有所不同。請根據所使用的乙太網路的網路系統來連接乙太網路模塊、集線器、收發器等構成裝置。請使用符合IEEE802.3 10BASE-T/100BASE-TX標準的電纜、接口和集線器。
- *2 集線器與節點間的長度。
最長距離因所使用的乙太網路裝置而異。
使用中繼式集線器時，可連接的臺數如下所示。
 - 10BASE-T：級聯連接最多4臺 (500m)
 - 100BASE-TX：級聯連接最多2臺 (205m)
 使用交換式集線器時，交換式集線器間的級聯連接理論上對可級聯的數量沒有限制。關於有無限制，請向所使用的交換式集線器的製造商進行確認。
- *3 關於CNC C70的系統配置，請參照以下手冊。
 ➡ C70 Instruction Manual
- *4 GT Designer3的[乙太網路設定]的[機種]選擇[Q17nNC]。
關於GT Designer3的[乙太網路設定]，請參照以下內容。
 ➡ 5.3.3 GOT乙太網路設定
- *5 GT Designer3的[乙太網路設定]的[機種]選擇[Q17nNC]。
關於GT Designer3的[乙太網路設定]，請參照以下內容。
 ➡ 5.3.3 GOT乙太網路設定
- *6 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

5.2.4 與CC-Link IE現場網路乙太網路介面卡模塊連接時



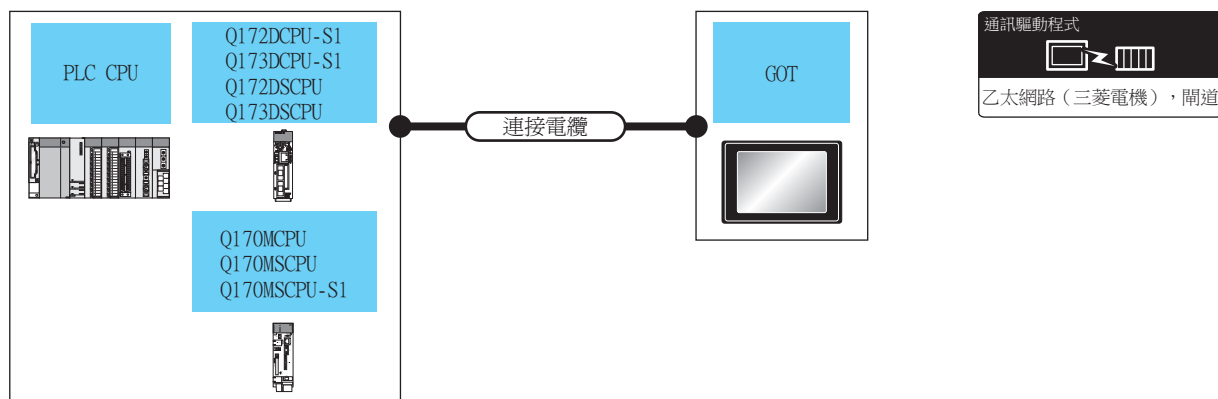
PLC		連接電纜1)*4		CC-Link IE現場網路乙太網路介面卡模塊			連接電纜2)*1		GOT		可連接臺數
型號名	CC-Link IE現場網路主站/本地模塊	電纜型號名	最大距離	通訊形式	型號名	通訊形式	電纜型號名 佈線圖編號	最大單段長度*2	選配裝置*6	本體	
通用型QCPU 語言控制器 模塊 (Q系列)	QJ71GF11-T2*4	2重遮罩雙 絞線*3	100m	CC- Link IE	NZ2G F- ETB	乙太網 路	<ul style="list-style-type: none"> 100BASE-TX 遮罩雙絞線 (STP) 或非遮罩雙絞線 (UTP) 的5類以上 10BASE-T 遮罩雙絞線 (STP) 或非遮罩雙絞線 (UTP) 的3類以上 	100m	— (本體內 建)		128臺 GOT*5 (推 薦16臺以 下)
									GT25- J71E71-100		

- *1 雙絞線的連接目標會因為所使用的乙太網路的網路系統的配置不同而有所不同。
請根據所使用的乙太網路的網路系統來連接乙太網路模塊、集線器、收發器等構成裝置。
請使用符合IEEE802.3 10BASE-T/100BASE-TX標準的電纜、接口和集線器。
連接乙太網路模塊時可以使用交叉電纜。
- *2 集線器與節點間的長度。
最長距離因所使用的乙太網路裝置而異。
使用中繼式集線器時，可連接的臺數如下所示。
 - 10BASE-T：級聯連接最多4臺 (500m)
 - 100BASE-TX：級聯連接最多2臺 (205m)
 使用交換式集線器時，交換式集線器間的級聯連接理論上對可級聯的數量沒有限制。
關於有無限制，請向所使用的交換式集線器的製造商進行確認。
- *3 請使用以下規格的電纜。

接口	範圍
5e類以上 帶遮罩RJ-45	符合以下規格的電纜。 IEEE802.3 1000BASE-T ANSI/TIA/EIA-568-B(Category 5e)

- *4 關於CC-Link IE現場網路模塊的系統配置，請參照以下手冊。
 CC-Link IE Field Network Ethernet Adapter Unit User's Manual
- *5 一個網路最多可連接63臺GOT。
- *6 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

5.2.5 與PERIPHERAL I/F（乙太網路埠內建運動控制器CPU）連接時



PLC		連接電纜*1	最大單段 長度*3	GOT		可連接臺數
型號名*2	通訊形式			選配裝置*4	本體	
運動控制器CPU（Q系列） Q172DCPU-S1 Q173DCPU-S1 Q172DSCPU Q173DSCPU Q170MCP Q170MSCPU Q170MSCPU-S1	乙太網路	<ul style="list-style-type: none"> 100BASE-TX 遮罩雙絞線（STP）或非遮罩雙絞線（UTP）的5類以上 10BASE-T 遮罩雙絞線（STP）或非遮罩雙絞線（UTP）的3類以上 	30m	—（本體內建）		1個網路16臺GOT
				GT25-J71E71-100		

- *1 雙絞線的連接目標會因為所使用的乙太網路的網路系統的配置不同而有所不同。
請根據所使用的乙太網路的網路系統來連接乙太網路模塊、集線器、收發器等構成裝置。
請使用符合IEEE802.3 10BASE-T/100BASE-TX標準的電纜、接口和集線器。
- *2 使用PERIPHERAL I/F時，請進行如下設定。
 • 請使用GT Designer3 Version1.12N以上的版本。
 • GT Designer3的[乙太網路設定]的[機種]選擇[QnUDE(H)]。
 關於GT Designer3的[乙太網路設定]，請參照以下內容。
 ➡ 5.3.3 GOT乙太網路設定
- *3 集線器與節點間的長度。
最長距離因所使用的乙太網路裝置而異。
使用中繼式集線器時，可連接的臺數如下所示。
 • 10BASE-T：級聯連接最多4臺（500m）
 • 100BASE-TX：級聯連接最多2臺（205m）
 使用交換式集線器時，交換式集線器間的級聯連接理論上對可級聯的數量沒有限制。
關於有無限制，請向所使用的交換式集線器的製造商進行確認。
- *4 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

POINT

其他站監視
與PERIPHERAL I/F連接時，GOT將無法進行其他站監視。

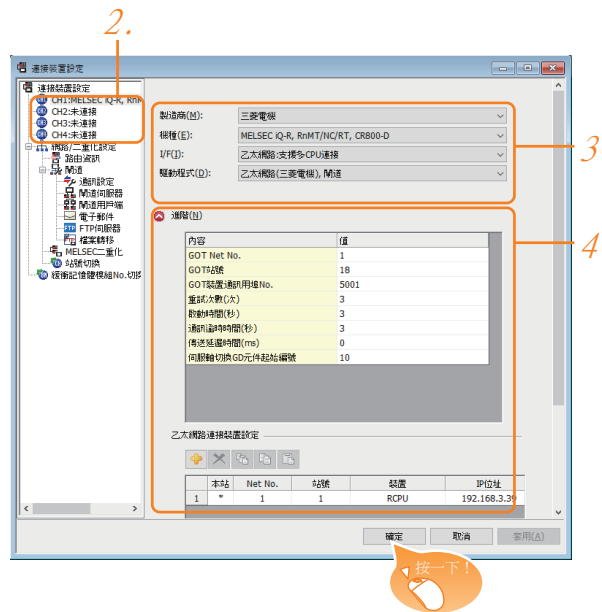
POINT

PERIPHERAL I/F與GOT之間的直接連接
使用交叉電纜作為乙太網路連接電纜可以實現PERIPHERAL I/F與GOT之間的直接連接。

5.3 GOT側的設定

5.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

設定連接裝置的通道。



Step 1. 選擇[通用設定]→[連接裝置設定]功能表。

Step 2. 顯示連接裝置的設定視窗，從清單功能表中選擇要使用的通道。

Step 3. 進行如下選擇。

- 製造商：三菱電機
- 機種：請根據所連接的機種進行設定。
- I/F：乙太網路:支援多CPU連接
- 驅動程式：
乙太網路（三菱電機）、串道
乙太網路（FX）、串道

Step 4. 製造商、機種、I/F、驅動程式的設定完成後會顯示進階。
請根據所使用的環境進行設定。

➡ 5.3.2 連接裝置進階

設定完成後按一下[確定]按鈕。

POINT

連接裝置的設定可以在[I/F連接清單]中進行確認。
關於詳情，請參照以下內容。

➡ 1.1.3 I/F連接清單

5.3.2 連接裝置進階

請根據所使用的環境進行設定。

內容	值
GOT Net No.	1
GOT站號	18
GOT裝置通訊埠No.	5001
重試次數(次)	3
啟動時間(秒)	3
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0
伺服軸切換GD元件起始編號	10

項目	內容	範圍
GOT Net No.	設定GOT的網路No.。 (預設: 1)	1~239
GOT站號*2	設定GOT的站號。 (預設: 18)	1~120*3
GOT裝置通訊埠No.*4	設定用於GOT與乙太網路模塊進行連接的埠No.。 • 選擇乙太網路 (三菱電機)、開道時 (預設: 5001*5) • 選擇乙太網路 (FX)、開道時 (預設: 5019*5)	1024~5010、5014~65534 (5011~5013、49153~49170除外)
重試次數	設定通訊逾時時的重試次數。 如果重試之後仍無應答, 則為通訊逾時。 (預設: 3次)	0~5次
啟動時間	設定GOT啟動後到開始與PLC CPU進行通訊的時間。 (預設: 3秒)	3~255秒
通訊逾時時間*1	設定通訊逾時的時間。 (預設: 3秒)	1~90秒
傳送延遲時間	設定用於減少網路/連接目標PLC負荷的傳送延遲時間。 (預設: 0ms)	0~10000 (x10ms)
伺服軸切換GD元件起始編號	設定伺服軸切換GD元件起始編號。 (預設: 10) 關於詳情, 請參照以下POINT。 ▶ (3) 伺服軸編號的間接指定	<GT27, GT25, GT23 時> 0~65520 <GT21, GS時> 0~2032

*1 使用交叉電纜對GOT和乙太網路模塊 (Q系列) 進行1對1的連接時, 請將[通訊逾時時間]設定為6秒以上。

*2 請務必將連接裝置進階中設定的[GOT站號]和乙太網路設定中設定的[站號]設定為不同的站號。

▶ 5.3.4 乙太網路連接裝置設定

*3 [驅動程式]是[乙太網路 (FX)、開道]時為1~64。

*4 與QCPU、LCPU連接時, 請不要將埠No.設定為[5009]。否則會引致無法進行監視。

*5 同一通訊驅動程式分配至多個通道時, 第2個及之後設定的通訊驅動程式, [GOT 裝置通訊埠No.]的預設值為No.6000以後的最小空號。

POINT

- (1) 通過實用程式進行的通訊接口的設定
 通訊接口的設定也可在寫入工程資料的[連接裝置設定]後，通過實用程式的[連接裝置設定]進行變更。
 關於實用程式的詳情，請參照以下手冊。

 ➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）

- (2) 連接裝置設定的設定內容的優先順序
 通過GT Designer3或實用程式進行設定時，會根據最後設定的內容進行動作。
- (3) 伺服軸編號的間接指定
 通過在GT Designer3上將伺服軸編號指定為100~115，可以使用16位的GOT內部寄存器(GD軟元件)間接指定伺服軸編號。
 在“伺服軸切換GD元件起始編號”中，透過間接指定對要使用的GOT內部暫存器(GD元件)的起始編號進行設定。
 “伺服軸切換GD元件起始編號”的設定值為“10”時，GD10~GD25的值為伺服軸編號。關於詳細內容，請參照下表。

指定伺服軸編號	對應軟元件	設置範圍
100	GD10	1~64 設置超出上述範圍時，會發生軟元件超範圍錯誤。
101	GD11	
102	GD12	
103	GD13	
104	GD14	
105	GD15	
106	GD16	
107	GD17	
108	GD18	
109	GD19	
110	GD20	
111	GD21	
112	GD22	
113	GD23	
114	GD24	
115	GD25	

- (a) GOT啟動後的注意事項
 當在初始顯示畫面上監控規定了伺服軸編號間接指定（100~115）的伺服放大器元件時，有時會存在不在元件範圍內的情況。此時，請設定間接指定元件值後，再監控畫面。
- (b) 一對多連接時的注意事項（軸編號間接指定）
 一對多連接時，當使用伺服軸切換GD元件起始編號時，設定範圍重疊後，在各通道上設定的伺服放大器元件的軸編號將在同一時間進行切換。
- (c) 一對多連接時的注意事項（站號間接指定與軸編號間接指定）
 一對多連接時，當使用逆變器或其他溫度控制器與站號間接指定（GD10~GD25），在其他通道上將伺服軸切換GD元件起始編號設定為“10”時，各通道上設定的伺服放大器的軸編號與逆變器或其他溫度控制器的站號將在同一時間進行切換。

5.3.3 GOT乙太網路設定

透過進行下列設定，GOT可以與不同的網路進行通訊。

■1. GOT IP位址設定

對下列通訊埠進行設定。

- 標準埠（GT25-W時為埠1）
- 擴充埠（GT25-W時為埠2）

■2. GOT乙太網路通用設定

對標準埠和擴充埠或埠1和埠2進行下列通用設定。

- [預設閘道]
- [週邊S/W通訊用埠No.]
- [透明傳輸用埠No.]

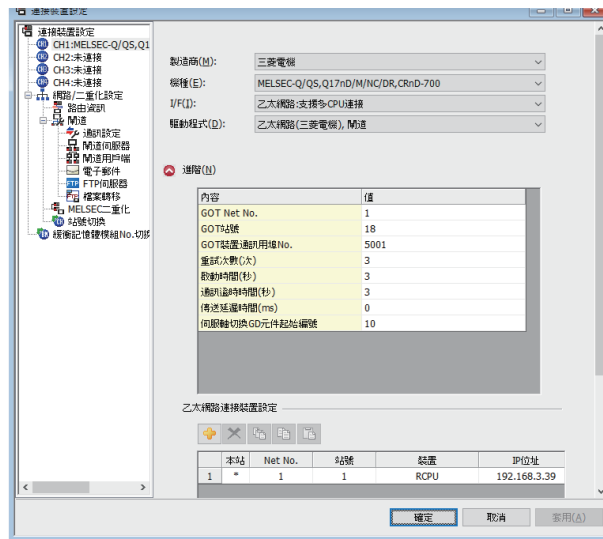
■3. IP篩選設定

設定IP篩選後，可以允許或攔截來自特定IP位址的存取。

關於詳情，請參照以下內容。

➡ 1.1.2 GOT乙太網路設定

5.3.4 乙太網路連接裝置設定



項目	內容	範圍
本站	顯示本站。 (本站標註*號。)	—
Net No.*5	設定連接目標乙太網路模塊的Net No.。 (預設：1)	1~239
站號*4*5*6	設定連接目標乙太網路模塊的站號。 (預設：1)	1~64
裝置*1	選擇連接目標乙太網路模塊的機種。 (預設：取決於[機種]設定)	RCPU, RnCCPU, RnNCCPU, FX5CPU QnUD(P)V/QnUDE(H), Q17nNC, QnD(H)CCPU, RJ71EN71, QJ71E71/LJ71E71, LCP, NZ2GF-ETB, AJ71QE71, AJ71E71, CR800, CRnD-700, FX
IP位址	設定連接目標乙太網路模塊的IP位址。 (預設：取決於[機種]設定)	0.0.0.0~255.255.255.255
埠No.*2*3	設定連接目標乙太網路模塊的埠No.。 (預設：取決於[機種]設定)	1024~65534
通訊方式*2	(預設：取決於[機種]設定)	UDP、TCP

*1 [裝置]的選擇如下。

GOT連接目標	機種
RCPU, RnMTCPU	RCPU
C語言控制器 (MELSEC iQ-R系列)	RnCCPU
CNC C80(R16NCCPU-S1)	RnNCCPU
FX5CPU	FX5CPU
QnUD(P)V, QnUDE(H), QCPU, Q170MCP, Q170MSCPU (-S1), Q173D(S)CPU, Q172D(S)CPU	QnUD(P)V/QnUDE(H)
Q17nNCCPU	Q17nNC
C語言控制器 (Q系列)	QnD(H)CCPU
乙太網路模組 (MELSEC iQ-R系列)	RJ71EN71
RnENCPU (埠 CPU P1)	RCPU

GOT連接目標	機種
RnENCPU (埠 P1)	RJ71EN71
RnENCPU (埠 P2)	-
乙太網路模組 (Q、L系列)	QJ71E71/LJ71E71
LCPU	LCPU
NZ2GF-ETB	NZ2GF-ETB
乙太網路模組 (QnA系列)	AJ71QE71
乙太網路模組 (A系列)	AJ71E71
CR800-R(R16RTCPU)	CR800
CRnQ-700, CR750-Q, CR751-Q (Q172DRCPU)	CRnD-700
乙太網路模組 (FX系列)	FX

*2 設定範圍如下所示。

裝置	埠號	通訊方式
RCPU、RnCCPU、RnNCCPU、 QnD(H)CCPU、LCPU、CR800	5006	UDP (固定)
	5007	TCP (固定)
Q17nNC、RJ71EN71、QJ71E71/ LJ71E71、NZ2GF-ETB	5001	UDP (固定)
	5002	TCP (固定)
QnUD(P)V/QnUDE(H)	5001 (GT21、GS無法進行設定。)	UDP (固定)
	5006	UDP (固定)
	5007	TCP (固定)
AJ71QE71	5001	UDP (固定)
AJ71E71	1024~65535	UDP (固定)
CRnD-700	5001	UDP (固定)
FX5CPU	5562	TCP (固定)
FX	5551 (使用FX3U-ENET-L時)	TCP (固定)
	5556 (使用FX3U-ENET-ADP時)	TCP (固定)

*3 請使乙太網路設定的埠No.和CPU側的埠No.保持一致。

*4 請務必將連接裝置進階中設定的[GOT站號]和乙太網路設定中設定的[站號]設定為不同的站號。

5.3.2 連接裝置進階

*5 乙太網路埠內建CPU側 (埠No.: 5006、5007)和FX5CPU/FXCPU側沒有網路No.和PLC No.的設定。

請使物件設定中的網路No.和站號與GOT的乙太網路設定值 (網路No.和站號)保持一致。

*6 根據[裝置]設定不同,站號的設定範圍有所不同。

• [RCPU], [RnCCPU], [RnNCCPU], [FX5CPU], [RJ71EN71]

站號的設定範圍: 1~120

• [QnUD(P)V/QnUDE(H)], [QnD(H)CCPU], [LCPU], [Q17nNC], [QJ71E71/LJ71E71], [AJ71QE71], [AJ71E71], [FX], [NZ2GFETB]

站號的設定範圍: 1~64

POINT

[裝置]為[QnUD(P)V/QnUDEH(H)]時

[裝置]為[QnUD(P)V/QnUDEH(H)]時,可以變更埠No.設定。

(1) 埠No.設定為[5001]

在乙太網路埠內建CPU側 (埠No.: 5001)有網路No.和PLC No.的設定。

請使物件設定中的網路No.和站號與乙太網路埠內建CPU側的網路No.和PLC No.保持一致。

但是,與QnUD (P) VCPU^{*1}以外的乙太網路埠內建CPU連接時,請不要將埠No.設定為[5001]。否則會引致無法進行監視。

*1 請使用QnUD(P)VCPU序列號前5位為“17052”以後的產品。

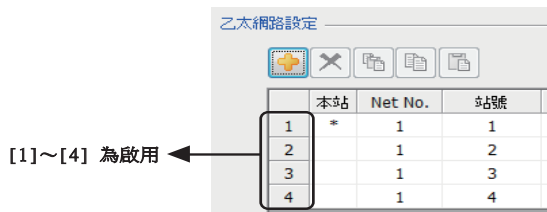
(2) 埠No.設定為[5006、5007]時

在乙太網路埠內建CPU側 (埠No.: 5006、5007)沒有網路No.和PLC No.的設定。請使物件設定中的網路No.和站號與GOT的乙太網路設定值 (網路No.和站號)保持一致。

POINT

GT21和GS的乙太網路設定

- (1) 乙太網路設定的有效範圍
在GT21和GS中，乙太網路設定僅[1]~[4]為啟用。即使向GT21和GS本體寫入[5]以後的乙太網路設定，在GT21和GS本體側也為停用。
- (2) 本站設定的範圍
本站設定，請在乙太網路設定的[1]~[4]範圍內進行。



POINT

通過通訊方式“TCP”與乙太網路埠內建PLC連接時
通過通訊方式“TCP”與乙太網路埠內建PLC通訊時，如果要使用FA透明傳輸功能，通訊方式可能會由“TCP”切換為“UDP”，然後再與乙太網路埠內建PLC開始通訊。此時，無法與乙太網路埠內建PLC正常通訊。請採取以下處理方法。

現象	原因	處理方法
使用FA透明傳輸功能時通訊失敗。	乙太網路埠內建PLC的開啟設定中沒有“UDP”的設定。	對PLC側的開啟設定新增“UDP”。
	使用乙太網路多CPU連接時，對同一IP位址設定“TCP”和“UDP”，用設定為“TCP”的通道使用FA透明傳輸功能。	用設定為“UDP”的通道執行FA透明傳輸功能。

POINT

- (1) MELSOFT Navigator的參數反映功能
 - (a) 從MELSOFT Navigator反映到GT Designer3的項目的儲存格的色彩是綠色的。儲存格色彩是綠色的項目請從MELSOFT Navigator進行設定。
 - (b) 如果網路No.、站號、機種和IP位址的設定是從MELSOFT Navigator處參數反映而來的，則會新增一些設定。事先已經設定的項目不會被刪除。但是，如果網路No.與站號的組合有重複，或者IP位址有重複，則事先設定的項目將被覆蓋。
- (2) GOT本體中變更本站
本站可以通過GOT本體的實用程式功能進行變更。設定方法的詳情，請參照以下手冊。
 ➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）



5.3.5 路由參數設定

最多可設定64個[轉移目標Net No.]。

但是不可以設定2個及以上（多個）相同的轉移目標網路No.。

因此，以本站（GOT）為要求源可以進行存取的其他站有64種[轉移目標Net No.]。

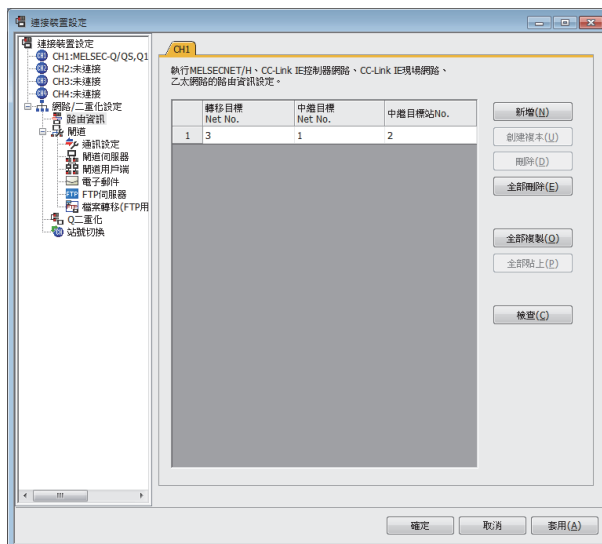
POINT

路由參數的設定

在本站網路內進行通訊時，不需要設定路由參數。

關於路由參數的詳情，請參照以下手冊。

➡ Q系列乙太網路系統使用者參考手冊（应用篇）



項目	範圍
轉移目標Net No.	1～239
中繼目標Net No.*1	1～239
中繼目標站No.*1	0～120

*1 通過乙太網路埠內建CPU中繼存取其他網路時，請設定在GT Designer3的乙太網路設定中設定的虛擬網路No.和PLC No.。

POINT

(1) 中繼目標站的路由參數設定

(a) 中繼目標站的PLC有時也需要進行路由參數設定。關於設定方法，請參照以下內容。

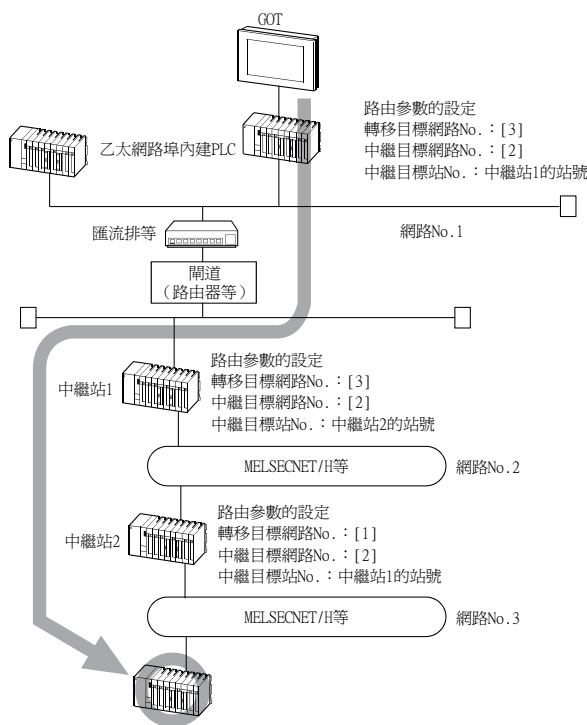
➡ 5.4 PLC側的設定

(b) 通過乙太網路埠內建PLC的乙太網路埠將GOT的監視目標連接到其他網路時，中繼站PLC如需要進行路由參數的設定，請參考以下的系統配置示例進行設定。請勿設定GOT側連接裝置進階的網路No.。

關於設定方法，請參照以下內容。

➡ 5.4 PLC側的設定

(系統配置示例)



(2) MELSOFT Navigator的參數反映功能

- (a) 從MELSOFT Navigator反映到GT Designer3的項目的儲存格的色彩是綠色的。儲存格色彩是綠色的項目請從MELSOFT Navigator進行設定。
- (b) 如果轉移目標網路No.、中繼目標網路No.和中繼目標站No.的設定是從MELSOFT Navigator處參數反映而來的，則會新增一些設定。事先已經設定的項目不會被刪除。但是，如果轉移目標網路No.有重複，則事先設定的項目將被覆蓋。
- (c) 由於路由資訊使用的是使用者手動設定後的資料，所以如果在MELSOFT Navigator中變更了網路結構圖，請再次設定路由。關於路由資訊設定的詳情，請參照MELSOFT Navigator的說明。

5.4 PLC側的設定

	型號名	參照章節
以太網路埠內建RCPU	R00CPU、R01CPU、R02CPU R04CPU、R08CPU R16CPU、R32CPU R120CPU、 R16MTCPU、R32MTCPU、 R64MTCPU R08PCPU、R16PCPU R32PCPU、R120PCPU R04ENCPU、R08ENCPU、R16ENCPU、R32ENCPU、R120ENCPU R08SFCPU、R16SFCPU、 R32SFCPU、R120SFCPU CNC C80(R16NCCPU-S1) CR800-R(R16RTCPU)	5.4.1 5.4.2
C語言控制器 (MELSEC iQ-R系列)	R12CCPU-V	5.4.4
以太網路埠內建 (MELSEC iQ-F系列)	FX5U FX5UC	5.4.1 5.4.2
以太網路埠內建QCPU	Q03UDEHCPU、Q04UDEHCPU、Q06UDEHCPU、Q10UDEHCPU、Q13UDEHCPU、Q20UDEHCPU、 Q26UDEHCPU、Q50UDEHCPU、Q100UDEHCPU、 Q03UDVCPU、Q04UDVCPU、 Q06UDVCPU、Q13UDVCPU、 Q26UDVCPU、 Q172DSCPU、Q173DSCPU、 Q172DCPU-S1、Q173DCPU-S1、 Q170MCPUs、 Q170MSCPU、Q170MSCPU-S1	5.4.6 5.4.7 5.4.16
C語言控制器 (Q系列)	Q12DCCPU-V Q24DHCCPU-V/VG Q24DHCCPU-LS Q26DHCCPU-LS	5.4.9
以太網路埠內建LCPUs	L02CPU L26CPU L26CPU-BT L02CPU-P L06CPU-P L26CPU-P L26CPU-PBT L06CPU	5.4.6 5.4.7
以太網路模塊 (MELSEC iQ-R系列)	RJ71EN71	5.4.3
以太網路模塊 (Q系列)	QJ71E71-100、QJ71E71-B5、QJ71E71-B2、QJ71E71	5.4.8
以太網路模塊 (L系列)	LJ71E71-100	
以太網路模塊 (QnA系列)	AJ71QE71N3-T、AJ71QE71N-B5、 AJ71QE71N-B2、AJ71QE71N-T、AJ71QE71N-B5T、AJ71QE71、AJ71QE71-B5、 A1SJ71QE71N3-T、 A1SJ71QE71N-B5、 A1SJ71QE71N-B2、A1SJ71QE71N-T、A1SJ71QE71N-B5T、 A1SJ71QE71-B5、 A1SJ71QE71-B2	5.4.10
以太網路模塊 (A系列)	AJ71E71N3-T、AJ71E71N-B5、AJ71E71N-B2、AJ71E71N-T、AJ71E71N-B5T、AJ71E71-S3、 A1SJ71E71N3-T、A1SJ71E71N-B5、 A1SJ71E71N-B2、A1SJ71E71N-T、 A1SJ71E71N-B5T、 A1SJ71E71-B5-S3、 A1SJ71E71-B2-S3	5.4.11
以太網路模塊 (FX系列)	FX3U-ENET-L、FX3U-ENET-ADP	5.4.12
以太網路埠內建FXCPU	FX3GE	5.4.13
CNC C70	Q173NCCPU	5.4.14
與CC-Link 1E現場網路以太網路介面卡模塊	QJ71GF11-T2	5.4.15

5.4.1 與MELSEC iQ-R系列乙太網路埠內建CPU連接時（1對1連接時）

以下就如下所示的系統配置時的GOT和乙太網路埠內建CPU的設定進行說明。

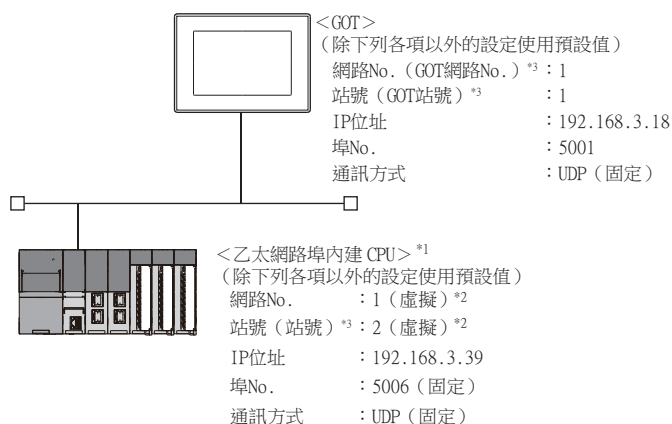
POINT

- (1) 乙太網路埠內建CPU
關於乙太網路埠內建CPU的詳情，請參照以下手冊。
 - ➡ MELSEC iQ-R系列使用者手冊
 - MELSEC iQ-F系列使用者手冊
- (2) 連接多臺GOT時
在乙太網路內連接多臺GOT時，請對各臺GOT設定不同的[GOT站號]。
 - ➡ 5.5 注意事項

■1. GOT側的通訊方式為UDP時

(1) 系統配置

1對1連接時無需進行PLC的設定。請在進行GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路設定]的設定後進行連接。(MELSEC iQ-R系列時)



- *1 關於使用集線器、收發器等構成裝置時的設定方法，請參照以下內容。
 ➡ 5.4.2 與MELSEC iQ-R系列乙太網路埠內建CPU連接時（多臺連接時）
- *2 在PLC側沒有需要設定的項目，但是需要在GOT側設定虛擬值。
 ➡ (2) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]
- *3 以下設定內容，PLC側和GOT側的設定名稱不同。

設定內容	設定名稱		
	PLC側	GOT側	
		連接裝置的設定	乙太網路連接裝置設定
網路No.	網路No.	GOT網路No.	網路No.
站號	站號	GOT站號	站號

(2) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

POINT

- (1) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]
關於GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。
 ▶ 5.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）
- (2) 乙太網路連接裝置設定
與乙太網路埠內建CPU連接時，PLC側沒有網路No.、站號的設定項目，但是GOT側需要設定虛擬值，因此請設定網路No.和站號。
此時，請設定系統中未使用的網路No.。

(a) 連接裝置的設定

項目	設定值（使用預設值）
GOT Net No.	1
GOT站號	1
GOT裝置通訊用埠No.	5001
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0ms

(b) GOT乙太網路設定（標準埠時）

項目	設定值（使用預設值）
GOT IP位址	192.168.3.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通訊用埠No.	5015
透明傳輸用埠No.	5014

(c) 乙太網路連接裝置設定

項目	設定值	
乙太網路設定No.1	本站	*
	Net No.	1*1
	站號	2*2
	裝置	RCPU*3
	IP位址	192.168.3.39
	埠No.	5006
	通訊方式	UDP

- *1 請設定與GOT網路No.相同的值。
*2 請設定與GOT站號不同的值。
*3 CNC C80（R16NCCPU-S1）時，請設定為[RnNCCPU]。
CR800-R（R16RTCPU）時，請設定為[CR800]。

(3) 確認乙太網路埠內建CPU的通訊狀態

(a) 使用Windows的命令提示字元時

請使用Windows的命令提示字元執行Ping命令。

1) 正常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.39  
Reply from 192.168.3.39: bytes=32 time  
<10ms TTL=32
```

2) 異常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.3
```

(b) 異常結束時

異常結束時請確認以下內容後再次執行Ping命令。

- 電纜連接狀態
- 開關設定、網路參數設定的內容
- PLC CPU的動作狀態是否發生異常
- Ping命令中指定的乙太網路埠內建CPU的IP位址

POINT

GX Works3的乙太網路診斷功能

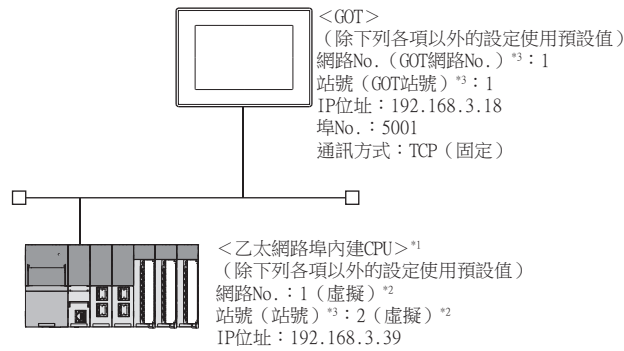
可以通過GX Works3的乙太網路診斷功能從PLC側進行Ping測試。
關於GX Works3的乙太網路診斷功能的詳情，請參照以下手冊。

➡ MELSEC iQ-R系列使用者手冊

■2. GOT側的通訊方式為TCP時

(1) 系統配置

1對1連接時無需進行PLC的設定。請在進行GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路設定]的設定後進行連接。

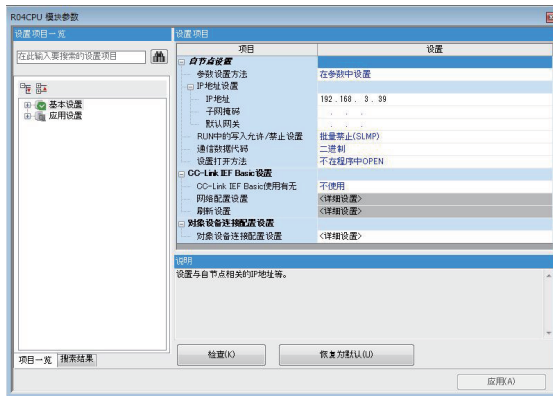


- *1 關於使用集線器、收發器等構成裝置時的設定方法，請參照以下內容。
 ▶ 5.4.7 與MELSEC-Q/L系列乙太網路埠內建CPU連接時 (多臺連接時)
- *2 在PLC側沒有需要設定的項目，但是需要在GOT側設定虛擬值。
 ▶ (3) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]
- *3 以下設定內容，PLC側和GOT側的設定名稱不同。

設定內容	設定名稱		
	PLC側	GOT側	
		連接裝置的設定	乙太網路連接裝置設定
網路No.	網路No.	GOT網路No.	網路No.
站號	站號	GOT站號	站號

(2) GX Works3的[模塊參數]

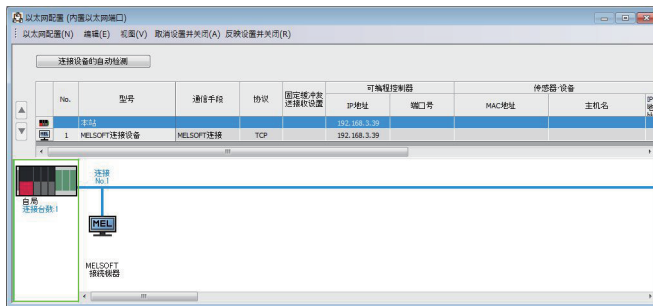
(a) 內建乙太網路埠設定



項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
IP位址設定	192.168.3.39 (使用預設值)	△
子網路遮罩	-	x
預設閘道	-	x
通訊資料代碼	(使用預設值)	△
對象裝置連接配置設定	▶▶ (b) 對象裝置連接構成設定	○

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

- (b) 對象裝置連接構成設定
請按照連接的GOT的臺數進行設定。



項 目	設定值
通訊協定	(使用預設值)
通訊手段	MELSOFT connection

(3) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

POINT

- (1) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]
關於GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。
 ➡ 5.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）
- (2) 乙太網路連接裝置設定
乙太網路埠內建CPU側沒有網路No.、站號的設定項目，但是GOT側需要設定虛擬值，因此請在GOT側設定網路No.和站號。
此時，請設定系統中未使用的網路No.。

(a) 連接裝置的設定

項 目	設定值 (使用預設值)
GOT網路No.	1
GOT站號	1
GOT埠No. (裝置通信用)	5001
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0ms

(b) GOT乙太網路設定 (標準埠時)

項 目	設定值 (使用預設值)
GOT IP位址	192.168.3.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通信用埠No.	5015
透明傳輸用埠No.	5014

(c) 乙太網路連接裝置設定

項 目	設定值	
乙太網路 設定No.1	本站	*
	網路No.	1* ¹
	站號	2* ²
	機種	RCPU* ³
	IP位址	192.168.3.39
	埠No.	5007
	通訊方式	TCP (固定)

*1 請設定與GOT網路No.相同的值。

*2 請設定與GOT站號不同的值。

*3 CNC C80(R16NCCPU-S1)時，請設定為[RnNCCPU]。
CR800-R (R16RTCPU)時，請設定為[CR800]。

(4) 確認乙太網路埠內建CPU的通訊狀態

(a) 使用Windows的命令提示字元時

請使用Windows的命令提示字元執行Ping命令

1) 正常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.39
Reply from 192.168.3.39: bytes=32 time
<10ms TTL=32
```

2) 異常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.39
Request timed out.
```

(b) 異常結束時

異常結束時請確認以下內容後再次執行Ping命令。

- 電纜連接狀態
- 開關設定、網路參數設定的內容
- PLC CPU的動作狀態是否發生異常
- Ping命令中指定的乙太網路埠內建CPU的IP位址

POINT

GX Works3的乙太網路診斷功能

可以透過GX Works3的乙太網路診斷功能從PLC側進行Ping測試。

關於GX Works3的乙太網路診斷功能的詳情，請參照以下手冊。

▣ MELSEC iQ-R系列使用者手冊

5.4.2 與MELSEC iQ-R系列乙太網路埠內建CPU連接時（多臺連接時）

以下就如下所示的系統配置時的GOT和乙太網路埠內建CPU的設定進行說明。

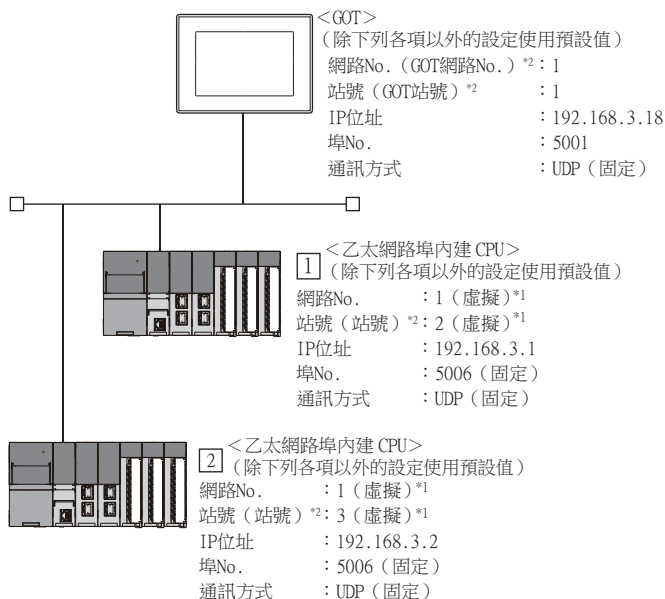
POINT

- (1) 乙太網路埠內建CPU
關於乙太網路埠內建CPU的詳情，請參照以下手冊。
 - ➡ MELSEC iQ-R系列使用者手冊
 - MELSEC iQ-F系列使用者手冊
- (2) 連接多臺GOT時
在乙太網路內連接多臺GOT時，請對各臺GOT設定不同的[GOT站號]。
 - ➡ 5.5 注意事項

■1. GOT側的通訊方式為UDP時

(1) 系統配置

(MELSEC iQ-R系列時)



*1 在PLC側沒有需要設定的項目，但是需要在GOT側設定虛擬值。

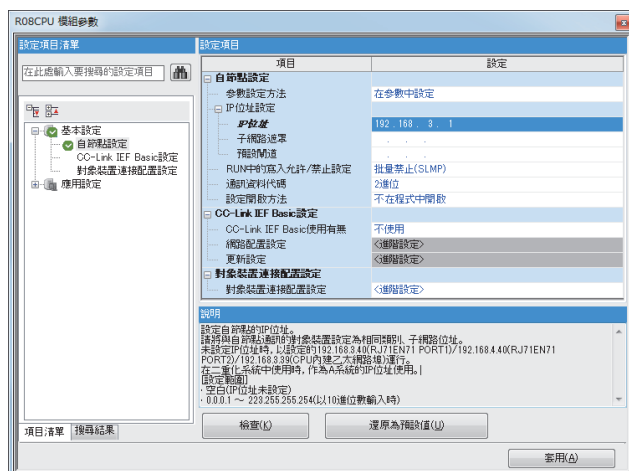
➡ (3) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

*2 以下設定內容，PLC側和GOT側的設定名稱不同。

設定內容	設定名稱		
	PLC側	GOT側	
		連接裝置的設定	乙太網路連接裝置設定
網路No.	網路No.	GOT網路No.	網路No.
站號	站號	GOT站號	站號

(2) GX Works3的[模塊參數]

(a) 內建乙太網路埠設定 (MELSEC iQ-R系列)



項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
IP位址	192.168.3.1	×
子網路遮罩	-	×
預設閘道	-	×
RUN中的寫入允許/禁止設定	(使用預設值)	△
通訊資料代碼		△
設定開啟方法		△
對象裝置連接配置設定	-	×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(3) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

POINT

(1) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 5.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

(2) 乙太網路連接裝置設定

乙太網路埠內建CPU側沒有網路No.、站號的設定項目，但是GOT側需要設定虛擬值，因此在GOT側設定網路No.和站號。

此時，請設定系統中未使用的網路No.。

(a) 連接裝置的設定

項目	設定值（使用預設值）
GOT Net No.	1
GOT站號	1
GOT裝置通信用埠No.	5001
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0ms

(b) GOT乙太網路設定 (標準埠時)

項目	設定值 (使用預設值)
GOT IP位址	192.168.3.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通訊埠No.	5015
透明傳輸埠No.	5014

(c) 乙太網路連接裝置設定

項目	設定值		
	①	②	
乙太網路設定No.1	本站	*	—
	Net No.	1 ^{*1}	1 ^{*1}
	站號	2 ^{*2}	3 ^{*2}
	裝置	RCPU ^{*3}	RCPU ^{*3}
	IP位址	192.168.3.1	192.168.3.2
	埠No.	5006	5006
	通訊方式	UDP	UDP

*1 請設定與GOT網路No.相同的值。

*2 請設定與GOT站號以及同一網路上的其他PLC的站號不同的值。

*3 CNC C80 (R16nNCCPU-S1)時，請設定為[R16NCCPU-S1]。

(4) 確認乙太網路埠內建CPU的通訊狀態

(a) 使用Windows的命令提示字元時

請使用Windows的命令提示字元執行Ping命令。

1) 正常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.1
Reply from 192.168.3.1: bytes=32 time
<10ms TTL=32
```

2) 異常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.1
Request timed out.
```

(b) 異常結束時

異常結束時請確認以下內容後再次執行Ping命令。

- 電纜連接狀態
- 開關設定、網路參數設定的內容
- PLC CPU的動作狀態是否發生異常
- Ping命令中指定的乙太網路埠內建CPU的IP位址

POINT

GX Works3的乙太網路診斷功能

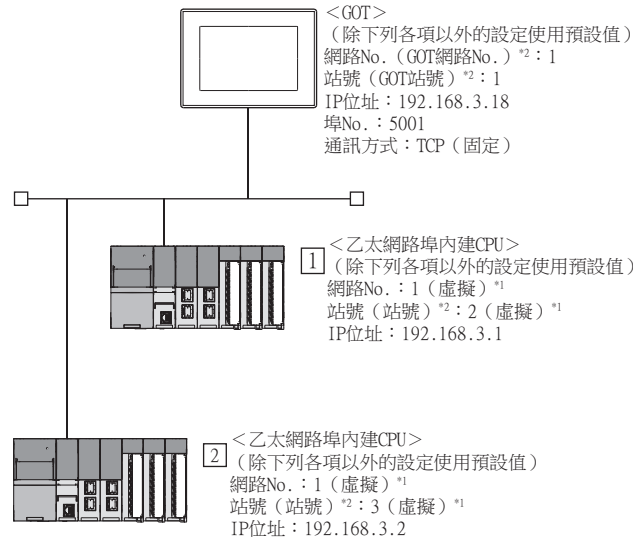
可以通過GX Works3的乙太網路診斷功能從PLC側進行Ping測試。

關於GX Works3的乙太網路診斷功能的詳情，請參照以下手冊。

➡ MELSEC iQ-R系列使用者手冊

■2. GOT側的通訊方式為TCP時

(1) 系統配置



*1 在PLC側沒有需要設定的項目，但是需要在GOT側設定虛擬值。

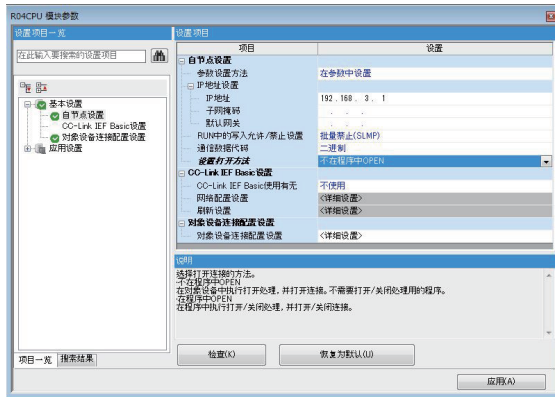
▶▶ (2) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

*2 以下設定內容，PLC側和GOT側的設定名稱不同。

設定內容	設定名稱		
	PLC側	GOT側	
		連接裝置的設定	乙太網路連接裝置設定
網路No.	網路No.	GOT網路No.	網路No.
站號	站號	GOT站號	站號

(2) GX Works3的[模塊參數]

(a) 內建乙太網路埠設定

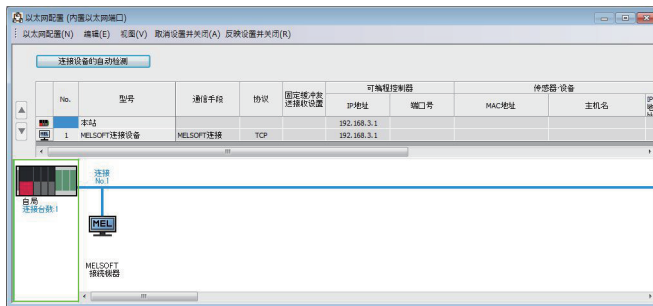


項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
IP位址	192.168.3.1	×
子網路遮罩	-	×
預設閘道	-	×
RUN中的寫入允許/禁止設定	(使用預設值)	△
通訊資料代碼 (使用預設值)		△
設定開啟方法		△
對象裝置連接配置設定		○

▶▶ (b) 對象裝置連接構成設定

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

- (b) 對象裝置連接構成設定
請按照連接的GOT的臺數進行設定。



項 目	設定值
通訊協定	(使用預設值)
通訊手段	MELSOFT connection

- (3) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

POINT

- (1) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]
關於GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。
 ➡ 5.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）
- (2) 乙太網路連接裝置設定
乙太網路埠內建CPU側沒有網路No.、站號的設定項目，但是GOT側需要設定虛擬值，因此請在GOT側設定網路No.和站號。
此時，請設定系統中未使用的網路No.。

- (a) 連接裝置的設定

項 目	設定值 (使用預設值)
GOT網路No.	1
GOT站號	1
GOT埠No. (裝置通訊用)	5001
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0ms

- (b) GOT乙太網路設定 (標準埠時)

項 目	設定值 (使用預設值)
GOT IP位址	192.168.3.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通訊用埠No.	5015
透明傳輸用埠No.	5014

(c) 乙太網路連接裝置設定

項 目	設定值		
	1	2	
乙太網路設定No.1	本站	*	-
	網路No.	1* ¹	1* ¹
	站號	2* ²	3* ²
	機種	RCPU* ³	RCPU* ³
	IP位址	192.168.3.1	192.168.3.2
	埠No.	5007	5007
	通訊方式	TCP (固定)	TCP (固定)

*1 請設定與GOT網路No.相同的值。

*2 請設定與GOT站號以及同一網路上的其他PLC的站號不同的值。

*3 CNC C80(R16NCCPU-S1)時，請設定為[RnNCCPU]。

(4) 確認乙太網路埠內建CPU的通訊狀態

(a) 使用Windows的命令提示字元時

請使用Windows的命令提示字元執行Ping命令

1) 正常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.1
Reply from 192.168.3.1: bytes=32 time
<10ms TTL=32
```

2) 異常結束時

```
\>Ping 192.168.3.1
Request timed out.
```

(b) 異常結束時

異常結束時請確認以下內容後再次執行Ping命令。

- 電纜連接狀態
- 開關設定、網路參數設定的內容
- PLC CPU的動作狀態是否發生異常
- Ping命令中指定的乙太網路埠內建CPU的IP位址

POINT

GX Works3的乙太網路診斷功能

可以透過GX Works3的乙太網路診斷功能從PLC側進行Ping測試。

關於GX Works3的乙太網路診斷功能的詳情，請參照以下手冊。

➡ MELSEC iQ-R系列使用者手冊

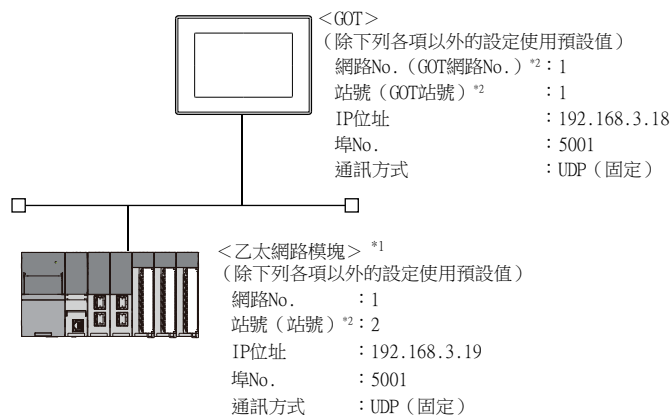
5.4.3 與乙太網路模塊（MELSEC iQ-R系列）連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT和乙太網路模塊（MELSEC iQ-R系列）的設定進行說明。

POINT

- (1) 乙太網路模塊（MELSEC iQ-R系列）
關於乙太網路模塊（MELSEC iQ-R）的詳情，請參照以下手冊。
 ➡ MELSEC iQ-R系列使用者手冊
- (2) 連接多臺GOT時
在乙太網路內連接多臺GOT時，請對各臺GOT設定不同的[GOT站號]。
 ➡ 5.5 注意事項

■1. 系統配置



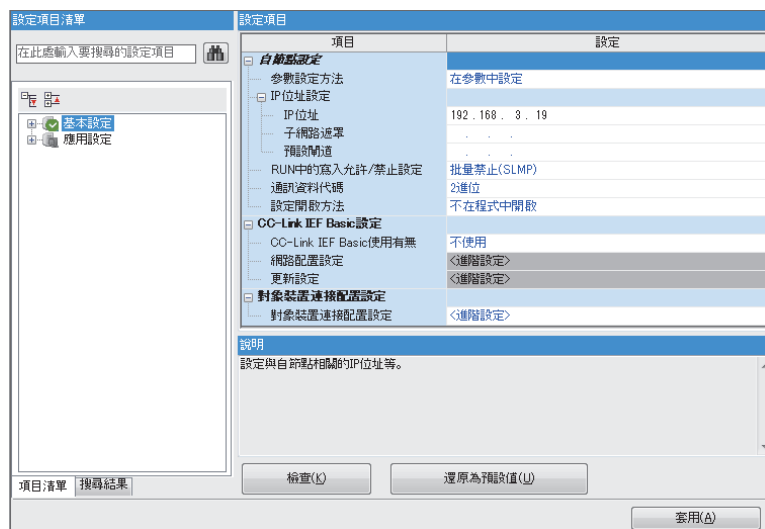
- *1 乙太網路模塊安裝在基板的插槽0上。
乙太網路模塊的起始I/O No.設定為“0”。
- *2 以下設定內容，PLC側和GOT側的設定名稱不同。

設定內容	設定名稱		
	PLC側	GOT側	
		連接裝置的設定	乙太網路連接裝置設定
網路No.	網路No.	GOT網路No.	網路No.
站號	站號	GOT站號	站號

■2. GX Works3的[模塊參數]

(1) 模塊參數*1

*1 請設定[模塊資訊]下面相應埠的[模塊參數]。



項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
IP位址	192.168.3.19	○
子網路遮罩	-	×
預設開道	-	×
通過網路No./站號通訊	不使用IP位址	×
網路編號*2	1	○
站號*3	2	○
單觸發轉移群組No.	(使用預設定)	×
RUN中的寫入允許/禁止設定		×
通訊資料代碼		×
設定開啟方法		×
對象裝置連接配置設定	參照(2)	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*2 請設定與GOT相同的網路No.。

*3 GOT的站號的設定請勿與其他站號重複。

(2) 對象裝置連接構成設定



項目	設定值
通訊協定	(使用預設值)
通訊手段	MELSOFT connection
本站埠號	(使用預設值)

POINT

變更了模塊參數時

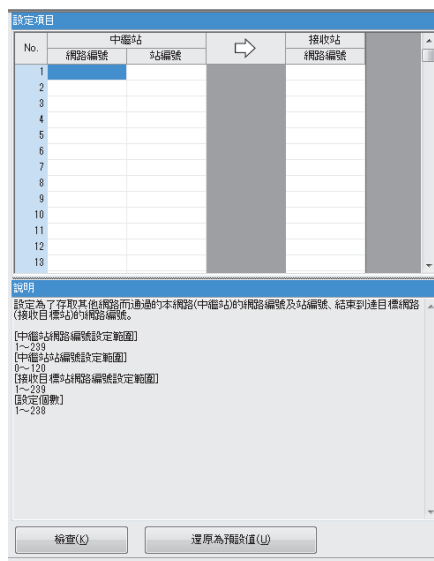
模塊參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或者進行PLC CPU的重設操作。

(3) 路由參數

最多可設定238個[Target Station Network No.]。

但是不可以設定2個及以上（多個）相同的Target Station Network No.。

因此，以本站（GOT）為請求源可以進行存取的其他站有238種[Target Station Network No.]。



項目	範圍
接收站網路No.	1~239
中繼站網路No.	1~239
中繼站站號	0~120

POINT

要求源的路由參數設定

要求源的GOT也需要進行路由參數設定。

關於設定方法，請參照以下內容。

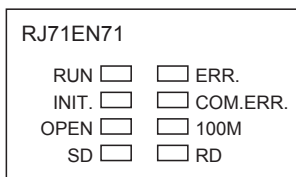
➡ 5.3.5 路由參數設定

(4) 通訊確認

處於可以通訊的狀態時，乙太網路模塊的INIT.LED亮燈。

關於通訊狀態的確認，請參照以下內容。

➡ ■4. 確認乙太網路模塊的通訊狀態



■3. GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

(1) 連接裝置的設定

項目	設定值 (使用預設值)
GOT Net No.	1
GOT站號	1
GOT埠No. (裝置通信用)	5002
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0ms

(2) GOT乙太網路設定 (標準埠時)

項目	設定值 (使用預設值)
GOT IP位址	192.168.3.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通信用埠No.	5015
透明傳輸用埠No.	5014

(3) 乙太網路連接裝置設定

項目		設定值
乙太網路設定No.1	本站	*
	Net No.	1
	站號	2
	裝置	RJ71EN71
	IP位址	192.168.3.19
	埠No.*1	5001
	通訊方式*1	UDP

*1 可以進行以下[埠No.]、[通訊方式]的設定。
 [埠No.]：5002
 [通訊方式]：TCP

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 5.3.1 設定通訊接口 (連接裝置的設定)

■ 4. 確認乙太網路模塊的通訊狀態

(1) 使用Windows的命令提示字元時

請使用Windows的命令提示字元執行Ping命令。

(a) 正常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.19  
Reply from 192.168.3.19: bytes=32 time  
<1ms TTL=64
```

(b) 異常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.19  
Request timed out.
```

(2) 異常結束時

異常結束時請確認以下內容後再次執行Ping命令。

- 乙太網路模塊的安裝狀態
- 電纜連接狀態
- 開關設定、網路參數設定的內容
- PLC CPU的動作狀態是否發生異常
- Ping命令中指定的乙太網路模塊的IP位址

POINT

GX Works3的乙太網路診斷功能

可以通過GX Works3的乙太網路診斷功能從PLC側進行Ping測試。

關於GX Developer的乙太網路診斷功能的詳情，請參照以下手冊。

- ▶ 所使用的乙太網路模塊的使用者手冊

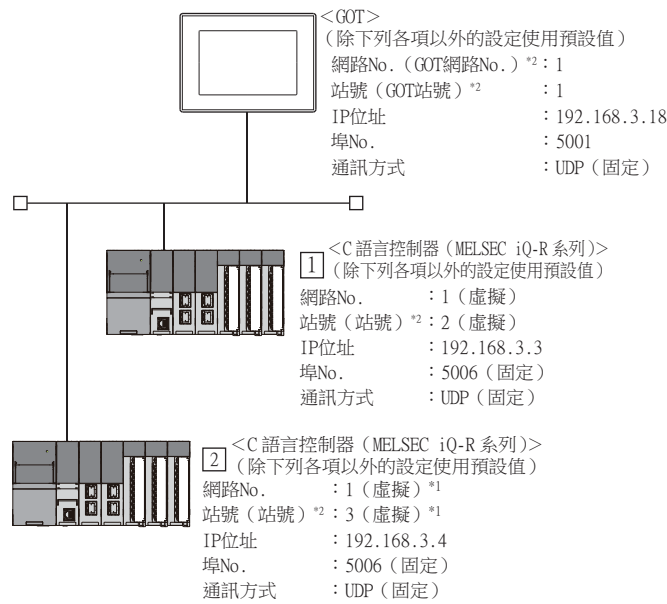
5.4.4 與C語言控制器（MELSEC iQ-R系列）連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT和C語言控制器（MELSEC iQ-R系列）的設定進行說明。
在C語言控制器（MELSEC iQ-R系列）通訊設定中，請使用CW Configurator。

POINT

- (1) C語言控制器（MELSEC iQ-R系列）
關於C語言控制器（MELSEC iQ-R系列）的詳情，請參照以下手冊。
 ➡ C語言控制器（MELSEC iQ-R系列）使用者手冊
- (2) 連接多臺GOT時
在乙太網路內連接多臺GOT時，請對各臺GOT設定不同的[GOT站號]。
 ➡ 5.5 注意事項

■1. 系統配置

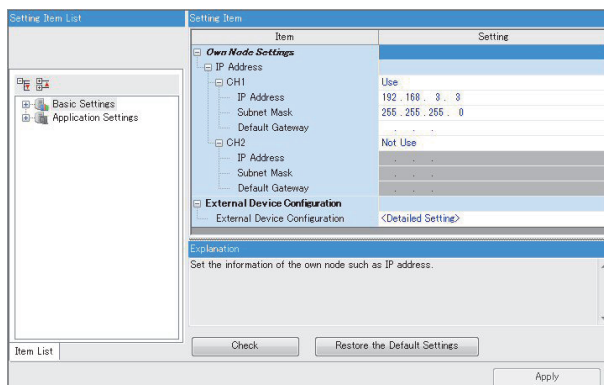


- *1 在PLC側沒有需要設定的項目，但是需要在GOT側設定虛擬值。
 ➡ (3) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]
- *2 以下設定內容，PLC側和GOT側的設定名稱不同。

設定內容	設定名稱		
	PLC側	GOT側	
		連接裝置的設定	乙太網路連接裝置設定
網路No.	網路No.	GOT網路No.	網路No.
站號	站號	GOT站號	站號

■2. CW Configurator的[Module parameter]

(1) Module parameter



Item ^{*1}	Set value	Setting necessity at GOT connection
CH1	Use	×
IP Address	192.168.3.3	×
Subnet Mask	-	×
Default Gateway	-	×
CH2	Not Use	×
IP Address	-	×
Subnet Mask	-	×
Default Gateway	-	×
External Device Configuration	-	×

○:Necessary △:As necessary ×:Not necessary

*1 Set the IP address corresponding to the CH No. to be used to connect to the GOT.

■3. GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

POINT

- (1) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]
關於GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。
- ➡ 5.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）
- (2) 乙太網路連接裝置設定
乙太網路埠內建CPU側沒有網路No.、站號的設定項目，但是GOT側需要設定虛擬值，因此請在GOT側設定網路No.和站號。
此時，請設定系統中未使用的網路No.。

(1) 連接裝置的設定

項目	設定值（使用預設值）
GOT Net No.	1
GOT站號	1
GOT埠No.（裝置通訊用）	5001
重試次數	3times
啟動時間	3sec
通訊逾時時間	3sec
傳送延遲時間	0ms

(2) GOT乙太網路設定（標準埠時）

項目	設定值（使用預設值）
GOT IP位址	192.168.3.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通訊用埠No.	5015
透明傳輸用埠No.	5014

(3) 乙太網路連接裝置設定

項目		設定值	
		①	②
乙太網路設定No.1	本站	*	—
	Net No.	1*1	1*1
	站號	2*2	3*2
	裝置	RnCCPU	RnCCPU
	IP位址	192.168.3.3	192.168.3.4
	埠No.*3	5006	5006
	通訊方式*3	UDP	UDP

- *1 請設定與GOT網路No.相同的值。
- *2 請設定與GOT站號以及同一網路上的其他PLC的站號不同的值。
- *3 可以進行以下[埠No.]、[通訊方式]的設定。
[埠No.]：5007
[通訊方式]：TCP

■4. 確認C語言控制器（MELSEC iQ-R系列）的通訊狀態

(1) 使用Windows的命令提示字元時

請使用Windows的命令提示字元執行Ping命令。

(a) 正常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.3  
Reply from 192.168.3.3: bytes=32 time  
<10ms TTL=32
```

(b) 異常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.3  
Request timed out.
```

(2) 異常結束時

異常結束時請確認以下內容後再次執行Ping命令。

- 電纜連接狀態
- 開關設定、網路參數設定的內容
- PLC CPU的動作狀態是否發生異常
- Ping命令中指定的C語言控制器（MELSEC iQ-R系列）的IP位址

POINT

CW Configurator的乙太網路診斷功能

可以通過CW Configurator的乙太網路診斷功能從PLC側進行Ping測試。
關於CW Configurator的乙太網路診斷功能的詳情，請參照以下手冊。

➡ C語言控制器（MELSEC iQ-R系列）使用者手冊

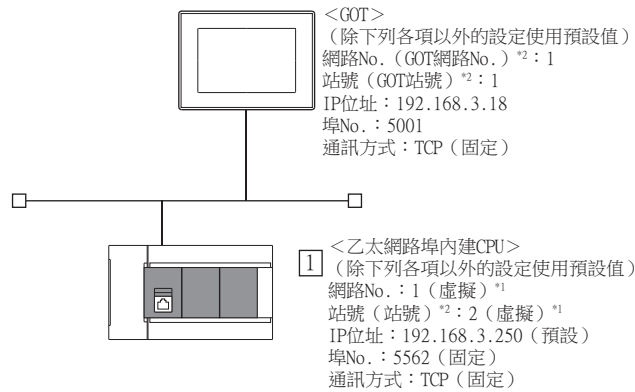
5.4.5 與MELSEC iQ-F系列乙太網路埠內建CPU連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT和乙太網路埠內建CPU的設定進行說明。

POINT

- (1) 乙太網路埠內建CPU
關於乙太網路埠內建CPU的詳情，請參照以下手冊。
 - ➡ MELSEC iQ-F系列使用者手冊
- (2) 連接多臺GOT時
在乙太網路內連接多臺GOT時，請對各臺GOT設定不同的[GOT站號]。
 - ➡ 5.5 注意事項

■1. 系統配置

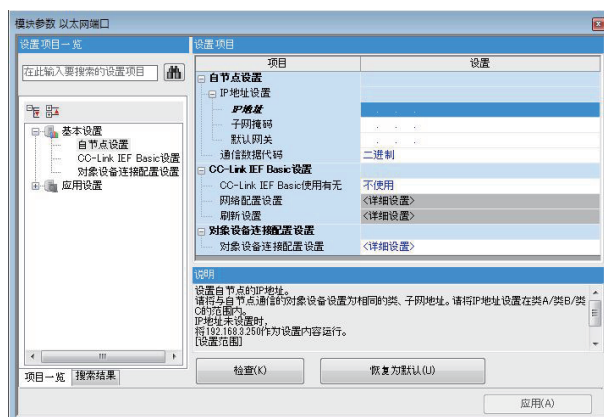


- *1 在PLC側沒有需要設定的項目，但是需要在GOT側設定虛擬值。
 ➡ ■3. GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]
- *2 以下設定內容，PLC側和GOT側的設定名稱不同。

設定內容	設定名稱		
	PLC側	GOT側	
		連接裝置的設定	乙太網路連接裝置設定
網路No.	網路No.	GOT網路No.	網路No.
站號	站號	GOT站號	站號

■2. GX Works3的[模塊參數]

(1) 內建乙太網路埠設定



項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
IP位址	192.168.3.250 (使用預設值)	△
子網路遮罩	-	×
預設廣播	-	×
通訊資料代碼	(使用預設值)	△
對象裝置連接配置設定	⇒ (2) 對象裝置連接構成設定	○

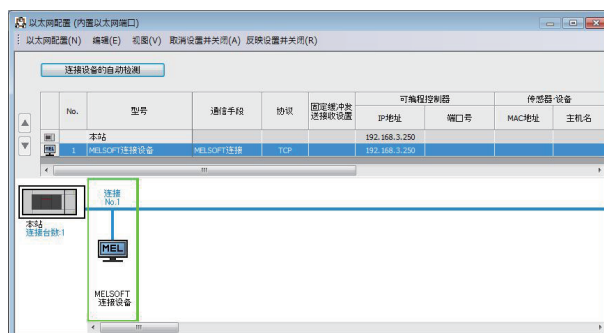
○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(2) 對象裝置連接構成設定

請按照連接的GOT的臺數^{*1}進行設定。

*1 即使未進行對象設備連接配置設定，只要有1臺GOT，即可進行連接。

透過GX Works3等編程工具與PLC和乙太網路連接時，這些編程工具與PLC有可能無法連接。此時，請按照GOT的臺數進行設定。



項目	設定值
通訊協定	(使用預設值)
通訊手段	MELSOFT connection (固定)
本站埠號	(使用預設值)

■3. GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

POINT

- (1) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]
關於GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。
- ➡ 5.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）
- (2) 乙太網路連接裝置設定
乙太網路埠內建CPU側沒有網路No.、站號的設定項目，但是GOT側需要設定虛擬值，因此請在GOT側設定網路No.和站號。
此時，請設定系統中未使用的網路No.。

(1) 連接裝置的設定

項目	設定值（使用預設值）
GOT網路No.	1
GOT站號	1
GOT裝置通信用埠No.	5001
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0ms

(2) GOT乙太網路設定（標準埠時）

項目	設定值（使用預設值）
GOT IP位址	192.168.3.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通信用埠No.	5015
透明傳輸用埠No.	5014

(3) 乙太網路連接裝置設定

項目	設定值	
乙太網路設定No.1	本站	*
	網路No.	1*1
	站號	2*2
	機種	FX5CPU
	IP位址	192.168.3.250
	埠No.	5562（固定）
	通訊方式	TCP（固定）

*1 請設定與GOT網路No.相同的值。

*2 請設定與GOT站號以及同一網路上的其他PLC的站號不同的值。

■4. 確認乙太網路埠內建CPU的通訊狀態

(1) 使用Windows的命令提示字元時

請使用Windows的命令提示字元執行Ping命令。

(a) 正常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.250  
Reply from 192.168.3.1: bytes=32 time  
<10ms TTL=32
```

(b) 異常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.250  
Request timed out.
```

(2) 異常結束時

異常結束時請確認以下內容後再次執行Ping命令。

- 電纜連接狀態
- 開關設定、網路參數設定的內容
- PLC CPU的動作狀態是否發生異常
- Ping命令中指定的乙太網路埠內建CPU的IP位址

5.4.6 與MELSEC-Q/L系列乙太網路埠內建CPU連接時（1對1連接時）

以下就如下所示的系統配置時的GOT和乙太網路埠內建CPU的設定進行說明。

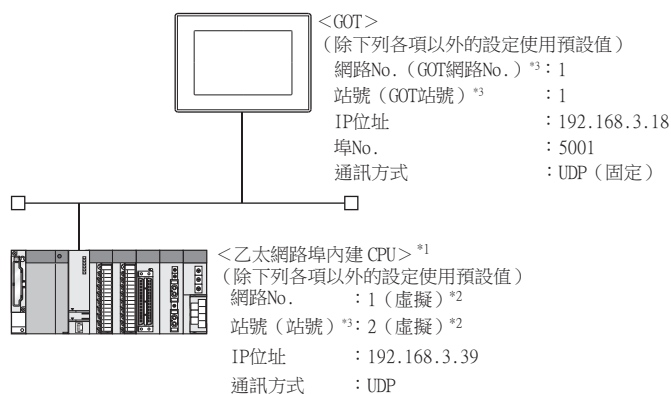
POINT

- (1) 乙太網路埠內建CPU
關於乙太網路埠內建CPU的詳情，請參照以下手冊。
 - ➡ QnUCPU User's Manual (Communication via Built-in Ethernet Port)
 - ➡ MELSEC-L CPU模塊使用者手冊（內建乙太網路功能篇）
- (2) 連接多臺GOT時
在乙太網路內連接多臺GOT時，請對各臺GOT設定不同的[GOT站號]。
 - ➡ 5.5 注意事項

1. 系統配置

在PLC側[MELSOFT連接擴充設定]的預設值時

1對1連接時無需進行PLC的設定。請在進行GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路設定]的設定後進行連接。



- *1 關於使用集線器、收發器等構成裝置時的設定方法，請參照以下內容。
➡ 5.4.7 與MELSEC-Q/L系列乙太網路埠內建CPU連接時（多臺連接時）
- *2 在PLC側沒有需要設定的項目，但是在GOT側需要設定虛擬值。
➡ (2) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]
- *3 以下設定內容，PLC側和GOT側的設定名稱不同。

設定內容	設定名稱		
	PLC側	GOT側	
		連接裝置的設定	乙太網路連接裝置設定
網路No.	網路No.	GOT網路No.	網路No.
站號	站號	GOT站號	站號

(1) GX Works2的[PLC 參數]

請使用GT Works2 Ver.1.535H以後的版本。

(a) 內建乙太網路埠設定



項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
IP位址	192.168.3.39 (使用預設值)	○
子網路遮罩類型	-	×
預設路由器IP位址	-	×
通訊資料代碼設定	(使用預設值)	△
允許RUN中寫入 (FTP與MC協定)		△
禁止與MELSOFT直接連接		△
不回應網路上乙太網路內建型CPU的搜尋		△
開啟設定	⇒ (b) 開啟設定	○
FTP設定	(使用預設值)	△
時間設定		△
MELSOFT 連接擴充設定		△

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(b) 開啟設定

請按照連接的GOT的臺數進行設定。



項目	設定值
通訊協定	UDP
開啟方式	MELSOFT connection

(2) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

POINT

- (1) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]
關於GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。
 ➡ 5.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）
- (2) 乙太網路連接裝置設定
與乙太網路埠內建QCPU或LCPU連接時，PLC側沒有網路No.、站號的設定項目，但是GOT側需要設定虛擬值，因此請設定網路No.和站號。
此時，請設定系統中未使用的網路No.。

(a) 連接裝置的設定

項目	設定值（使用預設值）
GOT Net No.	1
GOT站號	1
GOT裝置通訊用埠No.	5001
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0ms

(b) GOT乙太網路設定（標準埠時）

項目	設定值（使用預設值）
GOT IP位址	192.168.3.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通訊用埠No.	5015
透明傳輸用埠No.	5014

(c) 乙太網路連接裝置設定

項目	設定值	
乙太網路設定No.1	本站	*
	Net No.	1*1
	站號	2*2
	裝置	QnUD(P)V/QnUDE(H)、LCPU
	IP位址	192.168.3.39
	埠No.*3	5006
	通訊方式*3	UDP

*1 請設定與GOT網路No.相同的值。
*2 請設定與GOT站號不同的值。
*3 可以進行以下[埠No.]、[通訊方式]的設定。
[埠No.]：5007
[通訊方式]：TCP

(3) 確認乙太網路埠內建CPU的通訊狀態

(a) 使用Windows的命令提示字元時

請使用Windows的命令提示字元執行Ping命令。

- 正常結束時
C:\>Ping 192.168.3.39
Reply from 192.168.3.39: bytes=32 time
<10ms TTL=32
- 異常結束時
C:\>Ping 192.168.3.39
Request timed out.

(b) 異常結束時

異常結束時請確認以下內容後再次執行Ping命令。

- 電纜連接狀態
- 開關設定、網路參數設定的內容
- PLC CPU的動作狀態（是否發生異常）
- Ping命令中指定的乙太網路埠內建CPU的IP位址

POINT

GX Works2的乙太網路診斷功能

可以通過GX Works2的乙太網路診斷功能從PLC側進行Ping測試。

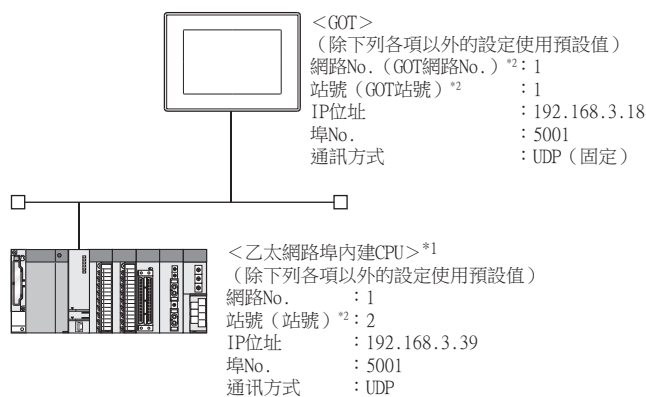
關於GX Works2的乙太網路診斷功能的詳情，請參照以下手冊。

- ➡ QCPU使用者手冊（硬體設計/維護、保養篇）
- ➡ MELSEC-L CPU模塊使用者手冊（硬體設計/維護、保養篇）

■ 2. 系統配置

PLC的[MELSOFT連接擴充設定]為[使用]時

請在進行GTDesigner3的[連接裝置設定]和[乙太網路設定]的設定後進行連接。



*1 請使用QnUD(P)VCPU序列號前5位為“17052”以後的產品。

*2 以下設定內容，PLC側和GOT側的設定名稱不同。

設定內容	設定名稱		
	PLC側	GOT側	
		連接裝置的設定	乙太網路連接裝置設定
網路No.	網路No.	GOT網路No.	網路No.
站號	站號	GOT站號	站號

(1) GX Works2的[PLC參數]

請使用GT Works2 Ver.1.535H以後的版本。

(a) 內建乙太網路埠設定

項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
IP 位址	192.168.3.1 (使用預設值)	○
子網路遮罩類型	-	×
預設路由器IP位址	-	×
通訊資料代碼設定	(使用預設值)	△
允許RUN中寫入 (FTP和MC通訊協定)		△
禁止與MELSOFT直接連接		△
不回應網路上乙太網路內建型CPU的搜尋		△
開啟設定	參照(b)	○
FTP設定	(使用預設值)	△
時間設定		△
MELSOFT 連接擴充設定	參照(c)	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(b) 開啟設定

請按照連接的GOT的臺數進行設定。

項目	設定值
協定	UDP
開啟方式	MELSOFT connection

(c) MELSOFT 連接擴充設定

項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
MELSOFT 連接擴充設定	使用	○
網路No.	1	○
站號	2	○

(2) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

POINT

- (1) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]
關於GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。
- ▶ 5.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）
- (2) 乙太網路連接裝置設定
與乙太網路埠內建CPU連接時，PLC側沒有網路No.、站號的設定項目，但是GOT側需要設定虛擬值，因此請設定網路No.和站號。
此時，請設定系統中未使用的網路No.。

(a) 連接裝置的設定

項目	設定值（使用預設值）
GOT Net No.	1
GOT站號	1
GOT裝置通訊用埠No.	5001
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0ms

(b) GOT乙太網路設定（標準埠時）

項目	設定值（使用預設值）
GOT IP位址	192.168.3.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通訊用埠No.	5015
透明傳輸用埠No.	5014

(c) 乙太網路連接裝置設定

項目	設定值	
乙太網路設定No. 1	本站	*
	網路No.	1*1
	站號	2*2
	機種	QnUD(P)/V/QnUDE(H)
	IP位址	192.168.3.39
	埠號	5001
	通訊方式	UDP（固定）

*1 請設定與GOT網路No.相同的值。

*2 請設定與GOT站號不同的值。

(3) 確認以太網路埠內建CPU的通訊狀態

(a) 使用Windows的命令提示字元時

請使用Windows的命令提示字元執行Ping命令。

- 正常結束時
C:\>Ping 192.168.3.39
Reply from 192.168.3.39: bytes=32 time
<10ms TTL=32
- 異常結束時
C:\>Ping 192.168.3.39
Request timed out.

(b) 異常結束時

異常結束時請確認以下內容後再次執行Ping命令。

- 電纜連接狀態
- 開關設定、網路參數設定的內容
- PLC CPU的動作狀態（是否發生異常）
- Ping命令中指定的以太網路埠內建CPU的IP位址

POINT

GX Works2的以太網路診斷功能

可以通過GX Works2的以太網路診斷功能從PLC側進行Ping測試。

關於GX Works2的以太網路診斷功能的詳情，請參照以下手冊。

- ➡ QCPU使用者手冊（硬體設計/維護、保養篇）
- ➡ MELSEC-L CPU模塊使用者手冊（硬體設計/維護、保養篇）

5.4.7 與MELSEC-Q/L系列乙太網路埠內建CPU連接時（多臺連接時）

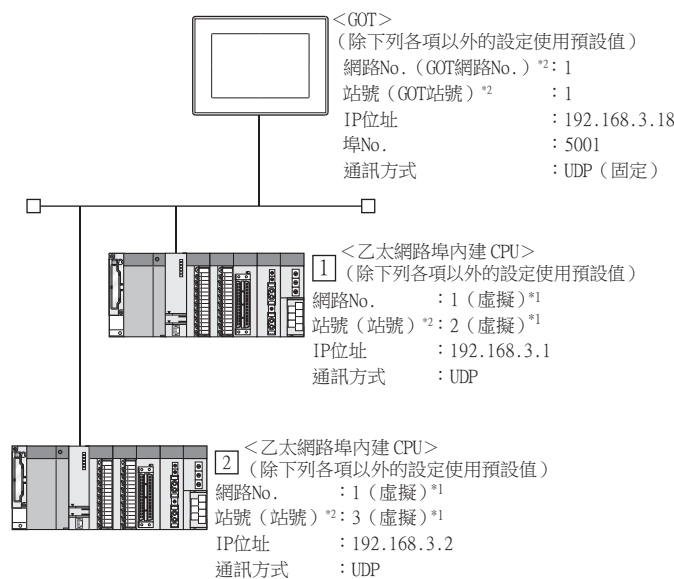
以下就如下所示的系統配置時的GOT和乙太網路埠內建CPU的設定進行說明。

POINT

- (1) 乙太網路埠內建CPU
關於乙太網路埠內建CPU的詳情，請參照以下手冊。
 - ➡ QnUCPU User's Manual (Communication via Built-in Ethernet Port)
 - ➡ LCPU User's Manual (Communication via Built-in Ethernet Port)
- (2) 連接多臺GOT時
在乙太網路內連接多臺GOT時，請對各臺GOT設定不同的[GOT站號]。
 - ➡ 5.5 注意事項

■ 1. 系統配置

在PLC側[MELSOFT連接擴充設定]的預設值時



*1 在PLC側沒有需要設定的項目，但是需要在GOT側設定虛擬值。

➡ (2) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

*2 以下設定內容，PLC側和GOT側的設定名稱不同。

設定內容	設定名稱		
	PLC側	GOT側	
		連接裝置的設定	乙太網路連接裝置設定
網路No.	網路No.	GOT網路No.	網路No.
站號	站號	GOT站號	站號

(1) GX Works2的[PLC參數]

(a) 內建乙太網路埠設定



項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
IP位址	192.168.3.1	○
子網路遮罩類型	-	×
預設路由器IP位址	-	×
通訊資料代碼設定	(使用預設值)	△
允許RUN中寫入 (FTP與MC協定)		△
禁止與MELSOFT直接連接		△
不回應網路上乙太網路內建型CPU的搜尋		△
開啟設定	參照(b)	○
FTP設定	(使用預設值)	△
時間設定		△

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

- (b) 開啟設定
請按照連接的GOT的臺數進行設定。



項目	設定值
通訊協定	UDP
開啟方式	MELSOFT connection

(2) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

POINT

- (1) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]
關於GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。
 ➡ 5.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）
- (2) 乙太網路連接裝置設定
與乙太網路埠內建CPU連接時，PLC側沒有網路No.、站號的設定項目，但是GOT側需要設定虛擬值，因此請設定網路No.和站號。
此時，請設定系統中未使用的網路No.。

(a) 連接裝置的設定

項目	設定值（使用預設值）
GOT Net No.	1
GOT站號	1
GOT裝置通訊用埠No.	5001
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0ms

(b) GOT乙太網路設定（標準埠時）

項目	設定值（使用預設值）
GOT IP位址	192.168.3.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通訊用埠No.	5015
透明傳輸用埠No.	5014

(c) 乙太網路連接裝置設定

項目	設定值		
	1	2	
乙太網路設定No.1	本站	*	—
	Net No.	1 ^{*1}	1 ^{*1}
	站號	2 ^{*2}	3 ^{*2}
	裝置	QnUD(P)V/QnUDE(H)・LCP	QnUD(P)V/QnUDE(H)・LCP
	IP位址	192.168.3.1	192.168.3.2
	埠No. ^{*3}	5006	5006
	通訊方式 ^{*3}	UDP	UDP

- *1 請設定與GOT網路No. 相同的值。
- *2 請設定與GOT站號以及同一網路上的其他PLC的站號不同的值。
- *3 可以進行以下[埠No.]、[通訊方式]的設定。
 [Port No.] : 5007
 [通訊方式] : TCP

(3) 確認乙太網路埠內建CPU的通訊狀態

(a) 使用Windows的命令提示字元時

請使用Windows的命令提示字元執行Ping命令。

- 正常結束時
 C:\>Ping 192.168.3.1
 Reply from 192.168.3.1: bytes=32 time
 <10ms TTL=32
- 異常結束時
 C:\>Ping 192.168.3.1
 Request timed out.

(b) 異常結束時

異常結束時請確認以下內容後再次執行Ping命令。

- 電纜連接狀態
- 開關設定、網路參數設定的內容
- PLC CPU的動作狀態（是否發生異常）
- Ping命令中指定的乙太網路埠內建CPU的IP位址

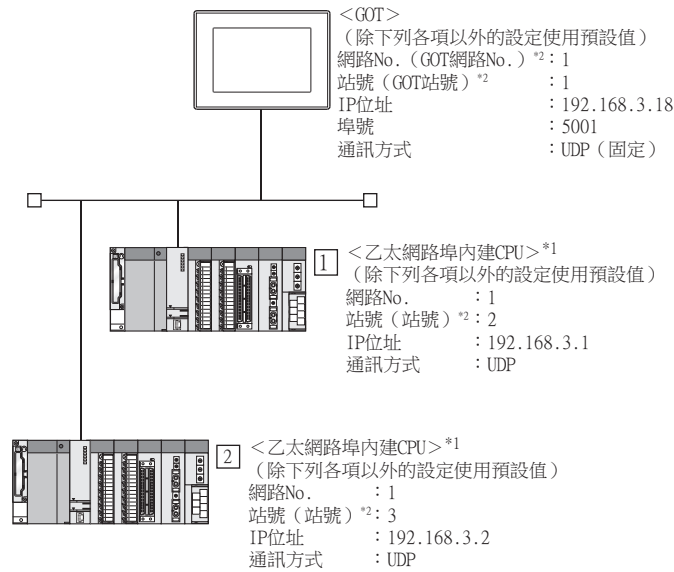
POINT

GX Works2的乙太網路診斷功能
 可以通過GX Works2的乙太網路診斷功能從PLC側進行Ping測試。
 關於GX Works2的乙太網路診斷功能的詳情，請參照以下手冊。

- ➡ QCPU使用者手冊（硬體設計/維護、保養篇）
- ➡ MELSEC-L CPU模塊使用者手冊（硬體設計/維護、保養篇）

2. 系統配置

PLC的[MELSOFT連接擴充設定]為[使用]時
請在進行GTDesigner3的[連接裝置設定]和[乙太網路設定]的設定後進行連接。



*1 請使用QnUD(P)VCPU序列號前5位為“17052”以後的產品。

*2 以下設定內容，PLC側和GOT側的設定名稱不同。

設定內容	設定名稱		
	PLC側	GOT側	
		連接裝置的設定	乙太網路連接裝置設定
網路No.	網路No.	GOT網路No.	網路No.
站號	站號	GOT站號	站號

(1) GX Works2的[PLC參數]

請使用GT Works2 Ver.1.535H以後的版本。

(a) 內建乙太網路埠設定

項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
IP位址	192.168.3.1	○
子網路遮罩類型	-	×
預設路由器IP位址	-	×
通訊資料代碼設定	(使用預設值)	△
允許RUN中寫入 (FTP和MC通訊協定)		△
禁止與MELSOFT直接連接		△
不回應網路上乙太網路內建型CPU的搜尋		△
開啟設定	參照(b)	○
FTP設定	(使用預設值)	△
時間設定		△
MELSOFT 連接擴充設定	參照(c)	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(b) 開啟設定

請按照連接的GOT的臺數進行設定。

項目	設定值
通訊協定	UDP
開啟方式	MELSOFT connection

(c) MELSOFT連接擴充設定

項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
MELSOFT連接擴充設定	使用	○
網路No.	1	○
站號	2	○

(2) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

POINT

- (1) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]
關於GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。
 ➡ 5.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）
- (2) 乙太網路連接裝置設定
與乙太網路埠內建CPU連接時，PLC側沒有網路No.、站號的設定項目，但是GOT側需要設定虛擬值，因此請設定網路No.和站號。
此時，請設定系統中未使用的網路No.。

(a) 連接裝置的設定

項目	設定值（使用預設值）
GOT Net No.	1
GOT站號	1
GOT裝置通訊用埠No.	5001
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0ms

(b) GOT乙太網路設定（標準埠時）

項目	設定值（使用預設值）
GOT IP位址	192.168.3.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通訊用埠No.	5015
透明傳輸用埠No.	5014

(c) 乙太網路連接裝置設定

項目	設定值	
	①	②
乙太網路設定No.1	本站	*
	網路No.	1 ^{*1}
	站號	2 ^{*2}
	機種	QnUD(P)V/QnUDEH
	IP位址	192.168.3.1
	埠No.	5001
	通訊方式	UDP (固定)

*1 請設定與GOT網路No.相同的值。

*2 請設定與GOT站號以及同一網路上的其他PLC的站號不同的值。

(3) 確認乙太網路埠內建CPU的通訊狀態

(a) 使用Windows的命令提示字元時

請使用Windows的命令提示字元執行Ping命令。

- 正常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.1
Reply from 192.168.3.1: bytes=32 time
<10ms TTL=32
```

- 異常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.1
Request timed out.
```

(b) 異常結束時

異常結束時請確認以下內容後再次執行Ping命令。

- 電纜連接狀態
- 開關設定、網路參數設定的內容
- PLC CPU的動作狀態（是否發生異常）
- Ping命令中指定的乙太網路埠內建CPU的IP位址

POINT

GX Works2的乙太網路診斷功能

可以通過GX Works2的乙太網路診斷功能從PLC側進行Ping測試。

關於GX Works2的乙太網路診斷功能的詳情，請參照以下手冊。

- ➡ QCPU使用者手冊（硬體設計/維護、保養篇）
- ➡ MELSEC-L CPU模塊使用者手冊（硬體設計/維護、保養篇）

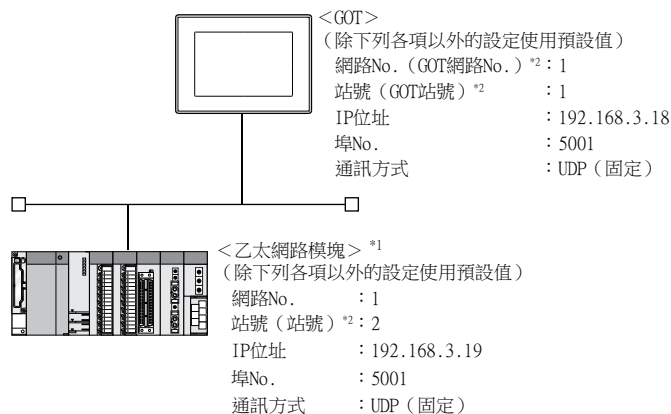
5.4.8 與乙太網路模塊（Q/L系列）連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT和乙太網路模塊（Q系列）的設定進行說明。

POINT

- (1) 乙太網路模塊（Q/L系列）
關於乙太網路模塊（Q/L系列）的詳情，請參照以下手冊。
 - ➡ Q系列乙太網路系統使用者參考手冊（基礎篇）
 - ➡ MELSEC-L乙太網路系統使用者參考手冊（基礎篇）
- (2) 連接多臺GOT時
在乙太網路內連接多臺GOT時，請對各臺GOT設定不同的[GOT站號]。
 - ➡ 5.5 注意事項

■1. 系統配置（Q系列時）



- *1 乙太網路模塊安裝在基板的插槽0上。
乙太網路模塊的起始I/O No.設定為“0”。
- *2 以下設定內容，PLC側和GOT側的設定名稱不同。

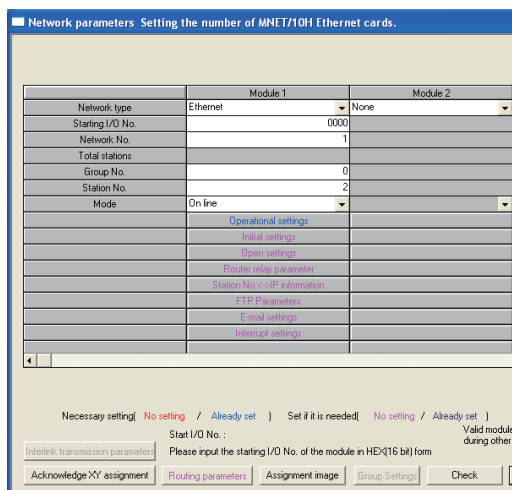
設定內容	設定名稱		
	PLC側	GOT側	
		連接裝置的設定	乙太網路連接裝置設定
網路No.	網路No.	GOT網路No.	網路No.
站號	站號	GOT站號	站號

POINT

與Q170MCPU連接時
與Q170MCPU連接時，乙太網路模塊的起始I/O No.設定為“70”。

■2. GX Developer的[網路參數]

(1) 網路參數

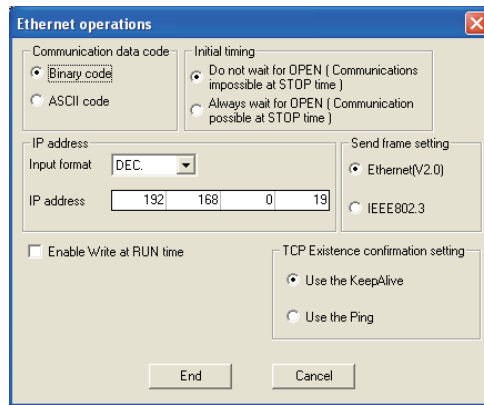


項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
Network type	Ethernet (固定)	○
Starting I/O No. *1	0000H	○
Network No. *2	1	○
Group No.	0 (固定)	○
Station No. *3	2	○
Mode	Online (固定)	○
Operation setting	參照 (2)	○
Initial settings	(使用預設值)	△
Open settings		×
Router relay parameter		×
Station No.<->IP information		×
FTP Parameters		×
E-mail settings		×
Interrupt settings		×
Redundant settings *4		△
Routing parameters	參照 (3)	△

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

- *1 使用Q170MCPUCPU、Q170MSCPUCPU (-S1)時，請將起始I/O No.設定為0070H。
- *2 請設定與GOT相同的網路No.。
- *3 GOT的站號的設定請勿與其他站號重複。
- *4 QnPRHCPU二重化系統中使用乙太網路模塊時進行設定。

(2) 動作設定



項目	設定値	GOT連接時是否需要設定
Communication data code ^{*1}	(使用預設值)	×
IP address	192.168.3.19	○
Initial timing ^{*1}	(使用預設值)	×
Send frame setting		×
Enable Write at RUN time ^{*1}		×
TCP Existence confirmation setting		×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 因為使用埠No.5001，所以忽略本設定而以如下設定進行動作。

- Communication data code： “Binary code”
- 初始時間設置： “Always wait for OPEN” （PLC CPU停止時可以通訊。）
- 允許運行中寫入： “Enable Write at RUN time” （PLC CPU運行時可以寫入資料。）

POINT

變更了網路參數時

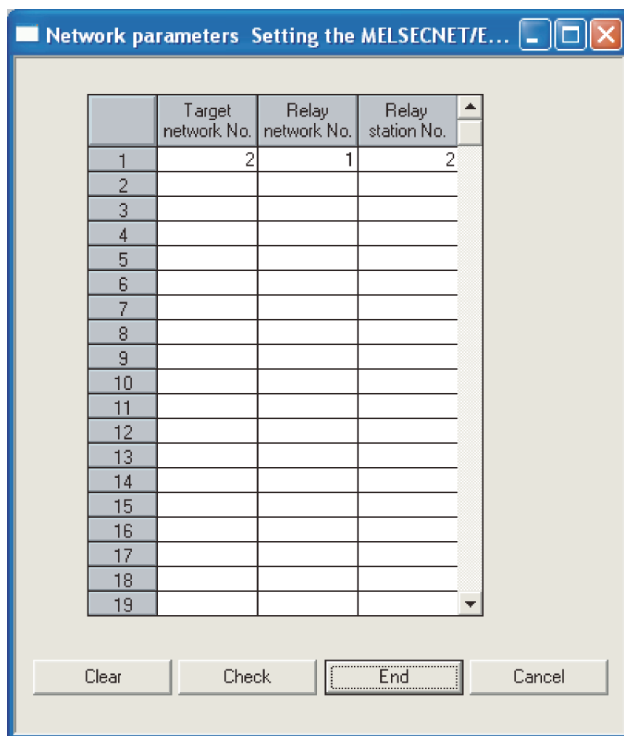
網路參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

(3) 路由參數

最多可設定64個[轉移目標Net No.]。

但是不可以設定2個及以上（多個）相同的轉移目標網路No.。

因此，以本站（GOT）為要求源可以進行存取的其他站有64種[轉移目標Net No.]。



項目	範圍
Target network No.	1~239
Relay network No.	1~239
Relay station No.	0~64

POINT

要求源的路由參數設定

要求源的GOT也需要進行路由參數設定。

關於設定方法，請參照以下內容。

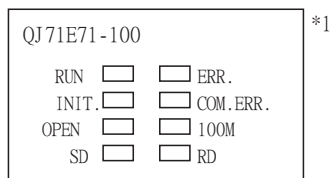
➡ 5.3.5 路由參數設定

(4) 通訊確認

處於可以通訊的狀態時，乙太網路模塊的INIT.LED亮燈。

關於通訊狀態的確認，請參照以下內容。

➡ 確認乙太網路模塊的通訊狀態



*1 圖中所示為QJ71E71-100時的LED顯示

■3. GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

(1) 連接裝置的設定

項目	設定值 (使用預設值)
GOT Net No.	1
GOT站號	1
GOT埠No. (裝置通信用)	5002
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0ms

(2) GOT乙太網路設定 (標準埠時)

項目	設定值 (使用預設值)
GOT IP位址	192.168.3.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通信用埠No.	5015
透明傳輸用埠No.	5014

(3) 乙太網路連接裝置設定

項目	設定值	
乙太網路設定No.1	本站	*
	Net No.	1
	站號	2
	裝置	QJ71E71
	IP位址	192.168.3.19
	埠No. *1	5001
	通訊方式*1	UDP

*1 可以進行以下[埠No.]、[通訊方式]的設定。
 [埠No.]：5002
 [通訊方式]：TCP

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 5.3.1 設定通訊接口 (連接裝置的設定)

■4. 確認乙太網路模塊的通訊狀態

(1) 使用Windows的命令提示字元時

請使用Windows的命令提示字元執行Ping命令。

(a) 正常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.19
Reply from 192.168.3.19: bytes=32 time<1ms TTL=64
```

(b) 異常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.19
Request timed out.
```

(2) 異常結束時

異常結束時請確認以下內容後再次執行Ping命令。

- 乙太網路模塊的安裝狀態
- 電纜連接狀態
- 開關設定、網路參數設定的內容
- PLC CPU的動作狀態（是否發生異常）
- Ping命令中指定的乙太網路模塊的IP位址

POINT

GX Developer的乙太網路診斷功能

可以通過GX Developer的乙太網路診斷功能從PLC側進行Ping測試。
關於GX Developer的乙太網路診斷功能的詳情，請參照以下手冊。

➡ 所使用的乙太網路模塊的使用者手冊

5.4.9 與C語言控制器（Q系列）連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT以及C語言控制器（Q系列）的設定進行說明。

POINT

(1) C語言控制器（Q系列）

關於C語言控制器（Q系列）的詳情，請參照以下手冊。

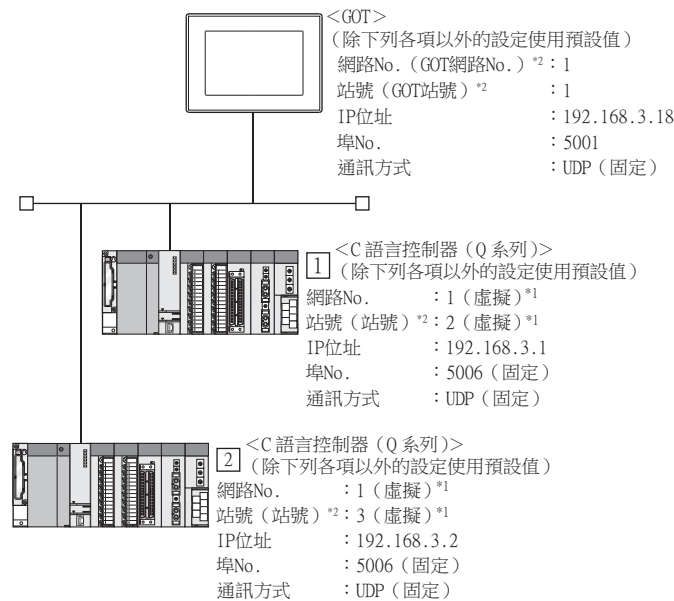
➡ C Controller Module User's Manual (Hardware Design, Function Explanation)

(2) 連接多臺GOT時

在乙太網路內連接多臺GOT時，請對各臺GOT設定不同的[GOT站號]。

➡ 5.5 注意事項

■ 1. 系統配置



*1 在PLC側沒有需要設定的項目，但是需要在GOT側設定虛擬值。

➡ ■ 3. GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

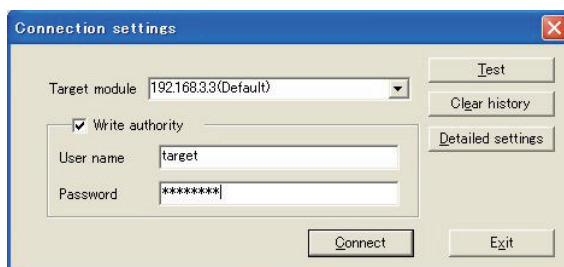
*2 以下設定內容，PLC側和GOT側的設定名稱不同。

設定內容	設定名稱		
	PLC側	GOT側	
		連接裝置的設定	乙太網路連接裝置設定
網路No.	網路No.	GOT網路No.	網路No.
站號	站號	GOT站號	站號

■2. C語言控制器（Q系列）設定實用程式的設定

(1) Q12DCCPU-V時

(a) 連接目標指定（Target module）

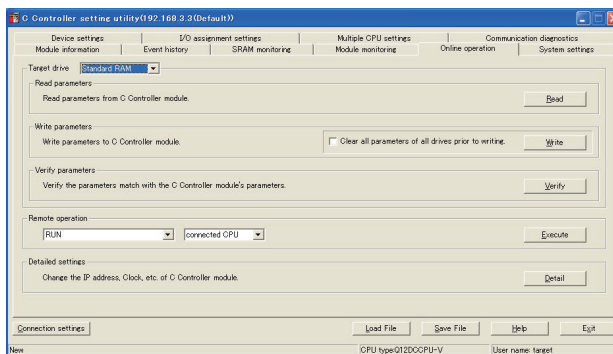


項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
Target module ^{*1}	192.168.3.3（預設）	○
Write authority	勾選	○
User name ^{*2}	target	○
Password ^{*2}	password	○
Detailed settings	-	△

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

- *1 變更C語言控制器（Q系列）的IP位址時，請輸入變更後的IP位址或主機名。
 *2 變更C語言控制器（Q系列）的帳戶時，請輸入變更後的帳戶的使用者名和密碼。

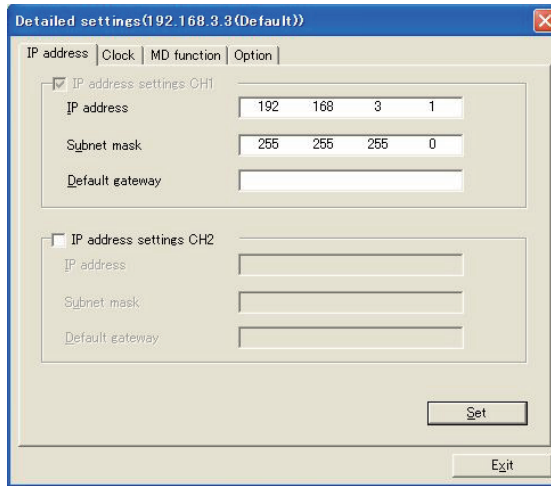
(b) 線上操作



項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
Detailed settings	參照（3）	○

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

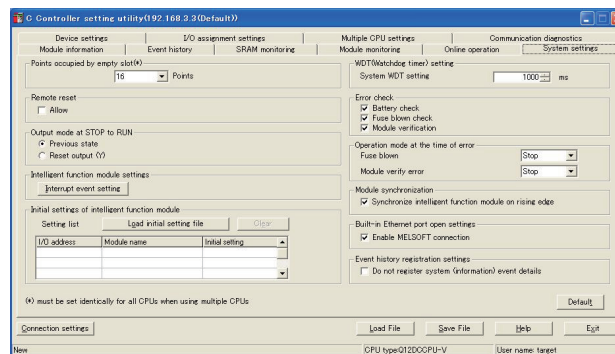
(c) 進階



項目	設定値	GOT連接時是否需要設定
IP address	192.168.3.1	○
Subnet mask	255.255.255.0	○
Default gateway	-	×
IP address settings CH2	-	×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(d) 系統設定



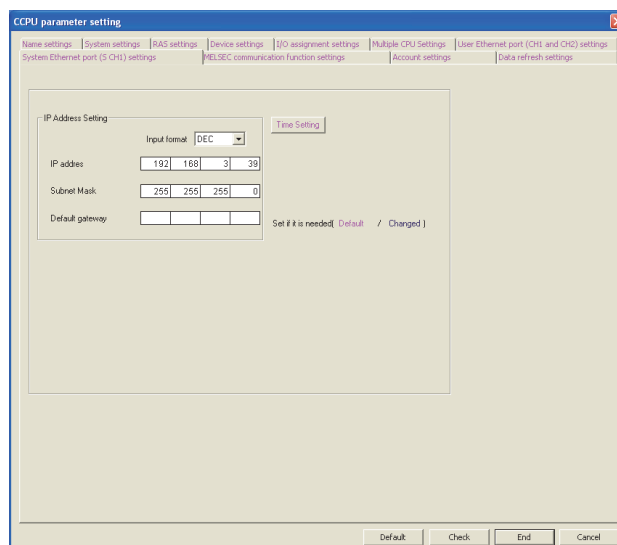
項目	設定値	GOT連接時是否需要設定
Points occupied by empty slot	(使用預設值)	△
Remote reset		△
Output mode at STOP to RUN		△
Intelligent function module settings		△
Initial settings of intelligent function module		△
WDT(Watchdog timer)setting		△
Error check		△
Operation mode at the time of error		△
Module synchronization		△
Built-in Ethernet port open settings		勾選
Event history registration settings	(使用預設值)	△

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(2) Q24DHCCPU-V/VG/LS時

C語言控制器（Q系列）設定實用程式請使用SW4PVC-CCPU-J。

(a) 連接目標



項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
IP Address*1	192.168.3.39（預設）	○
Subnet Mask	255.255.255.0（預設）	○
Default Gateway	-	x

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

*1 變更C語言控制器（Q系列）的IP位址時，請輸入變更後的IP位址。

■3. GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

POINT

(1) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 5.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

(2) 乙太網路連接裝置設定

與C語言控制器連接時，PLC側沒有網路No.、站號的設定項目，但是GOT側需要設定虛擬值，因此請設定網路No.和站號。

此時，請設定系統中未使用的網路No.。

(1) 連接裝置的設定

項目	設定值（使用預設值）
GOT Net No.	1
GOT站號	1
GOT裝置通訊埠No.	5001
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0ms

(2) GOT乙太網路設定（標準埠時）

項目	設定值（使用預設值）
GOT IP位址	192.168.3.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通訊埠No.	5015
透明傳輸埠No.	5014

(3) 乙太網路連接裝置設定

項目	設定值		
	①	②	
乙太網路設定No.1	本站	*	-
	Net No.	1 ^{*1}	1 ^{*1}
	站號	2 ^{*2}	3 ^{*2}
	裝置	QnD(H)CCPU	QnD(H)CCPU
	IP位址	192.168.3.1	192.168.3.2
	埠No. ^{*3}	5006	5006
	通訊方式 ^{*3}	UDP	UDP

- *1 請設定與GOT網路No. 相同的值。
- *2 請設定與GOT站號以及同一網路上的其他PLC的站號不同的值。
- *3 可以進行以下[埠No.]、[通訊方式]的設定。
[埠No.]：5007
[通訊方式]：TCP

■ 4. 確認C語言控制器（Q系列）的通訊狀態

(1) 使用Windows的命令提示字元時

請使用Windows的命令提示字元執行Ping命令。

(a) 正常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.1
Reply from 192.168.3.1: bytes=32 time
<10ms TTL=32
```

(b) 異常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.1
Request timed out.
```

(2) 異常結束時

異常結束時請確認以下內容後再次執行Ping命令。

- 電纜連接狀態
- 開關設定、網路參數設定的內容
- PLC CPU的動作狀態（是否發生異常）
- Ping命令中指定的C語言控制器（Q系列）的IP位址

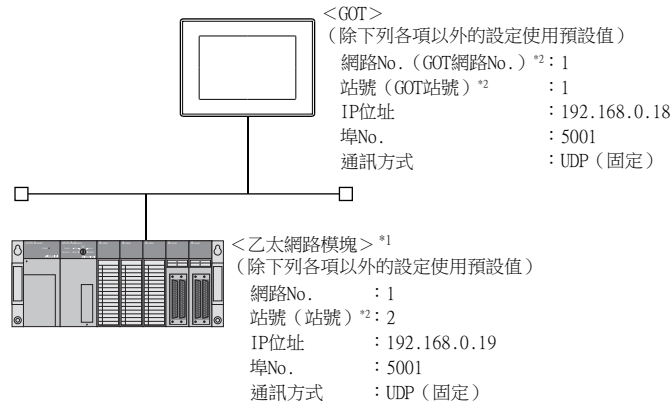
5.4.10 乙太網路模塊（QnA系列）連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT和乙太網路模塊（QnA系列）的設定進行說明。

POINT

- (1) 乙太網路模塊（QnA系列）
關於乙太網路模塊（QnA系列）的詳情，請參照以下手冊。
 ➡ QnA Ethernet Interface Module User's Manual
- (2) 連接多臺GOT時
在乙太網路內連接多臺GOT時，請對各臺GOT設定不同的[GOT站號]。
 ➡ 5.5 注意事項

■1. 系統配置



- *1 乙太網路模塊安裝在基板的插槽0上。
乙太網路模塊的起始I/O No.設定為“0”。
- *2 以下設定內容，PLC側和GOT側的設定名稱不同。

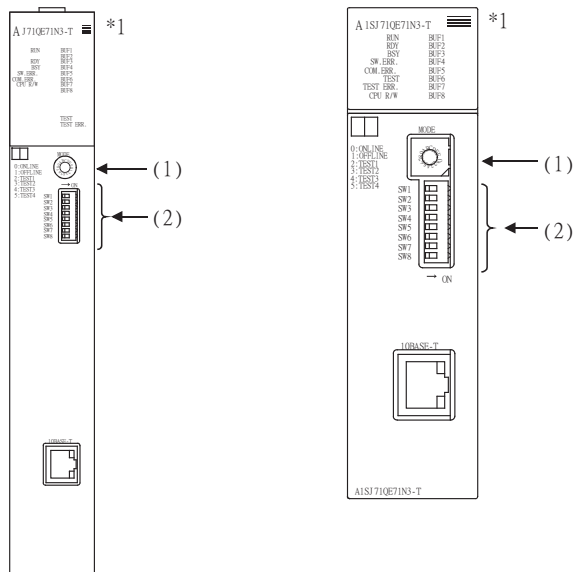
設定內容	設定名稱		
	PLC側	GOT側	
		連接裝置的設定	乙太網路連接裝置設定
網路No.	網路No.	GOT網路No.	網路No.
站號	站號	GOT站號	站號

2. 乙太網路模塊的開關設定

請設定動作模式設定開關、通訊條件設定開關。

AJ71QE71N3-T、AJ71QE71N-B5、
AJ71QE71N-B2、AJ71QE71N-T、
AJ71QE71N-B5T、AJ71QE71-
AJ71QE71-B5

A1SJ71QE71N3-T、A1SJ71QE71N-B5、
A1SJ71QE71N-B2、A1SJ71QE71N-T、
A1SJ71QE71N-B5T、A1SJ71QE71-B5、
A1SJ71QE71-B2



*1 圖示為AJ71QE71N3-T、A1SJ71QE71N3-T時的外觀示意圖。

(1) 動作模式設定開關

動作模式設定開關	內容	設定值	GOT連接時是否需要設定
	線上	0 (固定)	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(2) 通訊條件設定開關

通訊條件設定開關	設定開關	內容	設定值	GOT連接時是否需要設定
	SW1	TCP逾時錯誤時的線路處理選擇	OFF	△
	SW2	資料代碼設定*1	OFF (固定)	×
	SW3	自動啟動模式設定*2	ON	○
	SW4	(不可使用)	OFF (固定)	×
	SW5			
	SW6			
	SW7	CPU通訊時機設定*1	OFF (固定)	×
	SW8	初始化時機設定	OFF	△

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 因為使用埠No. 5001，所以忽略本設定而以如下設定進行動作。

- 資料代碼設定：“2進位碼”
- 允許運行中寫入：“允許RUN中寫入”（PLC CPU運行時可以寫入資料。）

*2 SW3為ON時，忽略初始處理要求訊號（Y19）而進行初始化處理。

此外，PLC CPU停止時可以進行通訊。
關於根據初始處理要求訊號（Y19）進行初始處理的方法，請參照以下手冊。

➡ QnA Ethernet Interface Module User's Manual

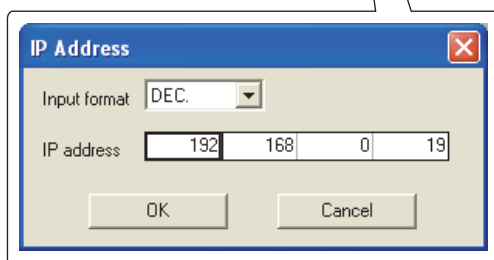
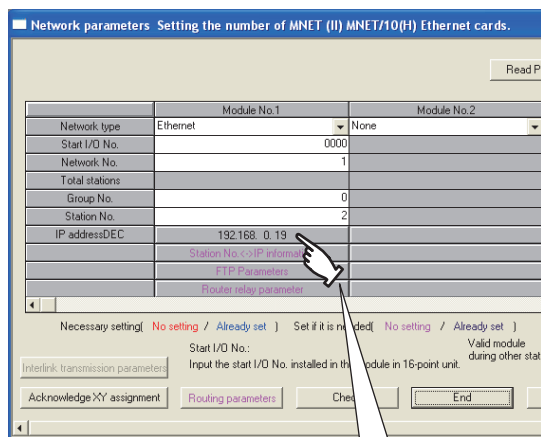
POINT

變更了開關設定時

請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

■3. GX Developer的[網路參數]

(1) 網路參數



項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
Network type	Ethernet (固定)	○
Start I/O No.	0000H	○
Network No. ^{*1}	1	○
Group No.	0 (固定)	○
Station No. ^{*2}	2	○
IP address	192.168.3.19	○
Station No.<->IP information	(使用預設值)	×
FTP Parameters		×
Router relay parameter		×
Routing parameters	參照 (2)	△

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 請設定與GOT相同的網路No.。

*2 GOT的站號的設定請勿與其他站號重複。

POINT

變更了網路參數時

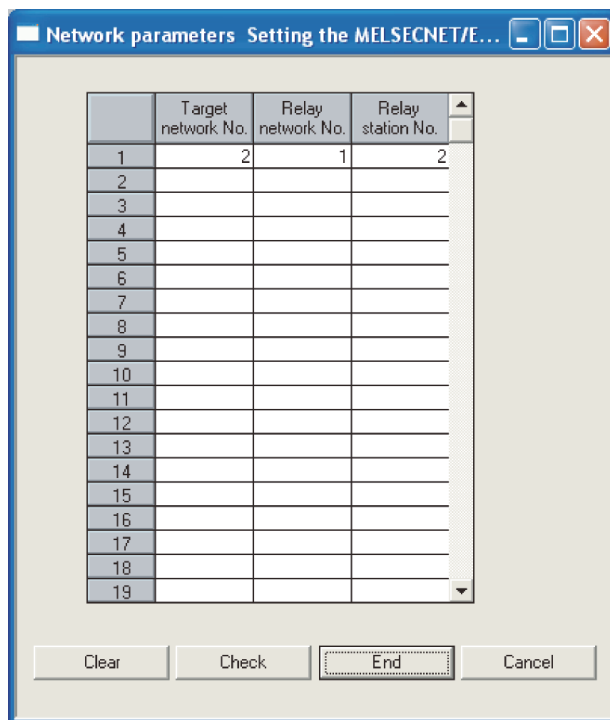
網路參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

(2) 路由參數

最多可設定64個[轉移目標Net No.]。

但是不可以設定2個及以上（多個）相同的轉移目標網路No.。

因此，以本站（GOT）為要求源可以進行存取的其他站有64種[轉移目標Net No.]。



項目	範圍
Target network No.	1~239
Relay network No.	1~239
Relay station No.	0~64

POINT

要求源的路由參數設定

要求源的GOT也需要進行路由參數設定。

關於設定方法，請參照以下內容。

➡ 5.3.5 路由參數設定

(3) 通訊確認

處於可以通訊的狀態時，乙太網路模塊的RDY LED閃爍。

關於通訊狀態的確認，請參照以下內容。

➡ 5.4.8 ■4. 確認乙太網路模塊的通訊狀態

AJ71QE71N3-T、AJ71QE71N-B5、
AJ71QE71N-B2、AJ71QE71N-T、
AJ71QE71N-B5T、AJ71QE71、
AJ71QE71-B5

RUN	BUF1
	BUF2
RDY	BUF3
BSY	BUF4
SW_ERR.	BUF5
COM_ERR.	BUF6
CPU R/W	BUF7
	BUF8
TEST	
TEST ERR.	

A1SJ71QE71N3-T、A1SJ71QE71N-B5、
A1SJ71QE71N-B2、A1SJ71QE71N-T、
A1SJ71QE71N-B5T、A1SJ71QE71-B5、
A1SJ71QE71-B2

RUN	BUF1
RDY	BUF2
BSY	BUF3
SW_ERR.	BUF4
COM_ERR.	BUF5
TEST	BUF6
TEST ERR.	BUF7
CPU R/W	BUF8

■4. GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

(1) 連接裝置的設定

項目	設定值 (使用預設值)
GOT Net No.	1
GOT站號	1
GOT裝置通信用埠No.	5002
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0ms

(2) GOT乙太網路設定 (標準埠時)

項目	設定值 (使用預設值)
GOT IP位址	192.168.3.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通信用埠No.	5015
透明傳輸用埠No.	5014

(3) 乙太網路連接裝置設定

項目		設定值
乙太網路設定No.1	本站	*
	Net No.	1
	站號	2
	裝置	AJ71QE71
	IP位址	192.168.3.19
	埠No.*1	5001
	通訊方式*1	UDP

*1 可以進行以下[埠No.]、[通訊方式]的設定。
 [埠No.]：5002
 [通訊方式]：TCP

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 5.3.1 設定通訊接口 (連接裝置的設定)

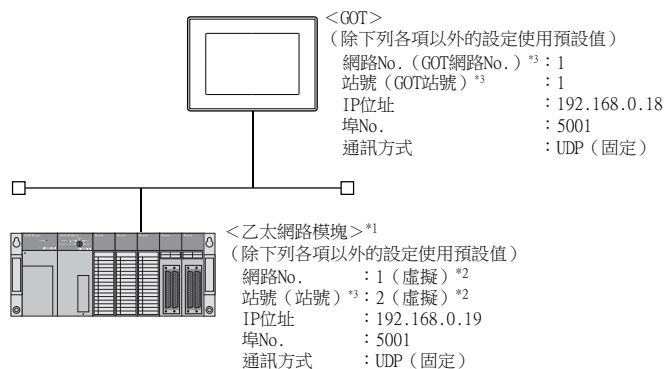
5.4.11 與乙太網路模塊（A系列）連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT和乙太網路模塊（A系列）的設定進行說明。

POINT

- (1) 乙太網路模塊（A系列）
關於乙太網路模塊（A系列）的詳情，請參照以下手冊。
 ➡ A Ethernet Interface Module User's Manual
- (2) 連接多臺GOT時
在乙太網路內連接多臺GOT時，請對各臺GOT設定不同的[GOT站號]。
 ➡ 5.5 注意事項

■1. 系統配置



- *1 乙太網路模塊安裝在基板的插槽0上。
乙太網路模塊的起始I/O No.設定為“0”。
- *2 在PLC側沒有需要設定的項目，但是需要在GOT側設定虛擬值。
 ➡ ■4. GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]
- *3 以下設定內容，PLC側和GOT側的設定名稱不同。

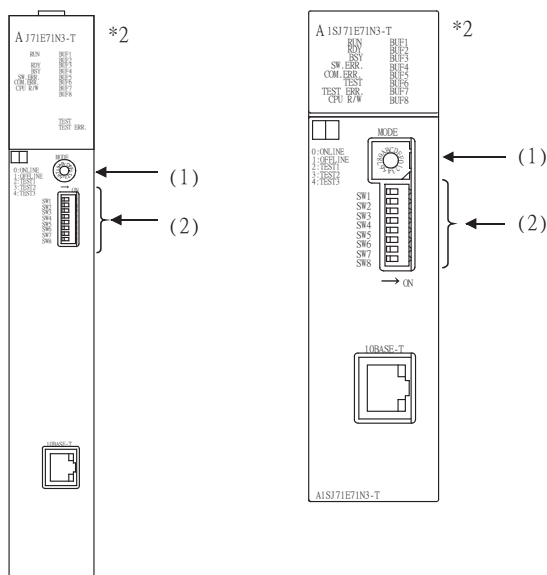
設定內容	設定名稱		
	PLC側	GOT側	
		連接裝置的設定	乙太網路連接裝置設定
網路No.	網路No.	GOT網路No.	網路No.
站號	站號	GOT站號	站號

■2. 乙太網路模塊的開關設定

請設定動作模式設定開關、通訊條件設定開關。

AJ71E71N3-T、AJ71E71N-B5、
AJ71E71N-B2、AJ71E71N-T、
AJ71E71N-B5T、AJ71E71-S3

A1SJ71E71N3-T、A1SJ71E71N-B5、
A1SJ71E71N-B2、A1SJ71E71N-T、
A1SJ71E71N-B5T、A1SJ71E71-B5-S3、
A1SJ71E71-B2-S3



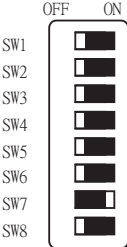
*1 圖示為AJ71E71N3-T、A1SJ71E71N3-T時的外觀示意圖。

(1) 動作模式設定開關

動作模式設定開關	內容	設定值	GOT連接時是否需要設定
	線上	0 (固定)	○


○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(2) 通訊條件設定開關*1

通訊條件設定開關	設定開關	內容	設定值	GOT連接時是否需要設定
	SW1	TCP逾時錯誤時的線路處理選擇	OFF	△
	SW2	資料代碼設定 (2進位碼)	OFF (固定)	○
	SW3	(不可使用)	OFF (固定)	×
	SW4			
	SW5			
	SW6			
	SW7	CPU通訊時機設定 (可RUN中寫入)	ON (固定)	○
	SW8	初始化時機設定	OFF	△

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 A1SJ71E71-B5-S3、A1SJ71E71-B2-S3的通訊條件設定開關如下所示。

通訊條件設定開關	設定開關	內容	設定值	GOT連接時是否需要設定
	SW1	TCP逾時錯誤時的線路處理選擇	OFF	△
	SW2	資料代碼設定 (2進位碼)	OFF (固定)	○
	SW3	CPU通訊時機設定 (可RUN中寫入)	ON (固定)	○
	SW4	初始化時機設定	OFF	△

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

POINT

變更了開關設定時

請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

■3. 順控程式

需要有初始處理和通訊線路的開啟處理用的順控程式。

(1) 程式條件

是指當PLC CPU從STOP→RUN時，進行以太网路模塊的初始處理以及接頭號1的開啟處理的程式。

(a) 以太网路模塊的I/O訊號

➡ A Ethernet Interface Module User's Manual

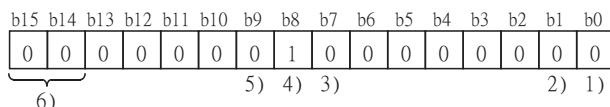
(b) 使用者使用的元件

元件	用途
M102	COM.ERR熄燈指令
D100	以太网路模塊IP位址
D110	使用用途設定
D111	以太网路模塊埠號
D112~D113	GOT的IP位址
D114	GOT的埠號
D200	初始異常代碼

(c) 本示例中使用的緩衝記憶體體的設定內容

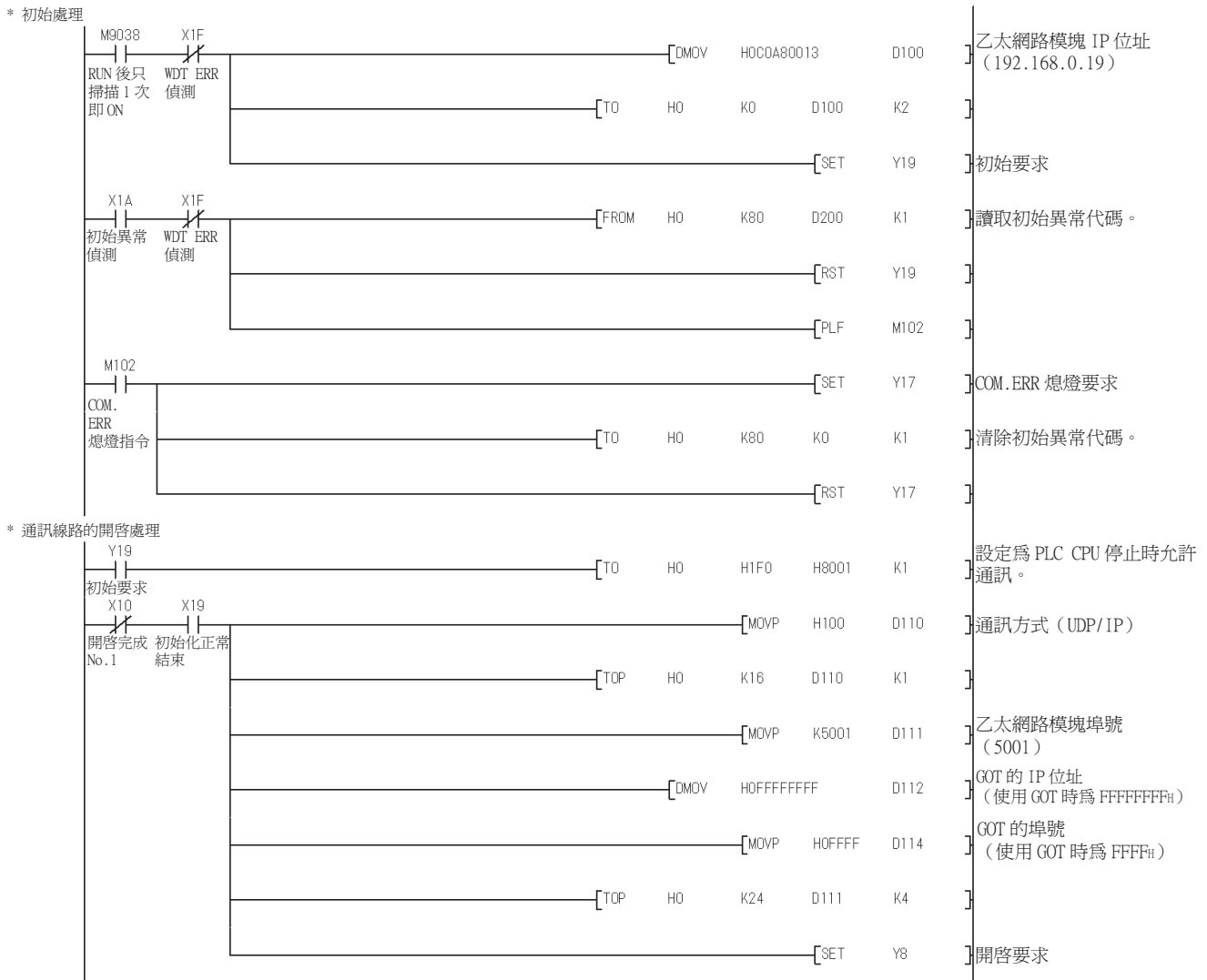
緩衝記憶體位址 10進位 (16進位)	項目	設定值
0~1 (0~1H)	以太网路模塊IP位址	COA80313H(192.168.3.19)
16(10H)	使用用途設定*1	100H
24(18H)	以太网路模塊埠號	5001
25~26 (19~1AH)	GOT的IP位址	FFFFFFFFH
27(1BH)	GOT的埠號	FFFFH (固定)
80(50H)	初始異常代碼	—

*1 使用用途設定的詳情如下所示。
使用者可以變更1)、2)、3)的設定。
4)、5)、6)的設定是固定的。



- 1) 用作固定緩衝空間
0：傳送用/不通訊
1：接收用
- 2) 生存確認
0：不執行
1：執行
- 3) 成對開啟設定
0：不執行
1：執行
- 4) 通訊方式 (請設定為1：UDP/IP。)
0：TCP/IP
1：UDP/IP
- 5) 固定緩衝空間通訊 (請設定為0：有序)。
0：有序
1：無序
- 6) 開啟方式 (請設定為00：Active，UDP/IP。)
00：Active，UDP/IP
10：Unpassive
11：Fullpassive

(2) 順控程式示例



POINT

變更了順控程式時

順控程式寫入 PLC CPU 後，請將 PLC CPU 的電源 OFF → ON，或進行 PLC CPU 的重設操作。

(3) 通訊確認

處於可以通訊的狀態時，乙太網路模塊的 RDY LED 亮燈。

關於通訊狀態的確認，請參照以下內容。

5.4.8 4. 確認乙太網路模塊的通訊狀態

另外，執行 (2) 的順控程式示例時，如果接頭號 1 的開啟處理正常結束，則 BUF1 LED 亮燈。

AJ71E71N3-T、AJ71E71N-B5、
AJ71E71N-B2、AJ71E71N-T、
AJ71E71N-B5T、AJ71E71-S3

A1SJ71E71N3-T、A1SJ71E71N-B5、
A1SJ71E71N-B2、A1SJ71E71N-T、
A1SJ71E71N-B5T、A1SJ71E71-B5-S3、
A1SJ71E71-B2-S3

RUN	BUF1
	BUF2
RDY	BUF3
BSY	BUF4
SW_ERR.	BUF5
COM_ERR.	BUF6
CPU R/W	BUF7
	BUF8
TEST	
TEST ERR.	

RUN	BUF1
RDY	BUF2
BSY	BUF3
SW_ERR.	BUF4
COM_ERR.	BUF5
TEST	BUF6
TEST ERR.	BUF7
CPU R/W	BUF8

■4. GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

(1) 連接裝置的設定

項目	設定值 (使用預設值)
GOT Net No.	1
GOT站號	1
GOT裝置通信用埠No.	5002
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0ms

(2) GOT乙太網路設定 (標準埠時)

項目	設定值 (使用預設值)
GOT IP位址	192.168.3.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通信用埠No.	5015
透明傳輸用埠No.	5014

(3) 乙太網路連接裝置設定

項目		設定值
乙太網路設定No.1	本站	*
	Net No.	1
	站號	2
	裝置	AJ71E71
	IP位址	192.168.3.19
	埠No.	5001
	通訊方式	UDP (固定)

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路設定]的設定方法，請參照以下內容。

- ➡ 5.3.1 設定通訊接口 (連接裝置的設定)

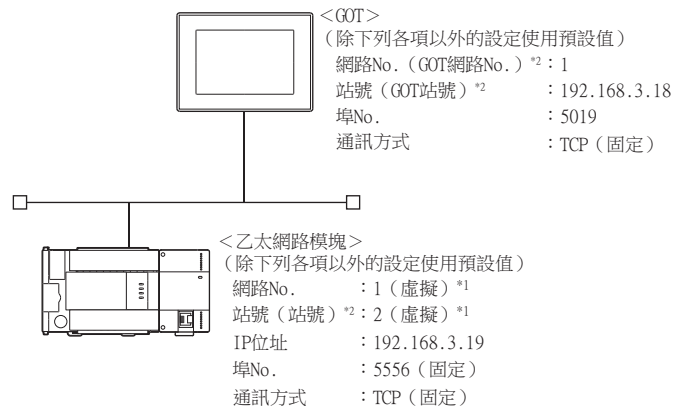
5.4.12 與乙太網路模塊（FX系列）連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT和乙太網路模塊（FX系列）的設定進行說明。

POINT

- (1) 乙太網路模塊（FX系列）
關於乙太網路模塊（FX系列）的詳情，請參照以下手冊。
 - ➡ FX3U-ENET-L使用者手冊
 - ➡ FX3U-ENET-ADP使用者手冊
- (2) 連接多臺GOT時
在乙太網路內連接多臺GOT時，請對各臺GOT設定不同的[GOT站號]。
 - ➡ 5.5 注意事項

■1. 系統配置



- *1 在PLC側沒有需要設定的項目，但是在GOT側需要設定虛擬值。
➡ ■4. GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]
- *2 以下設定內容，PLC側和GOT側的設定名稱不同。

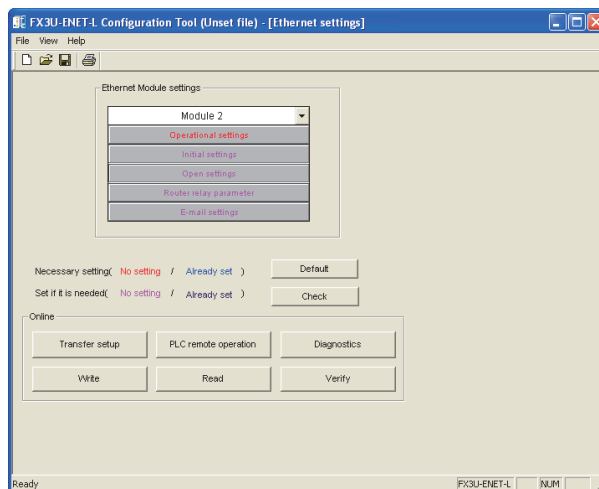
設定內容	設定名稱		
	PLC側	GOT側	
		連接裝置的設定	乙太網路連接裝置設定
網路No.	網路No.	GOT網路No.	網路No.
站號	站號	GOT站號	站號

■2. FX3U-ENET-L設定工具的乙太網路參數設定

(1) 乙太網路設定

乙太網路參數的設定通過FX3U-ENET-L設定工具進行設定。關於FX3U-ENET-L設定工具的詳情，請參照以下內容。

➡ FX Configurator-EN-L操作手冊

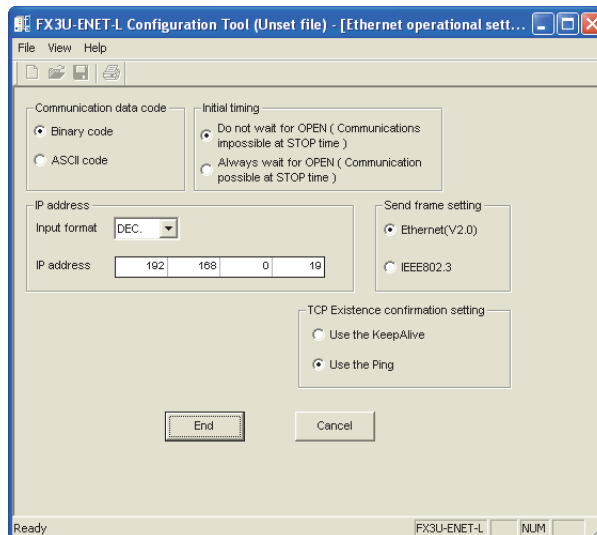


項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
Module	Module 0* ¹	○
Operation setting	參照 (2)	○
Initial settings	(使用預設值)	×
Open settings	參照 (3)	○
Router relay parameter	(使用預設值)	×
E-mail settings		×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 請設定乙太網路模塊的編號。

(2) 操作設定



項目	設定値	GOT連接時是否需要設定
Communication data code ^{*1}	(使用預設值)	×
IP address	192.168.3.19 ^{*2}	○
Initial timing ^{*1}	(使用預設值)	×
Send frame setting		×
TCP Existence confirmation setting		×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

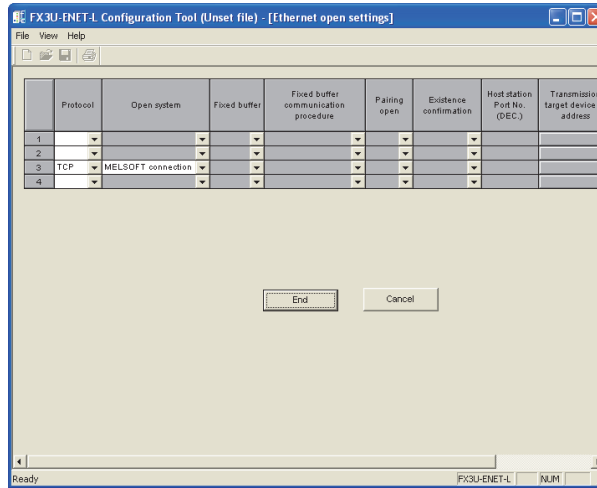
- *1 因為使用埠No.5551，所以忽略本設定而以如下設定進行動作。
- Communication data code：[Binary code]
 - Initial timing：[Always wait for OPEN] (PLC CPU停止時可以通訊。)
- *2 IP位址的預設值為192.168.1.254。
請根據系統配置設定IP位址。

POINT

變更了乙太網路參數時

將乙太網路參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

(3) 開啟設定

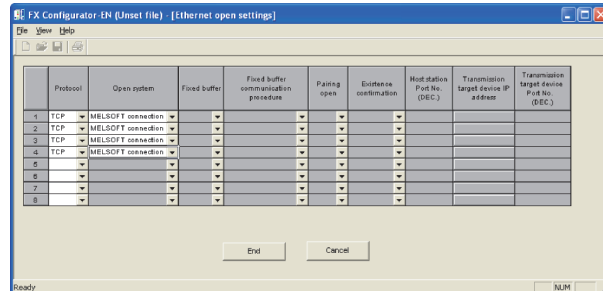


項目	設定値	GOT連接時是否需要設定
Protocol	TCP	○
Open system	MELSOFT connection	○
Fixed buffer	(使用預設值)	×
Fixed buffer communication procedure		×
Pairing open		×
Existence confirmation		×
Host station Port No. (DEC.)		×
Transmission target device IP address		×
Transmission target device Port No. (DEC.)		×

POINT

連接多臺時

與多臺GOT以及週邊裝置連接時，需要按臺數設定通訊協定。

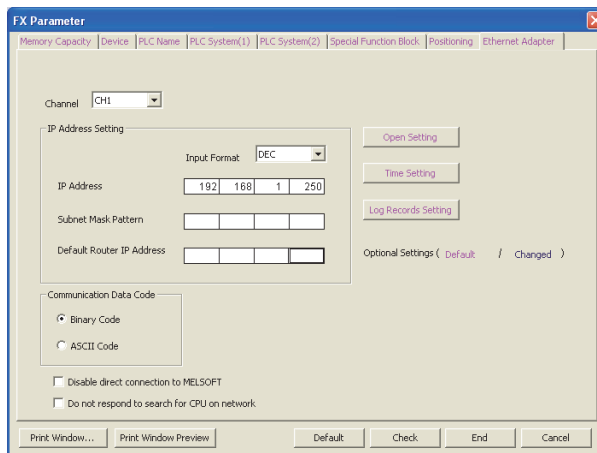


3. FX3U-ENET-ADP的乙太網路參數設定

(1) 乙太網路設定

乙太網路參數的設定通過GX Works2的[FX參數設定]進行。
 要對FX3U-ENET-ADP進行設定，需要GX Works2 Ver.1.91V以上的版本。
 關於FX3U-ENET-ADP設定的詳情，請參照以下手冊。

➡ FX3U-ENET-ADP使用者手冊



項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
Channel	CH1或CH2*1	×
IP Address	192.168.3.19*2	○
Open Settings	參照 (2)	○
Communication Data Code		×
Disable direct connection to MELSOFT	(使用預設值)	×
Do not respond to search for CPU on network		×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 請對與FX3U-ENET-ADP的CPU本體的安裝位置相對應的使用CH進行設定。

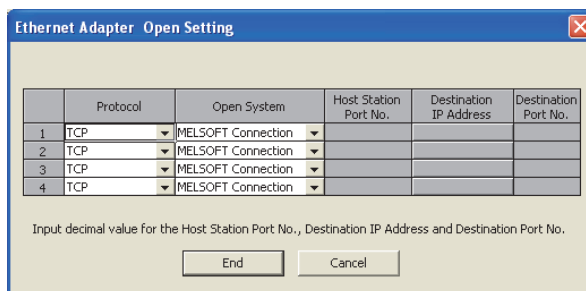
*2 IP位址的預設值為192.168.1.250。請根據系統配置設定IP位址。

POINT

變更了乙太網路參數時

將乙太網路參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON。

(2) 開啟設定



項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
Protocol	TCP	○
Open System	MELSOFT connection	○

POINT

連接多臺時

與多臺GOT以及週邊裝置連接時，需要按臺數設定通訊協定。

■4. GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

(1) 連接裝置的設定

項目	設定值 (使用預設值)
GOT Net No.	1
GOT站號	1
GOT裝置通信用埠No.	5019
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0ms

(2) GOT乙太網路設定 (標準埠時)

項目	設定值 (使用預設值)
GOT IP位址	192.168.3.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通信用埠No.	5015
透明傳輸用埠No.	5014

(3) 乙太網路連接裝置設定

項目		設定值
乙太網路設定 No.1	本站	*
	Net No.	1 (使用預設值)
	站號	2
	裝置	FX (固定)
	IP位址	192.168.3.19*1
	埠No.	5551*2
	通訊方式	TCP (固定)

*1 請根據連接目標PLC的IP位址進行設定。

*2 請根據連接目標PLC的埠No.進行設定。

關於詳情，請參照以下內容。

➡ 5.3.3 GOT乙太網路設定

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 5.3.1 設定通訊接口 (連接裝置的設定)

■ 5. 確認乙太網路模塊的通訊狀態

(1) 使用Windows的命令提示字元時

請使用Windows的命令提示字元執行Ping命令。

(a) 正常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.19  
Reply from 192.168.3.19: bytes=32 time<1ms TTL=64
```

(b) 異常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.19  
Request timed out.
```

(2) 異常結束時

異常結束時請確認以下內容後再次執行Ping命令。

- 乙太網路模塊的安裝狀態
- 電纜連接狀態
- 開關設定、網路參數設定的內容
- PLC CPU的動作狀態（是否發生異常）
- Ping命令中指定的乙太網路模塊的IP位址

POINT

FX3U-ENET-L設定工具的乙太網路診斷功能

可以通過FX3U-ENET-L設定工具的乙太網路診斷功能從PLC側進行Ping測試。

關於FX3U-ENET-L設定工具的乙太網路診斷功能的詳情，請參照以下手冊。

➡ FX Configurator-EN-L操作手冊

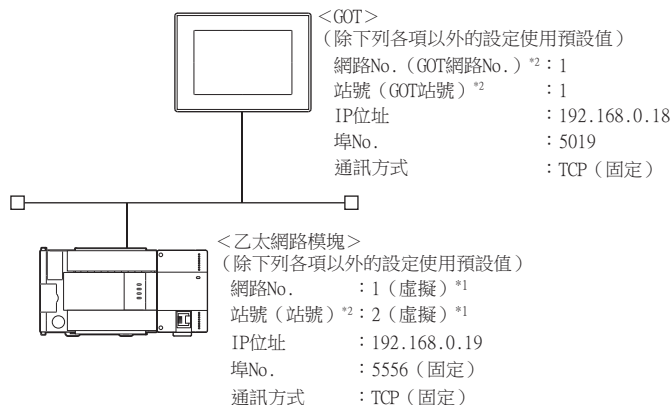
5.4.13 乙太網路埠內建FXCPU（FX3GE）連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT和乙太網路模塊（FX系列）的設定進行說明。

POINT

- (1) FX3GE
關於FX3GE的詳情，請參照以下內容。
 ➡ FX3GE SERIES PROGRAMMABLE CONTROLLERS HARDWARE MANUAL
- (2) 連接多臺GOT時
在乙太網路內連接多臺GOT時，請對各臺GOT設定不同的[GOT站號]。
 ➡ 5.5 注意事項

■1. 系統配置



*1 在PLC側沒有需要設定的項目，但是在GOT側需要設定虛擬值。

➡ ■4. GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

*2 以下設定內容，PLC側和GOT側的設定名稱不同。

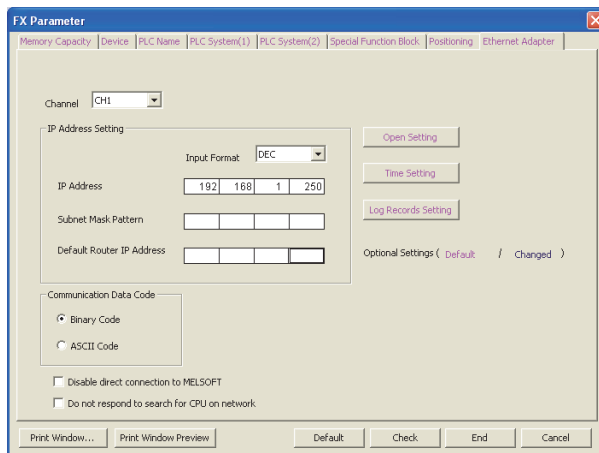
設定內容	設定名稱		
	PLC側	GOT側	
		連接裝置的設定	乙太網路連接裝置設定
網路No.	網路No.	GOT網路No.	網路No.
站號	站號	GOT站號	站號

■2. FX3GE的乙太網路參數設定

(1) 乙太網路設定

乙太網路參數的設定通過GX Works2的[FX參數設定]進行。
要對FX3GE進行設定，需要GX Works2 Ver.1.91V以上的版本。
關於FX3GE設定的詳情，請參照以下內容。

➡ FX3GE SERIES PROGRAMMABLE CONTROLLERS HARDWARE MANUAL



項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
Channel	CH1	×
IP Address	192.168.1.250 ^{*1}	○
Open Settings	參照 (2)	○
Communication Data Code	(使用預設值)	×
Disable direct connection to MELSOFT		×
Do not respond to search for CPU on network		×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

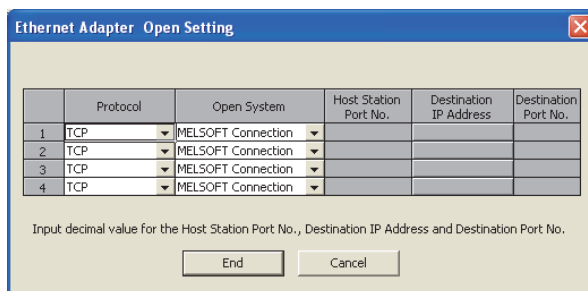
*1 IP位址的預設值為192.168.1.250。請根據系統配置設定IP位址。

POINT

變更了乙太網路參數時

將乙太網路參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON。

(2) 開啟設定



項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
Protocol	TCP	○
Open System	MELSOFT connection	○

POINT

連接多臺時

與多臺GOT以及週邊裝置連接時，需要按臺數設定通訊協定。

■3. GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

(1) 連接裝置的設定

項目	設定值 (使用預設值)
GOT Net No.	1
GOT站號	1
GOT裝置通信用埠No.	5019
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0ms

(2) GOT乙太網路設定 (標準埠時)

項目	設定值 (使用預設值)
GOT IP位址	192.168.3.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通信用埠No.	5015
透明傳輸用埠No.	5014

(3) 乙太網路連接裝置設定

項目		設定值
乙太網路設定No.1	本站	*
	Net No.	1 (使用預設值)
	站號	2
	裝置	FX (固定)
	IP位址	192.168.0.19*1
	埠No.	5556*2
	通訊方式	TCP (固定)

*1 請根據連接目標PLC的IP位址進行設定。

*2 請根據連接目標PLC的埠No.進行設定。

關於詳情，請參照以下內容。

➡ 5.3.3 GOT乙太網路設定

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 5.3.1 設定通訊接口 (連接裝置的設定)

■ 4. 確認乙太網路模塊的通訊狀態

(1) 使用Windows的命令提示字元時

請使用Windows的命令提示字元執行Ping命令。

(a) 正常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.19  
Reply from 192.168.3.19: bytes=32 time<1ms TTL=64
```

(b) 異常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.19  
Request timed out.
```

(2) 異常結束時

異常結束時請確認以下內容後再次執行Ping命令。

- 乙太網路模塊的安裝狀態
- 電纜連接狀態
- 開關設定、網路參數設定的內容
- PLC CPU的動作狀態（是否發生異常）
- Ping命令中指定的乙太網路模塊的IP位址

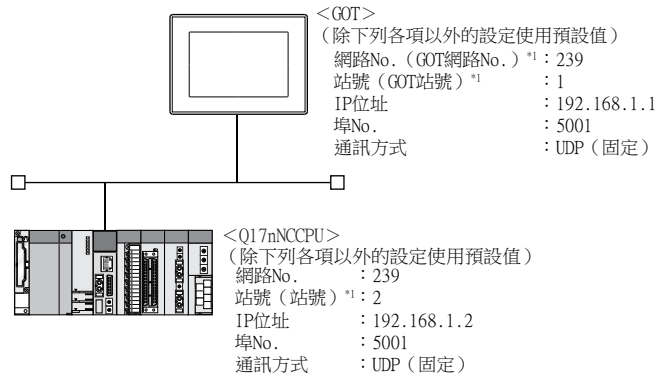
5.4.14 與Display I/F (CNC C70) 連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT以及Display I/F (CNC C70) 的設定進行說明。

POINT

- (1) Display I/F(CNC C70)
關於Display I/F (CNC C70) 的詳情，請參照以下手冊。
 ➡ C70 Instruction Manual
- (2) 連接多臺GOT時
在乙太網路內連接多臺GOT時，請對各臺GOT設定不同的[GOT站號]。
 ➡ 5.5 注意事項

■1. 系統配置

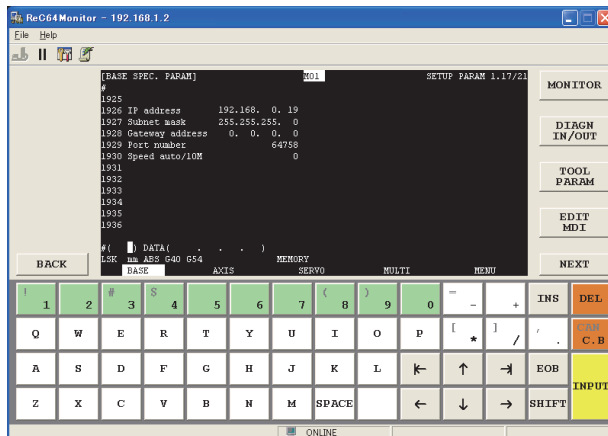


*1 以下設定內容，PLC側和GOT側的設定名稱不同。

設定內容	設定名稱		
	PLC側	GOT側	
		連接裝置的設定	乙太網路連接裝置設定
網路No.	網路No.	GOT網路No.	網路No.
站號	站號	GOT站號	站號

■2. CNC C70的IP位址設定

(1) 使用遠端監視工具時



項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
IP address	192.168.1.2	○
Subnet mask	255.255.255.0	○
Gateway address	0.0.0.0	○
Port number	64758 (固定)	○
Speed auto/10M	0 (固定)	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(2) 使用CNC監視時



項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
IP address	192.168.1.2	○
Subnet mask	255.255.255.0	○
Gateway address	0.0.0.0	○
Port number	64758 (固定)	○
Speed auto/10M	0 (固定)	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(3) 通訊確認

處於可以通訊的狀態時，CNC C70的INIT.LED亮燈。
關於通訊狀態的確認，請參照以下內容。

➡ ■4. 確認CNC C70的通訊狀態

■3. GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

(1) 連接裝置的設定

項目	設定值
GOT Net No.	239
GOT站號	1
GOT裝置通信用埠No.	5001
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0ms

(2) GOT乙太網路設定（標準埠時）

項目	設定值
GOT IP位址	192.168.1.1
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通信用埠No.	5015
透明傳輸用埠No.	5014

(3) 乙太網路連接裝置設定

項目		設定值
乙太網路設定 No.1	本站	*
	Net No.	239
	站號	2
	裝置	Q17mNC
	IP位址	192.168.1.2
	埠No.*1	5001
	通訊方式*1	UDP

*1 可以進行以下[埠No.]、[通訊方式]的設定。
 [埠No.]：5002
 [通訊方式]：TCP

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 5.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

■4. 確認CNC C70的通訊狀態

(1) 使用Windows的命令提示字元時

請使用Windows的命令提示字元執行Ping命令。

(a) 正常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.19  
Reply from 192.168.3.19: bytes=32 time<1ms  
TTL=64
```

(b) 異常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.19  
Request timed out.
```

(2) 異常結束時

異常結束時請確認以下內容後再次執行Ping命令。

- CNC C70安裝狀態
- 電纜連接狀態
- 開關設定、網路參數設定的內容
- PLC CPU的動作狀態（是否發生異常）
- Ping命令中指定的CNC C70的IP位址

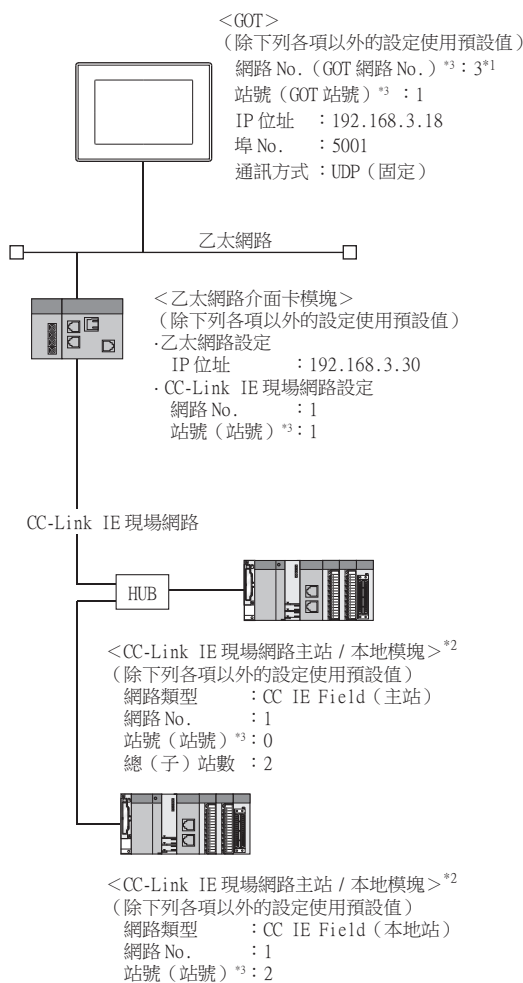
5.4.15 與CC-Link IE現場網路乙太網路介面卡模塊連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT、乙太網路介面卡模塊和PLC側的設定進行說明。

POINT

- (1) CC-Link IE現場網路乙太網路介面卡模組
關於CC-Link IE現場網路乙太網路介面卡模組的詳情，請參照以下手冊。
 ➡ CC-Link IE Field Network Ethernet Adapter Unit User's Manual
- (2) 連接多臺GOT時
在乙太網路內連接多臺GOT時，請對各臺GOT設定不同的[GOT站號]。
 ➡ 5.5 注意事項

■1. 系統配置



*1 請根據乙太網路介面卡模塊的IP位址的第3段 (網路No.) 設定GOT網路No.。

*2 CC-Link IE現場網路主站·本地站模塊安裝在基本模塊的插槽0上。

CC-Link IE控制器網路主站·本地站模塊的起始I/O No.設定為“0”。

*3 以下設定內容，PLC側和GOT側的設定名稱不同。

設定內容	設定名稱		
	PLC側	GOT側	
		連接裝置的設定	乙太網路連接裝置設定
網路No.	網路No.	GOT網路No.	網路No.
站號	站號	GOT站號	站號

■2. GX Works2的網路參數乙太網路/CC IE/MELSECNET

PLC側的設定方法的詳情，請參照以下手冊。

➡ MELSEC-Q CC-Link IE Field Network Master/Local Module User's Manual

(1) 網路類型、網路No.、總（子）站數的設定

例：主站的設定

	模塊1	模塊2
網路類型	CC IE Field(主站)	無
起始/心編號	0000	
網路編號	1	
總(子)站數	2	
群組編號		
站編號	0	
模式	線上(標準模式)	
	網路配置設定	
	網路動作設定	
	更新參數	
	中斷設定	
	在參數中設定站編號	

項目	設定值	
	主站	本地站
網路類型	CC IE Field（主站）	CC IE Field（本地站）
網路編號	1	1
總（子）站數	2	-
站編號	0（固定）	2

(2) 路由參數的設定

請根據實際需要進行以下設定。

最多可設定64個[轉移目標網路編號]。

但是無法設定2個及以上（多個）相同的轉移目標網路No.。

因此，以本站（GOT）為要求源可以進行存取的其他站有64種[轉移目標網路編號]。

	轉移目標 網路編號	中繼目標 網路編號	中繼目標 站編號
1			
2			
3			
4			
5			
6			
7			
8			
9			
10			
11			
12			
13			
14			
15			
16			
17			
18			
19			

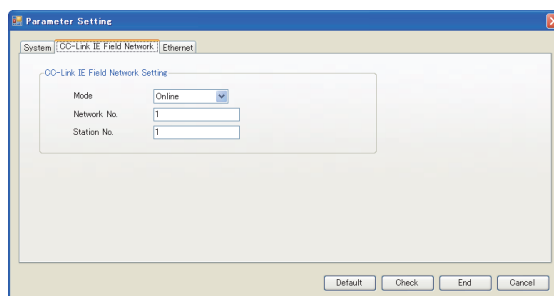
項目	範圍
轉移目標網路編號	1~239
中繼目標網路編號	1~239
中繼目標站編號	0~64

■3. 乙太網路介面卡模塊的設定

請通過乙太網路介面卡模塊設定工具設定參數。
設定方法的詳情，請參照以下手冊。

▣ CC-Link IE Field Network Ethernet Adapter Unit User's Manual

(1) CC-Link IE現場網路設定

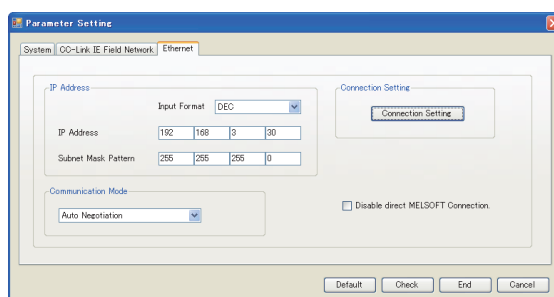


項目	設定值
Network No.	1*1
Station No.	1*2

*1 請設定為與PLC側設定的網路No.相同的值。

*2 請設定為與PLC側設定的站號不同的值。

(2) 乙太網路設定



項目	設定值
IP Address	192.168.3.30*1

*1 請在下列範圍內設定IP位址。

192.168.3.30

請在 1 ~ 64 的範圍內設定第 4 段。

請在 1 ~ 239 的範圍內設定第 3 段。

■4. GT Designer3的[連接裝置設定]、[以太網路連接裝置設定]

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]、[以太網路連接裝置設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]和[以太網路連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 5.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

(1) 連接裝置的設定

項目	設定值（使用預設值）
GOT Net No.	3*1
GOT站號	1
GOT裝置通訊用埠No.	5001
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0ms

*1 請按照以太網路介面卡模塊的IP位址的第3段（網路No.）設定GOT網路No.。

(2) GOT以太網路設定（標準埠時）

項目	設定值（使用預設值）
GOT IP位址	192.168.3.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通訊用埠No.	5015
透明傳輸用埠No.	5014

(3) 以太網路連接裝置設定

項目	設定值	
以太網路設定No.1	本站	*
	Net No.	3*1
	站號	30*2
	裝置	NZ2GF-ETB
	IP位址	192.168.3.30*3
	埠No.*4	5001
	通訊方式*4	UDP

*1 請按照以太網路介面卡模塊的IP位址的第3段（網路No.）進行設定。

*2 請按照以太網路介面卡模塊的IP位址的第4段（站號）進行設定。

*3 請按照以太網路介面卡模塊的IP位址進行設定。

*4 可以進行以下[埠No.]、[通訊方式]的設定。

[埠No.]：5002

[通訊方式]：TCP

(4) 路由參數的設定

項目	設定值
轉移目標網路編號	1*1
中繼源網路編號	3*2
中繼目標站編號	30*3

*1 請設定為與以太網路介面卡模塊的網路No.相同的值。

*2 請按照以太網路介面卡模塊的IP位址的第3段（網路No.）進行設定。

*3 請按照以太網路介面卡模塊的IP位址的第4段（站號）進行設定。

5.4.16 與PERIPHERAL I/F（乙太網路埠內建運動控制器CPU）連接時

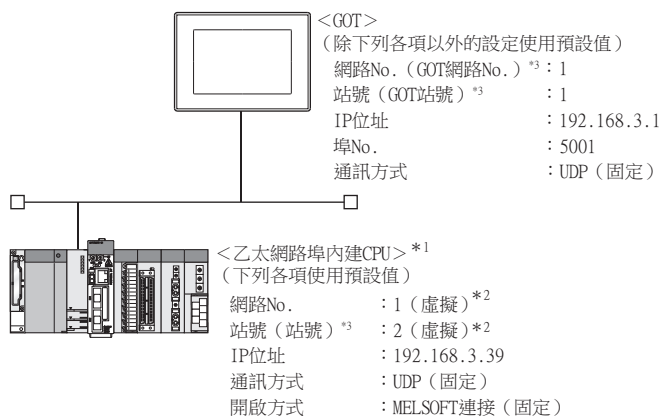
以下就右側所示的系統配置時的GOT和乙太網路埠內建運動控制器CPU的設定進行說明。

POINT

- (1) GOT的機種設定
詳情請參照以下內容。
 - ➡ 1.1.1 連接裝置設定（通道設定）
 - (2) [機種]的設定
- (2) 指定Q170MCPUCPU、Q170MSCPU(-S1)的CPU號機
通過指定CPU號機來設定，所監視的是Q170MCPUCPU、Q170MSCPU(-S1)的PLC CPU部分，還是運動控制器CPU部分。詳情請參照以下內容。
 - ➡ 5.5 注意事項
- (3) GX Works2/GX Developer的PLC 類型
建立程式時，請設定為以下的PLC類型。
 - Q173D(S)CPU/Q172D(S)CPU時
QnUD(E)(H)CPU
 - Q170MCPUCPU、Q170MSCPU(-S1)時為
Q03UDCPU
- (4) 乙太網路埠內建CPU
關於乙太網路埠內建CPU的詳情，請參照以下手冊。
 - ➡ Q173D(S)CPU/Q172D(S)CPU、Q170MCPUCPU、Q170MS(-S1)CPU的使用者手冊
- (5) 連接多臺GOT時
在乙太網路內連接多臺GOT時，請對各臺GOT設定不同的[GOT站號]。
 - ➡ 5.5 注意事項

1. 系統配置

在以下的系統配置中，乙太網路埠內建運動控制器CPU的設定請保持預設值不變。請在進行GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路設定]的設定後進行連接。



*1 關於使用集線器、收發器等構成裝置時的設定方法，請參照以下內容。

➡ 5.4.7 與MELSEC-Q/L系列乙太網路埠內建CPU連接時（多臺連接時）

*2 在PLC側沒有需要設定的項目，但是在GOT側需要設定虛擬值。

➡ (2) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

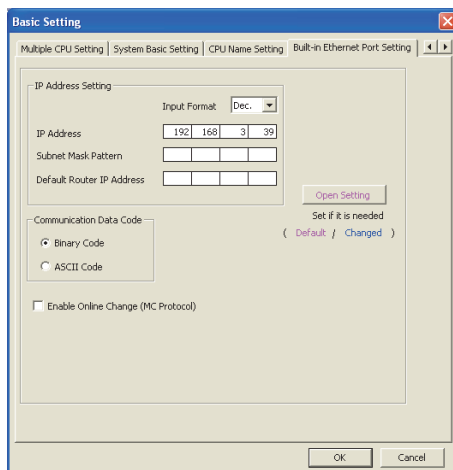
*3 以下設定內容，PLC側和GOT側的設定名稱不同。

設定內容	設定名稱		
	PLC側	GOT側	
		連接裝置的設定	乙太網路連接裝置設定
網路No.	網路No.	GOT網路No.	網路No.
站號	站號	GOT站號	站號

■2. MT Works2的基本設定

上述所示系統配置時，使用基本設定的預設值。

(1) 內建乙太網路埠設定

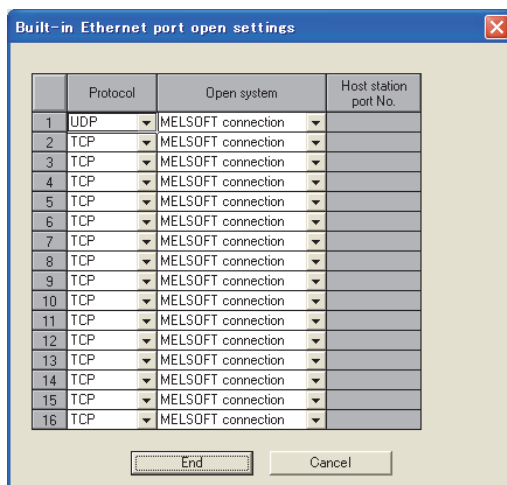


項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
IP address	192.168.3.39 (預設)	○
Subnet mask pattern	-	×
Default router IP address	-	×
Communication data code	(使用預設值)	△
Enable online change (MC protocol)		△
Open settings	參照 (2)	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(2) 開啟設定

請按照連接的GOT的臺數進行設定。



項目	設定值
Protocol	UDP (固定)
Open system	MELSOFT connection
Host station port No.	-

■3. GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]

POINT

- (1) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路連接裝置設定]
關於GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。
- ➡ 5.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）
- (2) 乙太網路連接裝置設定
乙太網路埠內建運動控制器CPU側沒有網路No.、站號的設定項目，但是GOT側需要設定虛擬值，因此請在GOT側設定網路No.和站號。
此時，請設定系統中未使用的網路No.。

(1) 連接裝置的設定

項目	設定值（使用預設值）
GOT Net No.	1
GOT站號	1
GOT裝置通信用埠No.	5001
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0ms

(2) GOT乙太網路設定（標準埠時）

項目	設定值（使用預設值）
GOT IP位址	192.168.3.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通信用埠No.	5015
透明傳輸用埠No.	5014

(3) 乙太網路連接裝置設定

項目	設定值	
乙太網路設定No.1	本站	*
	Net No.	1 ^{*1}
	站號	2 ^{*2}
	裝置	QnUD(P)/V/QnUDE(H)
	IP位址	192.168.3.39 ^{*3}
	埠No. ^{*4}	5006
	通訊方式 ^{*4}	UDP

- *1 請設定與GOT網路No.相同的值。
- *2 請設定與GOT站號不同的值。
- *3 請設定為乙太網路埠內建運動控制器CPU側的IP位址值。
- *4 可以進行以下[埠No.]、[通訊方式]的設定。
[埠No.]：5007
[通訊方式]：TCP

■ 4. 確認乙太網路埠內建CPU的通訊狀態

(1) 使用Windows的命令提示字元時

請使用Windows的命令提示字元執行Ping命令。

(a) 正常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.39  
Reply from 192.168.3.39: bytes=32 time  
<10ms TTL=32
```

(b) 異常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.39  
Request timed out.
```

(2) 異常結束時

異常結束時請確認以下內容後再次執行Ping命令。

- 電纜連接狀態
- 開關設定、網路參數設定的內容
- PLC CPU的動作狀態（是否發生異常）
- Ping命令中指定的乙太網路埠內建CPU的IP位址

POINT

GX Works2/GX Developer的乙太網路診斷功能

可以通過GX Works2/GX Developer的乙太網路診斷功能從PLC側進行Ping測試。

關於GX Works2/GX Developer的乙太網路診斷功能的詳情，請參照以下手冊。

➡ GX Works2 Version1 Operating Manual (Common)

➡ GX Developer Version8 Operating Manual

5.5 注意事項

■1. 與QnA(S)CPU類型連接時

請使用功能版本B以上的乙太網路模塊（QnA系列）和PLC CPU（QnA/QnASCPU類型）。

■2. 關於與QSCPU的連接

QSCPU僅可讀取元件值和使用梯形圖監視時的順控程式。
無法寫入到QSCPU。

■3. 關於與Q170MCPUCPU、Q170MSCPU(-S1)之間的連接

要監視運動控制器CPU部分（2號機）的元件時，請在元件設定時將[CPU號機]設定為“2”。
如果CPU號機設定為“0”或者“1”，則會監視PLC CPU部分（1號機）的元件。
如果CPU號機設定為“0”～“2”以外的值，則會發生通訊錯誤，無法進行監視。
關於CPU號機的設定，請參照以下手冊。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

例) 位元元件的設定對話方塊



■4. 關於多CPU系統中的連接

GOT通過多CPU系統連接時，到PLC開始運行為止所花的時間如下。

MELSEC iQ-R系列、運動控制器CPU（MELSEC iQ-R系列）、QCPU（Q模式）、運動控制器CPU（Q系列）：10秒以上
MELDAS C70：18秒以上

如果在上述時間段內啟動GOT會發生系統警示。為了避免發生系統警示，請調整GOT設定的標題顯示時間。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

■5. 關於與LCPU的連接

LCPU有時會在電源OFF→ON或者重設的時候進行SD記憶卡的診斷（檔案系統的檢查、修復處理等）。

因此需要過一段時間才能使用SD記憶卡。如果在這段時間內啟動GOT，則會發生系統警示。為了避免發生系統警示，請調整GOT設定的標題顯示時間。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

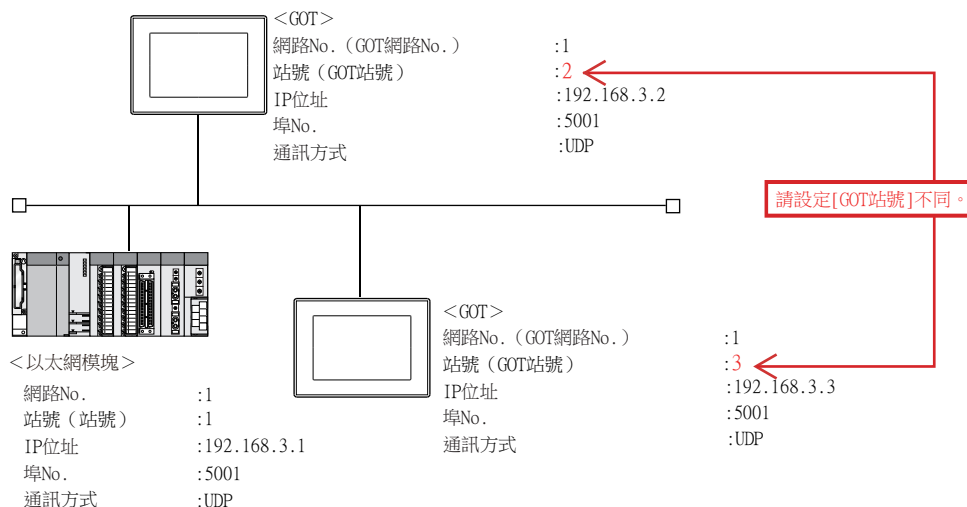
■6. 連接多臺GOT時

(1) [GOT站號]的設定

在乙太網路內連接多臺GOT時，請對各臺GOT設定不同的[GOT站號]。

➡ 5.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

（系統配置示例）



(2) IP 位址的設定

GOT1000系列的GOT並存的多臺連接時，請勿使用IP位址“192.168.0.18”。

如果使用了上述IP位址，就有可能導致GOT中發生通訊錯誤。

(3) 多臺GOT同時啟動時的設定（與乙太網路埠內建CPU連接時）

要在一臺乙太網路埠內建CPU上連接多臺GOT時，請調整GOT的通訊開始時機。

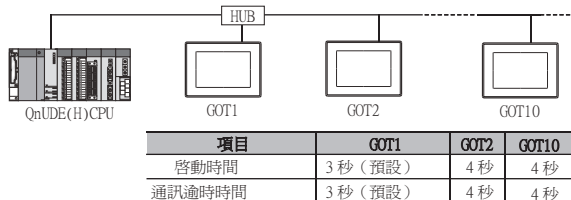
如果至PLC的通訊過於集中，GOT與PLC之間的通訊將變得難以成功，可能會引致GOT中的監視無法開始。

調整時機的有效方法為先讓一臺GOT進行通訊，然後再讓餘下的GOT進行通訊。

請在各個GOT中對以下項目進行設定。

- [連接裝置設定]的[啟動時間]或[GOT設定]的[標題顯示時間]
- [連接裝置設定]的[通訊逾時時間]

設定示例如下所示。



■7. 在同一網段中連接了多臺網路裝置（包括GOT）時

在同一網段中連接了多臺網路裝置（包括GOT）時，會加大網路負荷，有可能導致GOT與PLC之間的通訊速度降低。通訊性能有時可通過下列措施得到改善。

- 使用交換式集線器。
- 使用速度較快的100BASE-TX(100Mbps)。
- 減少GOT的監視點數。

■8. 關於IP位址的設定

IP位址請勿使用“0”或者“255”作為結尾。

(*.*.*.0或者*.*.*.255在系統中有特殊意義)

使用了上述IP位址時，有可能引致GOT無法正常監視。

請與網路管理員聯繫後再設定GOT以及對象裝置的IP位址。

■9. 對同一條線路上的其他網路編號進行監視時

在同一乙太網路中，如果GOT與PLC的網路No.不一致，則無法監視該PLC。想要監視時，請對PLC設定與GOT相同的網路No.，或者在PLC上連接1個乙太網路模塊並進行路由設定，作為其他網路進行監視。

使用GT16並且可以使用多通道時，請用監視的網路No.區分通道進行設定。

■ 10. 關於QCPU的遠端密碼

請勿對QCPU設定遠端密碼。
否則會引致無法在GOT中進行監視。

■ 11. 關於1臺GOT可連接的CPU臺數

<GT27、GT25、GT23時>

RCPU，FX5UCPU，QCPU，LCP，ACPU，FXCPU：可設定128臺（建議10臺以下）
但是，每個CH的最大可設定臺數如下。

RCPU，FX5UCPU：可設定120臺

QCPU，LCP，ACPU，FXCPU：可設定64臺

<GT21時>

RCPU，FX5UCPU，QCPU，LCP，ACPU，FXCPU：可設定4臺

■ 12. 關於與RnSFCPU的連接

到RnSFCPU開始運行為止需要10秒以上。

如果在這段時間內啟動GOT，則會發生系統警示。為了避免發生系統警示，請調整GOT設定的標題顯示時間。

▣ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

■ 13. 與PERIPHERAL I/F連接時

GOT將無法進行其他站監視，路由參數設定停用。

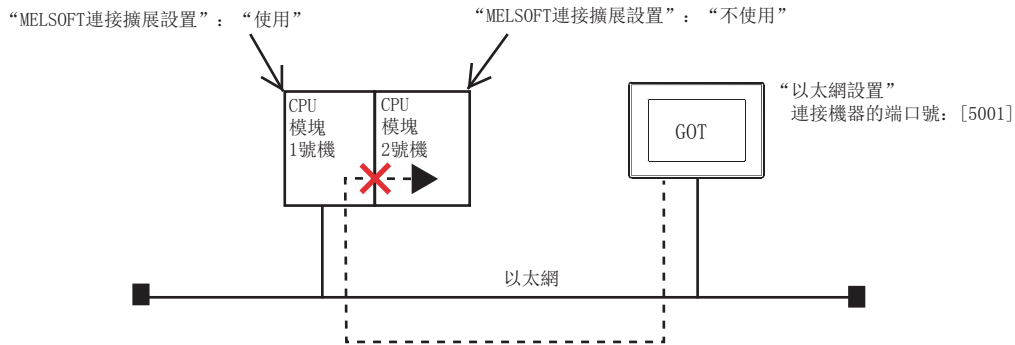
■ 14. 與使用了“MELSOFT連接擴展設置”的QnUD(P)VCPU的內置以太網端口連接時

在GT Designer3的“連接機器詳細設置”-“以太網設置”中，如果將端口號設置為[5001]，則針對QnUD(P)VCPU的內置以太網端口，可以使用“MELSOFT連接擴展設置”進行訪問，但根據系統構成，GOT有時可能無法訪問可編程控制器。以下，對GOT無法訪問時的系統構成例及避免方式進行說明

(1) 系統構成例 1

經由將“MELSOFT連接擴展設置”設置為“使用”的CPU號機，不能訪問將“MELSOFT連接擴展設置”設置為“不使用”的其他號機或不支持“MELSOFT連接擴展設置”的其他號機。

(a) 系統構成圖



1) 避免方式

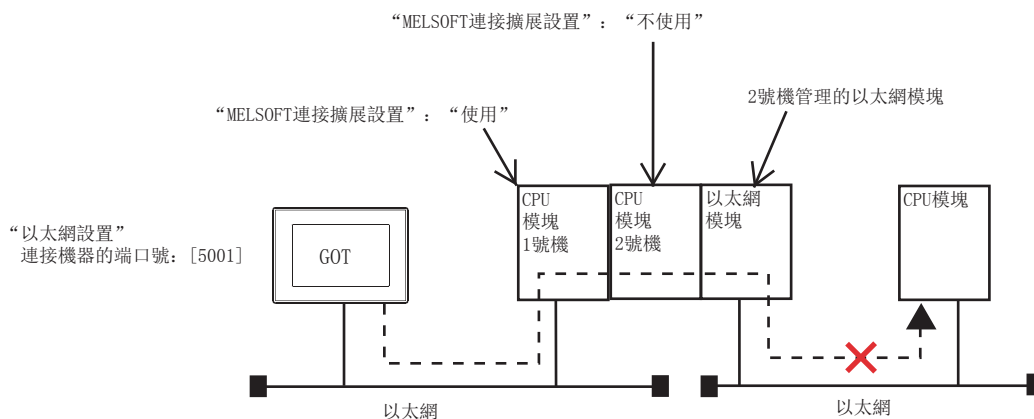
請實施以下避免方式之一。

- 變更可編程控制器側的“MELSOFT 連接擴展設置”
在可以進行“MELSOFT 連接擴展設置”的CPU模塊2號機，將“MELSOFT 連接擴展設置”設置為“使用”。
 ➡ QnUCPU User's Manual (Communication via Built-in Ethernet Port)
- 變更GOT側的“以太網設置”
在GOT側的“以太網設置”中，將連接機器的端口號設置為[5006]。
 ➡ 5.3.4 乙太網路連接裝置設定

(2) 系統構成例 2

在多CPU 配置中，GOT經由CPU號機（“MELSOFT連接擴展設置”：“使用”），以其他CPU號機（“MELSOFT 連接擴展設置”：“不使用”，或不支持“MELSOFT連接擴展設置”）管理的網絡模塊為中繼時，不能訪問其他網絡中的CPU模塊。

(a) 系統構成圖



1) 避免方式

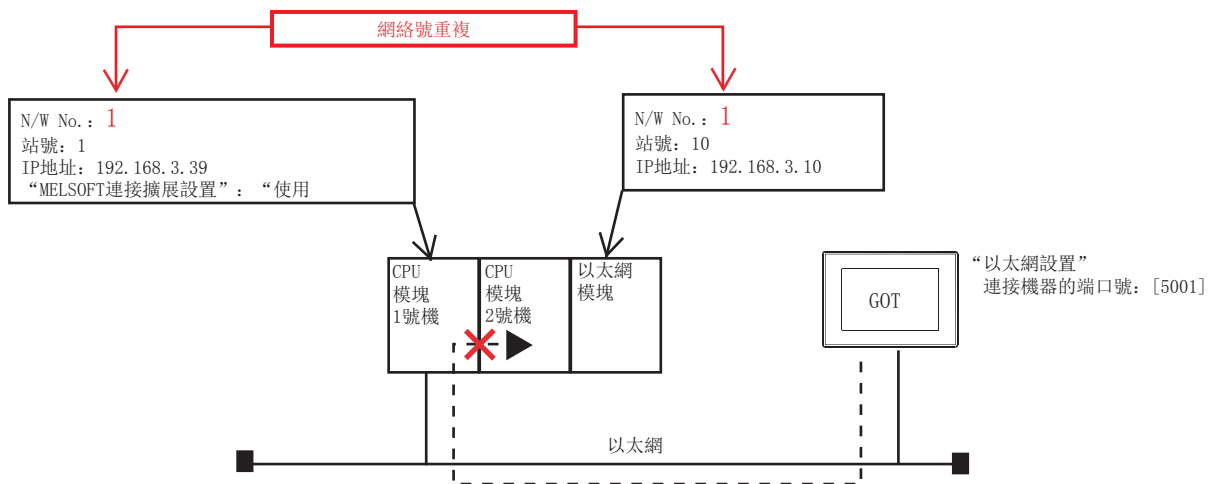
請實施以下避免方式之一。

- 變更可編程控制器側的“MELSOFT 連接擴展設置”
在可以進行“MELSOFT 連接擴展設置”的CPU模塊2號機，將“MELSOFT 連接擴展設置”設置為“使用”。
 ➡ QnUCPU User's Manual (Communication via Built-in Ethernet Port)
- 變更GOT側的“以太網設置”
在GOT側的“以太網設置”中，將連接機器的端口號設置為[5006]。
 ➡ 5.3.4 乙太網路連接裝置設定

(3) 系統構成例3

(a) 系統構成圖-1

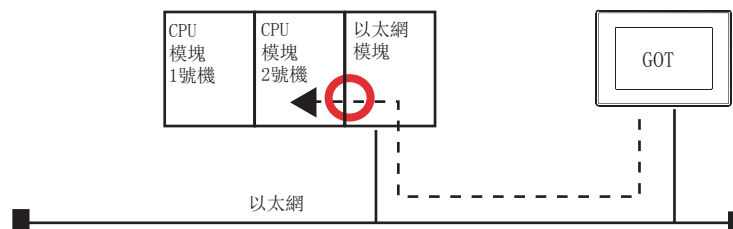
在同一CPU基板上安裝了以太網模塊的系統構成中，CPU內置以太網端口和以太網模塊的網絡號重複時，GOT經由CPU內置以太網端口(“MELSOFT連接擴展設置”：“使用”)，不能監視多CPU配置的其他號機。



1) 避免方式

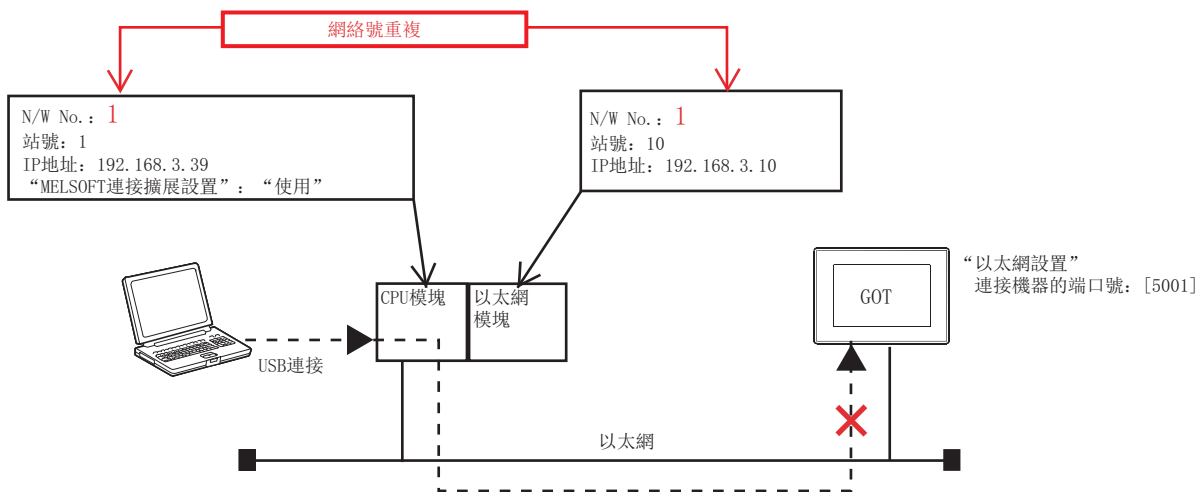
請實施以下避免方式之一。

- 變更GOT側的“以太网設置”
在GOT側的“以太网設置”中，將連接機器的端口號設置為[5006]。
 ➡ 5.3.4 以太网路連接裝置設定
- 變更連接線路
請將GOT經由以太网模塊與CPU模塊2號機連接。



(b) 系統構成圖-2

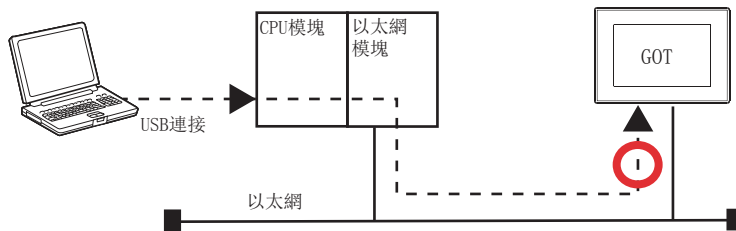
在以下系統構成中，CPU內置以太網端口和以太網模塊的網絡號重複時，使用GT Designer3，經由CPU內置以太網端口(“MELSOFT連接擴展設置”：“使用”)，不能訪問GOT。



1) 避免方式

請實施以下避免方式之一。

- 變更連接線路
請將GOT經由以太網模塊與CPU模塊連接。




6. CPU直接連接

6.1	可連接機種清單	6 - 2
6.2	系統配置	6 - 7
6.3	佈線圖	6 - 40
6.4	GOT側的設定	6 - 45
6.5	PLC側的設定	6 - 52
6.6	注意事項	6 - 54

6. CPU直接連接

6.1 可連接機種清單

可連接的機種如下所示。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC iQ-R系列	R00CPU	○	RS-232 RS-422	-	-
	R01CPU				
	R02CPU				
	R04CPU				
	R08CPU				
	R16CPU				
	R32CPU				
	R120CPU				
	R08PCPU				
	R16PCPU				
	R32PCPU				
	R120PCPU				
	R04ENCPU				
	R08ENCPU				
	R16ENCPU				
	R32ENCPU				
	R120ENCPU				
R08SFPCPU					
R16SFPCPU					
R32SFPCPU					
R120SFPCPU					
運動控制器CPU (MELSEC iQ-R系列)	R16MTCPU	○	RS-232 RS-422	-	-
	R32MTCPU				
	R64MTCPU				
C語言控制器 (MELSEC iQ-R系列)	R12CCPU-V	○	RS-232 RS-422	-	-
CNC C80	R16NCCPU-S1	○	RS-232 RS-422	-	-
機械手臂控制器 (MELSEC iQ-R系列)	CR800-R(R16RTCPU)	○	RS-232 RS-422	-	-
CC-Link IE現場 網路起始模塊	RJ72GF15-T2	×	RS-232 RS-422	-	-
MELSEC iQ-F系列	FX5U FX5UC	○	RS-232 RS-422		➡ 6.2.5

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節	
MELSEC-Q (Q模式)	Q00JCPU Q00CPU*1 Q01CPU*1	○	RS-232 RS-422	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21^{07W} GT 21^{05Q} GT 21^{04R} GT 21^{03P} GT 21^{04P} GT 21^{03P} GT 21^{04P} GS	➡ 6.2.1	
	Q02CPU*1 Q02HCPU*1 Q06HCPU*1 Q12HCPU*1 Q25HCPU*1		RS-232 RS-422	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21^{07W} GT 21^{05Q} GT 21^{03P} GT 21^{04P} GT 21^{03P} GT 21^{04P} GT 21^{03P} GT 21^{04P} GS		
	Q02PHCPU Q06PHCPU Q12PHCPU Q25PHCPU	○	RS-232 RS-422	GT 27 GT 25 GT 23	➡ 6.2.1	
	Q12PRHCPU (主基板)		○	-		-
	Q25PRHCPU (主基板)					
	Q12PRHCPU (擴充基板)	○	-	-	-	
	Q25PRHCPU (擴充基板)					
	Q00UJCPU Q00UCPU Q01UCPU Q02UCPU Q03UDCPU Q04UDHCPU Q06UDHCPU Q10UDHCPU Q13UDHCPU Q20UDHCPU Q26UDHCPU	○	RS-232 RS-422	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21^{07W} GT 21^{05Q} GT 21^{03P} GT 21^{04P} GT 21^{03P} GT 21^{04P} GT 21^{03P} GT 21^{04P} GS	➡ 6.2.1	
	Q03UDECPU Q04UDEHCPU Q06UDEHCPU Q10UDEHCPU Q13UDEHCPU Q20UDEHCPU Q26UDEHCPU Q50UDEHCPU Q100UDEHCPU		RS-232 RS-422	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21^{07W} GT 21^{05Q} GT 21^{03P} GT 21^{04P} GT 21^{03P} GT 21^{04P} GT 21^{03P} GT 21^{04P} GS		
	Q03UDVCPU Q04UDVCPU Q06UDVCPU Q13UDVCPU Q26UDVCPU	○	-	-	-	
C語言控制器 (Q系列)	Q12DCCPU-V*3 Q24DHCCPU-V/VG Q24DHCCPU-LS Q26DHCCPU-LS	○	RS-232 RS-422	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21^{07W} GT 21^{05Q} GT 21^{03P} GT 21^{04P} GT 21^{03P} GT 21^{04P} GT 21^{03P} GT 21^{04P} GS	➡ 6.2.1	
MELSEC-QS	QS001CPU	○	-	-	-	

*1 多CPU系統結構時請使用CPU功能版本B以上的機種。

*2 請通過多CPU系統的QCPU (RS-232) 進行存取。

*3 請使用序列No. 前5位為12042以後的模塊。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-L	L02CPU*1 L06CPU*1 L26CPU*1 L26CPU-BT*1 L02CPU-P*1 L06CPU-P*1 L26CPU-P*1 L26CPU-PBT*1 L02SCPU L02SCPU-P L02SCPU-CM	○	RS-232 RS-422		➡ 6.2.2
MELSEC-Q (A模式)	Q02CPU-A Q02HCPU-A Q06HCPU-A	○	RS-232 RS-422		➡ 6.2.1
MELSEC-QnA (QnACPU)	Q2ACPU Q2ACPU-S1 Q3ACPU Q4ACPU	○	RS-422		➡ 6.2.3
	Q4ARCPU				
MELSEC-QnA (QnASCPU)	Q2ASCPU Q2ASCPU-S1 Q2ASHCPU Q2ASHCPU-S1	○	RS-422		➡ 6.2.3
MELSEC-A (AnCPU)	A2UCPU A2UCPU-S1 A3UCPU A4UCPU A2ACPU A2ACPUP21 A2ACPUR21 A2ACPU-S1 A2ACPUP21-S1 A2ACPUR21-S1 A3ACPU A3ACPUP21 A3ACPUR21 A1NCPUP*2 A1NCPUR21*2 A1NCPUR21*2 A2NCPUP*2 A2NCPUP21*2 A2NCPUR21*2 A2NCPUR21*2 A2NCPUS1*2 A2NCPUP21-S1*2 A2NCPUR21-S1*2 A3NCPUP*2 A3NCPUP21*2 A3NCPUR21*2	○	RS-422		➡ 6.2.4
MELSEC-A (AnSCPU)	A2USCPU	○	RS-422		➡ 6.2.4

- *1 CPU直接連接時，需要介面卡L6ADP-R2或L6ADP-R4。
此外，使用L6ADP-R4時，請使用序列No.前5位為“15102”以後的LCPU。
- *2 監視AnNCPUP、A2SCPU時，僅下述軟體版本以上的CPU可以寫入。
- AnNCPUP(S1)：帶連結為版本L以上、不帶連結為版本H以上
 - A2SCPU：版本H以上

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-A (AnSCPU)	A2USCPU-S1	○	RS-422		➡ 6.2.4
	A2USHCPU-S1				
	A1SCPU				
	A1SCPUC24-R2				
	A1SHCPU				
	A2SCPU*1				
	A2SCPU-S1*1				
	A2SHCPU				
	A2SHCPU-S1				
	A1S1CPU				
	A1S1CPU-S3				
A1S1HCPU					
MELSEC-A	A0J2HCPU*1	×	RS-422		➡ 6.2.4
	A0J2HCPUP21*1				
	A0J2HCPUR21*1				
	A0J2HCPU-DC24*1				
	A2CCPU*1	○	RS-422		➡ 6.2.4
	A2CCPUP21				
	A2CCPUR21				
	A2CCPUC24				
	A2CCPUC24-PRF				
	A2C1CPU-S3				
A1FXCPU					
運動控制器CPU (Q系列)	Q172CPU*2*3	○	RS-232 RS-422		➡ 6.2.1
	Q173CPU*2*3				
	Q172CPUN*2				
	Q173CPUN*2				
	Q172HCPU	○	RS-232 RS-422	 *4	➡ 6.2.1
	Q173HCPU				
	Q172DCPU				
	Q173DCPU				
	Q172DCPU-S1				
	Q173DCPU-S1				
	Q172DSCPU				
	Q173DSCPU				
	Q170MCPUCPU	○	RS-232 RS-422		➡ 6.2.8
Q170MSCPUCPU					
Q170MSCPUCPU-S1					
運動控制器CPU (A系列)	A273UCPU	○	RS-422		➡ 6.2.4
	A273UHCPU				
	A273UHCPU-S3				
	A373UCPU				
	A373UCPU-S3				
	A171SCPU				
	A171SCPU-S3				
	A171SCPU-S3N				

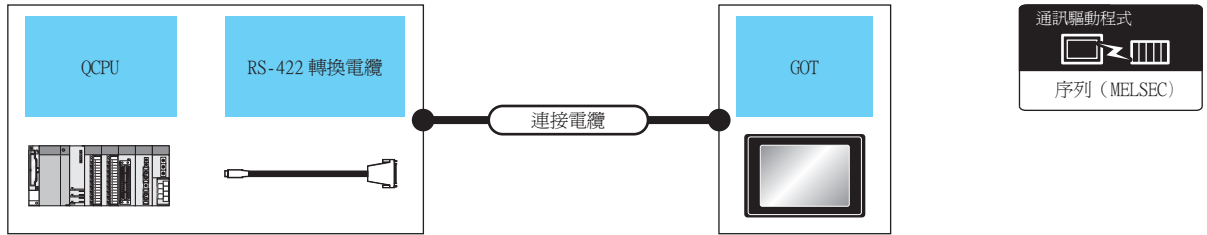
- *1 監視A0J2HCPU、A2CCPU、A2SCPU時，僅下述軟體版本以上的CPU可以寫入。
 - A0J2HCPU（帶連結/不帶連結）：版本E以上
 - A0J2HCPU-DC24：版本B以上
 - A2CCPU、A2SCPU：版本H以上
- *2 使用SV13、SV22、SV43時，請使用安裝了下列本體OS版本的運動控制器CPU。
 - SW6RN-SV13Q□：00E以後
 - SW6RN-SV22Q□：00E以後
 - SW6RN-SV43Q□：00B以後
- *3 請使用下列生產編號的本體模塊。
 - Q172CPU：生產編號K***** 以後
 - Q173CPU：生產編號J***** 以後
- *4 請通過多CPU系統的QCPU（RS-232）進行存取。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
運動控制器CPU (A系列)	A171SHCPU	○	RS-422		⇒ 6.2.4
	A171SHCPUN				
	A172SHCPU				
	A172SHCPUN				
	A173UHCPU				
	A173UHCPU-S1				
MELSEC-WS	WSO-CPU0	×	RS-232		⇒ 6.2.7
	WSO-CPU1				
	WSO-CPU3				
MELSECNET/H 遠端I/O站	Q172LP25-25	×	RS-232		⇒ 6.2.1
	Q172LP25G				
	Q172BR15				
CC-Link 1E現場 網路起始模塊	LJ72GF15-T2	×	-	-	-
CC-Link 1E現場 網路以太網路介 面卡模塊	NZ2GF-ETB	×	-	-	-
CNC C70	Q173NCCPU	○	RS-232	 *1	⇒ 6.2.1
機械手臂控制器 (Q系列)	CRnQ-700(Q172DRCPU)	○	RS-232	 *1	⇒ 6.2.1
	CR750-Q(Q172DRCPU)				
	CR751-Q(Q172DRCPU)				
MELSEC-FX	FX0	×	RS-422		⇒ 6.2.6
	FX0S、FX0N	×	RS-422		
	FX2、FX2C、FX1	×*2	RS-422		
	FX1S、FX1N、FX2N、 FX1NC	○	RS-232 RS-422		
	FX2NC	×*2			
	FX3S、FX3G、FX3GC、 FX3U、FX3UC	○			

- *1 請通過多CPU系統的QCPU（RS-232）進行存取。
- *2 在安裝了實時時鐘功能板或帶實時時鐘功能的EEPROM記憶體後方可使用。

6.2 系統配置

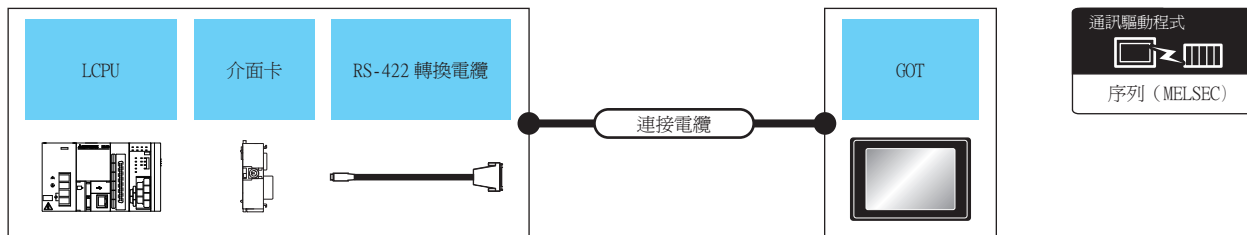
6.2.1 與QCPU連接時



PLC		連接電纜		GOT		可連接臺數			
型號名	RS-422转换电缆	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*7		本體		
MELSEC-Q	-	RS-232	GT01-C30R2-6P(3m)	3m	-(本體內建)		1臺PLC對應1臺GOT		
					GT15-RS2-9P				
					GT10-C02H-6PT9P*4				
			GT01-RS4-M*1	-					
				GT10-C30R2-6P(3m)*5	3m	-(本體內建)			
	FA-CNV2402CBL(0.2m) FA-CNV2405CBL(0.5m)	RS-422	GT01-C30R4-25P(3m) GT01-C100R4-25P(10m) GT01-C200R4-25P(20m) GT01-C300R4-25P(30m)	30m	-(本體內建)				
					GT15-RS4-9S				
					GT10-C02H-9SC				
					GT01-RS4-M*1	-			
						GT21-C30R4-25P5(3m) GT21-C100R4-25P5(10m) GT21-C200R4-25P5(20m) GT21-C300R4-25P5(30m)*3		30m	-(本體內建)
					GT10-C30R4-25P(3m) GT10-C100R4-25P(10m) GT10-C200R4-25P(20m) GT10-C300R4-25P(30m)*2	30m	-(本體內建)		









- *1 關於多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。
 - 19. GOT多臺拖帶連接
- *2 與GOT的連接請參照佈線圖。
 - RS-422佈線圖2)
- *3 與GOT的連接請參照佈線圖。
 - RS-422佈線圖5)
- *4 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub（9針）連接器盒接地。
- *5 與GOT的連接請參照佈線圖。
 - RS-422佈線圖3)
- *6 GT2104-PMBD、GT2103-PMBD不支援Q00JCPU、Q00CPU、Q01CPU的CPU直接連接。
- *7 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

6.2.2 與LCPU連接時



PLC				連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名	介面卡	RS-422轉換電纜	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*6	本體	
L02CPU L06CPU L26CPU L26CPU-BT L02CPU-P L06CPU-P L26CPU-P L26CPU-PBT	L6ADP-R2	-	RS-232	GT01-C30R2-6P(3m)	3m	- (本體內建)		1臺PLC對應1臺GOT
						GT15-RS2-9P		
						GT10-C02H-6PT9P*4		
				GT01-RS4-M*1	-			
				GT10-C30R2-6P(3m)*5	3m	- (本體內建)		

PLC				連接電纜		GOT		可連接臺數	
型號名	介面卡	RS-422轉換電纜	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*6	本體		
L02CPU L06CPU L26CPU L26CPU-BT L02CPU-P L06CPU-P L26CPU-P L26CPU-PBT	L6ADP-R2	FA-CNV2402CBL(0.2m) FA-CNV2405CBL(0.5m)	RS-422	GT01-C30R4-25P(3m) GT01-C100R4-25P(10m) GT01-C200R4-25P(20m) GT01-C300R4-25P(30m)	30m	— (本體內建)			
						GT15-RS4-9S			
						GT10-C02H-9SC			
						GT01-RS4-M*1	-		
					GT21-C30R4-25P5(3m) GT21-C100R4-25P5(10m) GT21-C200R4-25P5(20m) GT21-C300R4-25P5(30m)*3	30m	— (本體內建)		
					GT10-C30R4-25P(3m) GT10-C100R4-25P(10m) GT10-C200R4-25P(20m) GT10-C300R4-25P(30m)*2	30m	— (本體內建)		
									1臺PLC對應1臺 GOT
	L6ADP-R4	—	RS-422	RS-422	RS-422佈線圖3)	1200m	GT15-RS4-9S		
							GT10-C02H-9SC		
							— (本體內建)		
GT01-RS4-M*1							-		
— (本體內建)									
— (本體內建)									
				RS-422佈線圖4)					

PLC				連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名	介面卡	RS-422轉換電纜	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*6	本體	
L02SCPU L02SCPU-P	-	-	RS-232	GT01-C30R2-6P(3m)	3m	-(本體內建)		
						GT15-RS2-9P		
						GT10-C02H-6PT9P*4		
						GT01-RS4-M*1	-	
	-	FA-CNV2402CBL(0.2m) FA-CNV2405CBL(0.5m)	RS-422	GT01-C30R4-25P(3m) GT01-C100R4-25P(10m) GT01-C200R4-25P(20m) GT01-C300R4-25P(30m)	30m	-(本體內建)		
						GT15-RS4-9S		
						GT10-C02H-9SC		
						GT01-RS4-M*1	-	
				GT21-C30R4-25P5(3m) GT21-C100R4-25P5(10m) GT21-C200R4-25P5(20m) GT21-C300R4-25P5(30m)*3	30m	-(本體內建)		
				GT10-C30R4-25P(3m) GT10-C100R4-25P(10m) GT10-C200R4-25P(20m) GT10-C300R4-25P(30m)*2	30m	-(本體內建)		

*1 關於GOT多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。

➡ 19. GOT多臺拖帶連接

*2 與GOT的連接請參照佈線圖。

➡ RS-422佈線圖2)

*3 與GOT的連接請參照佈線圖。

➡ RS-422佈線圖5)

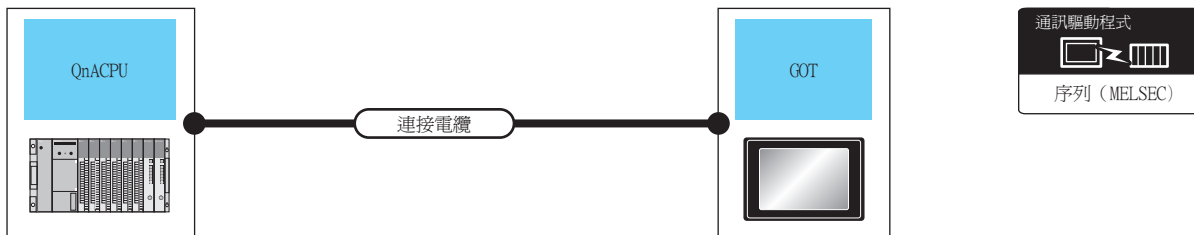
*4 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub（9針）連接器盒接地。

*5 與GOT的連接請參照佈線圖。

➡ RS-422佈線圖3)

*6 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

6.2.3 與QnACPU連接時



PLC		連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置 ^{*4}	本體	
MELSEC-QnA	RS-422	GT01-C30R4-25P(3m) GT01-C100R4-25P(10m) GT01-C200R4-25P(20m) GT01-C300R4-25P(30m)	30m	— (本體內建)		1臺PLC對應1臺GOT
				GT15-RS4-9S		
				GT10-C02H-9SC		
				GT01-RS4-M ^{*1}	-	
		GT21-C30R4-25P5(3m) GT21-C100R4-25P5(10m) GT21-C200R4-25P5(20m) GT21-C300R4-25P5(30m) ^{*3}	30m	— (本體內建)		
GT10-C30R4-25P(3m) GT10-C100R4-25P(10m) GT10-C200R4-25P(20m) GT10-C300R4-25P(30m) ^{*2}	30m	— (本體內建)				

*1 關於多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。

➡ 19. GOT多臺拖帶連接

*2 與GOT的連接請參照佈線圖。

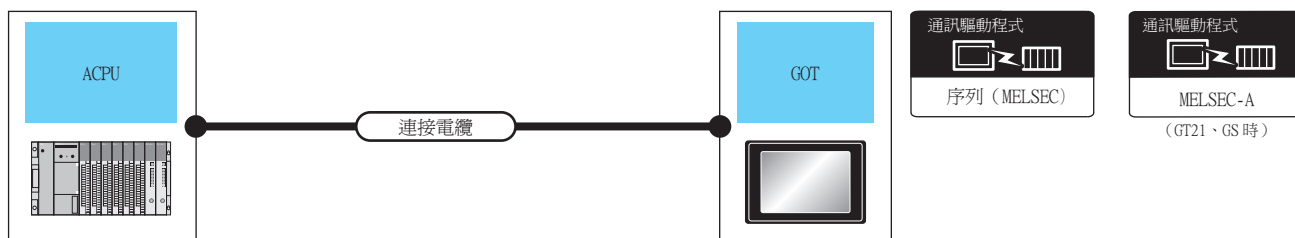
➡ RS-422佈線圖2)

*3 與GOT的連接請參照佈線圖。

➡ RS-422佈線圖5)

*4 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

6.2.4 與ACPU連接時



PLC		連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*3	本體	
MELSEC-A	RS-422	GT01-C30R4-25P(3m) GT01-C100R4-25P(10m) GT01-C200R4-25P(20m) GT01-C300R4-25P(30m)	30m	— (本體內建)		1臺PLC對應1臺GOT
				GT15-RS4-9S		
				GT10-C02H-9SC		
				GT01-RS4-M*1	-	
運動控制器CPU (A系列)	RS-422	GT10-C30R4-25P(3m) GT10-C100R4-25P(10m) GT10-C200R4-25P(20m) GT10-C300R4-25P(30m)*2	30m	— (本體內建)		1臺PLC對應1臺GOT
				GT15-RS4-9S		

*1 關於多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。

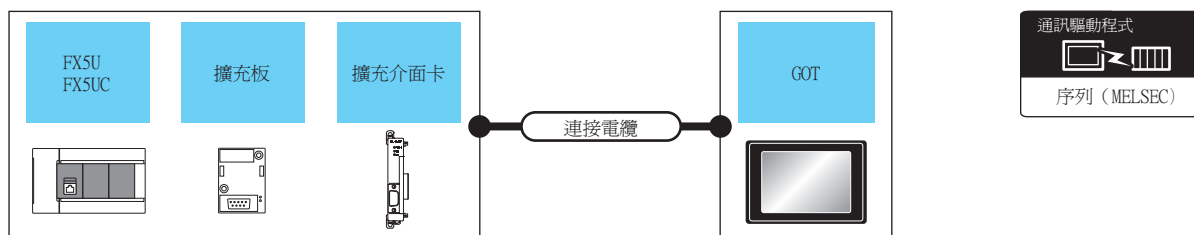
➡ 19. GOT多臺拖帶連接

*2 與GOT的連接請參照佈線圖。

➡ RS-422佈線圖2)













*3 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

6.2.5 與MELSEC iQ-F系列連接時



■ 1. 與FX5U連接時 (RS-422連接)

PLC			連接電纜		GOT		可連接臺數 ^{*2}	
型號名	擴充板	擴充介面卡	通訊形式	電纜型號名 佈線圖編號	最大距離	選配裝置 ^{*5}		本體
FX5U	FX5-422-BD-GOT	—	RS-422	GT01-C10R4-8P(1m) GT01-C30R4-8P(3m) GT01-C100R4-8P(10m) GT01-C200R4-8P(20m) GT01-C300R4-8P(30m)	30m	— (本體內建)		1臺擴充板對應1臺GOT
				GT15-RS4-9S				
				GT10-C02H-9SC				
				GT01-RS4-M ^{*1}	—			
				GT21-C10R4-8P5(1m) GT21-C30R4-8P5(3m) GT21-C100R4-8P5(10m) GT21-C200R4-8P5(20m) GT21-C300R4-8P5(30m) ^{*4}	30m	— (本體內建)		
				GT10-C10R4-8P(1m) GT10-C30R4-8P(3m) GT10-C100R4-8P(10m) GT10-C200R4-8P(20m) GT10-C300R4-8P(30m) GT10-C10R4-8PC(1m) GT10-C30R4-8PC(3m) GT10-C100R4-8PC(10m) GT10-C200R4-8PC(20m) GT10-C300R4-8PC(30m) ^{*3}	30m	— (本體內建)		
				GT10-C10R4-8P(1m) GT10-C30R4-8P(3m) GT10-C10R4-8PC(1m) GT10-C30R4-8PC(3m) ^{*3}	3m	— (本體內建)		

PLC				連接電纜		GOT		可連接臺數*2		
型號名	擴充板	擴充介面卡	通訊形式	電纜型號名 佈線圖編號	最大距離	選配裝置*5	本體			
FXSU	-	-	RS-422	(使用者自製)RS-422佈線圖7)	30m	-(本體內建)		PLC內建埠對應1臺GOT		
						GT15-RS4-9S				
				GT10-C02H-9SC						
				-(本體內建)						
	FX5-485-BD	-	RS-422	(使用者自製)RS-422佈線圖7)	30m	-(本體內建)			1臺擴充板對應1臺GOT	
						GT15-RS4-9S				
				GT10-C02H-9SC						
				-(本體內建)						
	-	FX5-485ADP	RS-422	(使用者自製)RS-422佈線圖7)	30m	-(本體內建)				1臺擴充介面卡對應1臺GOT
						GT15-RS4-9S				
				GT10-C02H-9SC						
				-(本體內建)						

- *1 關於多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。
 - 19. GOT多臺拖帶連接
- *2 連接擴充板（通信用板）與擴充介面卡時，可以將GOT和IGX Works3等週邊裝置一臺臺地連接到擴充板（通信用板）和擴充介面卡上。
- *3 與GOT的連接請參照佈線圖。
 - RS-422佈線圖2)
- *4 與GOT的連接請參照佈線圖。
 - RS-422佈線圖6)
- *5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■2. 與FX5U連接時（RS-232連接）

PLC			連接電纜		GOT		可連接臺數*2	
型號名	功能擴充板	特殊介面卡	通訊形式	電纜型號名 佈線圖編號	最大距離	選配裝置*4		本體
FX5U	FX5-232-BD	—	RS-232	GT01-C30R2-9S(3m)或 Ⓜ <small>使用者自製</small> RS-232佈線圖1)	15m	—（本體內建）		1臺擴充板對 應1臺GOT
						GT15-RS2-9P		
						GT10-C02H-6PT9P*3		
						GT01-RS4-M*1	—	
	—	FX5-232ADP	RS-232	GT01-C30R2-9S(3m)或 Ⓜ <small>使用者自製</small> RS-232佈線圖1)	15m	—（本體內建）		1臺擴充介面 卡對應1臺 GOT
						GT15-RS2-9P		
						GT10-C02H-6PT9P*3		
						GT01-RS4-M*1	—	
—	—	—	Ⓜ <small>使用者自製</small> RS-232佈線圖4)	15m	—（本體內建）			
					—（本體內建）			
					GT15-RS2-9P			
					GT10-C02H-6PT9P*3			

*1 關於多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。











➡ 19. GOT多臺拖帶連接

*2 連接擴充板（通訊用板）與擴充介面卡時，可以將GOT和GX Works3等週邊裝置一臺臺地連接到擴充板（通訊用板）和擴充介面卡上。

*3 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub（9針）連接器盒接地。

*4 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■ 3. 與FX5UC連接時（RS-422連接）

PLC				連接電纜		GOT		可連接臺數*1	
型號名	擴充板	擴充介面卡	通訊形式	電纜型號名 佈線圖編號	最大距離	選配裝置*2	本體		
FX5UC	—	—	RS-422	 RS-422佈線圖7)	30m	—（本體內建）		PLC內建埠對應1臺GOT	
						GT15-RS4-9S			
				GT10-C02H-9SC					
				—（本體內建）					
	—	FX5-485ADP	RS-422	 RS-422佈線圖7)	30m	—（本體內建）			1臺擴充介面卡對應1臺GOT
						GT15-RS4-9S			
				GT10-C02H-9SC					
				—（本體內建）					

*1 連接擴充介面卡時，可以將GOT和IGX Works3等週邊裝置一臺臺地連接到擴充介面卡上。

*2 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■4. 與FX5UC連接時（RS-232連接）

PLC				連接電纜		GOT		可連接臺數*2
型號名	功能擴充板	特殊介面卡	通訊形式	電纜型號名 佈線圖編號	最大距離	選配裝置*4	本體	
FX5UC	—	FX5-232ADP	RS-232	GT01-C30R2-9S(3m)或 ⓂRS-232佈線圖1)	15m	—（本體內建）		1臺擴充介面 卡對應1臺 GOT
						GT15-RS2-9P		
						GT10-C02H-6PT9P*3		
				GT01-RS4-M*1	—			
				ⓂRS-232佈線圖4)	15m	—（本體內建）		

*1 關於多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。

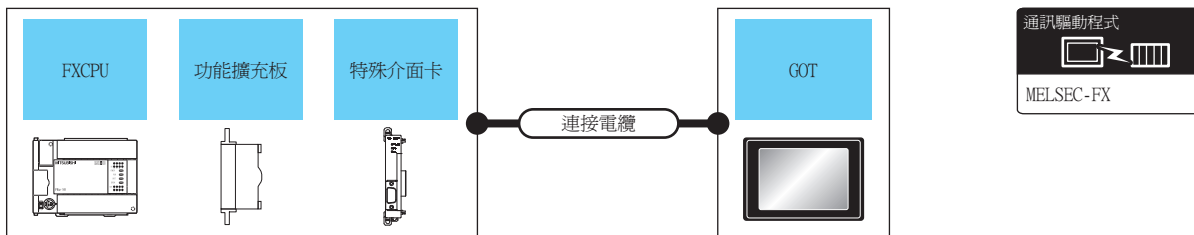
➡ 19. GOT多臺拖帶連接

*2 連接擴充介面卡時，可以將GOT和GX Works3等週邊裝置一臺臺地連接到擴充介面卡上。

*3 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub（9針）連接器盒接地。





*4 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

6.2.6 與FXCPU連接時



■ 1. 與FX0、FX0S、FX0N、FX1、FX2、FX2C連接時

PLC			連接電纜		GOT		可連接臺數	
型號名	功能擴充板 ^{*2}	特殊介面卡 ^{*2}	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置 ^{*6}		本體
FX0 FX0S FX0N	-	-	RS-422	GT01-C10R4-8P(1m) GT01-C30R4-8P(3m) GT01-C100R4-8P(10m) GT01-C200R4-8P(20m) GT01-C300R4-8P(30m)	30m	- (本體內建)		
				GT15-RS4-9S				
				GT10-C02H-9SC				
				GT21-C10R4-8P5(1m) GT21-C30R4-8P5(3m) GT21-C100R4-8P5(10m) GT21-C200R4-8P5(20m) GT21-C300R4-8P5(30m) ^{*5}	30m	- (本體內建)		1臺PLC對應 1臺GOT
			GT10-C10R4-8P(1m) GT10-C30R4-8P(3m) GT10-C100R4-8P(10m) GT10-C200R4-8P(20m) GT10-C300R4-8P(30m) GT10-C10R4-8PC(1m) GT10-C30R4-8PC(3m) GT10-C100R4-8PC(10m) GT10-C200R4-8PC(20m) GT10-C300R4-8PC(30m) GT10-C10R4-8PL(1m) ^{*3}	30m	- (本體內建)			
FX0S FX0N	-	-	RS-422	GT10-C10R4-8P(1m) GT10-C30R4-8P(3m) GT10-C10R4-8PC(1m) GT10-C30R4-8PC(3m) GT10-C10R4-8PL(1m) ^{*3}	3m	- (本體內建)		

PLC				連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名	功能擴充板*2	特殊介面卡*2	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*6	本體	
FX1 FX2 FX2C	-	-	RS-422	GT01-C30R4-25P(3m) GT01-C100R4-25P(10m) GT01-C200R4-25P(20m) GT01-C300R4-25P(30m)	30m	- (本體內建)		1臺PLC對應 1臺GOT
						GT15-RS4-9S		
						GT10-C02H-9SC		
						GT01-RS4-M*1	-	
				GT10-C30R4-25P(3m) GT10-C100R4-25P(10m) GT10-C200R4-25P(20m) GT10-C300R4-25P(30m)*4	30m	- (本體內建)		

*1 關於多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。

➡ 19. GOT多臺拖帶連接

*2 使用功能擴充板、特殊介面卡進行連接時，請確認通訊設定。

➡ 6.5.2 ■1. (2) 使用功能擴充板/通訊特殊介面卡進行連接時

*3 與GOT的連接請參照佈線圖。

➡ RS-422佈線圖1)

*4 與GOT的連接請參照佈線圖。







➡ RS-422佈線圖2)

*5 與GOT的連接請參照佈線圖。

➡ RS-422佈線圖6)

*6 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■2. 與FX1S、FX1N、FX2N、FX1NC、FX2NC連接時（RS-422連接）

PLC			連接電纜		GOT		可連接臺數	
型號名	擴充功能板*1*3	特殊介面卡*3	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*8		本體
FX1S FX1N FX2N FX1NC FX2NC	—	—	RS-422	GT01-C10R4-8P(1m) GT01-C30R4-8P(3m) GT01-C100R4-8P(10m) GT01-C200R4-8P(20m) GT01-C300R4-8P(30m)	30m	—（本體內建）		PLC內建埠 對應1臺GOT
				GT15-RS4-9S				
				GT10-C02H-9SC				
				GT01-RS4-M*2	-			
				GT21-C10R4-8P5(1m) GT21-C30R4-8P5(3m) GT21-C100R4-8P5(10m) GT21-C200R4-8P5(20m) GT21-C300R4-8P5(30m)*6	30m	—（本體內建）		
GT10-C10R4-8P(1m) GT10-C30R4-8P(3m) GT10-C100R4-8P(10m) GT10-C200R4-8P(20m) GT10-C300R4-8P(30m) GT10-C10R4-8PC(1m) GT10-C30R4-8PC(3m) GT10-C100R4-8PC(10m) GT10-C200R4-8PC(20m) GT10-C300R4-8PC(30m) GT10-C10R4-8PL(1m)*4*5	30m	—（本體內建）						
GT10-C10R4-8P(1m) GT10-C30R4-8P(3m) GT10-C10R4-8PC(1m) GT10-C30R4-8PC(3m) GT10-C10R4-8PL(1m)*4*5	3m	—（本體內建）		*7				

PLC			連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名	擴充功能板*1*3	特殊介面卡*3	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*8	
FX1S FX1N FX2N	FX1N-422-BD FX2N-422-BD	-	RS-422	GT01-C10R4-8P(1m) GT01-C30R4-8P(3m) GT01-C100R4-8P(10m) GT01-C200R4-8P(20m) GT01-C300R4-8P(30m)	30m	-(本體內建)	
						GT15-RS4-9S	
						GT10-C02H-9SC	
						GT01-RS4-M*2	-
			RS-422	GT21-C10R4-8P5(1m) GT21-C30R4-8P5(3m) GT21-C100R4-8P5(10m) GT21-C200R4-8P5(20m) GT21-C300R4-8P5(30m)*6	30m	-(本體內建)	
				GT10-C10R4-8P(1m) GT10-C30R4-8P(3m) GT10-C100R4-8P(10m) GT10-C200R4-8P(20m) GT10-C300R4-8P(30m) GT10-C10R4-8PC(1m) GT10-C30R4-8PC(3m) GT10-C100R4-8PC(10m) GT10-C200R4-8PC(20m) GT10-C300R4-8PC(30m) GT10-C10R4-8PL(1m)*5		30m	-(本體內建)
				GT10-C10R4-8P(1m) GT10-C30R4-8P(3m) GT10-C10R4-8PC(1m) GT10-C30R4-8PC(3m)	3m		-(本體內建)
				GT10-C10R4-8P(1m) GT10-C30R4-8P(3m) GT10-C10R4-8PC(1m) GT10-C30R4-8PC(3m) GT10-C10R4-8PL(1m)*5			-(本體內建)

1塊功能擴充板對應1臺GOT

*1 所使用的功能擴充板根據所連接的FXCPU而有所不同。請使用下表中對應的功能擴充板。

項目	所使用的功能擴充板	
	連接FX1N、FX1S系列時	連接FX2N系列時
RS-422通訊時	FX1N-422-BD	FX2N-422-BD

*2 關於多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。

➡ 19. GOT多臺拖帶連接

*3 使用功能擴充板、特殊介面卡進行連接時，請確認通訊設定。

➡ 6.5.2 ■1. (2) 使用功能擴充板/通訊特殊介面卡進行連接時

*4 GT10-C10R4-8PL(1m)僅可使用FX1S、FX1N、FX2N。

*5 與GOT的連接請參照佈線圖。

➡ RS-422佈線圖1)

*6 與GOT的連接請參照佈線圖。

➡ RS-422佈線圖6)

*7 即使使用功能擴充板(FX□□-422-BD) 擴充RS-422埠，也不能同時連接2臺 。

*8 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■ 3. 與FX1S、FX1N、FX2N、FX1NC、FX2NC連接時（RS-232連接）

PLC			連接電纜		GOT		可連接臺數*3						
型號名	擴充功能板*1*3	特殊介面卡*3	通訊形式	電纜型號名佈線圖編號	最大距離	選配裝置*5		本體					
FX1S FX1N FX2N	FX1N-232-BD FX2N-232-BD	—	RS-232	GT01-C30R2-9S(3m)或 Ⓜ <small>使用請自製</small> RS-232佈線圖1)	15m	—（本體內建）							
						GT15-RS2-9P							
						GT10-C02H-6PT9P*4							
						GT01-RS4-M*2	—						
FX1S FX1N FX2N	FX1N-CNV-BD FX2N-CNV-BD	FX2NC - 232ADP	RS-232	GT01-C30R2-9S(3m)或 Ⓜ <small>使用請自製</small> RS-232佈線圖1)	15m	—（本體內建）							
						GT15-RS2-9P							
						GT10-C02H-6PT9P*4							
						GT01-RS4-M*2	—						
FX1S FX1N FX2N	FX1N-CNV-BD FX2N-CNV-BD	FX0N -232ADP	RS-232	GT01-C30R2-25P(3m)或 Ⓜ <small>使用請自製</small> RS-232佈線圖2)	15m	—（本體內建）							
						GT15-RS2-9P							
						GT10-C02H-6PT9P*4							
						GT01-RS4-M*2	—						
FX1S FX1N FX2N	FX1N-CNV-BD FX2N-CNV-BD	—	RS-232	Ⓜ <small>使用請自製</small> RS-232佈線圖4)	15m	—（本體內建）							
						FX1S FX1N FX2N	FX1N-CNV-BD FX2N-CNV-BD	FX0N -232ADP	RS-232	GT01-C30R2-25P(3m)或 Ⓜ <small>使用請自製</small> RS-232佈線圖5)	15m	—（本體內建）	
												GT15-RS2-9P	
												GT10-C02H-6PT9P*4	
GT01-RS4-M*2	—												

1塊功能擴充板對應
1臺GOT

1臺特殊介面卡對應
1臺GOT

PLC			連接電纜		GOT		可連接臺數*3
型號名	擴充功能板*1*3	特殊介面卡*3	通訊形式	電纜型號名佈線圖編號	最大距離	選配裝置*5	
FX1NC FX2NC	-	FX2NC-232ADP	RS-232	GT01-C30R2-9S(3m)或 Ⓜ <small>使用請 自製</small> RS-232佈線圖1)	15m	— (本體內建)	
						GT15-RS2-9P	
						GT10-C02H-6PT9P*4	
						GT01-RS4-M*2	—
		FX0N-232ADP	RS-232	GT01-C30R2-25P(3m)或 Ⓜ <small>使用請 自製</small> RS-232佈線圖2)	15m	— (本體內建)	
						GT15-RS2-9P	
						GT10-C02H-6PT9P*4	
						GT01-RS4-M*2	—
FX0N-232ADP	RS-232	Ⓜ <small>使用請 自製</small> RS-232佈線圖5)	15m	— (本體內建)			
				— (本體內建)			
				GT15-RS2-9P			
				GT10-C02H-6PT9P*4			
GT01-RS4-M*2	—						

1臺特殊介面卡對應
1臺GOT

*1 所使用的功能擴充板根據所連接的FXCPU而有所不同。請從下表中選擇功能擴充板。

項目	所使用的功能擴充板	
	連接FX1N、FX1S系列時	連接FX2N系列時
RS-232通訊時	FX1N-232-BD	FX2N-232-BD
使用特殊介面卡時	FX1N-CNV-BD	FX2N-CNV-BD

*2 關於多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。

➡ 19. GOT多臺拖帶連接

*3 使用功能擴充板、特殊介面卡進行連接時，請確認通訊設定。

➡ 6.5.2 ■ 1. (2) 使用功能擴充板/通訊特殊介面卡進行連接時







*4 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub (9針) 連接器盒接地。

*5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■ 4. 與FX3G、FX3S、FX3GE連接時（RS-422連接）

PLC			連接電纜		GOT		可連接臺數*2
型號名	擴充功能板*3	特殊介面卡*3	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*7	
FX3G FX3S FX3GE	—	—	RS-422	GT01-C10R4-8P(1m) GT01-C30R4-8P(3m) GT01-C100R4-8P(10m) GT01-C200R4-8P(20m) GT01-C300R4-8P(30m)	30m	—（本體內建）	
						GT15-RS4-9S	
						GT10-C02H-9SC	
						GT01-RS4-M*1	—
				GT21-C10R4-8P5(1m) GT21-C30R4-8P5(3m) GT21-C100R4-8P5(10m) GT21-C200R4-8P5(20m) GT21-C300R4-8P5(30m)*5	30m	—（本體內建）	
GT10-C10R4-8P(1m) GT10-C30R4-8P(3m) GT10-C100R4-8P(10m) GT10-C200R4-8P(20m) GT10-C300R4-8P(30m) GT10-C10R4-8PC(1m) GT10-C30R4-8PC(3m) GT10-C100R4-8PC(10m) GT10-C200R4-8PC(20m) GT10-C300R4-8PC(30m)*4	30m	—（本體內建）					
GT10-C10R4-8P(1m) GT10-C30R4-8P(3m) GT10-C10R4-8PC(1m) GT10-C30R4-8PC(3m)*4	3m	—（本體內建）	 *6				

PLC內建埠對
應1臺GOT

PLC				連接電纜		GOT		可連接臺數*2
型號名	擴充功能板*3	特殊介面卡*3	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*7	本體	
FX3G FX3S FX3GE	FX3G-422-BD	—	RS-422	GT01-C10R4-8P(1m) GT01-C30R4-8P(3m) GT01-C100R4-8P(10m) GT01-C200R4-8P(20m) GT01-C300R4-8P(30m)	30m	— (本體內建)		1塊功能擴充板對應1臺GOT
						GT15-RS4-9S		
						GT10-C02H-9SC		
						GT01-RS4-M*1	—	
				GT21-C10R4-8P5(1m) GT21-C30R4-8P5(3m) GT21-C100R4-8P5(10m) GT21-C200R4-8P5(20m) GT21-C300R4-8P5(30m)*5	30m	— (本體內建)		
				GT10-C10R4-8P(1m) GT10-C30R4-8P(3m) GT10-C100R4-8P(10m) GT10-C200R4-8P(20m) GT10-C300R4-8P(30m) GT10-C10R4-8PC(1m) GT10-C30R4-8PC(3m) GT10-C100R4-8PC(10m) GT10-C200R4-8PC(20m) GT10-C300R4-8PC(30m)*4	30m	— (本體內建)		
GT10-C10R4-8P(1m) GT10-C30R4-8P(3m) GT10-C10R4-8PC(1m) GT10-C30R4-8PC(3m)*4	3m	— (本體內建)	 *6					

*1 關於多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。

➡ 19. GOT多臺拖帶連接

*2 連接功能擴充板（通信用板）與特殊介面卡時，可以將GOT和GX Developer等週邊裝置一臺臺地連接到功能擴充板（通信用板）和特殊介面卡上。

*3 使用功能擴充板、特殊介面卡進行連接時，請確認通訊設定。

➡ 6.5.2 ■1. (2) 使用功能擴充板/通訊特殊介面卡進行連接時

*4 與GOT的連接請參照佈線圖。

➡ RS-422佈線圖1)

*5 與GOT的連接請參照佈線圖。







➡ RS-422佈線圖6)

*6 即使使用功能擴充板(FX□□-422-BD)擴充RS-422埠，也不能同時連接2臺 。

*7 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■ 5. 與FX3G、FX3S、FX3GE連接時（RS-232連接）

PLC			連接電纜		GOT		可連接臺數 *2	
型號名	擴充功能板*3	特殊介面卡*3	通訊形式	電纜型號名佈線圖編號	最大距離	選配裝置*5		本體
FX3G FX3S FX3GE	FX3G-232-BD	-	RS-232	GT01-C30R2-9S(3m)或 使用自製 RS-232佈線圖1)	15m	-(本體內建)		1塊功能擴充板對應1臺GOT
						GT15-RS2-9P		
						GT10-C02H-6PT9P*4		
				GT01-RS4-M*1	-			
				使用自製 RS-232佈線圖4)	15m	-(本體內建)		
FX3G	-	FX3G-CNV-ADP + FX3U-232ADP FX3U-232ADP-MB	RS-232	GT01-C30R2-9S(3m)或 使用自製 RS-232佈線圖1)	15m	-(本體內建)		1臺特殊介面卡對應1臺GOT
						GT15-RS2-9P		
						GT10-C02H-6PT9P*4		
				GT01-RS4-M*1	-			
				使用自製 RS-232佈線圖4)	15m	-(本體內建)		
FX3GE	-	FX3U-232ADP FX3U-232ADP-MB	RS-232	GT01-C30R2-9S(3m)或 使用自製 RS-232佈線圖1)	15m	-(本體內建)		1臺特殊介面卡對應1臺GOT
						GT15-RS2-9P		
						GT10-C02H-6PT9P*4		
				GT01-RS4-M*1	-			

PLC			連接電纜		GOT		可連接臺數 *2
型號名	擴充功能板*3	特殊介面卡*3	通訊形式	電纜型號名佈線圖編號	最大距離	選配裝置*5	
FX3S	—	FX3S-CNV-ADP + FX3U-232ADP FX3U-232ADP-MB	RS-232	GT01-C30R2-9S(3m)或  RS-232佈線圖1)	15m	— (本體內建)	
						GT15-RS2-9P	
						GT10-C02H-6PT9P*4	
				GT01-RS4-M*1	—		
				 RS-232佈線圖4)	15m	— (本體內建)	

*1 關於多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。

➡ 19. GOT多臺拖帶連接

*2 連接功能擴充板（通訊用板）與特殊介面卡時，可以將GOT和GX Developer等週邊裝置一臺臺地連接到功能擴充板（通訊用板）和特殊介面卡上。







*3 使用功能擴充板、特殊介面卡進行連接時，請確認通訊設定。

➡ 6.5.2 ■1. (2) 使用功能擴充板/通訊特殊介面卡進行連接時

*4 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub（9針）連接器盒接地。

*5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■ 6. 與FX3GC (FX3GC-□□/D、FX3GC-□□/SS) 連接時 (RS-422連接)

PLC		連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*5	本體	
FX3GC-□□/D FX3GC-□□/SS	RS-422	GT01-C10R4-8P(1m) GT01-C30R4-8P(3m) GT01-C100R4-8P(10m) GT01-C200R4-8P(20m) GT01-C300R4-8P(30m)	30m	— (本體內建)		PLC內建埠對應1臺GOT
				GT15-RS4-9S		
				GT10-C02H-9SC		
				GT01-RS4-M*1	—	
		GT21-C10R4-8P5(1m) GT21-C30R4-8P5(3m) GT21-C100R4-8P5(10m) GT21-C200R4-8P5(20m) GT21-C300R4-8P5(30m)*3	30m	— (本體內建)		
GT10-C10R4-8P(1m) GT10-C30R4-8P(3m) GT10-C100R4-8P(10m) GT10-C200R4-8P(20m) GT10-C300R4-8P(30m) GT10-C10R4-8PC(1m) GT10-C30R4-8PC(3m) GT10-C100R4-8PC(10m) GT10-C200R4-8PC(20m) GT10-C300R4-8PC(30m)*2	30m	— (本體內建)				
GT10-C10R4-8P(1m) GT10-C30R4-8P(3m) GT10-C10R4-8PC(1m) GT10-C30R4-8PC(3m)*2	3m	— (本體內建)		*4		

*1 關於GOT多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。

▶▶▶ 19. GOT多臺拖帶連接

*2 與GOT的連接請參照佈線圖。

▶▶▶ RS-422佈線圖1)

*3 與GOT的連接請參照佈線圖。

▶▶▶ RS-422佈線圖6))

*4 即使使用功能擴充板(FX□□-422-BD)擴充RS-422埠，也不能同時連接2臺



*5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■7. 與FX3GC (FX3GC-□□/D、FX3GC-□□/SS) 連接時 (RS-232連接)

PLC		連接電纜		GOT		可連接臺數*2
型號名	特殊介面卡*3	通訊形式	電纜型號名 佈線圖編號	最大距離	選配裝置*5	
FX3GC-□□/D FX3GC-□□/SS	FX3U-232ADP FX3U-232ADP- MB	RS-232	GT01-C30R2-9S(3m)或 使用功能擴充板 RS-232佈線圖1)	15m	— (本體內建)	
					GT15-RS2-9P	
					GT10-C02H-6PT9P*4	
					GT01-RS4-M*1	—
		使用功能擴充板 RS-232佈線圖4)	15m	— (本體內建)		1臺特殊介面卡對應1 臺GOT

*1 關於GOT多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。

➡ 19. GOT多臺拖帶連接

*2 可以將GOT和GX Developer等週邊裝置一臺臺地連接到特殊介面卡和FXCPU上。







*3 使用功能擴充板、特殊介面卡進行連接時，請確認通訊設定。

➡ 6.5.2 ■1. (2) 使用功能擴充板/通訊特殊介面卡進行連接時

*4 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub (9針) 連接器盒接地。

*5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■8. 與FX3U、FX3UC (FX3UC-□□-LT(-2)) 連接時 (RS-422連接)

PLC				連接電纜		GOT		可連接臺數 *2
型號名	擴充功能板*3	特殊介面卡*3	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*8	本體	
FX3U FX3UC(FX3UC-□□- LT(-2))	-	-	RS-422	GT01-C10R4-8P(1m) GT01-C30R4-8P(3m) GT01-C100R4-8P(10m) GT01-C200R4-8P(20m) GT01-C300R4-8P(30m)	30m	-(本體內建)		PLC內建埠對 應1臺GOT
						GT15-RS4-9S		
						GT10-C02H-9SC		
						GT01-RS4-M*1	-	
				GT21-C10R4-8P5(1m) GT21-C30R4-8P5(3m) GT21-C100R4-8P5(10m) GT21-C200R4-8P5(20m) GT21-C300R4-8P5(30m)*6	30m	-(本體內建)		
				GT10-C10R4-8P(1m) GT10-C30R4-8P(3m) GT10-C100R4-8P(10m) GT10-C200R4-8P(20m) GT10-C300R4-8P(30m) GT10-C10R4-8PC(1m) GT10-C30R4-8PC(3m) GT10-C100R4-8PC(10m) GT10-C200R4-8PC(20m) GT10-C300R4-8PC(30m) GT10-C10R4-8PL(1m)*4*5	30m	-(本體內建)		
				GT10-C10R4-8P(1m) GT10-C30R4-8P(3m) GT10-C10R4-8PC(1m) GT10-C30R4-8PC(3m) GT10-C10R4-8PL(1m)*5	3m	-(本體內建)		

*7

PLC				連接電纜		GOT		可連接臺數 *2
型號名	擴充功能板*3	特殊介面卡*3	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*8	本體	
FX3U FX3UC(FX3UC-□□- LT(-2))	FX3U-422-BD	—	RS-422	GT01-C10R4-8P(1m) GT01-C30R4-8P(3m) GT01-C100R4-8P(10m) GT01-C200R4-8P(20m) GT01-C300R4-8P(30m)	30m	— (本體內建)		
				GT15-RS4-9S				
				GT10-C02H-9SC				
				GT01-RS4-M*1		—		
				GT21-C10R4-8P5(1m) GT21-C30R4-8P5(3m) GT21-C100R4-8P5(10m) GT21-C200R4-8P5(20m) GT21-C300R4-8P5(30m)*6	30m	— (本體內建)		
GT10-C10R4-8P(1m) GT10-C30R4-8P(3m) GT10-C100R4-8P(10m) GT10-C200R4-8P(20m) GT10-C300R4-8P(30m) GT10-C10R4-8PC(1m) GT10-C30R4-8PC(3m) GT10-C100R4-8PC(10m) GT10-C200R4-8PC(20m) GT10-C300R4-8PC(30m) GT10-C10R4-8PL(1m)*4*5	30m	— (本體內建)						
GT10-C10R4-8P(1m) GT10-C30R4-8P(3m) GT10-C10R4-8PC(1m) GT10-C30R4-8PC(3m) GT10-C10R4-8PL(1m)*5		3m	— (本體內建)					

- *1 關於多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。
 ➡ 19. GOT多臺拖帶連接
- *2 連接功能擴充板（通訊用板）與特殊介面卡時，可以將GOT和GX Developer等週邊裝置一臺臺地連接到功能擴充板（通訊用板）和特殊介面卡上。
- *3 使用功能擴充板、特殊介面卡進行連接時，請確認通訊設定。
 ➡ 6.5.2 ■1. (2) 使用功能擴充板/通訊特殊介面卡進行連接時
- *4 GT10-C10R4-8PL(1m)僅可使用FX1S、FX1N、FX2N。
- *5 與GOT的連接請參照佈線圖。
 ➡ RS-422佈線圖1)
- *6 與GOT的連接請參照佈線圖。
 ➡ RS-422佈線圖6)
- *7 經由功能擴充板（經由功能擴充板（FX□□-422-BD）連接時，PLC基本模塊的DC5V內建電源的消耗電流計算中需加GOT的消耗電流。關於PLC基本模塊消耗電流計算的詳情，請參照以下手冊。
 ➡ FX系列的使用者手冊[硬體篇]系列的使用者手冊[硬體篇]
- *8 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■9. 與FX3U、FX3UC (FX3UC-□□-LT(-2)) 連接時 (RS-422連接)

PLC				連接電纜		GOT		可連接臺數 *2	
型號名	擴充功能板*3	特殊介面卡*3	通訊形式	電纜型號名 佈線圖編號	最大 距離	選配裝置*5	本體		
FX3U FX3UC(FX3UC-□ □-LT (-2))	FX3U-232-BD	—	RS-232	GT01-C30R2-9S(3m)或 Ⓜ <small>使用者自製</small> RS-232佈線圖1)	15m	— (本體內建)		1塊功能擴充板對應1臺GOT	
						GT15-RS2-9P			
						GT10-C02H-6PT9P*4			
						GT01-RS4-M*1	—		
					Ⓜ <small>使用者自製</small> RS-232佈線圖4)	15m	— (本體內建)		
	FX3U-422-BD FX3U-232-BD FX3U-CNV-BD	FX3U-232ADP FX3U-232ADP-MB	RS-232	GT01-C30R2-9S(3m)或 Ⓜ <small>使用者自製</small> RS-232佈線圖1)	15m	— (本體內建)		1臺特殊介面卡對應1臺GOT	
						GT15-RS2-9P			
						GT10-C02H-6PT9P*4			
GT01-RS4-M*1						—			
				Ⓜ <small>使用者自製</small> RS-232佈線圖4)	15m	— (本體內建)			

*1 關於GOT多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。

➡ 19. GOT多臺拖帶連接

*2 連接功能擴充板（通訊用板）與特殊介面卡時，可以將GOT和GX Developer等週邊裝置一臺臺地連接到功能擴充板（通訊用板）和特殊介面卡上。

*3 使用功能擴充板、特殊介面卡進行連接時，請確認通訊設定。

➡ 6.5.2 ■1. (2) 使用功能擴充板/通訊特殊介面卡進行連接時

*4 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub（9針）連接器盒接地。

*5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■10. 與FX3UC (FX3UC-□□/D、FX3UC-□□/DS、FX3UC-□□/DSS) 連接時 (RS-422連接)

PLC		連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*5	本體	
FX3UC-□□/D FX3UC-□□/DS FX3UC-□□/DSS	RS-422	GT01-C10R4-8P(1m) GT01-C30R4-8P(3m) GT01-C100R4-8P(10m) GT01-C200R4-8P(20m) GT01-C300R4-8P(30m)	30m	— (本體內建)		PLC內建埠對應1臺GOT
				GT15-RS4-9S		
				GT10-C02H-9SC		
				GT01-RS4-M*1	—	
		GT21-C10R4-8P5(1m) GT21-C30R4-8P5(3m) GT21-C100R4-8P5(10m) GT21-C200R4-8P5(20m) GT21-C300R4-8P5(30m)*3	30m	— (本體內建)		
GT10-C10R4-8P(1m) GT10-C30R4-8P(3m) GT10-C100R4-8P(10m) GT10-C200R4-8P(20m) GT10-C300R4-8P(30m) GT10-C10R4-8PC(1m) GT10-C30R4-8PC(3m) GT10-C100R4-8PC(10m) GT10-C200R4-8PC(20m) GT10-C300R4-8PC(30m)*2	30m	— (本體內建)				
GT10-C10R4-8P(1m) GT10-C30R4-8P(3m) GT10-C10R4-8PC(1m) GT10-C30R4-8PC(3m)*2	3m	— (本體內建)				

*1 關於GOT多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。

➡ 19. GOT多臺拖帶連接

*2 與GOT的連接請參照佈線圖。

➡ RS-422佈線圖1)

*3 與GOT的連接請參照佈線圖。

➡ RS-422佈線圖6)

*4 經由功能擴充板 (經由功能擴充板 (FX□□-422-BD) 連接時，PLC基本模塊的DC5V內建電源的消耗電流計算中需加GOT的消耗電流。關於PLC基本模塊消耗電流計算的詳情，請參照以下手冊。

➡ FX系列的使用者手冊[硬體篇]系列的使用者手冊[硬體篇]

*5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■ 11. 與FX3UC (FX3UC-□□/D、FX3UC-□□/DS、FX3UC-□□/DSS) 連接時 (RS-422連接)

PLC		連接電纜		GOT		可連接臺數 ^{*2}
型號名	特殊介面卡 ^{*3}	通訊形式	電纜型號名 佈線圖編號	最大距離	選配裝置 ^{*5}	
FX3UC-□□/D FX3UC-□□/DS FX3UC-□□/DSS	FX3U-232ADP FX3U-232ADP- MB	RS-232	GT01-C30R2-9S(3m)或  RS-232佈線圖1)	15m	— (本體內建)	
					GT15-RS2-9P	
					GT10-C02H-6PT9P ^{*4}	
			GT01-RS4-M ^{*1}	—		
			 RS-232佈線圖4)	15m	— (本體內建)	

1臺特殊介面卡對應1臺GOT

*1 關於GOT多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。

➡ 19. GOT多臺拖帶連接

*2 可以將GOT和GX Developer等週邊裝置一臺臺地連接到特殊介面卡和FXCPU上。

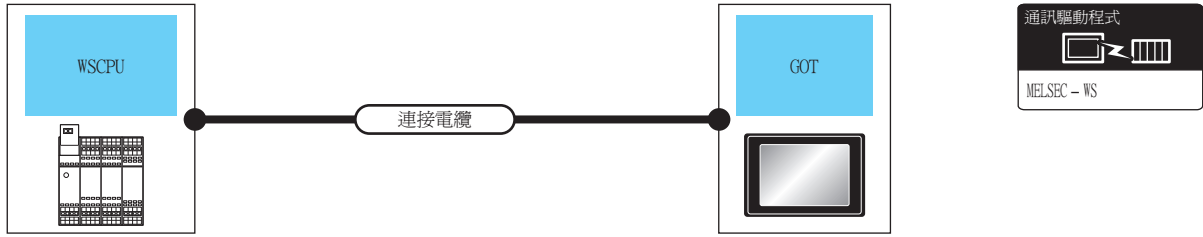
*3 使用功能擴充板、特殊介面卡進行連接時，請確認通訊設定。





➡ 6.5.2 ■ 1. (2) 使用功能擴充板/通訊特殊介面卡進行連接時

*4 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub (9針) 連接器盒接地。

*5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

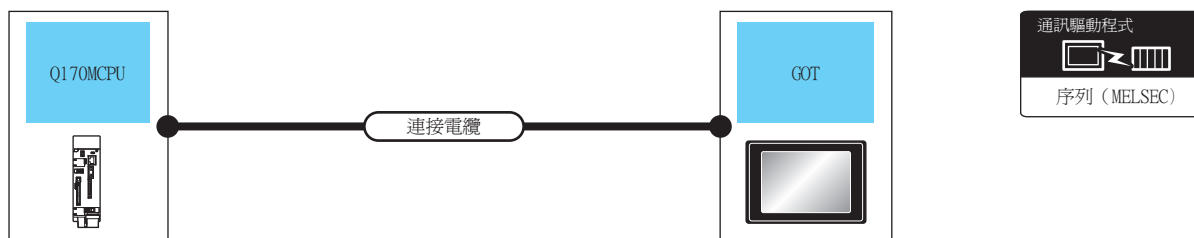
6.2.7 與WSCPU連接時



PLC		連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*2	本體	
MELSEC-WS	RS-232	WS0-C20R2(2m)	2m	— (本體內建)		1臺PLC對應1臺GOT
				GT15-RS2-9P		
				GT10-C02H-6PT9P*1		
		WS0-C20R2(2m)+ ^(使用時) RS-232 佈線圖6)	2.3m	— (本體內建)		

*1 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub (9針) 連接器盒接地。
 *2 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

6.2.8 與運動控制器CPU (Q170MCPU、Q170MSCPU(-S1)) 連接時



PLC		連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名	RS-422轉換電纜	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*6	
Q170MCPU	-	RS-232	GT01-C30R2-6P(3m)	3m	-(本體內建)	
					GT15-RS2-9P	
					GT10-C02H-6PT9P*4	
					GT01-RS4-M*1	-
	FA-CNV2402CBL(0.2m) FA-CNV2405CBL(0.5m)	RS-422	GT01-C30R4-25P(3m) GT01-C100R4-25P(10m) GT01-C200R4-25P(20m) GT01-C300R4-25P(30m)	30m	-(本體內建)	
					GT15-RS4-9S	
	GT10-C02H-9SC					
	GT01-RS4-M*1				-	
	GT21-C30R4-25P5(3m) GT21-C100R4-25P5(10m) GT21-C200R4-25P5(20m) GT21-C300R4-25P5(30m)*3		30m	-(本體內建)		
				GT10-C30R4-25P(3m) GT10-C100R4-25P(10m) GT10-C200R4-25P(20m) GT10-C300R4-25P(30m)*2	30m	-(本體內建)

1臺PLC對應1臺GOT

- *1 關於多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。
 - 19. GOT多臺拖帶連接
- *2 與GOT的連接請參照佈線圖。
 - RS-422佈線圖2)
- *3 與GOT的連接請參照佈線圖。
 - RS-422佈線圖5)
- *4 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub（9針）連接器盒接地。
- *5 與GOT的連接請參照佈線圖。
 - RS-232佈線圖3)
- *6 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

POINT

與Q170MCPUCPU、Q170MSCPU（-S1）以外的運動控制器CPU（Q系列）連接時
可以對安裝在QCPU（Q模式）的多CPU系統中的運動控制器CPU（Q系列）進行監視。
與運動控制器CPU（Q系列）連接時的系統配置、連接條件、配置裝置與QCPU的相同。

- 6.2.1 與QCPU連接時

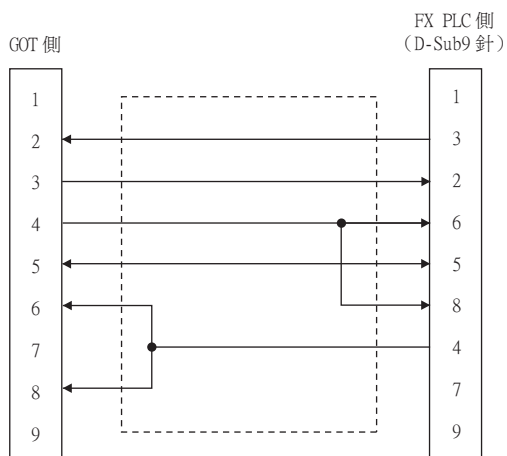
6.3 佈線圖

連接GOT與PLC的電纜的佈線圖如下所示。

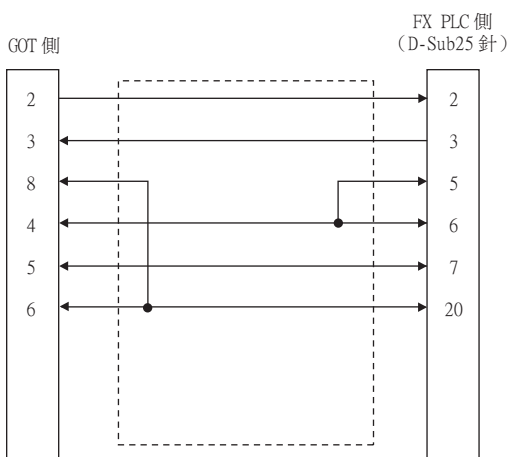
6.3.1 RS-232電纜

■1. 佈線圖

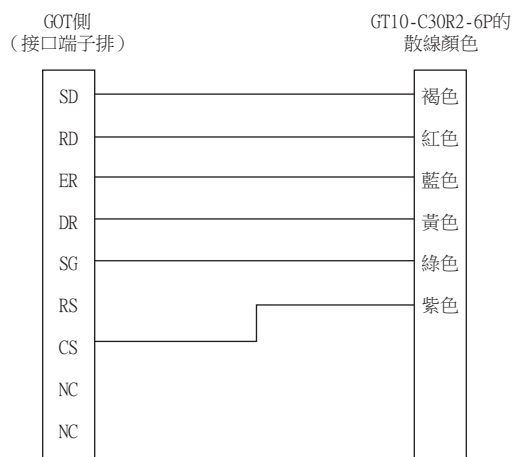
(1) RS-232佈線圖1)



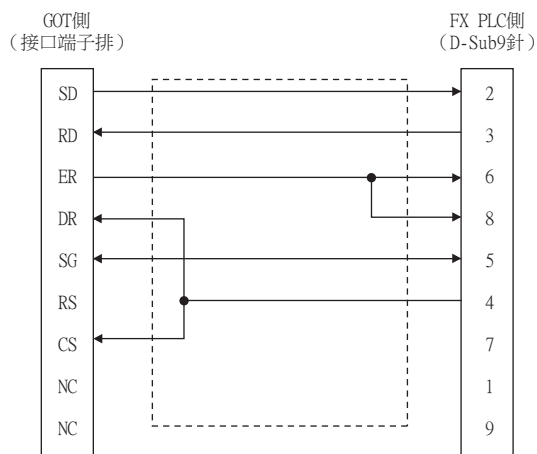
(2) RS-232佈線圖2)



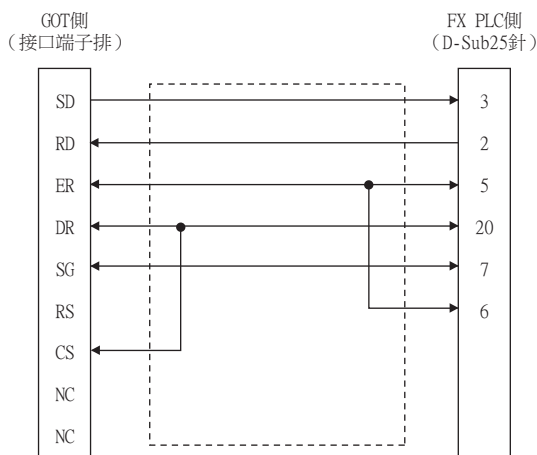
(3) RS-232佈線圖3)



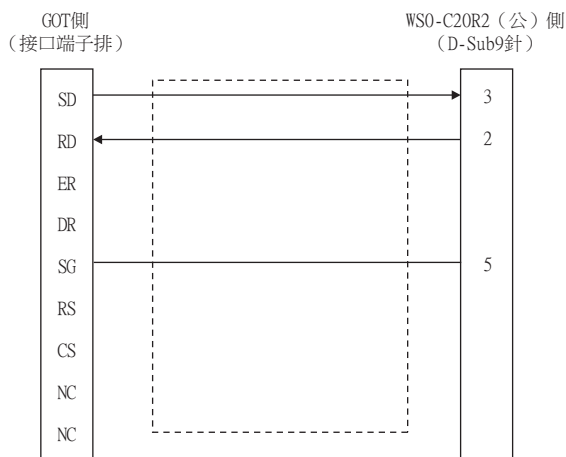
(4) RS-232佈線圖4)



(5) RS-232佈線圖5)



(6) RS-232佈線圖6)



■2. 製作電纜時的注意事項

(1) 電纜長度

RS-232電纜的長度請控制在最長距離規格以內。

(2) GOT側接口

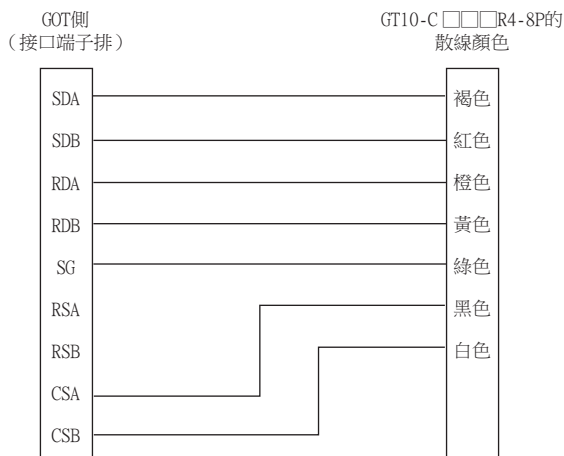
關於GOT側接口，請參照以下內容。

➡ 1.4.1 GOT的接口規格

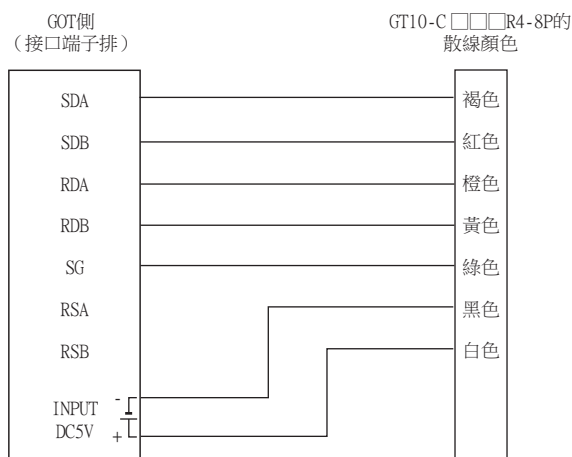
6.3.2 RS-422電纜

■1. 佈線圖

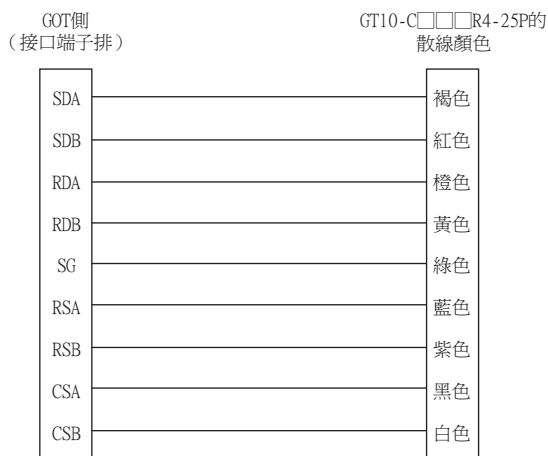
(1) RS-422佈線圖1) GT21 (24V的產品)



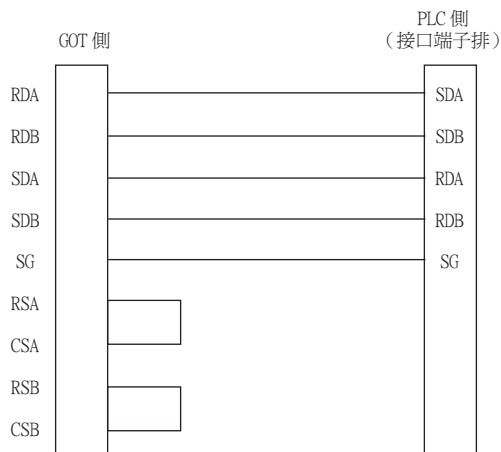
GT21 (5V的產品)



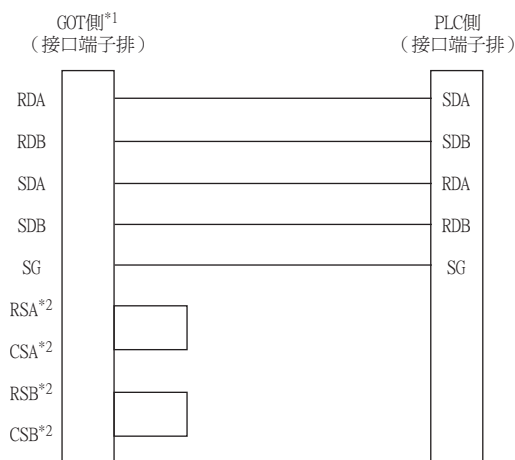
(2) RS-422佈線圖2)



(3) RS-422佈線圖3)



(4) RS-422佈線圖4)

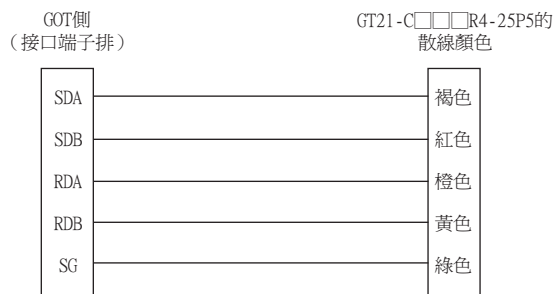


*1 請將GOT側的終端電阻設定為“330Ω”。

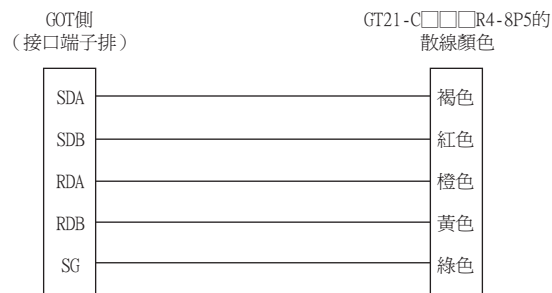
➡ 1.4.3 GOT終端電阻

*2  沒有訊號名稱（RSA、RSB、CSA、CSB）。不需要繞回連接。

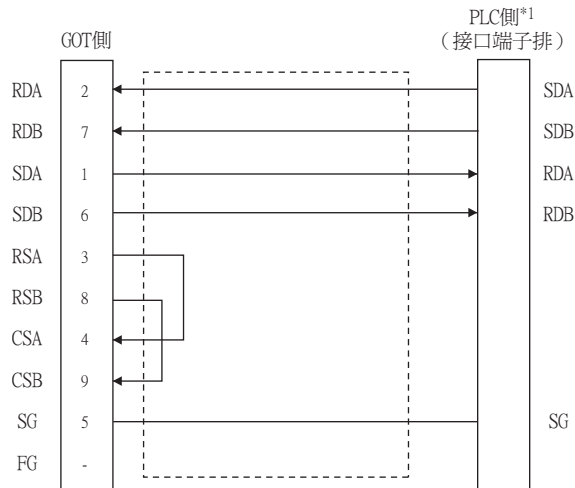
(5) RS-422佈線圖5)



(6) RS-422佈線圖6)

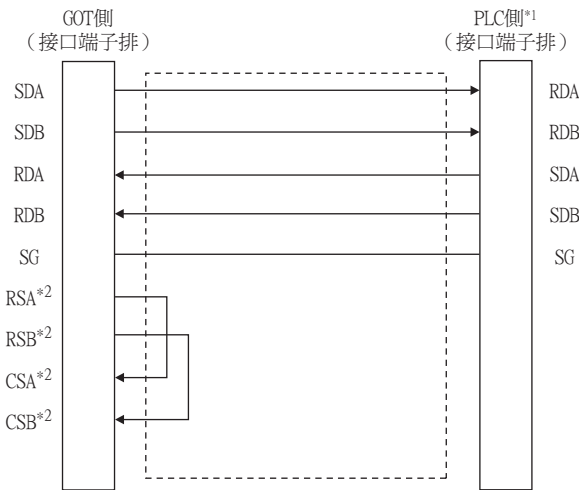


(7) RS-422佈線圖7)



*1 請將GOT側的終端電阻設定為“330Ω”。

(8) RS-422佈線圖8)



*1 請將GOT側的終端電阻設定為“330Ω”。

*2  沒有訊號名稱 (RSA、RSB、CSA、CSB)。不需要繞回連接。

■ 2. 製作電纜時的注意事項

(1) 電纜長度

RS-422電纜的長度請控制在最長距離規格以內。

(2) GOT側接口

關於GOT側接口，請參照以下內容。

➡ 1.4.1 GOT的接口規格

■ 3. 終端電阻的設定

(1) GOT側

連接GOT與PLC時，需要在GOT側安裝終端電阻。

(a) GT27、GT25 (GT2505-V除外)、GT23時

請將終端電阻設定用DIP開關設定為“無”。

(b) GT2505-V、GT21時

請將終端電阻切換開關設定為“330Ω”。

關於終端電阻的設定方法，請參照以下內容。

➡ 1.4.3 GOT終端電阻

6.4 GOT側的設定

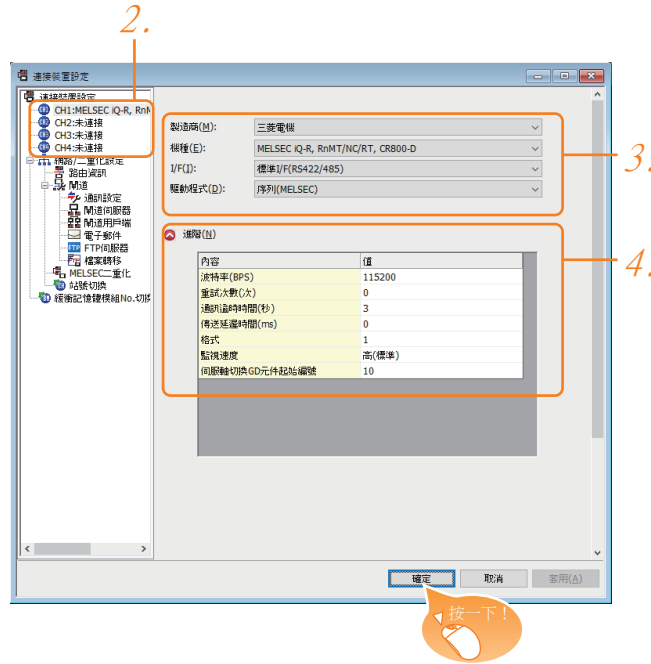
6.4.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

POINT

GOT多臺拖帶連接
使用序列多臺拖帶連接模塊時，請參照以下內容。

➡ 19. GOT多臺拖帶連接

設定連接裝置的通道。



Step 1. 選擇[通用設定]→[連接裝置設定]功能表。

Step 2. 顯示連接裝置的設定視窗，從清單功能表中選擇要使用的通道。

Step 3. 進行如下選擇。

- 製造商：三菱電機
- 機種：請根據所連接的機種進行設定。
- I/F：所使用的接口
- 驅動程式：請根據所連接的機種設定為以下任意一種驅動程式。
 - <GT27、GT25、GT23時>
 - 序列（MELSEC）
 - MELSEC-FX
 - MELSEC-WS
 - <GT21時>
 - 序列（MELSEC）
 - MELSEC-A
 - MELSEC-FX
 - <GS時>
 - 序列（MELSEC）
 - MELSEC-A
 - MELSEC-FX

Step 4. 製造商、機種、I/F、驅動程式的設定完成後會顯示進階。請根據所使用的環境進行設定。

➡ 6.4.2 連接裝置進階

設定完成後按一下[確定]按鈕。

POINT

連接裝置的設定可以在[I/F連接清單]中進行確認。
關於詳情，請參照以下內容。

- ➡ 1.1.3 I/F連接清單

6.4.2 連接裝置進階

請根據所使用的環境進行設定。

■1. 序列 (MELSEC) (GT27, GT25, GT23)

內容	值
波特率(BPS)	115200
重試次數(次)	0
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0
格式	1
監視速度	高(標準)
伺服軸切換GD元件起始編號	10

項目	內容	範圍
波特率	變更與連接裝置的波特率時進行設定。 (預設: 115200bps) 設定的波特率超出連接裝置對應的波特率時, 將按照連接裝置所對應的最大波特率進行通訊。	9600bps、19200bps、 38400bps、57600bps、 115200bps
重試次數	指定通訊時的重試次數。 (預設: 0次)	0~5次
通訊逾時時間	指定通訊時的逾時時間。 (預設: 3秒)	1~30秒
傳送延遲時間	為了調整從GOT發出通訊要求的時機而進行設定。 (預設: 0ms)	0~300(ms)
格式*3	設定通訊格式。 (預設: 1)	1、2
監視速度*4	設定GOT的監視速度。 此項設定並非對所有系統有效。 (預設: 標準)	高 (標準)*1 中 低*2
伺服軸切換GD元件起始編號	設定伺服軸切換GD元件起始編號。 (預設: 10) 關於詳情, 請參照以下POINT。 ▶ (3) 伺服軸編號的間接指定	0~65520

- *1 在通過監視畫面以外的方法大量收集資料 (記錄、配方功能等) 時啟用。
但是在連接Q00UJ/Q00U/Q01U/Q02UCPU、Q00J/Q00/Q01CPU時, 可能會對順控掃描時間產生影響。
若要避免對順控掃描時間產生影響, 請勿設定為[高 (標準)]。
(對上述以外的QCPU基本沒有影響)
- *2 與Q00UJ/Q00U/Q01U/Q02UCPU、Q00J/Q00/Q01CPU連接時, 若要避免對順控掃描時間產生影響, 請設定為[中標準]。
但是有可能會降低監視速度。
- *3 根據連接裝置, 格式的設定有所不同。
L6ADP-R4介面卡: [2]
L6ADP-R4介面卡以外: [1]
- *4 使用全域標籤時, 如果讀取或寫入235字元以上的雙位元組字元, 請將[監視速度]設定為[高(標準)]或[中]。
如果將[監視速度]設定為[低], 在讀取或寫入時會發生系統錯誤。
關於詳情, 請參照以下手冊。
▶ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊

■ 2. MELSEC-FX

內容	值
波特率(BPS)	115200
重試次數(次)	0
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0

項目	內容	範圍
波特率	變更與連接裝置的波特率時進行設定。 (預設：115200bps) 設定的波特率超出連接裝置對應的波特率時，將按照連接裝置所對應的最大波特率進行通訊。	9600bps、19200bps、 38400bps、57600bps、 115200bps
重試次數	指定通訊時的重試次數。 (預設：0次)	0~5次
通訊逾時時間	指定通訊時的逾時時間。 (預設：3秒)	1~30秒
傳送延遲時間	為了調整從GOT發出通訊要求的時機而進行設定。 (預設：0ms)	0~300(ms)

■ 3. MELSEC-WS

內容	值
波特率(BPS)	115200
重試次數(次)	3
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	5

項目	內容	範圍
波特率	變更與連接裝置的波特率時進行設定。 (預設：115200bps) 設定的波特率超出連接裝置對應的波特率時，將按照連接裝置所對應的最大波特率進行通訊。	9600bps、19200bps、 38400bps、57600bps、 115200bps
重試次數	指定通訊時的重試次數。 (預設：3次)	0~5次
通訊逾時時間	指定通訊時的逾時時間。 (預設：3秒)	1~30秒
傳送延遲時間	為了調整從GOT發出通訊要求的時機而進行設定。 (預設：5ms)	0~300(ms)

■4. 序列 (MELSEC)

內容	值
波特率(BPS)	115200
重試次數(次)	0
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0
格式	1

項目	內容	範圍
波特率	變更與連接裝置的波特率時進行設定。 (預設：115200bps) 設定的波特率超出連接裝置對應的波特率時，將按照連接裝置所對應的最大波特率進行通訊。	9600bps、 19200bps、 38400bps、 57600bps、 115200bps
重試次數	指定通訊時的重試次數。 (預設：0次)	0~5次
通訊逾時時間	指定通訊時的逾時時間。 (預設：3秒)	3~30秒
傳送延遲時間	為了調整從GOT發出通訊要求的時機而進行設定。 (預設：0ms)	0~300(ms)
格式*1	設定通訊格式。 (預設：1)	1、2

*1 根據連接裝置，格式的設定有所不同。
L6ADP-R4介面卡：[2]
L6ADP-R4介面卡以外：[1]

■5. 序列 (MELSEC) (GT21,GS)

內容	值
波特率(BPS)	115200
重試次數(次)	0
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0
格式	1
伺服軸切換GD元件起始編號	10

項目	內容	範圍
波特率	變更與連接裝置的波特率時進行設定。 (預設：115200bps) 設定的波特率超出連接裝置對應的波特率時，將按照連接裝置所對應的最大波特率進行通訊。	9600bps、 19200bps、 38400bps、 57600bps、 115200bps
重試次數	指定通訊時的重試次數。 (預設：0次)	0~5次
通訊逾時時間	指定通訊時的逾時時間。 (預設：3秒)	3~30秒
傳送延遲時間	為了調整從GOT發出通訊要求的時機而進行設定。 (預設：0ms)	0~300(ms)
格式*1	設定通訊格式。 (預設：1)	1、2
伺服軸切換GD元件起始編號	設定伺服軸切換GD元件起始編號。 (預設：10) 關於詳情，請參照以下POINT。 ➡ (3) 伺服軸編號的間接指定	0~2032

*1 根據連接裝置，格式的設定有所不同。
L6ADP-R4介面卡：[2]
L6ADP-R4介面卡以外：[1]

■ 6. MELSEC-A(GT21)

內容	值
波特率(BPS)	9600

項目	內容	範圍
波特率	變更與連接裝置的波特率時進行設定。 (預設：9600bps) 設定的波特率超出連接裝置對應的波特率時，將按照連接裝置所對應的最大波特率進行通訊。	9600bps

■ 7. MELSEC-A(GS)

內容	值
波特率(BPS)	9600

項目	內容	範圍
波特率	變更與連接裝置的波特率時進行設定。 (預設：9600bps) 設定的波特率超出連接裝置對應的波特率時，將按照連接裝置所對應的最大波特率進行通訊。	9600bps

POINT

- 通過實用程式進行的通訊接口的設定
通訊接口的設定也可在寫入工程資料的[連接裝置設定]後，通過實用程式的[連接裝置設定]進行變更。
關於實用程式的詳情，請參照以下手冊。
 ▶ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）
- 連接裝置設定的設定內容的優先順序
通過GT Designer3或實用程式進行設定時，會根據最後設定的內容進行動作。
- 伺服軸編號的間接指定
通過在GT Designer3上將伺服軸編號指定為100~115，可以使用16位的GOT內部寄存器(GD軟元件)間接指定伺服軸編號。
在“伺服軸切換GD元件起始編號”中，透過間接指定對要使用的GOT內部暫存器(GD元件)的起始編號進行設定。
“伺服軸切換GD元件起始編號”的設定值為“10”時，GD10~GD25的值為伺服軸編號。關於詳細內容，請參照下表。

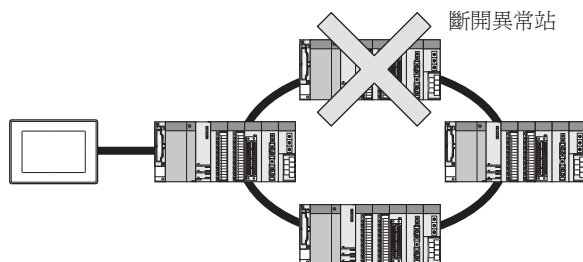
指定伺服軸編號	對應軟元件	設置範圍
100	GD10	1~64 設置超出上述範圍時，會發生軟元件超範圍錯誤。
101	GD11	
102	GD12	
103	GD13	
104	GD14	
105	GD15	
106	GD16	
107	GD17	
108	GD18	
109	GD19	
110	GD20	
111	GD21	
112	GD22	
113	GD23	
114	GD24	
115	GD25	

- (a) GOT啟動後的注意事項
當在初始顯示畫面上監控規定了伺服軸編號間接指定（100~115）的伺服放大器元件時，有時會存在不在元件範圍內的情況。此時，請設定間接指定元件值後，再監控畫面。
- (b) 一對多連接時的注意事項（軸編號間接指定）
一對多連接時，當使用伺服軸切換GD元件起始編號時，設定範圍重疊後，在各通道上設定的伺服放大器元件的軸編號將在同一時間進行切換。
- (c) 一對多連接時的注意事項（站號間接指定與軸編號間接指定）
一對多連接時，當使用逆變器或其他溫度控制器與站號間接指定（GD10~GD25），在其他通道上將伺服軸切換GD元件起始編號設定為“10”時，各通道上設定的伺服放大器的軸編號與逆變器或其他溫度控制器的站號將在同一時間進行切換。

POINT

斷開多臺連接裝置中的一部分

GOT可以透過設定GOT內部元件將多臺連接裝置中的一部分斷開。
例如，可以將發生通訊逾時的異常站從連接裝置斷開。



關於GOT內部元件的設定內容的詳情，請參照以下手冊。

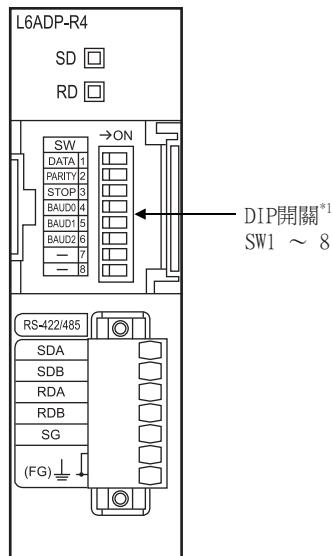
- ➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

6.5 PLC側的設定

GOT和LCPUCPU通過L6ADP-R4/L6ADP-R2介面卡連接時，請進行以下通訊設定。
此外，使用L6ADP-R2介面卡時，僅進行GX Works2的通訊設定。

6.5.1 L6ADP-R4介面卡的設定

請通過L6ADP-R4介面卡的DIP開關進行通訊設定。



*1 SW7、SW8為未使用。

■ 1. DIP開關（SW1～SW3）

請設定資料長度、同位檢查、停止位元。

設定開關	內容	設定範圍	
SW1	資料長度*1	OFF	7bit
		ON	8bit
SW2	同位檢查*1	OFF	無
		ON	有
SW3	停止位元*1	OFF	1bit
		ON	2bit

*1 請與GOT的設定保持一致。

➡ 6.4.2 連接裝置進階

■ 2. DIP開關（SW4～SW6）

請設定傳輸速度。

設定開關	傳輸速度*1				
	9600bps	19200bps	38400bps	57600bps	115200bps
SW4	ON	OFF	ON	OFF	ON
SW5	ON	OFF	OFF	ON	ON
SW6	OFF	ON	ON	ON	ON

*1 請與GOT的設定保持一致。

➡ 6.4.2 連接裝置進階

6.5.2 GX Works2的設定

請通過GX Works2執行以下通訊速度設定。

■1. L6ADP-R4介面卡時



Step 1. 按一下[PLC 參數] → [介面卡序列設定]。

Step 2. 將[功能選擇]設定為[GOT 連接]。

Step 3. 請將[通訊速度設定]與GOT的通訊設定保持一致。

➡ 6.4.2 連接裝置進階

■2. L6ADP-R2介面卡時



Step 1. 按一下[PLC參數] → [适配器串行設置]。

Step 2. 請確認[功能選擇]為[不使用](預設)。

POINT

L6ADP-R4/L6ADP-R2介面卡

關於L6ADP-R4/L6ADP-R2介面卡，請參照以下手冊。

- ➡ MELSEC-L CPU Module User's Manual (Hardware Design, Maintenance and Inspection)

6.6 注意事項

■ 1. 關於與FXCPU的連接

(1) 與FX3系列連接時

在FXCPU（FX3系列）中登錄了關鍵字時，可能無法通過GOT進行監視。請重新執行I/O確認。

➡（■ 2. 進行I/O確認）如果I/O確認正常，則請確認GOT的關鍵字登錄狀態。

(2) 使用功能擴充板/通訊特殊介面卡進行連接時

使用FXCPU和功能擴充板/通訊特殊介面卡進行連接時，在GX Developer等中將通訊設定設為編程、通訊以外時，將無法連接。

(a) 通過順控程式進行設定

確認程式中是否進行了以下設定，如果進行了設定，請刪除。

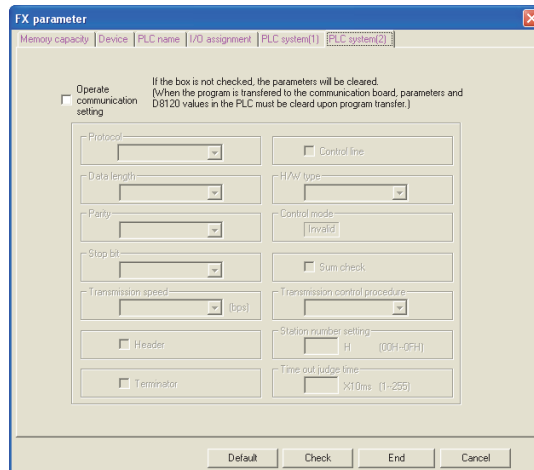
➡ FX系列使用者手冊[通訊控制篇]

- 無通訊協定通訊（RS指令）的刪除
- 設定有電腦連結、簡易PLC間連結、並列連結的程式的刪除
- 通訊參數設定的刪除
- 使下列特殊暫存器為0。
FX3U、FX3UC以外：D8120
FX3U、FX3UC：D8120、D8400、D8420
FX3G、FX3GC、FX3GA、FX3GE：D8120、D8400、D8420、D8370
FX3S：D8120、D8400

(b) 通過GX Developer進行設定

選擇[參數]-[PLC參數]，按一下[Fx parameter]-[PLC system(2)]。

去除[Operate communication setting]的勾選，向PLC傳輸參數。傳輸後，重新接通PLC的電源。



■ 2. 關於多CPU系統中的連接

GOT通過多CPU系統連接時，到PLC開始運行為止所花的時間如下。

- QCPU（Q模式）、運動控制器CPU（Q系列）：10秒以上
- MELDAS C70：18秒以上

如果在上述時間段內啟動GOT，則會發生系統警示。為了避免發生系統警示，請調整GOT設定的標題顯示時間。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

■ 3. 關於與LPCPU的連接

LPCPU有時會在電源OFF→ON或者重設的時候進行SD記憶卡的診斷（檔案系統的檢查、修復處理等）。因此需要過一段時間才能使用SD記憶卡。如果在這段時間內啟動GOT，則會發生系統警示。為了避免發生系統警示，請調整GOT設定的標題顯示時間。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

■ 4. 關於與QCPU的連接

請勿設定Q00UJ/Q00U/Q01U/Q02U/Q03UDH/Q04UDH/Q06UDH/Q10UDH/Q13UDH/Q20UDH/Q26UDH CPU、Q00/Q01 CPU的序列通訊功能。如果進行了設定，則將無法進行通訊。

5. 關於與Q170MCPU、Q170MSCPU(-S1)之間的連接

要監視運動控制器CPU部分（2號機）的元件時，請在元件設定時將[CPU號機]設定為“2”。
 如果CPU號機設定為“0”或者“1”，則會監視PLC CPU部分（1號機）的元件。
 如果CPU號機設定為“0”~“2”以外的值，則會發生通訊錯誤，無法進行監視。
 關於CPU號機的設定，請參照以下手冊。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

例) 位元元件的設定對話方塊



6. 關於與MELSEC iQ-F系列的連接

POINT

MELSEC iQ-F系列的通訊設定

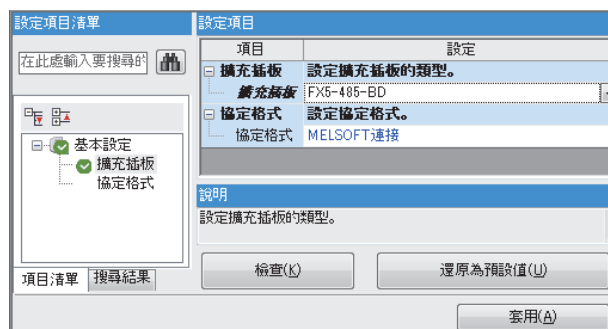
關於MELSEC iQ-F系列的通訊設定的詳情，請參照以下手冊。

➡ MELSEC iQ-F系列使用者手冊

請將模塊參數的設定內容直接設為預設值（MELSOFT連接）。
 設定預設值以外的話，將變得無法與GOT通訊。

(1) 模塊參數設定

（使用FX5-485-BD時）



POINT

變更了模塊參數時

模塊參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或者進行PLC CPU的重設操作。

7. 與運動控制器A系列的連接

當連接以下所示運動控制器時，根據所示畫面的內容，SCPU（PLC控制專用CPU）有時變為“LINK UNIT ERROR（42）”。此時，請降低1畫面上所示的目標點數。標準為128分以下。根據GOT的項目，也有需減少更多的情況。
 運動控制器A系列：A171SHCPU，A171SHCPUN，A172SHCPU，A172SHCPUN

7. 序列通訊連接









7.1	可連接機種清單	7 - 2
7.2	系統配置	7 - 10
7.3	佈線圖	7 - 24
7.4	GOT側的設定	7 - 28
7.5	PLC側的設定	7 - 35
7.6	注意事項	7 - 47

7. 序列通訊連接

7.1 可連接機種清單

可連接的機種如下所示。





7.1.1 PLC/運動控制器CPU

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節				
MELSEC iQ-R系列	R00CPU	○	RS-232 RS-422		⇒ 7.2.1				
	R01CPU								
	R02CPU								
	R04CPU								
	R08CPU								
	R16CPU								
	R32CPU								
	R120CPU								
	R08PCPU*3					○	RS-232 RS-422		⇒ 7.2.1
	R16PCPU*3								
R32PCPU*3									
R120PCPU*3									
R04ENCPU	○	RS-232 RS-422		⇒ 7.2.1					
R08ENCPU									
R16ENCPU									
R32ENCPU									
R120ENCPU									
R08SFPCPU*2									
R16SFPCPU*2									
R32SFPCPU*2									
R120SFPCPU*2									
運動控制器CPU (MELSEC iQ-R系列)	R16MTCPU	○	RS-232 RS-422		⇒ 7.2.1				
R32MTCPU									
R64MTCPU									
C語言控制器*1 (MELSEC iQ-R系列)	R12CCPU-V	○	RS-232 RS-422		⇒ 7.2.1				
CNC C80	R16NCCPU-S1	○	RS-232 RS-422		⇒ 7.2.1				
機械手臂控制器 (MELSEC iQ-R系列)	CR800-R(R16RTCPU)	○	RS-232 RS-422		⇒ 7.2.1				
CC-Link IE現場 網路起始模塊	RJ72GF15-T2	×	RS-232 RS-422		⇒ 7.2.1				
MELSEC iQ-F系列	FX5U FX5UC	○	RS-232 RS-422	-	-				

*1 請使用在多CPU中由其他號機進行管理的序列通訊模塊的序列埠。

*2 請將安全功能模塊R6SPM安裝在基板上，並與RnSFPCPU相鄰。此外，RnSFPCPU與安全功能模塊R6SPM的配對版本必須一致。該配對版本不一致時，RnSFPCPU將不會動作。

*3 建立二重化系統時，請將二重化功能模塊R6RFM安裝在基板上，並與RnSFPCPU相鄰。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-Q (Q模式)	Q00JCPU	○	RS-232 RS-422		➡ 7.2.2
	Q00CPU*1				
	Q01CPU*1				
	Q02CPU*1				
	Q02HCPU*1				
	Q06HCPU*1				
	Q12HCPU*1				
	Q25HCPU*1				
	Q02PHCPU	○	RS-232 RS-422		➡ 7.2.2
	Q06PHCPU				
	Q12PHCPU				
	Q25PHCPU				
	Q12PRHCPU (主基板)	○	-	-	-
	Q25PRHCPU (主基板)				
	Q12PRHCPU (擴充基板)	○	RS-232 RS-422		➡ 7.2.2
	Q25PRHCPU (擴充基板)				
	Q00UJCPU	○	RS-232 RS-422		➡ 7.2.2
	Q00UCPU				
	Q01UCPU				
	Q02UCPU				
Q03UDCPU					
Q04UDHCPU					
Q06UDHCPU					
Q10UDHCPU					
Q13UDHCPU					
Q20UDHCPU					
Q26UDHCPU					
Q03UDEHCPU					
Q04UDEHCPU					
Q06UDEHCPU					
Q10UDEHCPU					
Q13UDEHCPU					
Q20UDEHCPU					
Q26UDEHCPU					
Q50UDEHCPU					
Q100UDEHCPU					
Q03UDVCPU					
Q04UDVCPU					
Q06UDVCPU					
Q13UDVCPU					
Q26UDVCPU					

*1 多CPU系統結構時請使用CPU功能版本B以上的機種。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
C語言控制器 (Q系列)	Q12DCCPU-V*1*2 Q24DHCCPU-V/VG*2 Q24DHCCPU-LS Q26DHCCPU-LS	○	RS-232 RS-422	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21^{07W} GT 21^{05Q} GT 21^{04R} GT 21^{03P}_{ET/R4} GT 21^{03P}_{R4} GT 21^{03P}_{R2} GS	⇒ 7.2.2
MELSEC-QS	QS001CPU	×	-	-	-
MELSEC-L	L02CPU L06CPU L26CPU L26CPU-BT L02CPU-P L06CPU-P L26CPU-P L26CPU-PBT L02SCPU L02SCPU-P L02SCPU-CM	○	RS-232 RS-422	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21^{07W} GT 21^{05Q} GT 21^{04R} GT 21^{03P}_{ET/R4} GT 21^{03P}_{R4} GT 21^{03P}_{R2} GS	⇒ 7.2.3
MELSEC-Q (A模式)	Q02CPU-A Q02HCPU-A Q06HCPU-A	○	RS-232 RS-422	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21^{07W} GT 21^{05Q} GT 21^{04R} GT 21^{03P}_{ET/R4} GT 21^{03P}_{R4} GT 21^{03P}_{R2} GS	⇒ 7.2.4
MELSEC-QnA(QnACPU)*3	Q2ACPU Q2ACPU-S1 Q3ACPU Q4ACPU	○	RS-232 RS-422	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21^{07W} GT 21^{05Q} GT 21^{04R} GT 21^{03P}_{ET/R4} GT 21^{03P}_{R4} GT 21^{03P}_{R2} GS	⇒ 7.2.5
	Q4ARCPU	○	RS-232 RS-422	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21^{07W} GS	
MELSEC-QnA(QnASCPU)*3	Q2ASCPU Q2ASCPU-S1 Q2ASHCPU Q2ASHCPU-S1	○	RS-232 RS-422	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21^{07W} GT 21^{05Q} GT 21^{04R} GT 21^{03P}_{ET/R4} GT 21^{03P}_{R4} GT 21^{03P}_{R2} GS	⇒ 7.2.6
MELSEC-A(AnCPU)	A2UCPU A2UCPU-S1 A3UCPU A4UCPU A2ACPU A2ACPUP21 A2ACPUR21 A2ACPU-S1 A2ACPUP21-S1 A2ACPUR21-S1 A3ACPU A3ACPUP21 A3ACPUR21 A1NCPU A1NCPUP21 A1NCPUR21 A2NCPU A2NCPUP21 A2NCPUR21 A2NCPU-S1 A2NCPUP21-S1 A2NCPUR21-S1 A3NCPU A3NCPUP21 A3NCPUR21	○	RS-232 RS-422	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21^{07W} GT 21^{05Q} GT 21^{04R} GT 21^{03P}_{ET/R4} GT 21^{03P}_{R4} GT 21^{03P}_{R2} GS	⇒ 7.2.7

*1 請僅使用序列No.前5位為12042以後的模塊。

*2 請使用在多CPU中由其他號機進行管理的序列通訊模塊的序列埠。

*3 對QnACPU使用了A系列用電腦連結模塊時，可監視的元件範圍為監視AnACPU時的元件範圍，且僅可監視與AnACPU中存在的元件同名的元件。

但是不可以監視以下元件。

• QnACPU中新增的元件

• 鎖存繼電器 (L) 以及步進繼電器 (S)

(使用QnACPU時，雖然鎖存繼電器 (L) 及步進繼電器 (S) 與內部繼電器 (M) 是不同的元件，但是指定任意一個都可以存取內部繼電器。)

• 檔案暫存器 (R)

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-A (AnSCPU)	A2USCPU	○	RS-232 RS-422		➡ 7.2.8
	A2USCPU-S1				
	A2USHCPU-S1				
	A1SCPU				
	A1SCPUC24-R2*6				
	A1SHCPU*1				
	A2SCPU*1				
	A2SCPU-S1*1				
	A2SHCPU*1				
	A2SHCPU-S1*1				
	A1SJCPU				
	A1SJCPU-S3				
	A1SJHCPU*1				
MELSEC-A	A0J2HCPU*1	×	RS-232 RS-422		➡ 7.2.8
	A0J2HCPUP21*1				
	A0J2HCPUR21*1				
	A0J2HCPU-DC24*1				
	A2CCPU	○	-	-	-
	A2CCPUP21				
	A2CCPUR21				
	A2CCPUC24	○	RS-232 RS-422		➡ 7.2.8
	A2CCPUC24-PRF				
	A2JCPU-S3	○	-	-	-
A1FXCPU					
運動控制器CPU (Q系列)	Q172CPU*2*3	○	RS-232 RS-422		➡ 7.2.2
	Q173CPU*2*3				
	Q172CPUN*2				
	Q173CPUN*2				
	Q172HCPU				
	Q173HCPU				
	Q172DCPU				
	Q173DCPU				
	Q172DCPU-S1				
	Q173DCPU-S1				
	Q172DSCPU				
	Q173DSCPU				
	Q170MCPUN*4				
	Q170MSCPUN*5				
	Q170MSCPUN-S1*5				

- *1 A2SCPU(S1)、A2SHCPU(S1)、A1SHCPU、A1SJHCPU、A0J2HCPU(P21/R21/-DC24)的序列通訊連接時，請使用軟體版本U版以上的電腦連結模塊。
此外，不能使用A0J2-C214-S1（A0J2HCPU專用電腦連結模塊）。
- *2 使用SV13、SV22、SV43時，請使用安裝了下列本體OS版本的運動控制器CPU。
 - SW6RN-SV13Q□：00H以後
 - SW6RN-SV22Q□：00H以後
 - SW6RN-SV43Q□：00B以後
- *3 請使用下列生產編號的本體模塊。
 - Q172CPU：生產編號N*****以後
 - Q173CPU：生產編號M*****以後
- *4 擴充基板（Q52B/Q55B）中僅能使用第1段。
- *5 可使用擴充基板（Q5□B/Q6□B）。
- *6 使用硬體版本C版以上、軟體版本E版以上。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
運動控制器CPU (A系列)	A273UCPU	○	RS-232 RS-422		➡ 7.2.7
	A273UHCPU				
	A273UHCPU-S3				
	A373UCPU				
	A373UCPU-S3	○	RS-232 RS-422		➡ 7.2.8
	A171SCPU				
	A171SCPU-S3				
	A171SCPU-S3N				
	A171SHCPU*2				
	A171SHCPUN*2				
	A172SHCPU*2				
	A172SHCPUN*2				
	A173UHCPU				
	A173UHCPU-S1				
MELSEC-WS	WS0-CPU0	×	-	-	-
	WS0-CPU1				
	WS0-CPU3				
MELSECNET/H 遠端I/O站	QJ72LP25-25	×	RS-232 RS-422		➡ 7.2.2
	QJ72LP25G				
	QJ72BR15				
CC-Link IE現場網路 起始模塊	LJ72GF15-T2	×	RS-232 RS-422		➡ 7.2.3
CC-Link IE現場網路 乙太網路介面卡模塊	NZ2GF-ETB	×	-	-	-
CNC C70	Q173NCCPU	○	RS-232 RS-422		➡ 7.2.2
機械手臂控制器 (Q系列)	CRnQ-700 (Q172DRCPU)	○	RS-232 RS-422		➡ 7.2.2
	CR750-Q (Q172DRCPU)				
	CR751-Q (Q172DRCPU)				
	CR751-Q (Q172DRCPU)				

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-FX	FX0	×	-	-	-
	FX0S				
	FX0N				
	FX1	×			
	FX2				
	FX2C	○			
	FX1S				
	FX1N				
	FX2N				
	FX1NC	×			
	FX2NC				
	FX3S	○			
	FX3G				
	FX3GC				
	FX3GA				
	FX3GE				
	FX3U				
FX3UC					

*1 A171SHCPU(N)、A172SHCPU(N)的序列通訊連接時，請使用軟體版本U版以上的電腦連結模塊。

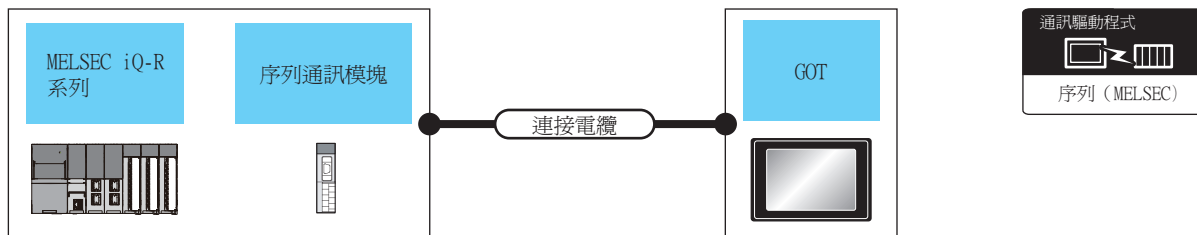
7.1.2 序列通訊模塊/電腦連結模塊

CPU系列	型號名 ^{*1}
MELSEC iQ-R系列 運動控制器CPU (MELSEC iQ-R系列) C語言控制器 ^{*7} (MELSEC iQ-R系列) CNC C80 CR800-R(R16RTCPU)	RJ71C24 ^{*9} 、RJ71C24-R2 ^{*9} 、RJ71C24-R4 ^{*9}
MELSEC-Q (Q模式) 運動控制器CPU (Q系列) MELSECNET/H遠端I/O站 CNC C70 機械手臂控制器 (CRnQ-700)	QJ71C24 ^{*2} 、QJ71C24-R2 ^{*2} QJ71C24N、QJ71C24N-R2、QJ71C24N-R4 QJ71CMO ^{*3} 、QJ71CMON ^{*3}
MELSEC-L	LJ71C24、LJ71C24-R2
MELSEC-Q (A模式)	A1SJ71UC24-R2、A1SJ71UC24-R4、A1SJ71UC24-PRF A1SJ71C24-R2、A1SJ71C24-R4、A1SJ71C24-PRF
MELSEC-QnA(QnACPU) MELSEC-QnA(QnASCPU)	AJ71QC24 ^{*4} 、AJ71QC24-R2 ^{*4} 、AJ71QC24-R4 ^{*4} AJ71QC24N ^{*4} 、AJ71QC24N-R2 ^{*4} 、AJ71QC24N-R4 ^{*4} A1SJ71QC24 ^{*4} 、A1SJ71QC24-R2 ^{*4} A1SJ71QC24N ^{*4} 、A1SJ71QC24N-R2 ^{*4} A1SJ71QC24N1 ^{*4} 、A1SJ71QC24N1-R2 ^{*4} AJ71UC24 ^{*4*6} A1SJ71C24-R2 ^{*6} 、A1SJ71C24-R4 ^{*6} 、A1SJ71C24-PRF ^{*6} A1SJ71UC24-R2 ^{*6} 、A1SJ71UC24-R4 ^{*6} 、A1SJ71C24-PRF ^{*6}
MELSEC-A(AnCPU) MELSEC-A(AnSCPU) MELSEC-A 運動控制器CPU (A系列)	AJ71UC24 ^{*4*5} A1SJ71UC24-R2 ^{*5} 、A1SJ71UC24-R4 ^{*5} 、A1SJ71UC24-PRF ^{*5} A1SJ71C24-R2 ^{*5} 、A1SJ71C24-R4 ^{*5} 、A1SJ71C24-PRF ^{*5} A1SCPU24-R2 ^{*8} A2CCPUC24 ^{*4} 、A2CCPUC24-PRF ^{*4}

- *1 無法進行基於RS-485的通訊。
A0J2-C214-S1無法使用。
- *2 功能版本A僅可使用CH1、CH2的其中之一。功能版本B以上，可以同時使用CH1、CH2。
- *3 僅可連接CH2。
- *4 僅可使用CH1、CH2中的一個。
- *5 A2SCPU(S1)、A2SHCPU(S1)、A1SHCPU、A1SJHCPU、A0J2HCPU、A171SHCPU(N)、A172SHCPU(N)的序列通訊連接時，請使用軟體版本U版以上的電腦連結模塊。
- *6 在AnACPU的元件範圍內動作。
- *7 請使用在多CPU中由其他號機進行管理的序列通訊模塊的序列埠。
- *8 請使用硬體版本C版以上、軟體版本E版以上。
- *9 建立二重化系統時，請使用固件版本為“07”以上的版本。

7.2 系統配置

7.2.1 與MELSEC iQ-R系列連接時



PLC		連接電纜		GOT		可連接臺數	
型號名	序列通訊模塊*1	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*3		本體
MELSEC iQ-R 系列	RJ71C24 RJ71C24-R2	RS-232	GT09-C30R2-9P(3m) 或 ⓂRS-232佈線圖1)	15m	- (本體內建)		1臺序列通訊模塊對 應臺GOT
					GT15-RS2-9P		
					GT10-C02H-6PT9P*2		
			ⓂRS-232佈線圖3)	15m	- (本體內建)		
	RJ71C24 RJ71C24-R4	RS-422	GT09-C30R4-6C(3m) GT09-C100R4-6C(10m) GT09-C200R4-6C(20m) GT09-C300R4-6C(30m) 或 ⓂRS-422佈線圖1)	1200m	- (本體內建)		
					GT15-RS4-9S		
			ⓂRS-422佈線圖2)	1200m	- (本體內建)		

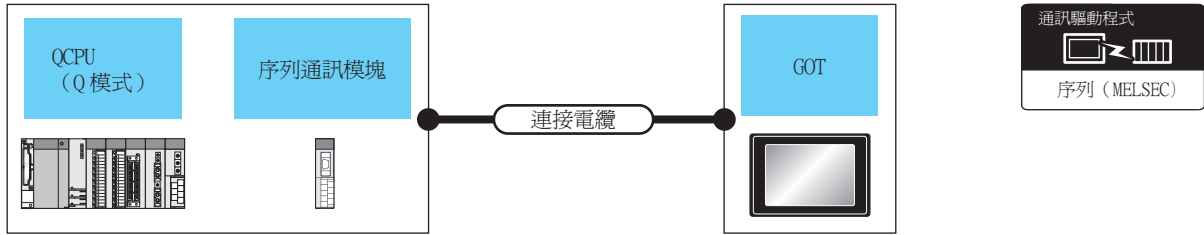
*1 關於序列通訊模塊側的系統配置，請參照以下手冊。

➡ MELSEC iQ-R系列使用者手冊

*2 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub（9針）連接器盒接地。

*3 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

7.2.2 與QCPU (Q模式) 連接時



PLC		連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名	序列通訊模塊 ^{*1}	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置 ^{*5}	
MELSEC-Q (Q模式)	QJ71C24 QJ71C24N QJ71C24-R2 QJ71C24N-R2 QJ71CM0 QJ71CMON	RS-232	GT09-C30R2-9P(3m) 或 ⓂRS-232佈線圖1)	15m	— (本體內建)	
					GT15-RS2-9P	
			ⓂRS-232佈線圖3)	15m	GT10-C02H-6PT9P ^{*4}	
					GT01-RS4-M ^{*3}	-
	QJ71C24 QJ71C24N QJ71C24N-R4	RS-422	GT09-C30R4-6C(3m) GT09-C100R4-6C(10m) GT09-C200R4-6C(20m) GT09-C300R4-6C(30m) 或 ⓂRS-422佈線圖1)	1200m	— (本體內建)	
					GT15-RS4-9S	
			ⓂRS-422佈線圖2)	1200m	GT10-C02H-9SC	
					GT01-RS4-M ^{*3}	-

*1 關於序列通訊模塊側的系統配置，請參照以下手冊。

➡ Q系列序列通訊模塊使用者手冊 (基礎篇)

關於數據機接口模塊側的系統配置，請參照以下手冊。

➡ Modem Interface Module User's Manual

*2 序列通訊模塊的功能版本為B以上時，可以連接2臺GOT。

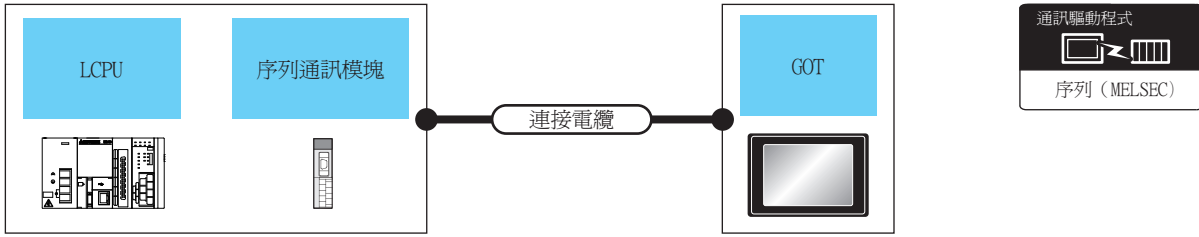
*3 關於GOT多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。

➡ 19. GOT多臺拖帶連接

*4 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub (9針) 連接器盒接地。

*5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

7.2.3 與LCPU連接時



PLC		連接電纜		GOT		可連接臺數	
型號名	序列通訊模塊 ^{*1}	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置 ^{*4}		本體
MELSEC-L	LJ71C24 LJ71C24-R2	RS-232	GT09-C30R2-9P(3m) 或 使用 ^{自製} RS-232佈線圖1)	15m	— (本體內建)		1臺序列通訊模塊對應 2臺GOT
					GT15-RS2-9P		
			GT10-C02H-6PT9P ^{*3}				
			GT01-RS4-M ^{*2}	-			
			使用 ^{自製} RS-232佈線圖3)	15m	— (本體內建)		
	LJ71C24	RS-422	GT09-C30R4-6C(3m) GT09-C100R4-6C(10m) GT09-C200R4-6C(20m) GT09-C300R4-6C(30m) 或 使用 ^{自製} RS-422佈線圖1)	1200m	— (本體內建)		
					GT15-RS4-9S		
				GT10-C02H-9SC			
500m			GT01-RS4-M ^{*2}	-			
		使用 ^{自製} RS-422佈線圖2)	1200m	— (本體內建)			

*1 關於序列通訊模塊側的系統配置，請參照以下手冊。

➡ MELSEC-L序列通訊模塊使用者手冊（基礎篇）

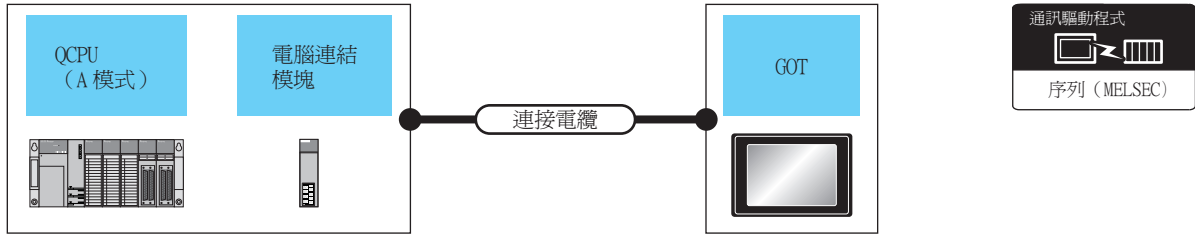
*2 關於GOT多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。

➡ 19. GOT多臺拖帶連接

*3 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub（9針）連接器盒接地。

*4 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

7.2.4 與QCPU (A模式) 連接時



PLC		連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名	電腦連結模塊 ^{*1}	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置 ^{*3}	
MELSEC-Q (A 模式)	A1SJ71UC24-R2 A1SJ71C24-R2 A1SJ71UC24-PRF A1SJ71C24-PRF	RS-232	GT09-C30R2-9P(3m) 或 使用者自製 RS-232佈線圖1)	15m	— (本體內建)	
			GT15-RS2-9P			
			GT10-C02H-6PT9P ^{*2}			
			使用者自製 RS-232佈線圖3)	15m	— (本體內建)	
	A1SJ71UC24-R4 A1SJ71C24-R4	RS-422	GT09-C30R4-6C(3m) GT09-C100R4-6C(10m) GT09-C200R4-6C(20m) GT09-C300R4-6C(30m) 或 使用者自製 RS-422佈線圖1)	500m	— (本體內建)	
			GT15-RS4-9S			
GT10-C02H-9SC						
		使用者自製 RS-422佈線圖2)	500m	— (本體內建)		

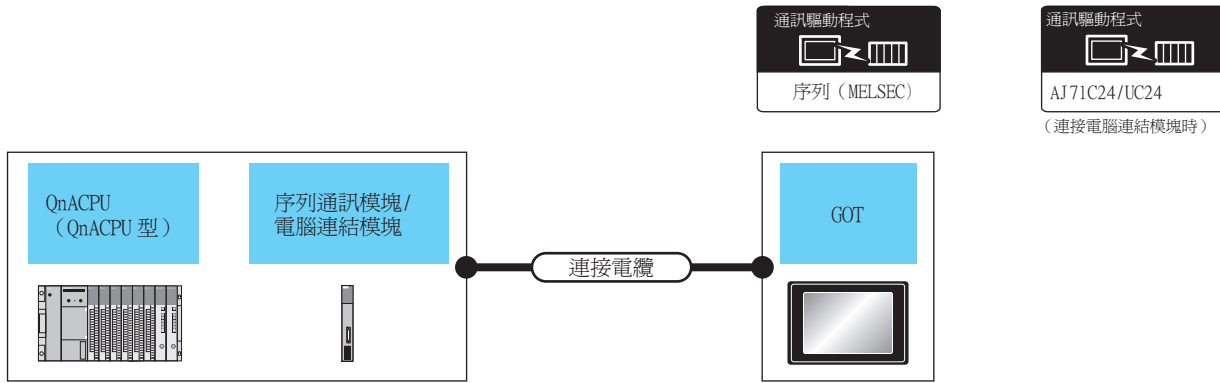
*1 關於電腦連結模塊側的系統配置，請參照以下手冊。

➡ 電腦連結/多站連結模塊使用者手冊

*2 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub (9針) 連接器盒接地。

*3 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

7.2.5 與QnACPU (QnACPU型) 連接時













PLC		連接電纜		GOT		可連接臺數	
型號名	序列通訊模塊*1 電腦連結模塊	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*6		本體
MELSEC-QnA (QnACPU)	AJ71QC24 AJ71QC24N AJ71QC24-R2 AJ71QC24N-R2	RS-232	GT09-C30R2-25P(3m) 或 Ⓜ <small>使用者自製</small> RS-232佈線圖2)	15m	— (本體內建)		
					GT15-RS2-9P		
					GT10-C02H-6PT9P*5		
					GT01-RS4-M*2	-	
				Ⓜ <small>使用者自製</small> RS-232佈線圖4)	15m	— (本體內建)	
	AJ71QC24-R4 AJ71QC24N-R4	RS-422	GT01-C30R4-25P(3m) GT01-C100R4-25P(10m) GT01-C200R4-25P(20m) GT01-C300R4-25P(30m)	30m	— (本體內建)		
					GT15-RS4-9S		
					GT10-C02H-9SC		
GT01-RS4-M*2					-		
		GT21-C30R4-25P5(3m) GT21-C100R4-25P5(10m) GT21-C200R4-25P5(20m) GT21-C300R4-25P5(30m)*4	30m	— (本體內建)			
		GT10-C30R4-25P(3m) GT10-C100R4-25P(10m) GT10-C200R4-25P(20m) GT10-C300R4-25P(30m)*3	30m	— (本體內建)			

1臺序列通訊模塊對
應1臺GOT

PLC			連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名	序列通訊模塊*1 電腦連結模塊	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*6	本體	
MELSEC-QnA (QnACPU)	AJ71QC24 AJ71QC24N AJ71QC24-R4 AJ71QC24N-R4	RS-422	GT09-C30R4-6C(3m) GT09-C100R4-6C(10m) GT09-C200R4-6C(20m) GT09-C300R4-6C(30m) 或  RS-422佈線圖1)	1200m	— (本體內建)		1臺序列通訊模塊對 應1臺GOT
					GT15-RS4-9S		
					GT10-C02H-9SC		
			500m	GT01-RS4-M*2	-		
			 RS-422佈線圖2)	1200m	— (本體內建)		

- *1 關於序列通訊模塊側的系統配置，請參照以下手冊。
 - ➡ Serial Communications Module User's Manual (Modem Function Additional Version)
- *2 關於GOT多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。
 - ➡ 19. GOT多臺拖帶連接
- *3 與GOT的連接請參照佈線圖。
 - ➡ RS-422佈線圖3)
- *4 與GOT的連接請參照佈線圖。
 - ➡ RS-422佈線圖4)
- *5 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub (9針) 連接器盒接地。
- *6 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

PLC		連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名	電腦連結模塊*1	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*4	
MELSEC-QnA (QnACPU)	AJ71UC24	RS-232	GT09-C30R2-25P(3m) 或  RS-232佈線圖2)	15m	— (本體內建)	
					GT15-RS2-9P	
					GT10-C02H-6PT9P*3	
					GT01-RS4-M*2	-
	AJ71UC24	RS-422	GT09-C30R4-6C(3m) GT09-C100R4-6C(10m) GT09-C200R4-6C(20m) GT09-C300R4-6C(30m) 或  RS-422佈線圖1)	500m	— (本體內建)	
					GT15-RS4-9S	
					GT10-C02H-9SC	
					GT01-RS4-M*2	-
AJ71UC24	RS-422	 RS-422佈線圖2)	500m	— (本體內建)		

1臺電腦連結模塊對
應1臺GOT

*1 關於電腦連結模塊側的系統配置，請參照以下手冊。

➡ 電腦連結/多站連結模塊使用者手冊

連接至電腦連結模塊時，通訊驅動程式請使用[AJ71C24/UC24]。

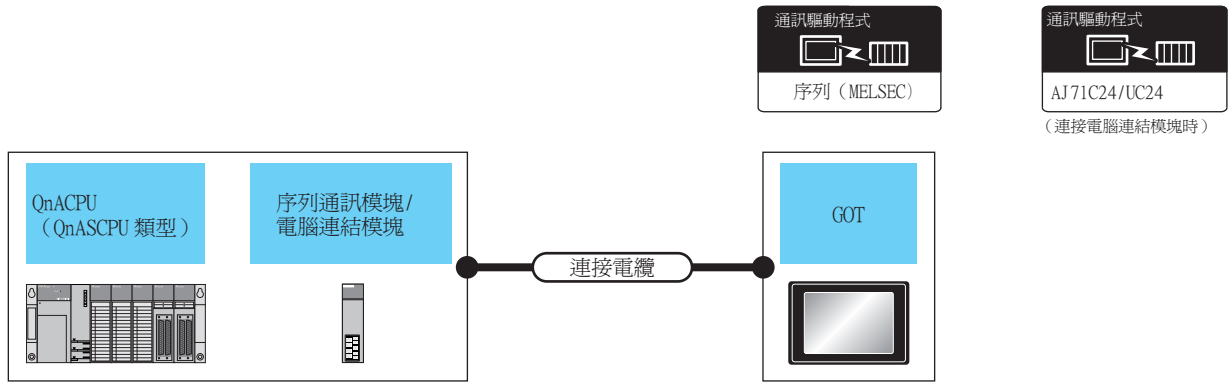
*2 關於GOT多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。

➡ 19. GOT多臺拖帶連接

*3 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub (9針) 連接器盒接地。

*4 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

7.2.6 與QnACPU (QnASCPU型) 連接時



PLC		連接電纜		GOT		可連接臺數	
型號名	序列通訊模塊*1	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*4		本體
MELSEC-QnA (QnASCPU)	A1SJ71QC24 A1SJ71QC24N A1SJ71QC24N1 A1SJ71QC24-R2 A1SJ71QC24N-R2 A1SJ71QC24N1-R2	RS-232	GT09-C30R2-9P(3m) 或 ⓂRS-232佈線圖1)	15m	— (本體內建)		1臺序列通訊模塊對應1臺GOT
					GT15-RS2-9P		
					GT10-C02H-6PT9P*3		
			GT01-RS4-M*2	—			
			ⓂRS-232佈線圖3)	15m	— (本體內建)		

*1 關於序列通訊模塊側的系統配置，請參照以下手冊。



















































➡ Serial Communications Module User's Manual (Modem Function Additional Version)

*2 關於GOT多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。

➡ 19. GOT多臺拖帶連接

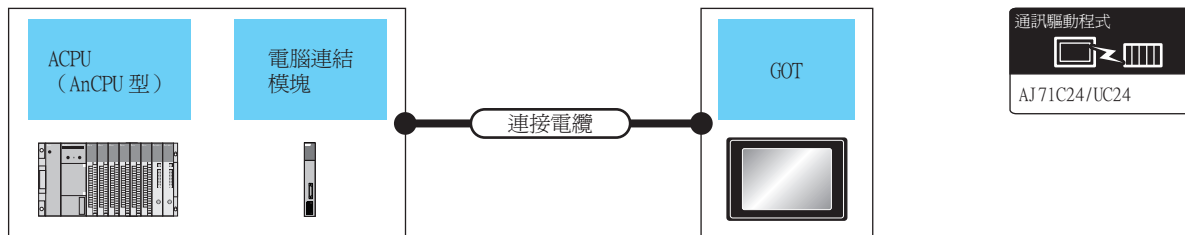
*3 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub (9針) 連接器盒接地。

*4 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。







PLC			連接電纜		GOT		可連接臺數	
型號名	序列通訊模塊/電腦連結模塊*1	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*4	本體		
MELSEC-QnA (QnASCPU)	A1SJ71QC24 A1SJ71QC24N A1SJ71QC24N1	RS-422	GT09-C30R4-6C(3m) GT09-C100R4-6C(10m) GT09-C200R4-6C(20m) GT09-C300R4-6C(30m) 或  RS-422佈線圖1)	1200m	— (本體內建)	   	1臺序列通訊模塊對應1臺GOT	
					GT15-RS4-9S			
					GT10-C02H-9SC	  		
				500m	GT01-RS4-M*2	—		
	 RS-422佈線圖2)	1200m	— (本體內建)	    				
			— (本體內建)	   				
	A1SJ71UC24-R2 A1SJ71UC24-R2 A1SJ71UC24-PRF A1SJ71C24-PRF	RS-232	GT09-C30R2-9P(3m) 或  RS-232佈線圖1)	15m	— (本體內建)	   		1臺電腦連結模塊對應1臺GOT
					GT15-RS2-9P			
					GT10-C02H-6PT9P*3	   		
				500m	GT01-RS4-M*2	—		
 RS-232佈線圖3)	15m	— (本體內建)	  					
		— (本體內建)	   					
MELSEC-QnA (QnASCPU)	A1SJ71UC24-R4 A1SJ71C24-R4	RS-422	GT09-C30R4-6C(3m) GT09-C100R4-6C(10m) GT09-C200R4-6C(20m) GT09-C300R4-6C(30m) 或  RS-422佈線圖1)	500m	— (本體內建)	   	1臺電腦連結模塊對應1臺GOT	
					GT15-RS4-9S			
					GT10-C02H-9SC	  		
				500m	GT01-RS4-M*2	—		
			 RS-422佈線圖2)	500m	— (本體內建)	  		

- *1 關於序列通訊模塊側的系統配置，請參照以下手冊。
 - Serial Communications Module User' s Manual (Modem Function Additional Version)關於電腦連結模塊側的系統配置，請參照以下手冊。
 - 電腦連結/多站連結模塊使用者手冊
- *2 關於GOT多臺拖帶連接的詳情，請參照以下內容。
 - 19. GOT多臺拖帶連接
- *3 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub（9針）連接器盒接地。
- *4 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

7.2.7 與ACPU (AnCPU型) 連接時



PLC			連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名	電腦連結模塊 ^{*1}	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置 ^{*3}	本體	
MELSEC-A (AnCPU)	AJ71UC24	RS-232	GT09-C30R2-25P(3m) 或 Ⓜ自製 RS-232佈線圖2)	15m	— (本體內建)		1臺電腦連結模塊對應1臺 GOT
			GT15-RS2-9P				
	GT10-C02H-6PT9P ^{*2}						
	Ⓜ自製 RS-232佈線圖4)	15m	— (本體內建)				
AJ71UC24	RS-422	RS-422	GT09-C30R4-6C(3m) GT09-C100R4-6C(10m) GT09-C200R4-6C(20m) GT09-C300R4-6C(30m) 或 Ⓜ自製 RS-422佈線圖1)	500m	— (本體內建)		1臺電腦連結模塊對應1臺 GOT
			GT15-RS4-9S				
		GT10-C02H-9SC					
		Ⓜ自製 RS-422佈線圖2)	500m	— (本體內建)			

PLC			連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名	電腦連結模塊*1	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*3	本體	
運動控制CPU (A系列)	AJ71UC24	RS-232	GT09-C30R2-25P(3m) 或  RS-232佈線圖2)	15m	— (本體內建)		1臺電腦連結模塊對應1臺 GOT
					GT15-RS2-9P		
	AJ71UC24	RS-422	GT09-C30R4-6C(3m) GT09-C100R4-6C(10m) GT09-C200R4-6C(20m) GT09-C300R4-6C(30m) 或  RS-422佈線圖1)	500m	— (本體內建)		
					GT15-RS4-9S		

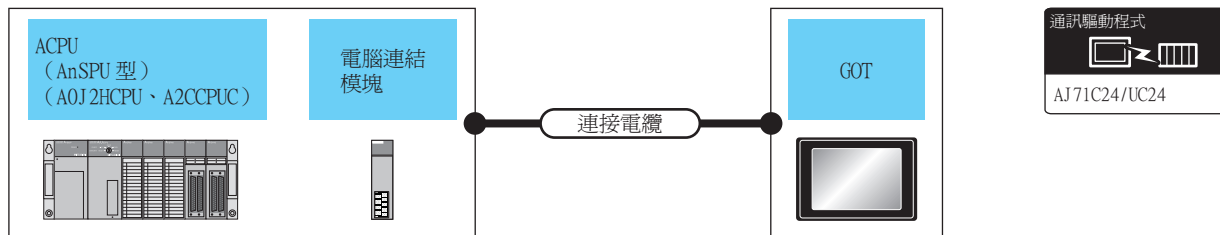
*1 關於電腦連結模塊側的系統配置，請參照以下手冊。

➡ 電腦連結/多站連結模塊使用者手冊

*2 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub（9針）連接器盒接地。

*3 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

7.2.8 與ACPU (AnSCPU型、A0J2HCPU、A2CCPUC) 連接時



PLC		連接電纜			GOT		可連接臺數
型號名	電腦連結模塊*1	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*3	本體	
MELSEC-A (AnSCPU) (A0J2H) (A2CCPUC)	A1SJ71UC24-R2 A1SJ71C24-R2 A1SJ71UC24-PRF A1SJ71C24-PRF A1SCPUC24-R2 A2CCPUC24 A2CCPUC24-PRF	RS-232	GT09-C30R2-9P(3m) 或 ⓂRS-232佈線圖1)	15m	— (本體內建)		1臺電腦連結模塊對 應1臺GOT
					GT15-RS2-9P		
					GT10-C02H-6PT9P*2		
			ⓂRS-232佈線圖3)	15m	— (本體內建)		
	A1SJ71UC24-R4 A1SJ71C24-R4	RS-422	GT09-C30R4-6C(3m) GT09-C100R4-6C(10m) GT09-C200R4-6C(20m) GT09-C300R4-6C(30m) 或 ⓂRS-422佈線圖1)	500m	— (本體內建)		1臺電腦連結模塊對 應1臺GOT
					GT15-RS4-9S		
					GT10-C02H-9SC		
			ⓂRS-422佈線圖2)	500m	— (本體內建)		

PLC			連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名	電腦連結模塊*1	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*3	本體	
運動控制CPU (A系列)	A1SJ71UC24-R2 A1SJ71C24-R2 A1SJ71UC24-PRF A1SJ71C24-PRF A1SCPUC24-R2 A2CCPUC24 A2CCPUC24-PRF	RS-232	GT09-C30R2-9P(3m) 或  RS-232佈線圖1)	15m	— (本體內建)	   	
					GT15-RS2-9P		
	A1SJ71UC24-R4 A1SJ71C24-R4	RS-422	GT09-C30R4-6C(3m) GT09-C100R4-6C(10m) GT09-C200R4-6C(20m) GT09-C300R4-6C(30m) 或  RS-422佈線圖1)	500m	— (本體內建)	   	
					GT15-RS4-9S		

*1 關於電腦連結模塊側的系統配置，請參照以下手冊。

➡ 電腦連結/多站連結模塊使用者手冊

*2 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub (9針) 連接器盒接地。

*3 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

7.3 佈線圖

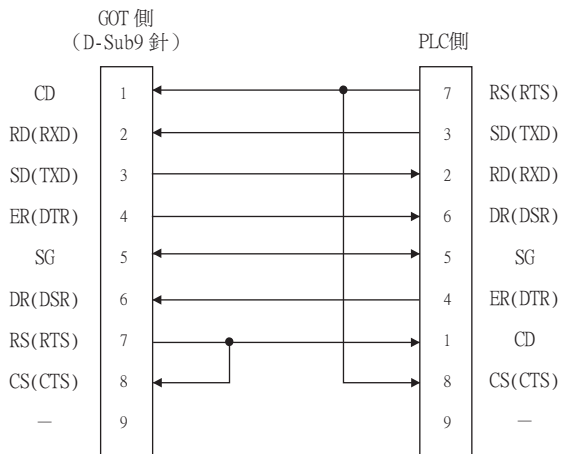
連接GOT與PLC的電纜的佈線圖如下所示。

7.3.1 RS-232電纜

■ 1. 佈線圖

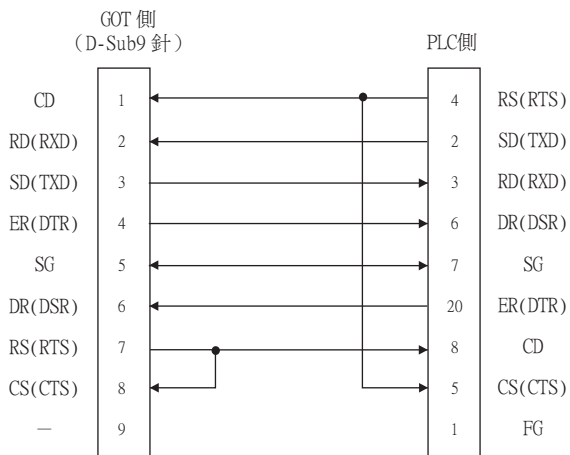
(1) RS-232佈線圖1)

PLC側接口D-Sub9針



(2) RS-232佈線圖2)

PLC側接口D-Sub25針

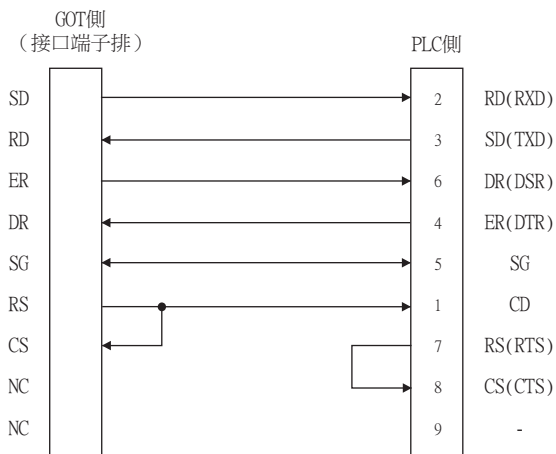


(3) RS-232佈線圖3)

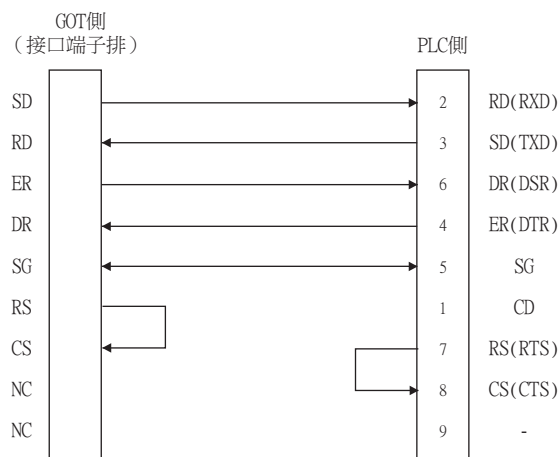
PLC側接口D-Sub9針

GT21時

(使用R/Q/QnA/L 序列通訊模塊時)



GT21時
(使用A電腦連結時)

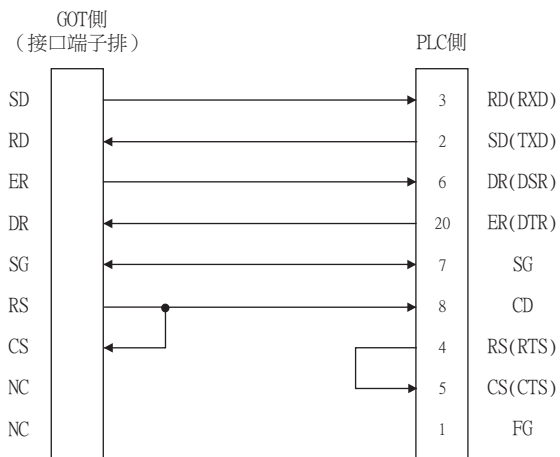


(4) RS-232佈線圖4)

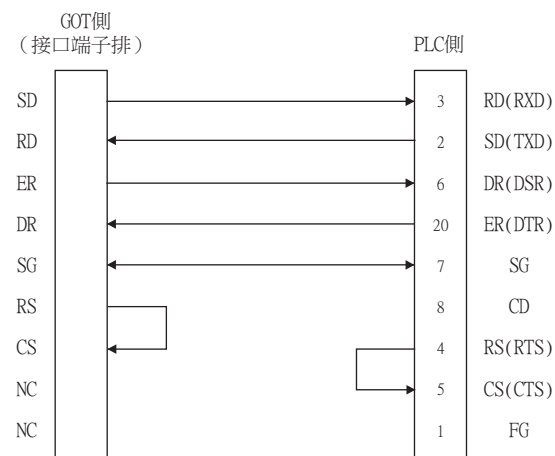
PLC側接口D-Sub25針

GT21時

(使用R/Q/QnA/L 序列通訊模塊時)



GT21時
(使用A電腦連結時)



■2. 製作電纜時的注意事項

(1) 電纜長度

請將RS-232電纜做成15m以內的長度。

(2) GOT側接口

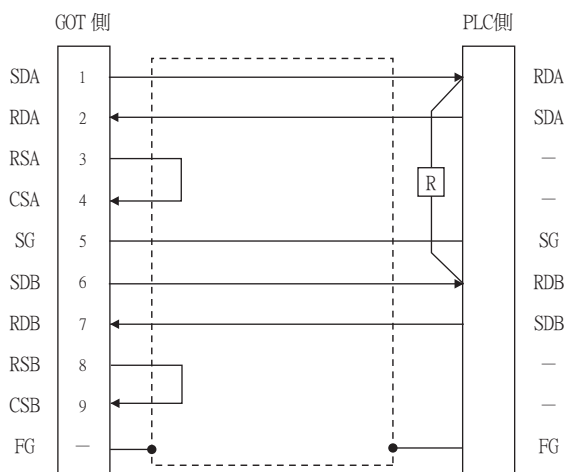
關於GOT側接口，請參照以下內容。

➡ 1.4.1 GOT的接口規格

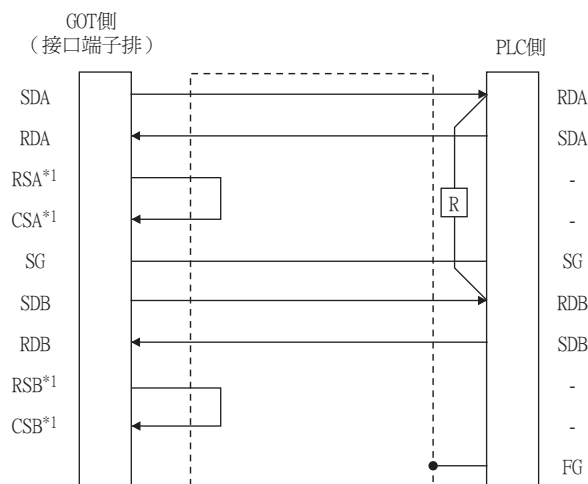
7.3.2 RS-422電纜

1. 佈線圖

(1) RS-422佈線圖1)

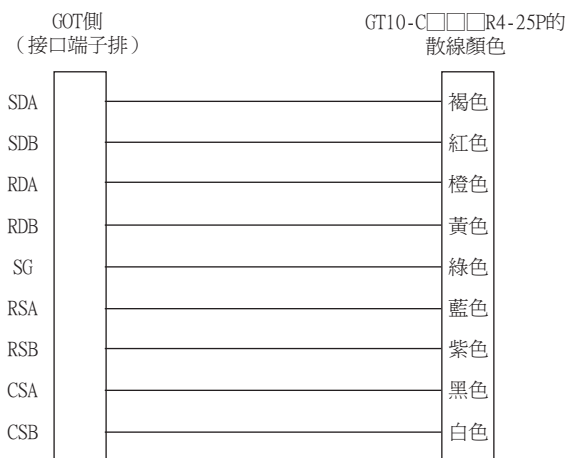


(2) RS-422佈線圖2)

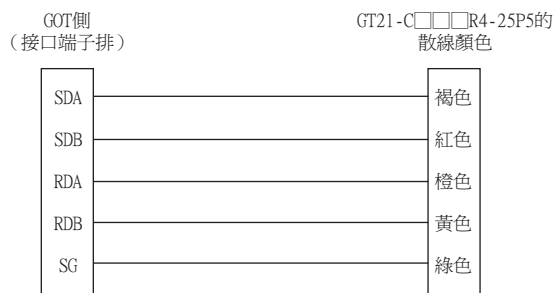


*1  沒有訊號名稱 (RSA、RSB、CSA、CSB)。不需要繞回連接。

(3) RS-422佈線圖3)



(4) RS-422佈線圖4)



■2. 製作電纜時的注意事項

(1) 電纜長度

請將RS-422電纜的長度做成最長距離以內。

(2) GOT側接口

關於GOT側接口，請參照以下內容。

➡ 1.4.1 GOT的接口規格

■3. 終端電阻的設定

(1) GOT側

連接GOT與PLC時，需要在GOT側設置終端電阻。

(a) GT27、GT25 (GT2505-V除外)、GT23時

請將終端電阻設定用DIP開關設定為“無”。

(b) GT2505-V、GT21時

請將終端電阻切換開關設定為“330Ω”。

關於終端電阻的設定方法，請參照以下內容。

➡ 1.4.3 GOT終端電阻

(2) 序列通訊模塊/電腦連結側

請在序列通訊模塊/電腦連結模塊側連接終端電阻（330Ω 1/4W（橙橙褐□））關於終端電阻的連接，請參照以下手冊。

➡ 所使用的序列通訊模塊/電腦連結模塊的使用者手冊

(a) A2CCPUC24 (-PRF) 以外時

請在RDA-RDB之間連接模塊附帶的終端電阻。

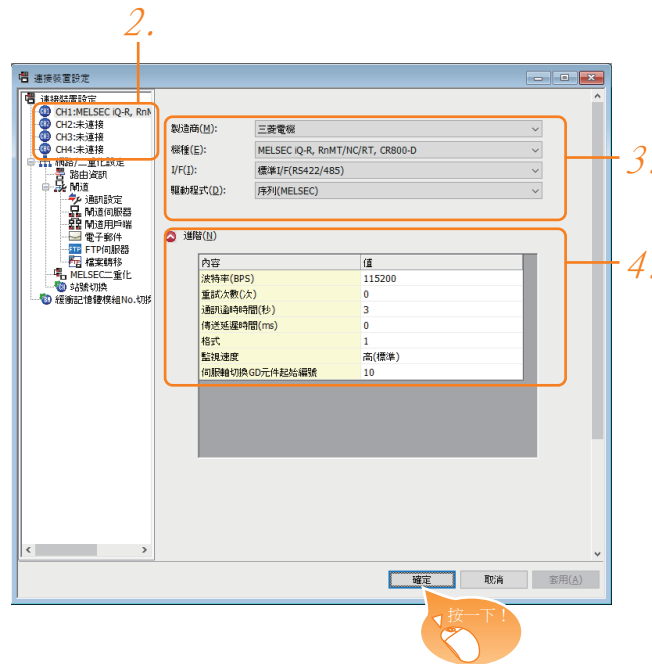
(b) A2CCPUC24 (-PRF) 時

請將終端電阻設定針的TXD、RXD設定為“A”。

7.4 GOT側的設定

7.4.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

設定連接裝置的通道。



Step 1. 選擇[通用設定]→[連接裝置設定]功能表。

Step 2. 顯示連接裝置的設定視窗，從清單功能表中選擇要使用的通道。

Step 3. 進行如下選擇。

- 製造商：三菱電機
- 機種：請根據所連接的機種進行設定。
- I/F：所使用的接口
- 驅動程式：請根據所連接的機種設定為以下任意一種驅動程式。
 - <GT27、GT25、GT23時>
 - 序列（MELSEC）
 - AJ71QC24、MELDAS C6*
 - AJ71C24/UC24
 - <GT21>
 - 序列（MELSEC）
 - AJ71C24/UC24
 - <GS時>
 - 序列（MELSEC）
 - AJ71C24/UC24

Step 4. 製造商、機種、I/F、驅動程式的設定完成後會顯示進階。
請根據所使用的環境進行設定。

➡ 7.4.2 連接裝置進階

設定完成後按一下 **確定** 按鈕。

POINT

連接裝置的設定可以在[I/F連接清單]中進行確認。
關於詳情，請參照以下內容。

➡ 1.1.3 I/F連接清單

7.4.2 連接裝置進階

請根據所使用的環境進行設定。

■1. 序列 (MELSEC) (GT27, GT25, GT23)

內容	值
波特率(BPS)	115200
重試次數(次)	0
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0
格式	1
監視速度	高(標準)
伺服軸切換GD元件起始編號	10

項目	內容	範圍
波特率	變更與連接裝置的波特率時進行設定。 (預設: 115200bps) 設定的波特率超出連接裝置對應的波特率時, 將按照連接裝置所對應的最大波特率進行通訊。	9600bps、19200bps、 38400bps、57600bps、 115200bps
重試次數	指定通訊時的重試次數。 (預設: 0次)	0~5次
通訊逾時時間	指定通訊時的逾時時間。 (預設: 3秒)	1~30秒
傳送延遲時間	為了調整從GOT發出通訊請求的時機而進行設定。 (預設: 0ms)	0~300ms (ms)
格式 ^{*3}	設定通訊格式。 (預設: 1)	1、2
監視速度 ^{*4}	設定GOT的監視速度。 此項設定並非對所有系統有效。 (預設: 標準)	高 (標準) ^{*1} 中 低 ^{*2}
伺服軸切換GD元件起始編號	設定伺服軸切換GD元件起始編號。 (預設: 10) 關於詳情, 請參照以下POINT。 ▶ (3) 伺服軸編號的間接指定	0~65520

- *1 在通過監視畫面以外的方法大量收集資料 (記錄、配方功能等) 時啟用。
但是在連接Q00UJ/Q00U/Q01U/Q02UCPU、Q00J/Q00/Q01CPU時, 可能會對順控掃描時間產生影響。
若要避免對順控掃描時間產生影響, 請勿設定為[高 (標準)]。
(對上述以外的QCPU基本沒有影響)
- *2 與Q00UJ/Q00U/Q01U/Q02UCPU、Q00J/Q00/Q01CPU連接時, 若要避免對順控掃描時間產生影響, 請設定為[中]。
但是有可能會降低監視速度。
- *3 請參照下一頁的POINT。
- *4 使用全域標籤時, 如果讀取或寫入235字元以上的雙位元組字元, 請將[監視速度]設定為[高(標準)]或[中]。
如果將[監視速度]設定為[低], 在讀取或寫入時會發生系統錯誤。
關於詳情, 請參照以下手冊。
▶ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊

POINT

[格式]的設定

將F900系列置換為GOT2000系列時必須進行此項設定。

- (1) 變更F900所連接的序列通訊模塊的通訊設定時，請如下進行設定。
可將波特率設定為115200bps。

- (a) PLC的[Switch setting for I/O and intelligent function module]

開關編號	CH1側	CH2側
開關1	0000H	—
開關2	0000H	—
開關3	—	0000H
開關4	—	0000H
開關5	0000H	0000H

➡ 7.5PLC側的設定

- (b) GOT的通訊設定

格式
1

- (2) 不變更F900所連接的序列通訊模塊的通訊設定時，請如下進行GOT的通訊設定。
波特率仍然設定為38400bps。

格式	波特率
2	38400bps

■ 2. AJ71QC24, MELDAS C6*

內容	值
波特率(BPS)	19200
資料長度	8bit
停止位元	1bit
同位檢查	奇數
重試次數(次)	0
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0

項目	內容	範圍
波特率	變更與連接裝置的波特率時進行設定。 (預設：19200bps)	4800bps、9600bps、 19200bps、38400bps、 57600bps、115200bps
資料長度	變更與連接裝置的資料長度時進行設定。 (預設：8 bit)	固定為8 bit
停止位元	指定通訊時的停止位元長度。 (預設：1 bit)	固定為1 bit
同位檢查	指定在通訊時是否進行同位檢查，以及檢查的方式。 (預設：奇數)	固定為奇數
重試次數	指定通訊時的重試次數。 (預設：0次)	0~5次
通訊逾時時間	指定通訊時的逾時時間。 (預設：3秒)	1~30秒
傳送延遲時間	為了調整從GOT發出通訊請求的時機而進行設定。 (預設：0ms)	0~300ms(ms)

■3. AJ71C24/UC24

內容	值
波特率(BPS)	19200
資料長度	8bit
停止位元	1bit
同位檢查	奇數
重試次數(次)	0
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0

項目	內容	範圍
波特率	變更與連接裝置的波特率時進行設定。 (預設：19200bps)	4800bps、9600bps、19200bps
資料長度	變更與連接裝置的資料長度時進行設定。 (預設：8 bit)	固定為8 bit
停止位元	指定通訊時的停止位元長度。 (預設：1 bit)	固定為1 bit
同位檢查	指定在通訊時是否進行同位檢查，以及檢查的格式。 (預設：奇數)	固定為奇數
重試次數	指定通訊時的重試次數。 (預設：0次)	0~5次
通訊逾時時間	指定通訊時的逾時時間。 (預設：3秒)	1~30秒
傳送延遲時間	為了調整從GOT發出通訊請求的時機而進行設定。 (預設：0ms)	0~300ms (ms)

■4. 序列 (MELSEC) (GT21)

內容	值
波特率(BPS)	115200
重試次數(次)	0
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0
格式	1
伺服軸切換GD元件起始編號	10

項目	內容	範圍
波特率	變更與連接裝置的波特率時進行設定。 (預設：115200bps) 設定的波特率超出連接裝置對應的波特率時，將按照連接裝置所對應的最大波特率進行通訊。	9600bps、19200bps、38400bps、57600bps、115200bps
重試次數	指定通訊時的重試次數。 (預設：0次)	0~5次
通訊逾時時間	指定通訊時的逾時時間。 (預設：3秒)	3~30秒
傳送延遲時間	為了調整從GOT發出通訊請求的時機而進行設定。 (預設：0ms)	0~300ms (ms)
格式*1	設定通訊格式。 (預設：1)	1、2
伺服軸切換GD元件起始編號	設定伺服軸切換GD元件起始編號。 (預設：10) 關於詳情，請參照以下POINT。 ▶ (3) 伺服軸編號的間接指定	0~2032

*1 請參照通訊驅動程式A/QnA/L/Q CPU、LJ71C24、QJ71C24的POINT。

■ 5. 序列 (MELSEC) (GS)

內容	值
波特率(BPS)	115200
重試次數(次)	0
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0
格式	1
伺服軸切換GD元件起始編號	10

項目	內容	範圍
波特率	變更與連接裝置的波特率時進行設定。 (預設：115200bps) 設定的波特率超出連接裝置對應的波特率時，將按照連接裝置所對應的最大波特率進行通訊。	9600bps、19200bps、 38400bps、57600bps、 115200bps
重試次數	指定通訊時的重試次數。 (預設：0次)	0~5次
通訊逾時時間	指定通訊時的逾時時間。 (預設：3秒)	3~30秒
傳送延遲時間	為了調整從GOT發出通訊請求的時機而進行設定。 (預設：0ms)	0~300ms(ms)
格式*1	設定通訊格式。 (預設：1)	1、2
伺服軸切換GD元件起始編號	設定伺服軸切換GD元件起始編號。 (預設：10) 關於詳情，請參照以下POINT。 ▶▶ (3) 伺服軸編號的間接指定	0~2032

*1 請參照通訊驅動程式A/QnA/L/Q CPU，LJ71C24，QJ71C24的POINT。

POINT

- (1) 通過實用程式進行的通訊接口的設定
通訊接口的設定也可在寫入工程資料的[連接裝置設定]後，通過實用程式的[連接裝置設定]進行變更。
關於實用程式的詳情，請參照以下手冊。

➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）

- (2) 連接裝置設定的設定內容的優先順序
通過GT Designer3或實用程式進行設定時，會根據最後設定的內容進行動作。
- (3) 伺服軸編號的間接指定
通過在GT Designer3上將伺服軸編號指定為100~115，可以使用16位的GOT內部寄存器(GD軟元件)間接指定伺服軸編號。
在“伺服軸切換GD元件起始編號”中，透過間接指定對要使用的GOT內部暫存器(GD元件)的起始編號進行設定。
“伺服軸切換GD元件起始編號”的設定值為“10”時，GD10~GD25的值為伺服軸編號。關於詳細內容，請參照下表。

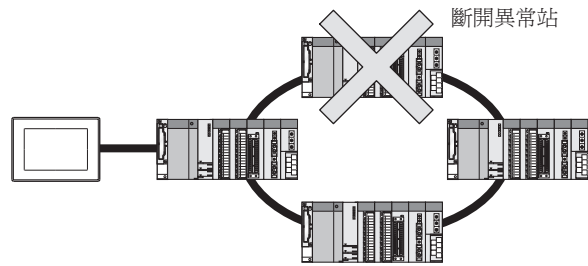
指定伺服軸編號	對應軟元件	設置範圍
100	GD10	1~64 設置超出上述範圍時，會發生軟元件超範圍錯誤。
101	GD11	
102	GD12	
103	GD13	
104	GD14	
105	GD15	
106	GD16	
107	GD17	
108	GD18	
109	GD19	
110	GD20	
111	GD21	
112	GD22	
113	GD23	
114	GD24	
115	GD25	

- (a) GOT啟動後的注意事項
當在初始顯示畫面上監控規定了伺服軸編號間接指定（100~115）的伺服放大器元件時，有時會存在不在元件範圍內的情況。此時，請設定間接指定元件值後，再監控畫面。
- (b) 一對多連接時的注意事項（軸編號間接指定）
一對多連接時，當使用伺服軸切換GD元件起始編號時，設定範圍重疊後，在各通道上設定的伺服放大器元件的軸編號將在同一時間進行切換。
- (c) 一對多連接時的注意事項（站號間接指定與軸編號間接指定）
一對多連接時，當使用逆變器或其他溫度控制器與站號間接指定（GD10~GD25），在其他通道上將伺服軸切換GD元件起始編號設定為“10”時，各通道上設定的伺服放大器的軸編號與逆變器或其他溫度控制器的站號將在同一時間進行切換。

POINT

斷開多臺連接裝置中的一部分

GOT可以通過設定GOT內部元件將多臺連接裝置中的一部分斷開。
例如，可以將發生通訊逾時的異常站從連接裝置斷開。



關於GOT內部元件的設定內容的詳情，請參照以下手冊。

➡ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊

7.5 PLC側的設定

GOT和三菱電機PLC採用電腦連結連接時，以如下所示的傳輸規格動作。

傳輸規格	設定內容
資料位元	8 bit
同位檢查位元	有 (奇)
停止位元	1 bit
和校驗	有
傳輸速度 (波特率)	在GOT和PLC間調整。

關於PLC側 (序列通訊模塊、數據機接口模塊、電腦連結模塊) 的設定，請參照7.5.2項~7.5.4項。

	型號名	參照章節
序列通訊模塊 (MELSEC iQ-R系列)	RJ71C24、RJ71C24-R2、RJ71C24-R4	7.5.1
序列通訊模塊 (Q系列)	QJ71C24N、QJ71C24	7.5.2
	QJ71C24N-R2、QJ71C24-R2	
	QJ71C24N-R4	
數據機接口模塊	QJ71CM0 QJ71CMON	7.5.2
序列通訊模塊 (L系列)	LJ71C24、LJ71C24-R2	7.5.2
序列通訊模塊 (QnA系列)	AJ71QC24N、AJ71QC24	7.5.3
	AJ71QC24N-R2、AJ71QC24-R2	
	AJ71QC24N-R4、AJ71QC24-R4	
	A1SJ71QC24N1、A1SJ71QC24N、A1SJ71QC24	
	A1SJ71QC24N1-R2、A1SJ71QC24N-R2、A1SJ71QC24-R2	
電腦連結模塊	AJ71UC24	7.5.4
	A1SJ71UC24-R2、A1SJ71UC24-PRF、A1SJ71C24-R2、 A1SJ71C24-PRF	7.5.4
	A1SJ71UC24-R4、A1SJ71C24-R4	7.5.4
	A1SCPUC24-R2	7.5.4
	A2CCPUC24、A2CCPUC24-PRF	7.5.4

7.5.1 與序列通訊模塊（MELSEC iQ-R系列）連接時

POINT

序列通訊模塊（Q、L系列）

關於序列通訊模塊（MELSEC iQ-R系列）的詳情，請參照以下手冊。

➡ MELSEC iQ-R系列使用者手冊

■1. GX Works3的[模塊參數]

模塊參數的設定內容使用預設值即可與GOT進行通訊。

POINT

(1) 變更了模塊參數時

模塊參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或者進行PLC CPU的重設操作。

(2) GOT的同時連接

序列通訊模塊根據機種的不同，有時可以同時使用CH1、CH2連接2臺GOT。

7.5.2 與序列通訊模塊（Q、L系列）連接時

POINT

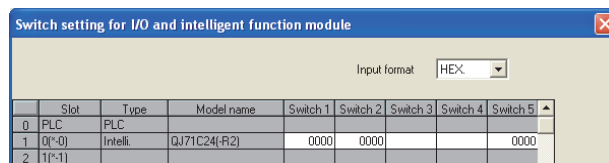
- (1) 序列通訊模塊（Q、L系列）
關於序列通訊模塊（Q、L系列）的詳情，請參照以下手冊。
 - ➡ Q系列序列通訊模塊使用者手冊（基礎篇）
 - ➡ MELSEC-L序列通訊模塊使用者手冊（基礎篇）
- (2) 數據機接口模塊
關於數據機接口模塊的詳情，請參照以下手冊。
 - ➡ Modem Interface Module User's Manual

■1. GX Developer的[Switch setting for I/O intelligent function module]

無需GX Developer的[Switch setting for I/O and intelligent function module]。（不執行[Switch setting for I/O and intelligent function module]時，將以GX Developer連接模式進行動作。）

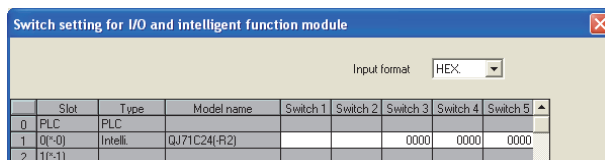
此外，即使將GX Developer的[Switch setting for I/O and intelligent function module]設定如下，也可以與GOT相連接。

(1) 連接至CH1側時



開關編號	位元		內容	設定值*3	
	位置	指定值			
Switch 1	b0	OFF	CH1 傳輸設定*1	動作設定 資料位元 同位檢查位元 奇/偶同位檢查 停止位元 和校驗代碼 RUN中寫入 設定變更 (根據GOT側進行動作。)	0000H
	b1	OFF			
	b2	OFF			
	b3	OFF			
	b4	OFF			
	b5	OFF			
	b6	OFF			
	b7	OFF			
	b8~b15	—	CH1傳輸速度設定*2		
Switch 2	—		CH1通訊協定設定	GX Developer連接	0000H
Switch 5	—		站號設定	第0站	0000H

(2) 連接至CH2側時



開關編號	位元		內容			設定值*3
	位置	指定值				
Switch 3	b0	OFF	CH2 傳輸設定*1	動作設定	(根據GOT側進行動作。)	0000H
	b1	OFF		資料位元		
	b2	OFF		同位檢查位元		
	b3	OFF		奇/偶同位檢查		
	b4	OFF		停止位元		
	b5	OFF		和校驗代碼		
	b6	OFF		RUN中寫入		
	b7	OFF	設定變更			
	b8~b15	—	CH2傳輸速度設定*2			
Switch 4	—		CH2通訊協定設定	GX Developer連接	0000H	
Switch 5	—		站號設定	第0站	0000H	

*1 按以下所示傳輸規格動作。

傳輸規格	設定內容
動作設定	獨立
資料位元	8 bit
同位檢查位元	有
奇/偶同位檢查	奇數
停止位元	1 bit
和校驗	有

*2 序列通訊模塊/數據機接口模塊按GOT中設定的波特率動作。

*3 開關設定為非“0”時需要變更GOT側的“格式”和“波特率”設定。

➡ 7.4.2連接裝置進階

POINT

- 設定了[Switch setting for I/O and intelligent function module]時將PLC參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。
- GOT的同時連接
序列通訊模塊根據機種的不同，有時可以同時使用CH1、CH2來連接2臺GOT。

機種	可否連接2臺GOT	
	功能版本A	功能版本B
QJ71C24(-R2)	△	○
QJ71C24N(-R2/R4)	—	○
LJ71C24(-R2)	○	—

○：可以連接2臺GOT，△：可以連接1臺GOT，—：無對應產品

- 與數據機接口模塊連接時
與數據機接口模塊連接時，儘可使用CH2。

7.5.3 與序列通訊模塊（QnA系列）連接時

POINT

序列通訊模塊（QnA系列）

關於序列通訊模塊（QnA系列）的詳情，請參照以下手冊。

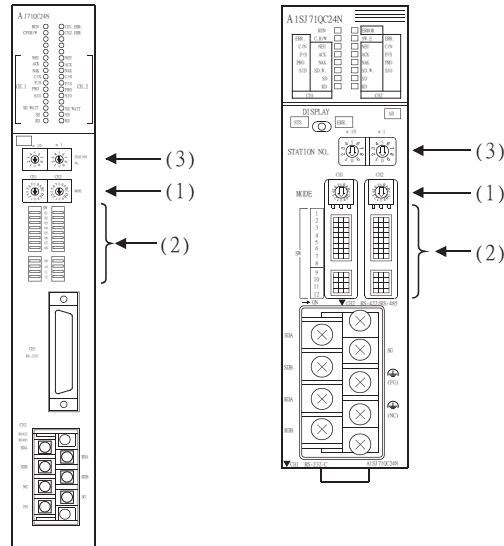
- Serial Communications Module User's Manual (Modem Function Additional Version)

1. 序列通訊模塊的開關設定

請設定站號設定開關、連接GOT的通道側的模式設定開關和傳輸規格開關。

AJ71QC24N、AJ71QC24N-R2、
AJ71QC24N-R4、AJ71QC24、
AJ71QC24-R2、AJ71QC24-R4

A1SJ71QC24N1、A1SJ71QC24N1-R2、
A1SJ71QC24N、A1SJ71QC24N-R2、
A1SJ71QC24、A1SJ71QC24-R2



(1) 模式設定開關

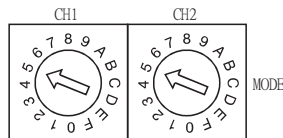
模式設定開關*1	內容	設定值
	專用通訊協定（格式5）（二進位模式）	5

*1 圖中的模式設定開關為AJ71QC24(N) (-R2/R4)時的情況

POINT

連接CH2與GOT時

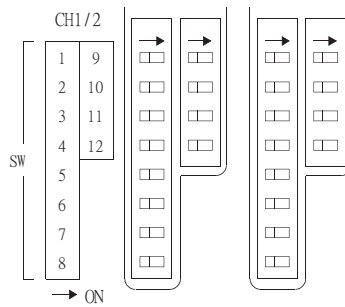
請將CH1側的模式設定開關設定為“0”（聯動動作）以外的值。



(2) 傳輸規格開關

傳輸規格開關	設定開關	內容		設定值
<p>AJ71QC24(N) (-R2/R4)</p>	SW01	動作設定	獨立動作	OFF
	SW02	資料位元設定	8位元	ON
	SW03	同位檢查位元 允許/禁止設定	有	ON
	SW04	奇/偶同位檢查設定	奇	OFF
	SW05	停止位元設定	1位元	OFF
	SW06	和校驗允許/禁止設定	有	ON
	SW07	運行中寫入允許/禁止設定	允許	ON
	SW08	設定變更允許/禁止設定	禁止 (禁止)	OFF
	SW09~SW12	傳輸速度設定	(根據GOT側的波特率。)	參照 (a)
	SW13~SW15	—	開關位於模塊左側面。 (僅限AJ71QC24 (R2/R4))	全部OFF

*1 顯示模塊為以下硬體版本是開關排列。
各開關的設定內容及開關的ON/OFF方向相同。



對象模塊	硬體版本
A1SJ71QC24	E版以下的產品
A1SJ71QC24-R2	D版以下的產品
A1SJ71QC24N、A1SJ71QC24N-R2	A版產品

(a) 傳輸速度設定 (SW09~SW12)

傳輸速度設定 (SW09~SW12) 請按如下所示進行設定。
請根據GOT側的波特率設定傳輸速度。

設定開關	傳輸速度*1*2*3					
	4800bps	9600bps	19200bps	38400bps*4	57600bps*4	115200bps*4
SW09	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON
SW10	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON
SW11	ON	ON	ON	ON	OFF	OFF
SW12	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON

*1 僅顯示GOT側可設定的波特率。

*2 AJ71QC24(-R2/R4)、A1SJ71QC24(-R2)的軟體版本為“L版”以下時，在2個接口上分別連接目標裝置時，請將2個接口的合計傳輸速度設定為19200bps以內。

2個接口的合計傳輸速度在19200bps以內時，可以在GOT之外將1臺連接裝置連接至電腦連結。

如果僅在其中的1個接口上連接目標裝置，所連接的接口側最大可以設定為19200bps。此時，請將未連接目標裝置的接口側SW09~SW12設定為OFF。

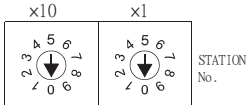
*3 AJ71QC24N(-R2/R4)、A1SJ71QC24N(-R2)、A1SJ71QC24N1(-R2)時，在2個接口上分別連接目標裝置時，請將2個接口的合計傳輸速度設定為115200bps以內 (A1SJ71QC24N1(-R2)時為230400bps以內)。

2個接口的合計傳輸速度在115200bps以內 (A1SJ71QC24N1(-R2)時，為230400bps以內) 時，可以在GOT之外將1臺連接裝置連接至電腦連結。

如果僅在其中的1個接口上連接目標裝置，所連接的接口側最大可以設定為115200bps。此時，請將未連接目標裝置的接口側SW09~SW12設定為OFF。

*4 僅AJ71QC24N(-R2/R4)、A1SJ71QC24N(-R2)、A1SJ71QC24N1(-R2)時可以設定。

(3) 站號設定開關 (CH1和CH2並用)

站號設定開關*1	內容	設定值
	設定GOT要存取的序列通訊模塊的站號。	0

*1 圖中的站號設定開關為AJ71QC24(N)(-R2/R4)時的情況

POINT

變更了開關設定時

請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

7.5.4 與電腦連結模塊連接時

POINT

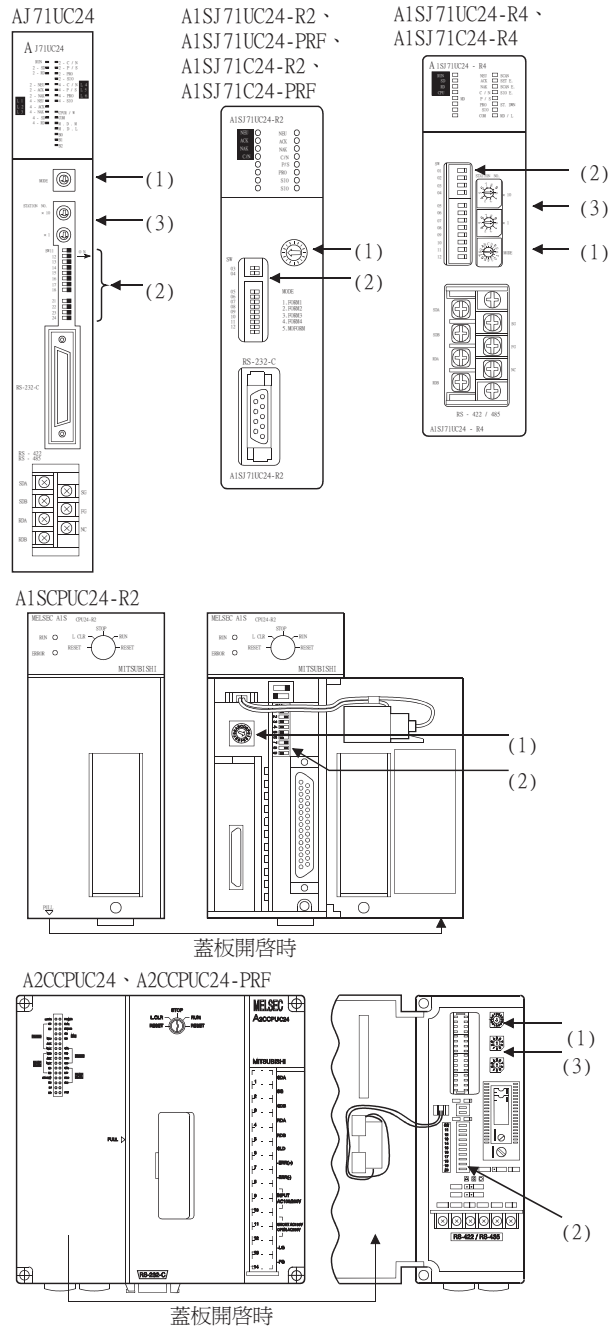
電腦連結模塊

關於電腦連結模塊的詳情，請參照以下手冊。

➡ 電腦連結/多站連結模塊使用者手冊

■ 1. 電腦連結模塊的開關設定

請設定模式設定開關、傳輸規格開關、站號設定開關。



(1) 模式設定開關

模式設定開關	內容	設定值
	專用通訊協定格式1	透過RS-232連接時 1
		透過RS-422連接時 5

(2) 傳輸規格設定開關

(a) AJ71UC24

傳輸規格開關	設定開關	內容		設定值
	SW11	主通道設定	透過RS-232連接時	OFF
			透過RS-422連接時	ON
	SW12	資料位元設定	8 bit	ON
	SW13	傳輸速度設定	(根據GOT側的波特率。)	參照以下內容
	SW14			
	SW15			
	SW16	同位檢查位元允許/禁止設定	允許	ON
	SW17	奇/偶同位檢查設定	奇	OFF
	SW18	停止位元設定	1 bit	OFF
	SW21	和校驗允許/禁止設定	允許	ON
	SW22	RUN中寫入允許/禁止設定	允許	ON
	SW23	電腦連結/多點連結選擇	電腦連結	ON
	SW24	主站/本地站設定	(忽略設定)	OFF

- 傳輸速度設定 (SW13~SW15)
 傳輸速度設定 (SW13~SW15) 請按如下所示進行設定。
 請根據GOT側的波特率設定傳輸速度。

設定開關	傳輸速度*1		
	4800bps	9600bps	19200bps
SW13	OFF	ON	OFF
SW14	OFF	OFF	ON
SW15	ON	ON	ON

*1 僅顯示GOT側可設定的波特率。

(b) A1SJ71UC24-R2、A1SJ71UC24-PRF、A1SJ71C24-R2、A1SJ71C24-PRF

傳輸規格開關	設定開關	內容		設定值
	SW03	未使用	—	OFF
	SW04	RUN中寫入允許/禁止設定	允許	ON
	SW05	傳輸速度設定	(根據GOT側的波特率。)	參照以下內容
	SW06			
	SW07			
	SW08	資料位元設定	8 bit	ON
	SW09	同位檢查位元允許/禁止設定	允許	ON
	SW10	奇/偶同位檢查設定	奇	OFF
	SW11	停止位元設定	1 bit	OFF
	SW12	和校驗允許/禁止設定	允許	ON

- 傳輸速度設定 (SW05~SW07)
 傳輸速度設定 (SW05~SW07) 請按如下所示進行設定。
 請根據GOT側的波特率設定傳輸速度。

設定開關	傳輸速度*1		
	4800bps	9600bps	19200bps
SW05	OFF	ON	OFF
SW06	OFF	OFF	ON
SW07	ON	ON	ON

*1 僅顯示GOT側可設定的波特率。

(c) A1SJ71UC24-R4、A1SJ71C24-R4

傳輸規格開關	設定開關	內 容		設定值
	SW01	主站/本地站設定	(忽略設定)	OFF
	SW02	電腦連結/多點連結選擇	電腦連結	ON
	SW03	未使用	—	OFF
	SW04	RUN中寫入允許/禁止設定	允許	ON
	SW05	傳輸速度設定	(根據GOT側的波特率。)	參照以下內容
	SW06			
	SW07			
	SW08	資料位元設定	8 bit	ON
	SW09	同位檢查位元允許/禁止設定	允許	ON
	SW10	奇/偶同位檢查設定	奇	OFF
	SW11	停止位元設定	1 bit	OFF
	SW12	和校驗允許/禁止設定	允許	ON

- 傳輸速度設定 (SW05~SW07)
 傳輸速度設定 (SW05~SW07) 請按如下所示進行設定。
 請根據GOT側的波特率設定傳輸速度。

設定開關	傳輸速度*1		
	4800bps	9600bps	19200bps
SW05	OFF	ON	OFF
SW06	OFF	OFF	ON
SW07	ON	ON	ON

*1 僅顯示GOT側可設定的波特率。

(d) A1SCPUC24-R2

傳輸規格開關	設定開關	內 容		設定值
	1	RUN中寫入允許/禁止設定	允許	ON
	2	傳輸速度設定	(根據GOT側的波特率。)	參照以下內容
	3			
	4			
	5	資料位元設定	8 bit	ON
	6	同位檢查位元允許/禁止設定	允許	ON
	7	奇/偶同位檢查設定	奇	OFF
	8	停止位元設定	1 bit	OFF
	9	和校驗允許/禁止設定	允許	ON

- 傳輸速度設定 (2~4)
 傳輸速度設定 (2~4) 請按如下所示進行設定。
 請根據GOT側的波特率設定傳輸速度。

設定開關	傳輸速度*1		
	4800bps	9600bps	19200bps
2	OFF	ON	OFF
3	OFF	OFF	ON
4	ON	ON	ON

*1 僅顯示GOT側可設定的波特率。

(e) A2CCPUC24、A2CCPUC24-PRF

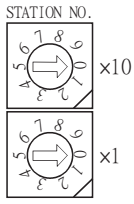
傳輸規格開關	設定開關	內 容		設定值
	SW11	傳輸速度設定	(根據GOT側的波特率。)	參照以下內容
	SW12			
	SW13			
	SW14	資料位元設定	8 bit	ON
	SW15	同位檢查位元允許/禁止設定	允許	ON
	SW16	奇/偶同位檢查設定	奇	OFF
	SW17	停止位元設定	1 bit	OFF
	SW18	和校驗允許/禁止設定	允許	ON
	SW19	主通道設定	RS-232	OFF
	SW20	RUN中寫入允許/禁止設定	允許	ON

- 傳輸速度設定 (SW11~SW13)
 傳輸速度設定 (SW11~SW13) 請按如下所示進行設定。
 請根據GOT側的波特率設定傳輸速度。

設定開關	傳輸速度*1		
	4800bps	9600bps	19200bps
SW11	OFF	ON	OFF
SW12	OFF	OFF	ON
SW13	ON	ON	ON

*1 僅顯示GOT側可設定的波特率。

(3) 站號設定開關

站號設定開關*1	內容	設定值
	設定GOT要存取の電腦連結模塊の站號。	0

*1 圖中的站號設定開關為A1SJ71UC24-R4時的情況

POINT

變更了開關設定時
請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

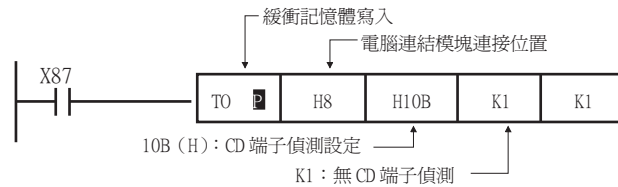
POINT

GT21和A電腦連結模塊連接時

GT21通過RS-232通訊和A電腦連結模塊連接時，請參照以下順控程式範例，將電腦連結的緩衝記憶體設定為“不偵測CD訊號”。

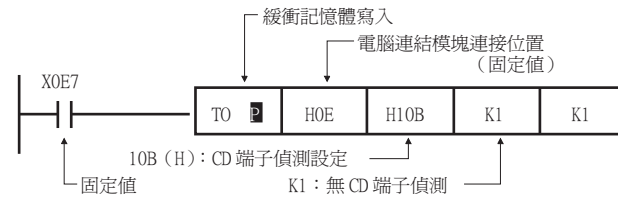
(1) 與A電腦連結模塊連接時

以下所示為A電腦連結模塊的輸入輸出訊號為80(H)~9F(H)時的程式範例。

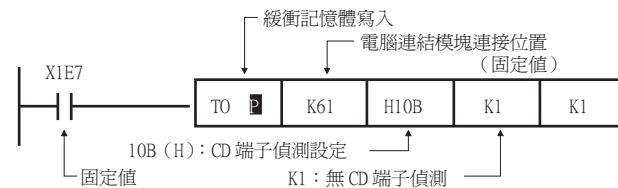


(2) 與內建A電腦連結的PLC連接時

(a) A1SCPUC24-R2時



(b) A2CCPUC24時



7.6 注意事項

■1. 通過多CPU系統連接時到PLC RUN為止的時間

到PLC RUN為止，需要花費以下時間。

MELSEC iQ-R系列、運動控制器CPU（MELSEC iQ-R系列）、QCPU（Q模式）、運動控制器CPU（Q系列）：10秒以上
MELDAS C70：18秒以上

如果在上述時間段內啟動GOT，則會發生系統警示。為了避免發生系統警示，請調整GOT設定的標題顯示時間。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

■2. 關於與LCPU的連接

LCPU有時會在電源OFF→ON或者重設的時候進行SD記憶卡的診斷（檔案系統的檢查、修復處理等）。

因此需要過一段時間才能使用SD記憶卡。如果在這段時間內啟動GOT，則會發生系統警示。為了避免發生系統警示，請調整GOT設定的標題顯示時間。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

■3. 監視Q170MCPUCPU、Q170MSCPU(-S1)時

要監視運動控制器CPU部分（2號機）的元件時，請在元件設定時將[CPU號機]設定為“2”。

如果CPU號機設定為“0”或者“1”，則會監視PLC CPU部分（1號機）的元件。

如果CPU號機設定為“0”～“2”以外的值，則會發生通訊錯誤，無法進行監視。

關於CPU號機的設定，請參照以下手冊。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

例）位元元件的設定對話方塊



■4. 關於與RnSFCPU的連接

到RnSFCPU開始運行為止需要10秒以上。

如果在這段時間內啟動GOT，則會發生系統警示。為了避免發生系統警示，請調整GOT設定的標題顯示時間。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

8. 匯流排連接




8.1	可連接機種清單	8 - 2
8.2	系統配置	8 - 9
8.3	GOT側的設定	8 - 31
8.4	注意事項	8 - 38

8. 匯流排連接



8.1 可連接機種清單



可連接的機種如下所示。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC iQ-R系列	R00CPU	○	匯流排連接	-	-
	R01CPU				
	R02CPU				
	R04CPU				
	R08CPU				
	R16CPU				
	R32CPU				
	R120CPU				
	R08PCPU				
	R16PCPU				
	R32PCPU				
	R120PCPU				
	R04ENCPU				
	R08ENCPU				
	R16ENCPU				
	R32ENCPU				
	R120ENCPU				
R08SFCPU					
R16SFCPU					
R32SFCPU					
R120SFCPU					
運動控制器CPU (MELSEC iQ-R系列)	R16MTCPU	○	匯流排連接	-	-
	R32MTCPU				
	R64MTCPU				
C語言控制器 (MELSEC iQ-R系列)	R12CCPU-V	○	匯流排連接	-	-
CNC C80	R16NCCPU-S1	○	匯流排連接	-	-
機械手臂控制器 (MELSEC iQ-R系列)	CR800-R(R16RTCPU)	○	匯流排連接	-	-
CC-Link 1E現場網路 起始模塊	RJ72GF15-T2	×	匯流排連接	-	-
MELSEC iQ-F系列	FX5U FX5UC	○	匯流排連接	-	-







系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節				
MELSEC-Q (Q模式) ^{*4}	Q00JCPU ^{*1}	○	匯流排連接		➡ 8.2.1				
	Q00CPU ^{*2}								
	Q01CPU ^{*2}								
	Q02CPU ^{*2}								
	Q02HCPU ^{*2}								
	Q06HCPU ^{*2}								
	Q12HCPU ^{*2}								
	Q25HCPU ^{*2}								
	Q02PHCPU Q06PHCPU Q12PHCPU Q25PHCPU	○	-	-	-				
	Q12PRHCPU (主基板)								
	Q25PRHCPU (主基板)								
	Q12PRHCPU (擴充基板)								
	Q25PRHCPU (擴充基板)								
	Q00UJCPU ^{*1}	○	匯流排連接		➡ 8.2.1				
Q00UCPU Q01UCPU Q02UCPU Q03UDCPU									
Q04UDHCPU Q06UDHCPU Q10UDHCPU Q13UDHCPU Q20UDHCPU Q26UDHCPU									
Q03UDEHCPU Q04UDEHCPU Q06UDEHCPU Q10UDEHCPU Q13UDEHCPU Q20UDEHCPU Q26UDEHCPU Q50UDEHCPU Q100UDEHCPU									
Q03UDVCPU Q04UDVCPU Q06UDVCPU Q13UDVCPU Q26UDVCPU									
C語言控制器 (Q系列)	Q12DCCPU-V ^{*3} Q24DHCCPU-V/VG Q24DHCCPU-LS Q26DHCCPU-LS					○	匯流排連接		➡ 8.2.1

- *1 使用匯流排延長接口盒時，請安裝在擴充基板上。(無法安裝在主基板上。)
- *2 多CPU系統結構時請使用CPU功能版本B以上的產品。
- *3 請使用序列No.前5位為12042以後的產品。
- *4 使用精簡版基板時，無法進行匯流排連接。









系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-QS	QS001CPU	○	-	-	-
MELSEC-L	L02CPU	○	-	-	-
	L06CPU				
	L26CPU				
	L26CPU-BT				
	L02CPU-P				
	L06CPU-P				
	L26CPU-P				
	L26CPU-PBT				
	L02SCPU-CM				
	L02SCPU				
L02SCPU-P					
MELSEC-Q (A模式)	Q02CPU-A	○	-	-	-
	Q02HCPU-A				
	Q06HCPU-A				
MELSEC-QnA(QnACPU)	Q2ACPU	○	匯流排連接		⇒ 8.2.2
	Q2ACPU-S1				
	Q3ACPU				
	Q4ACPU				
	Q4ARCPU*1				
MELSEC-QnA(QnASCPU)	Q2ASCPU	○	匯流排連接		⇒ 8.2.3
	Q2ASCPU-S1				
	Q2ASHCPU				
	Q2ASHCPU-S1				

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-A (AnCPU)	A2UCPU	○	匯流排連接		 8.2.2
	A2UCPU-S1				
	A3UCPU				
	A4UCPU				
	A2ACPU				
	A2ACPUP21				
	A2ACPUR21				
	A2ACPU-S1				
	A2ACPUP21-S1				
	A2ACPUR21-S1				
	A3ACPU				
	A3ACPUP21				
	A3ACPUR21				
	A1NCPUR21				
	A1NCPUP21				
	A1NCPUR21				
	A2NCPUR21				
	A2NCPUP21				
	A2NCPUR21				
	A2NCPUR21-S1				
A2NCPUR21-S1					
A3NCPUR21					
A3NCPUP21					
A3NCPUR21					

*1 Q4ARCPU二重化系統時，請將GOT匯流排連接在最後一段的二重化用擴充基板A68RB（版本B以上）上。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-A(AnSCPU)	A2USCPU	○	匯流排連接	 	⇒ 8.2.3
	A2USCPU-S1				
	A2USHCPU-S1				
	A1SCPU				
	A1SCPUC24-R2				
	A1SHCPU				
	A2SCPU				
	A2SCPU-S1				
	A2SHCPU				
	A2SHCPU-S1				
	A1SJCPU*1				
	A1SJCPU-S3*1				
	A1SJHCPU*1				
MELSEC-A	A0J2HCPU	×	匯流排連接	 	⇒ 8.2.4
	A0J2HCPUP21				
	A0J2HCPUR21				
	A0J2HCPU-DC24				
	A2CCPU	○	-	-	-
	A2CCPUP21				
	A2CCPUR21				
	A2CCPUC24				
A2CCPUC24-PRF					
A2CJCPU-S3					
A1FXCPU					
運動控制器CPU (Q系列)	Q172CPU*2*3	○	匯流排連接	 	⇒ 8.2.1
	Q173CPU*2*3				
	Q172CPUN*2				
	Q173CPUN*2				
	Q172HCPU				
	Q173HCPU				
	Q172DCPU				
	Q173DCPU				
	Q172DCPU-S1				
	Q173DCPU-S1				
	Q172DSCPU				
	Q173DSCPU				
	Q170MCPUN*4				
	Q170MSCPU*5				
Q170MSCPU-S1*5					

- *1 連接擴充基板時無法進行匯流排連接。
- *2 使用SV13、SV22、SV43時，請使用安裝了下列本體OS版本的運動控制器CPU。
 - SW6RN-SV13Q□：00E以後、SW6RN-SV22Q□：00E以後、SW6RN-SV43Q□：00B以後
- *3 請使用下列生產編號的本體模塊。
 - Q172CPU：生產編號K*****以後、Q173CPU：生產編號J*****以後
- *4 請直接連接GT15-QC□B，或與擴充基板（Q52B/Q55B）連接。
- *5 請直接連接GT15-QC□B，或與擴充基板（Q5□B/Q6□B）連接。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
運動控制器CPU (A系列)	A273UCPU	○	匯流排連接	 	➡ 8.2.5
	A273UHCPU				
	A273UHCPU-S3				
	A373UCPU				
	A373UCPU-S3				
	A171SCPU* ¹	○	匯流排連接	 	➡ 8.2.6
	A171SCPU-S3* ¹				
	A171SCPU-S3N* ¹				
	A171SHCPU* ¹				
	A171SHCPUN* ¹				
	A172SHCPU* ¹				
	A172SHCPUN* ¹				
	A173UHCPU* ¹				
	A173UHCPU-S1* ¹				
MELSEC-WS	WS0-CPU0	×	-	-	-
	WS0-CPU1				
	WS0-CPU3				
MELSECNET/H遠端I/O站	QJ72LP25-25	×	-	-	-
	QJ72LP25G				
	QJ72BR15				
CC-Link IE現場網路起始模塊	LJ72GF15-T2	×	-	-	-
CC-Link IE現場網路以太網路介面卡模塊	NZ2GF-ETB	×	-	-	-
CNC C70	Q173NCCPU	○	匯流排連接	 	➡ 8.2.1
機械手臂控制器 (Q系列)	CRnQ-700(Q172DRCPU) CR750-Q(Q172DRCPU) CR751-Q(Q172DRCPU)	○	匯流排連接	 	➡ 8.2.1

*1 使用擴充基板時請使用A168B。

POINT

GOT匯流排連接中可使用的主基板/擴充基板清單

○：可進行GOT匯流排連接。○：不可進行GOT匯流排連接。

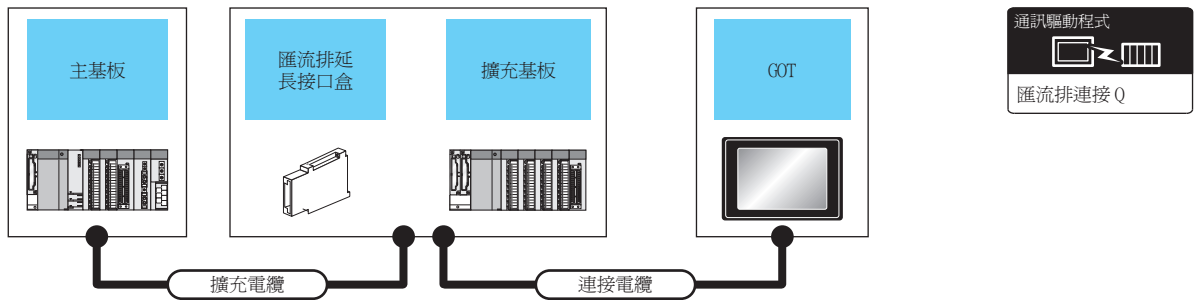
主基板/擴充基板	型號名	GOT匯流排連接
主基板	Q3□B	○
	Q3□DB (多CPU間高速主基板)	○
	Q3□BL (大基板)	○
	Q3□SB (精簡型基板)	×
	Q38RB (電源二重化用基板)	×
擴充基板	Q5□B (免電源模塊型)	○
	Q6□B (需電源模塊型)	○
	QA1S6□B (QA基板小型)	○
	Q5□BL (大基板·免電源模塊型)	×
	Q6□BL (大基板·需電源模塊型)	○
	QA6□B (QA 基板大型)	×
	QA6ADP (QA轉換介面卡) + A5□B/A6□B	×
	Q68RB (電源二重化擴充基板)	×
Q65WRB (二重化擴充基板)	×	

POINT

發生“CONTROL BUS ERR”或“UNIT VERIFY ERR”時
 可能是因為使用過長的匯流排連接電纜而產生的噪音引起了誤動作。
 請確認是否在靠近動作裝置的地方鋪設了匯流排電纜等訊號線。如果靠近動作裝置鋪設，請使訊號線與動作裝置保持100mm以上的距離。

8.2.1 與QCPU連接時

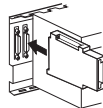
■1. 連接1臺GOT時



PLC					連接電纜	GOT		最大距離
主基板		擴充電纜*1	擴充基板			選配裝置*4*5	本體	
主基板	匯流排延長接口盒*2		擴充基板	匯流排延長接口盒*2				
主基板	-	-	-	-	GT15-QC06B(0.6m) GT15-QC12B(1.2m) GT15-QC30B(3m) GT15-QC50B(5m) GT15-QC100B(10m)	GT15-75QBUSL GT15-75QBUS2L GT15-QBUS GT15-QBUS2	GT 27 GT 25	主基板與GOT之間：13.2m (包括擴充電纜長度)
	-	擴充電纜 (13.2m以內)	擴充基板	-	GT15-QC06B(0.6m) GT15-QC12B(1.2m) GT15-QC30B(3m) GT15-QC50B(5m) GT15-QC100B(10m) GT15-QC150B(15m) GT15-QC200B(20m) GT15-QC250B(25m) GT15-QC300B(30m) GT15-QC350B(35m)	GT15-75QBUSL GT15-75QBUS2L GT15-QBUS GT15-QBUS2	GT 27 GT 25	
	A9GT-QCNB*3	-	-	-				
	-	擴充電纜 (13.2m以內)	擴充基板	A9GT-QCNB				

*1 關於擴充電纜，請參照MELSEC-Q catalog (MEAS-QPLC(1010))。

*2 在距離13.2m以上的地方安裝GOT時需要匯流排延長接口盒。
 匯流排延長接口盒需要安裝在基板的擴充接口上以使用。
 連接電纜插在匯流排延長接口盒上。
 未使用擴充基板時：安裝在主基板上。
 使用擴充基板時：安裝在最後一段擴充基板上。



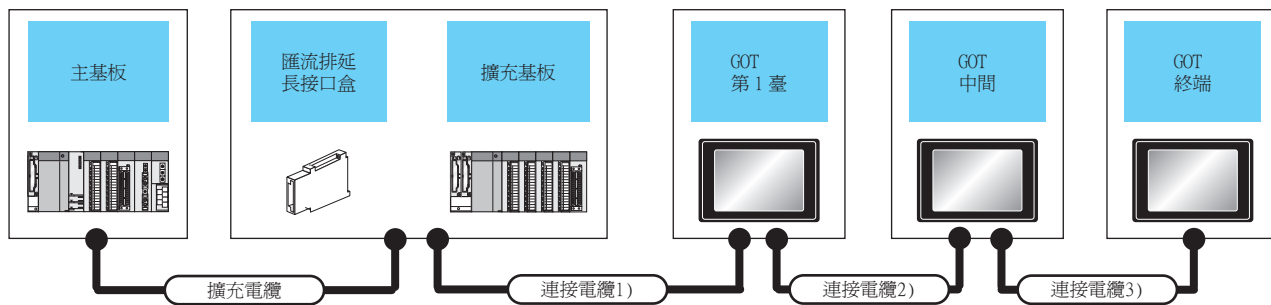
*3 使用Q00J CPU、Q00UJ CPU時，匯流排延長接口盒請安裝在擴充基板上。(無法安裝在主基板上。)

*4 使用以下功能時請使用GT15-QBUS(2)。無法使用GT15-75QBUS(2)L。

電腦遠端作業 (序列)、視訊顯示功能、多媒體功能、外部I/O功能、RGB顯示功能、聲音輸出功能

*5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■2. 連接2~5臺GOT時

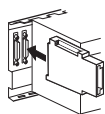


PLC					連接電纜1)	GOT (第1臺)*5	
主基板		擴充電纜*1	擴充基板			選配裝置*6*7*8	本體
主基板	匯流排延長接口盒*2		擴充基板	匯流排延長接口盒*2			
主基板	-	-	-	-	GT15-QC06B(0.6m) GT15-QC12B(1.2m) GT15-QC30B(3m) GT15-QC50B(5m) GT15-QC100B(10m)	GT15-75QBUS2L GT15-QBUS2	GT 27 GT 25
	-	擴充電纜 (13.2m以內)	擴充基板	-		GT15-75QBUS2L GT15-QBUS2	GT 27 GT 25
	A9GT-QCNB*3	-	-	-	GT15-QC06B(0.6m) GT15-QC12B(1.2m) GT15-QC30B(3m) GT15-QC50B(5m) GT15-QC100B(10m) GT15-QC150B(15m) GT15-QC200B(20m) GT15-QC250B(25m) GT15-QC300B(30m) GT15-QC350B(35m)	GT15-75QBUS2L GT15-QBUS2	GT 27 GT 25
	-	擴充電纜 (13.2m以內)	擴充基板	A9GT-QCNB		GT15-75QBUS2L GT15-QBUS2	GT 27 GT 25

*1 關於擴充電纜，請參照MELSEC-Q catalog (MEAS-QPLC(1010))。

*2 在距離13.2m以上的地方安裝GOT時需要匯流排延長接口盒。
匯流排延長接口盒需要安裝在基板的擴充接口上以使用。
未使用擴充基板時：安裝在主基板上。
使用擴充基板時：安裝在最後一段擴充基板上。
連接電纜插在匯流排延長接口盒上。
匯流排延長接口盒請設定與GOT相同的擴充段數。
關於擴充段數的設定，請參照以下內容。

▶ 8.3.1 設定通訊接口 (連接裝置的設定)



*3 使用Q00JCPU、Q00UJCPU時，匯流排延長接口盒請安裝在擴充基板上。(無法安裝在主基板上。)



連接電纜2)	GOT (中間) *4*5		連接電纜3)	GOT (終端) *4*5		最大距離
	選配裝置 *6*7*8	本體		選配裝置 *6*7*8	本體	
GT15-QC06B(0.6m) GT15-QC12B(1.2m) GT15-QC30B(3m) GT15-QC50B(5m) GT15-QC100B(10m) GT15-QC150B(15m) GT15-QC200B(20m) GT15-QC250B(25m) GT15-QC300B(30m) GT15-QC350B(35m)	GT15-75QBUS2L、 GT15-QBUS2		GT15-QC06B(0.6m) GT15-QC12B(1.2m) GT15-QC30B(3m) GT15-QC50B(5m) GT15-QC100B(10m) GT15-QC150B(15m) GT15-QC200B(20m) GT15-QC250B(25m) GT15-QC300B(30m) GT15-QC350B(35m)	GT15-75QBUSL、 GT15-75QBUS2L、 GT15-QBUS、GT15- QBUS2		主基板與GOT (第1臺)之間：13.2m 主基板與GOT (終端)之間：37m
	GT15-75QBUS2L、 GT15-QBUS2			GT15-75QBUSL、 GT15-75QBUS2L、 GT15-QBUS、GT15- QBUS2		主基板與GOT (第1臺)之間：13.2m (包括擴充電纜長度) 主基板與GOT (終端)之間：37m (包括擴充電纜長度)
	GT15-75QBUS2L、 GT15-QBUS2			GT15-75QBUSL、 GT15-75QBUS2L、 GT15-QBUS、GT15- QBUS2		主基板與GOT (終端)之間：37m
	GT15-75QBUS2L、 GT15-QBUS2			GT15-75QBUSL、 GT15-75QBUS2L、 GT15-QBUS、GT15- QBUS2		主基板與GOT (終端)之間：37m (包括擴充電纜長度)

*4 連接3臺以上的GOT時，總電纜長度有限制。

➡ 8.4.12 連接多臺GOT時

*5 GT2705-V僅可使用終端。

*6 關於匯流排連接模塊

GT15-75QBUSL、GT15-QBUS：用於終端的GOT。(不可用於中間的GOT)

GT15-75QBUS2L、GT15-QBUS2：用於中間的GOT。(也可用於終端的GOT)

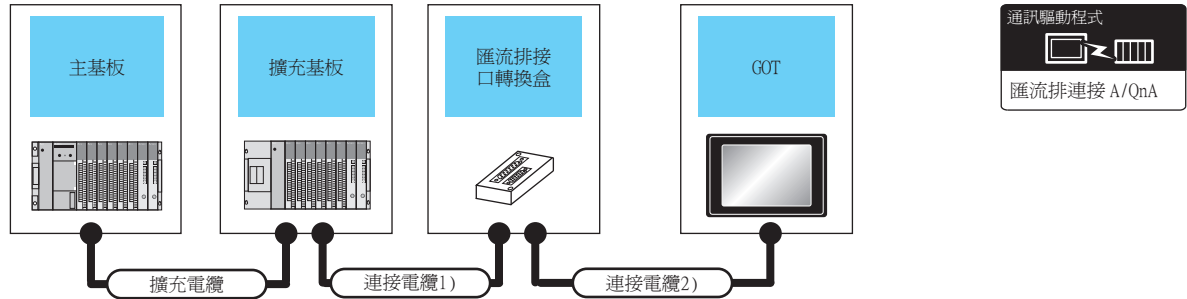
*7 使用以下功能時請使用GT15-QBUS(2)。無法使用GT15-75QBUS(2)L。

電腦遠端作業 (序列)、視訊顯示功能、多媒體功能、外部I/O功能、RGB顯示功能、聲音輸出功能

*8 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

8.2.2 與QnACPU、AnCPU連接時

■ 1. 連接1臺GOT時



PLC					連接電纜2)	GOT		最大距離
主基板	擴充電纜*1	擴充基板	連接電纜1)	匯流排接口轉換盒*2		選配裝置*5	本體	
主基板	-	-	-	-	GT15-C12NB(1.2m) GT15-C30NB(3m) GT15-C50NB(5m)	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	GT 27 GT 25	主基板與GOT之間：6.6m
	-	-	GT15-AC06B(0.6m) GT15-AC12B(1.2m) GT15-AC30B(3m) GT15-AC50B(5m)	A7GT-CNB	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m) GT15-C300EXSS-1(30m)*3	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	GT 27 GT 25	主基板與GOT之間：36.6m (包括主基板與匯流排接口轉換盒之間) 主基板與匯流排接口轉換盒之間：6.6m
主基板	擴充電纜	擴充基板	-	-	GT15-C12NB(1.2m) GT15-C30NB(3m) GT15-C50NB(5m)	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	GT 27 GT 25	主基板與GOT之間：6.6m (包括擴充電纜長度)
			GT15-AC06B(0.6m) GT15-AC12B(1.2m) GT15-AC30B(3m) GT15-AC50B(5m)	A7GT-CNB	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m) GT15-C300EXSS-1(30m)	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	GT 27 GT 25	主基板與GOT之間：36.6m 主基板與匯流排接口轉換盒之間：6.6m (包括擴充電纜長度)

*1 關於擴充電纜，請參照MELSEC-A/QnA的手冊。

*2 在距離6.6m以上的地方安裝GOT時需要匯流排接口轉換盒。

*3 使用GT15-C□EXSS-1時，請在連接時注意以下事項。

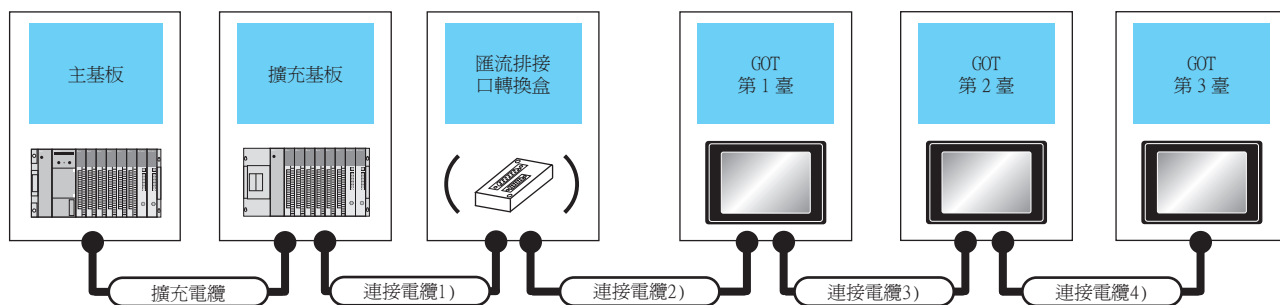
▶ 8.4.1 關於GT15-C□EXSS-1、GT15-C□BS

*4 使用以下功能時請使用GT15-ABUS(2)。無法使用GT15-75ABUS(2)L。

電腦遠端作業（序列）、視訊顯示功能、多媒體功能、外部I/O功能、RGB顯示功能、聲音輸出功能

*5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■2. 連接2~3臺GOT時



PLC ^{*5}					連接電纜2)	GOT (第1臺) ^{*3}	
主基板	擴充電纜 ^{*1}	擴充基板	連接電纜1)	匯流排接口轉換盒 ^{*2}		選配裝置 ^{*6*7*8}	本體
主基板	-	-	-	-	GT15-C12NB(1.2m) GT15-C30NB(3m) GT15-C50NB(5m)	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2	GT 27 GT 25
	擴充電纜	擴充基板					
主基板	-	-	GT15-AC06B(0.6m) GT15-AC12B(1.2m) GT15-AC30B(3m) GT15-AC50B(5m)	A7GT-CNB	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m) ^{*4}	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2	GT 27 GT 25
	擴充電纜	擴充基板					
主基板	-	-	-	-	GT15-C12NB(1.2m) GT15-C30NB(3m) GT15-C50NB(5m)	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2	GT 27 GT 25
	擴充電纜	擴充基板					

*1 關於擴充電纜，請參照MELSEC-A/QnA的手冊。

*2 在距離6.6m以上的地方安裝GOT時需要匯流排接口轉換盒。





*3 GT2705-V僅可使用終端。

*4 使用GT15-C□EXSS-1、GT15-C□BS時，請在連接時注意以下事項。

➡ 8.4.1 關於GT15-C□EXSS-1、GT15-C□BS

*5 可連接的GOT臺數根據連接目標CPU以及安裝的智能功能模塊的臺數而有限制。

➡ 8.4.12 連接多臺GOT時

連接電纜3)	GOT (第2臺) *3*5		連接電纜4)	GOT (第3臺) *3*5		最大距離
	選配裝置*6*7*8	本體		選配裝置*6*7*8	本體	
GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m) GT15-C300BS(30m) *4	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2		-	-	-	主基板與GOT (第1臺)之間: 6.6m (包括擴充電纜長度) GOT (第1臺)與GOT (第2臺)之間: 30m 主基板與GOT (第2臺)之間: 36.6m (包括擴充電纜長度)
GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m) *4	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2		-	-	-	主基板與匯流排接口轉換盒之間: 6.6m (包括擴充電纜長度) 匯流排接口轉換盒與GOT (第2臺) 之間: 30m 主基板與GOT (第2臺)之間: 36.6m (包括擴充電纜長度)
GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m) *4	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2		GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m) *4	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2		主基板與GOT (第1臺)之間: 6.6m (包括擴充電纜長度) GOT (第1臺)與GOT (第3臺)之間: 30m 主基板與GOT (第3臺)之間: 36.6m (包括擴充電纜長度)

*6 關於匯流排連接模塊

GT15-75ABUSL、GT15-ABUS: 用於終端的GOT。(不可用於中間的GOT)

GT15-75ABUS2L、GT15-ABUS2: 用於中間的GOT。(也可用於終端的GOT)

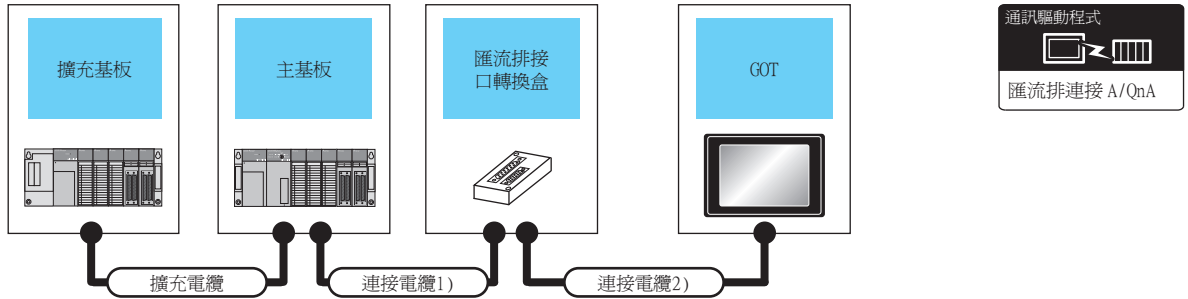
*7 使用以下功能時請使用GT15-ABUS(2)。無法使用GT15-75ABUS(2)L。

電腦遠端作業 (序列)、視訊顯示功能、多媒體功能、外部I/O功能、RGB顯示功能、聲音輸出功能

*8 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

8.2.3 與QnASCPU、AnSCPU連接

■1. 連接1臺GOT時



PLC					連接電纜2)	GOT		最大距離
擴充基板	擴充電纜*1	主基板	連接電纜1)	匯流排接口轉換盒*2		選配裝置*4*5	本體	
-	-	主基板	-	-	GT15-A1SC07B(0.7m) GT15-A1SC12B(1.2m) GT15-A1SC30B(3m) GT15-A1SC50B(5m)	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	GT 27 GT 25	主基板與GOT之間：5m
			-	-	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m) GT15-C300EXSS-1(30m)*3	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	GT 27 GT 25	主基板與GOT之間：30m
			GT15-A1SC05NB(0.45m) GT15-A1SC07NB(0.7m) GT15-A1SC30NB(3m) GT15-A1SC50NB(5m)	A7GT-CNB	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m) GT15-C300EXSS-1(30m)*3	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	GT 27 GT 25	主基板與GOT之間：35m (包括主基板與匯流排接口轉換盒之間) 主基板與匯流排接口轉換盒之間：5m
擴充基板	擴充電纜	主基板	-	-	GT15-A1SC07B(0.7m) GT15-A1SC12B(1.2m) GT15-A1SC30B(3m) GT15-A1SC50B(5m)	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	GT 27 GT 25	擴充基板與GOT之間：6m (包括擴充電纜長度)
			-	-	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m) GT15-C300EXSS-1(30m)*3	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	GT 27 GT 25	擴充基板與GOT之間：36m (包括擴充電纜長度)
			GT15-A1SC05NB(0.45m) GT15-A1SC07NB(0.7m) GT15-A1SC30NB(3m) GT15-A1SC50NB(5m)	A7GT-CNB	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m) GT15-C300EXSS-1(30m)*3	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	GT 27 GT 25	擴充基板與GOT之間：36m 擴充基板與匯流排接口轉換盒之間：6m (包括擴充電纜長度)

*1 關於擴充電纜的詳情，請參照MELSEC-A/QnA的手冊。

*2 在距離30m以上的地方安裝GOT時需要匯流排接口轉換盒。

*3 使用GT15-C□EXSS-1時，請在連接時注意以下事項。

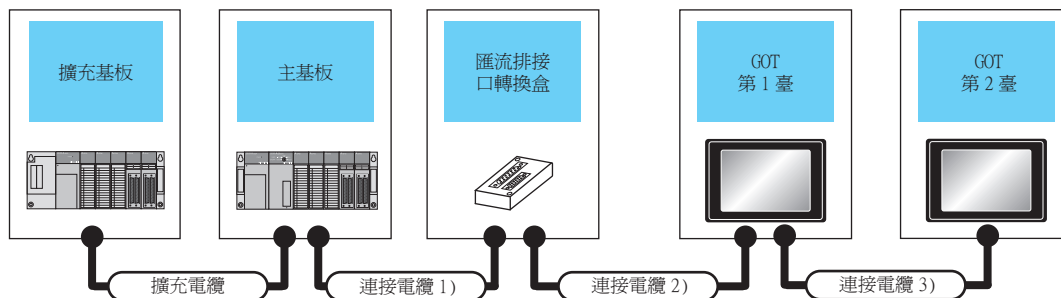
➡ 8.4.1 關於GT15-C□EXSS-1、GT15-C□BS

*4 使用以下功能時請使用GT15-ABUS(2)。無法使用GT15-75ABUS(2)L。

電腦遠端作業（序列）、視訊顯示功能、多媒體功能、外部I/O功能、RGB顯示功能、聲音輸出功能

*5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■2. 連接2臺GOT時



PLC ^{*5}					連接電纜2)	GOT (第1臺) ^{*3}	
擴充基板	擴充電纜 ^{*1}	主基板	連接電纜1)	匯流排接口轉換盒		選配裝置 ^{*6*7*8}	本體
-	-	主基板	-	-	GT15-A1SC07B(0.7m) GT15-A1SC12B(1.2m) GT15-A1SC30B(3m) GT15-A1SC50B(5m)	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2	GT 27 GT 25
			-	-	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m) ^{*4}		
			GT15-A1SC05NB(0.45m) GT15-A1SC07NB(0.7m) GT15-A1SC30NB(3m) GT15-A1SC50NB(5m)	A7GT-CNB ^{*2}	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m) ^{*4}	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2	GT 27 GT 25
擴充基板	擴充電纜	主基板	-	-	GT15-A1SC07B(0.7m) GT15-A1SC12B(1.2m) GT15-A1SC30B(3m) GT15-A1SC50B(5m)	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2	GT 27 GT 25
			-	-	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m) ^{*4}		
			GT15-A1SC05NB(0.45m) GT15-A1SC07NB(0.7m) GT15-A1SC30NB(3m) GT15-A1SC50NB(5m)	A7GT-CNB ^{*2}	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m) ^{*4}	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2	GT 27 GT 25

*1 關於擴充電纜，請參照MELSEC-A/QnA的手冊。

*2 在距離30m以上的地方安裝第1臺GOT時需要匯流排接口轉換盒。

*3 GT2705-V僅可使用終端。

*4 使用GT15-C□EXSS-1、GT15-C□BS時，請在連接時注意以下事項。

▶▶ 8.4.1 關於GT15-C□EXSS-1、GT15-C□BS

*5 可連接的GOT臺數根據連接目標CPU以及安裝的智能功能模塊的臺數而有限制。

▶▶ 8.4.12 連接多臺GOT時

連接電纜3)	GOT (第2臺) *3*5		最大距離
	選配裝置*6*7*8	本體	
GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m) GT15-C300BS(30m)*4	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	 	主基板與GOT (第1臺) 之間：5m GOT (第1臺) 與GOT (第2臺) 之間：30m 主基板與GOT (第2臺) 之間：35m
	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	 	主基板與GOT (第2臺) 之間：30m
	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	 	主基板與匯流排接口轉換盒之間：5m 匯流排接口轉換盒與GOT (第2臺) 之間：30m 主基板與GOT (第2臺) 之間：35m
GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m) GT15-C300BS(30m)*4	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	 	擴充基板與GOT (第1臺) 之間：6m (包括擴充電纜的長度) GOT (第1臺) 與GOT (第2臺) 之間：30m 擴充基板與GOT (第2臺) 之間：36m (包括擴充電纜的長度)
	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	 	主基板與GOT (第2臺) 之間：30m 擴充基板與GOT (第2臺) 之間：36m (包括擴充電纜的長度)
	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	 	擴充基板與匯流排接口轉換盒之間：6m (包括擴充電纜的長度) 匯流排接口轉換盒與GOT (第2臺) 之間：30m 擴充基板與GOT (第2臺) 之間：36m (包括擴充電纜的長度)

*6 關於匯流排連接模塊

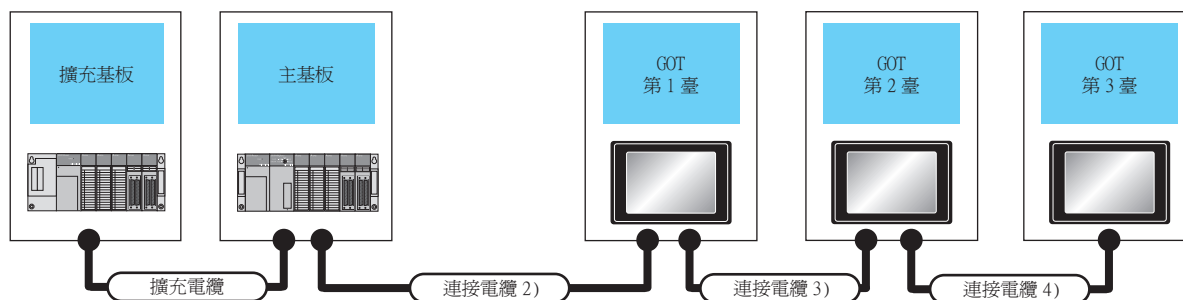
GT15-75ABUSL、GT15-ABUS：用於終端的GOT。(不可用於中間的GOT)
 GT15-75ABUS2L、GT15-ABUS2：用於中間的GOT。(也可用於終端的GOT)

*7 使用以下功能時請使用GT15-ABUS(2)。無法使用GT15-75ABUS(2)L。

電腦遠端作業 (序列)、視訊顯示功能、多媒體功能、外部I/O功能、RGB顯示功能、聲音輸出功能

*8 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■3. 連接3臺GOT時



PLC ^{*3}					連接電纜2)	GOT (第1臺) ^{*2}	
擴充基板	擴充電纜 ^{*1}	主基板	連接電纜1)	匯流排接口轉換盒		選配裝置 ^{*5*6*7}	本體
-	-	主基板	-	-	GT15-A1SC07B(0.7m) GT15-A1SC12B(1.2m) GT15-A1SC30B(3m) GT15-A1SC50B(5m)	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2	GT 27 GT 25
擴充基板	擴充電纜	主基板	-	-	GT15-A1SC07B(0.7m) GT15-A1SC12B(1.2m) GT15-A1SC30B(3m) GT15-A1SC50B(5m)	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2	GT 27 GT 25

*1 關於擴充電纜，請參照MELSEC-A/QnA的手冊。

*2 GT2705-V僅可使用終端。

*3 可連接的GOT臺數根據連接目標CPU以及安裝的智能功能模塊的臺數而有限制。

➡ 8.4.12 連接多臺GOT時

連接電纜3)	GOT (第2臺)*2*3		連接電纜4)	GOT (第3臺)*2*3		最大距離
	選配裝置*5*6*7	本體		選配裝置*5*6*7	本體	
GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m)*4	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2		GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m)*4	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2		主基板與GOT (第1臺)之間：5m GOT (第1臺)與GOT (第3臺)之間：30m 主基板與GOT (第3臺)之間：35m
GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m)*4	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2		GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m)*4	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2		擴充基板與GOT (第1臺)之間：6m (包括擴充電纜長度) GOT (第1臺)與GOT (第3臺)之間：30m 擴充基板與GOT (第3臺)之間：36m (包括擴充電纜長度)

*4 使用GT15-C□BS時，請在連接時注意以下事項。

➡ 8.4.1 關於GT15-C□EXSS-1、GT15-C□BS

*5 關於匯流排連接模塊

GT15-75ABUSL、GT15-ABUS：用於終端的GOT。(不可用於中間的GOT)

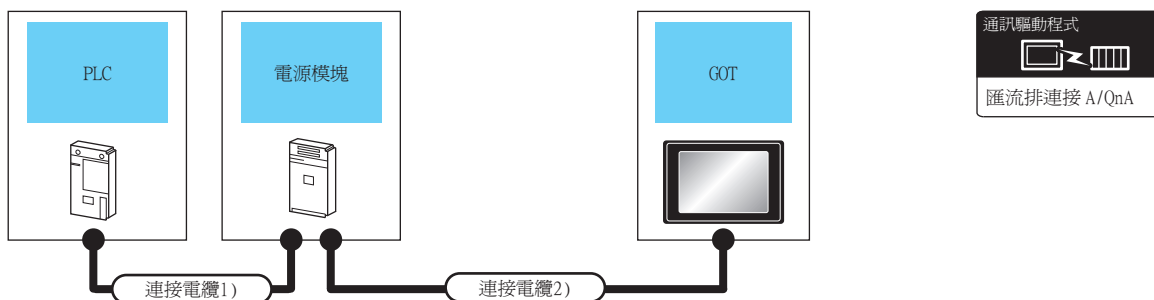
GT15-75ABUS2L、GT15-ABUS2：用於中間的GOT。(也可用於終端的GOT)

*6 使用以下功能時請使用GT15-ABUS(2)。無法使用GT15-75ABUS(2)L。

電腦遠端作業 (序列)、視訊顯示功能、多媒體功能、外部I/O功能、RGB顯示功能、聲音輸出功能

*7 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

8.2.4 與A0J2HCPU的連接



PLC			連接電纜2)	GOT ^{*1}		最大距離
型號名	連接電纜1)	電源模塊		選配裝置 ^{*2*3}	本體	
A0J2HCPU	A0J2C03(0.3m) A0J2C06(0.55m) A0J2C10(1m) A0J2C20(2m)	A0J2-PW	GT15-J2C10B(1m)	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	GT 27 GT 25	PLC與GOT之間：6.6m 電源模塊與GOT之間：1m

*1 根據A0J2HCPU上安裝的智能功能模塊的臺數，可連接的GOT臺數有限制。

▣ 8.4.12 連接多臺GOT時

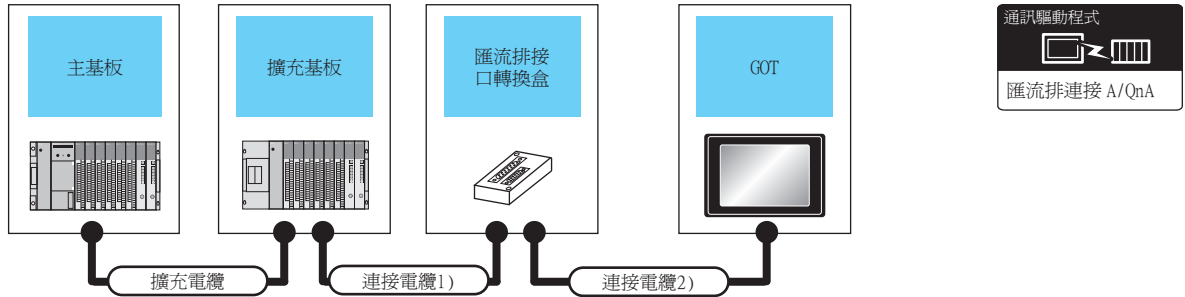
*2 使用以下功能時請使用GT15-QBUS(2)。無法使用GT15-75QBUS(2)L。

電腦遠端作業（序列）、視訊顯示功能、多媒體功能、外部I/O功能、RGB顯示功能、聲音輸出功能

*3 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

8.2.5 與運動控制CPU (A273UCPU、A273UHCPU(-S3)、A373UCPU(-S3)) 的連接

■1. 連接1臺GOT時



PLC					連接電纜2)	GOT		最大距離
主基板	擴充電纜	擴充基板	連接電纜1)	匯流排接口轉換盒*1		選配裝置*3*4	本體	
主基板	-	-	-	-	GT15-A370C12B-S1(1.2m) GT15-A370C25B-S1(2.5m)	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	GT 27 GT 25	主基板與GOT之間： 2.5m
		GT15-A370C12B(1.2m) GT15-A370C25B(2.5m)	A7GT-CNB	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m) GT15-C300EXSS-1(30m)*2	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	GT 27 GT 25	主基板與GOT之間： 32.5m (包括主基板與匯流排接口轉換盒之間) 主基板與匯流排接口轉換盒之間：2.5m	
主基板	GT15-A370C12B(1.2m) GT15-A370C25B(2.5m)	擴充基板	-	-	GT15-C12NB(1.2m) GT15-C30NB(3m) GT15-C50NB(5m)	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	GT 27 GT 25	主基板與GOT之間： 6.6m (包括擴充電纜長度)
			GT15-AC06B(0.6m) GT15-AC12B(1.2m) GT15-AC30B(3m) GT15-AC50B(5m)	A7GT-CNB	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m) GT15-C300EXSS-1(30m)*2	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	GT 27 GT 25	主基板與GOT之間： 36.6m 主基板與匯流排接口轉換盒之間：6.6m (包括擴充電纜長度)

*1 在距離30m以上的地方安裝GOT時需要匯流排接口轉換盒。

*2 使用GT15-C□EXSS-1時，請在連接時注意以下事項。

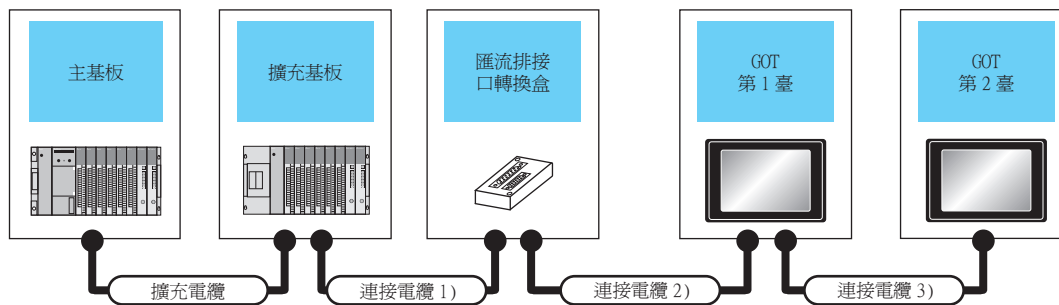
➡ 8.4.1 關於GT15-C□EXSS-1、GT15-C□BS

*3 使用以下功能時請使用GT15-ABUS(2)。無法使用GT15-75ABUS(2)L。

電腦遠端作業 (序列)、視訊顯示功能、多媒體功能、外部I/O功能、RGB顯示功能、聲音輸出功能

*4 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■2. 連接2臺GOT時



PLC*4					連接電纜2)	GOT (第1臺)*2	
主基板	擴充電纜	擴充基板	連接電纜1)	匯流排接口轉換盒		選配裝置*5*6*7	GOT本體
主基板	-	-	-	-	GT15-A370C12B-S1(1.2m) GT15-A370C25B-S1(2.5m)	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2	GT 27 GT 25
主基板	GT15-A370C12B(1.2m) GT15-A370C25B(2.5m)	擴充基板	-	-	GT15-C12NB(1.2m) GT15-C30NB(3m) GT15-C50NB(5m)	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2	GT 27 GT 25
			GT15-A370C12B(1.2m) GT15-A370C25B(2.5m)	A7GT-CNB*1	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m)*3		
			GT15-AC06B(0.6m) GT15-AC12B(1.2m) GT15-AC30B(3m) GT15-AC50B(5m)	A7GT-CNB*1	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m)*3		

*1 在距離30m以上的地方安裝第1臺GOT時需要匯流排接口轉換盒。

*2 GT2705-V僅可使用終端。

*3 使用GT15-C□EXSS-1、GT15-C□BS時，請在連接時注意以下事項。

▶▶ 8.4.1 關於GT15-C□EXSS-1、GT15-C□BS

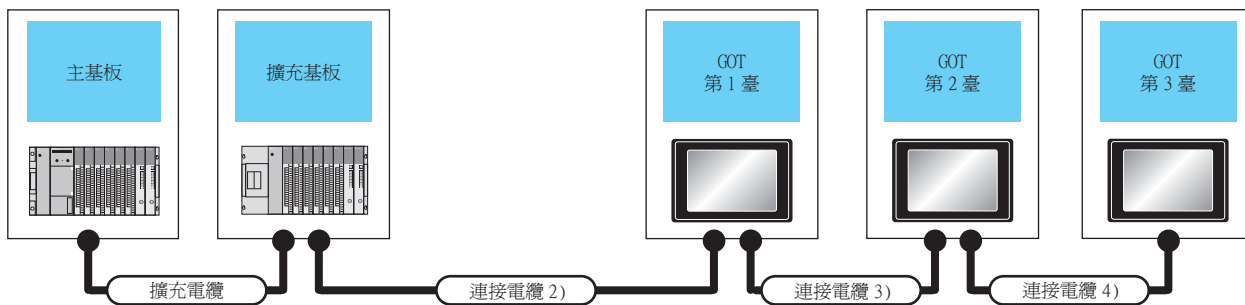
*4 可連接的GOT臺數根據連接目標CPU以及安裝的智能功能模塊的臺數而有限制。

▶▶ 8.4.12 連接多臺GOT時

連接電纜3)	GOT (第2臺) *2*4		最大距離
	選配裝置 *5*6*7	本體	
GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m) GT15-C300BS(30m)*3	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	 	主基板與GOT (第1臺) 之間: 2.5m GOT (第1臺) 與GOT (第2臺) 之間: 30m 主基板與GOT (第2臺) 之間: 32.5m
GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m)*3	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	 	主基板與匯流排接口轉換盒之間: 2.5m 匯流排接口轉換盒與GOT (第2臺) 之間: 30m 主基板與GOT (第2臺) 之間: 32.5m
GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m) GT15-C300BS(30m)*3	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	 	主基板與GOT (第1臺) 之間: 6.6m (包括擴充電纜的長度) GOT (第1臺) 與GOT (第2臺) 之間: 30m 主基板與GOT (第2臺) 之間: 36.6m (包括擴充電纜的長度)
GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m)*3	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	 	主基板與匯流排接口轉換盒之間: 6.6m (包括擴充電纜的長度) 匯流排接口轉換盒與GOT (第2臺) 之間: 30m 主基板與GOT (第2臺) 之間: 36.6m (包括擴充電纜的長度)

- *5 關於匯流排連接模塊
GT15-75ABUSL、GT15-ABUS: 用於終端的GOT。(不可用於中間的GOT)
GT15-75ABUS2L、GT15-ABUS2: 用於中間的GOT。(也可用於終端的GOT)
- *6 使用以下功能時請使用GT15-ABUS(2)。無法使用GT15-75ABUS(2)L。
電腦遠端作業 (序列)、視訊顯示功能、多媒體功能、外部I/O功能、RGB顯示功能、聲音輸出功能
- *7 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■ 3. 連接3臺GOT時



PLC*2					連接電纜2)	GOT (第1臺)*1	
擴充基板	擴充電纜	主基板	連接電纜1)	匯流排接口轉換盒		選配裝置*4*5*6	本體
-	-	主基板	-	-	GT15-A370C12B-S1(1.2m) GT15-A370C25B-S1(2.5m)	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2	GT 27 GT 25
擴充基板	GT15-A370C12B(1.2m) GT15-A370C25B(2.5m)	主基板	-	-	GT15-C12NB(1.2m) GT15-C30NB(3m) GT15-C50NB(5m)	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2	GT 27 GT 25

*1 GT2705-V僅可使用終端。

*2 可連接的GOT臺數根據連接目標CPU以及安裝的智能功能模塊的臺數而有限制。

➡ 8.4.12 連接多臺GOT時

連接電纜3)	GOT (第2臺) *2*3		連接電纜4)	GOT (第3臺) *2*3		最大距離
	選配裝置*4*5*6	本體		選配裝置*4*5*6	本體	
GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m)*3	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2		GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m)*3	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2		主基板與GOT (第1臺)之間：2.5m GOT (第1臺)與GOT (第3臺)之間：30m 主基板與GOT (第3臺)之間：32.5m
GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m)*3	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2		GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m)*3	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2		主基板與GOT (第1臺)之間：6.6m (包括擴充電纜長度) GOT (第1臺)與GOT (第3臺)之間：30m 主基板與GOT (第3臺)之間：36.6m (包括擴充電纜長度)

*3 使用GT15-C□BS時，請在連接時注意以下事項。

➡ 8.4.1 關於GT15-C□EXSS-1、GT15-C□BS

*4 關於匯流排連接模塊

GT15-75ABUSL、GT15-ABUS：用於終端的GOT。(不可用於中間的GOT)

GT15-75ABUS2L、GT15-ABUS2：用於中間的GOT。(也可用於終端的GOT)

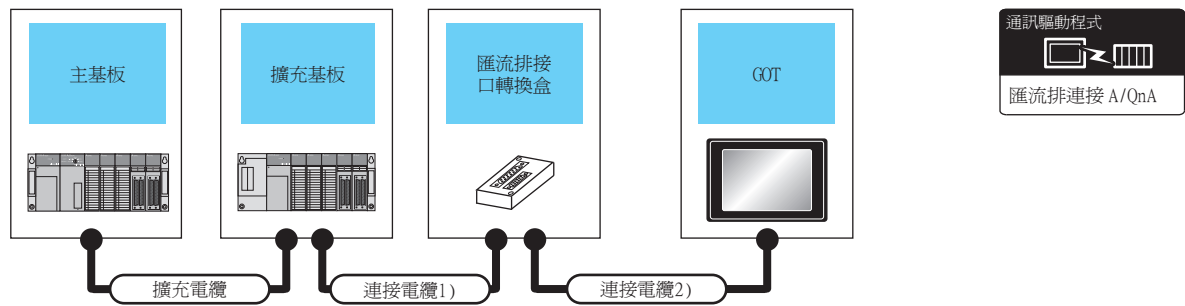
*5 使用以下功能時請使用GT15-ABUS(2)。無法使用GT15-75ABUS(2)L。

電腦遠端作業 (序列)、視訊顯示功能、多媒體功能、外部I/O功能、RGB顯示功能、聲音輸出功能

*6 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

8.2.6 與運動控制器CPU (A171SCPU(-S3(N))、A171SHCPU(N)、A172SHCPU(N)、A173UHCPU(-S1)) 連接時

■ 1. 連接1臺GOT時



PLC					連接電纜2)	GOT		最大距離
主基板	擴充電纜*1	擴充基板*2	連接電纜1)	匯流排接口轉換盒		選配裝置*5*6	本體	
主基板	-	-	-	-	GT15-A1SC07B(0.7m) GT15-A1SC12B(1.2m) GT15-A1SC30B(3m)	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	GT 27 GT 25	主基板與GOT之間：3m
			-	-	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m) GT15-C300EXSS-1(30m)*4	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	GT 27 GT 25	主基板與GOT之間：30m
			GT15-A1SC05NB(0.45m) GT15-A1SC07NB(0.7m) GT15-A1SC30NB(3m)	A7GT-CNB*3	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m) GT15-C300EXSS-1(30m)*4	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	GT 27 GT 25	主基板與GOT之間：33m (包括主基板與匯流排接口轉換盒之間) 主基板與匯流排接口轉換盒之間：3m
主基板	擴充電纜	擴充基板	-	-	GT15-A1SC07B(0.7m) GT15-A1SC12B(1.2m) GT15-A1SC30B(3m)	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	GT 27 GT 25	擴充基板與GOT之間：3m (包括擴充電纜長度)
			-	-	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m) GT15-C300EXSS-1(30m)*4	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	GT 27 GT 25	擴充基板與GOT之間：33m (包括擴充電纜長度)
			GT15-A1SC05NB(0.45m) GT15-A1SC07NB(0.7m) GT15-A1SC30NB(3m)	A7GT-CNB*3	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m) GT15-C300EXSS-1(30m)*4	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2	GT 27 GT 25	擴充基板與GOT之間：33m 擴充基板與匯流排接口轉換盒之間：3m (包括擴充電纜長度)

*1 關於擴充電纜的詳情，請參照MELSEC-A/QnA的手冊。

*2 使用擴充基板時請使用A168B。

*3 在距離30m以上的地方安裝GOT時需要匯流排接口轉換盒。

*4 使用GT15-C□EXSS-1時，請在連接時注意以下事項。

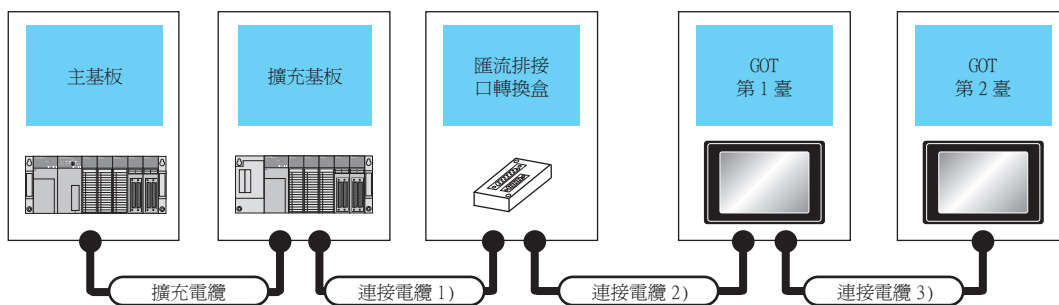
▶▶▶ 8.4.1 關於GT15-C□EXSS-1、GT15-C□BS

*5 使用以下功能時請使用GT15-ABUS(2)。無法使用GT15-75ABUS(2)L。

電腦遠端作業(序列)、視訊顯示功能、多媒體功能、外部I/O功能、RGB顯示功能、聲音輸出功能

*6 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■2. 連接2臺GOT時



PLC ^{*5}					連接電纜2)	GOT (第1臺) ^{*4}	
主基板	擴充電纜 ^{*1}	擴充基板 ^{*2}	連接電纜1)	匯流排接口轉換盒		選配裝置 ^{*7*8*9}	本體
主基板	-	-	-	-	GT15-A1SC07B(0.7m) GT15-A1SC12B(1.2m) GT15-A1SC30B(3m)	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2	GT 27 GT 25
			-	-	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m) ^{*5}	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2	GT 27 GT 25
			GT15-A1SC05NB(0.45m) GT15-A1SC07NB(0.7m) GT15-A1SC30NB(3m)	A7GT-CNB ^{*3}	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m) ^{*5}	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2	GT 27 GT 25
主基板	擴充電纜	擴充基板	-	-	GT15-A1SC07B(0.7m) GT15-A1SC12B(1.2m) GT15-A1SC30B(3m)	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2	GT 27 GT 25
			-	-	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m) ^{*5}	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2	GT 27 GT 25
			GT15-A1SC05NB(0.45m) GT15-A1SC07NB(0.7m) GT15-A1SC30NB(3m)	A7GT-CNB ^{*3}	GT15-C100EXSS-1(10m) GT15-C200EXSS-1(20m) ^{*5}	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2	GT 27 GT 25

*1 關於擴充電纜，請參照MELSEC-A/QnA的手冊。

*2 使用擴充基板時請使用A168B。

*3 在距離30m以上的地方安裝第1臺GOT時需要匯流排接口轉換盒。







*4 GT2705-V僅可使用終端。

*5 使用GT15-C□EXSS-1、GT15-C□BS時，請在連接時注意以下事項。

➡ 8.4.1 關於GT15-C□EXSS-1、GT15-C□BS

*6 根據連接目標CPU以及安裝的智能功能模塊的臺數，可連接的GOT臺數有限制。

➡ 8.4.12 連接多臺GOT時

連接電纜3)	GOT (第2臺) *4*6		最大距離
	選配裝置 *7*8*9	本體	
GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m) GT15-C300BS(30m)*5	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2		主基板與GOT (第1臺) 之間：3m GOT (第1臺) 與GOT (第2臺) 之間：30m 主基板與GOT (第2臺) 之間：33m
GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m)*5	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2		主基板與GOT (第2臺) 之間：30m
	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2		主基板與匯流排接口轉換盒之間：3m 匯流排接口轉換盒與GOT (第2臺) 之間：30m 主基板與GOT (第2臺) 之間：33m
GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m) GT15-C300BS(30m)*5	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2		主基板與GOT (第1臺) 之間：3m (包括擴充電纜的長度) GOT (第1臺) 與GOT (第2臺) 之間：30m 主基板與GOT (第2臺) 之間：33m (包括擴充電纜的長度)
GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m)*5	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2		主基板與GOT (第2臺) 之間：30m
	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2		主基板與匯流排接口轉換盒之間：3m (包括擴充電纜的長度) 匯流排接口轉換盒與GOT (第2臺) 之間：30m 主基板與GOT (第2臺) 之間：33m (包括擴充電纜的長度)

*7 關於匯流排連接模塊

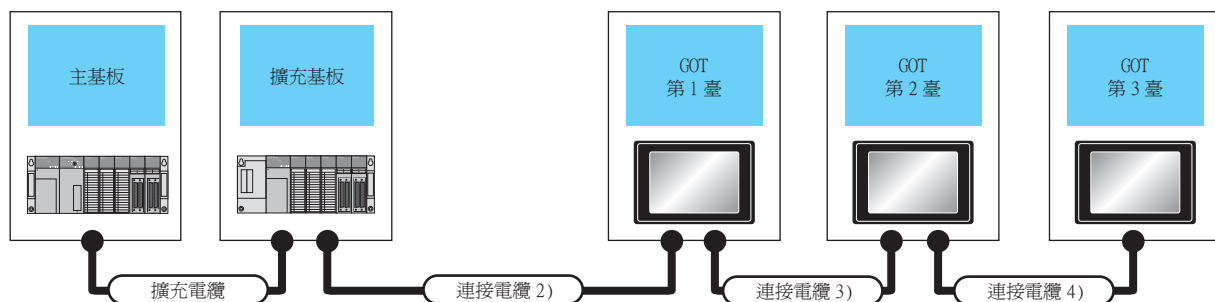
GT15-75ABUSL、GT15-ABUS：用於終端的GOT。(不可用於中間的GOT)
GT15-75ABUS2L、GT15-ABUS2：用於中間的GOT。(也可用於終端的GOT)

*8 使用以下功能時請使用GT15-ABUS(2)。無法使用GT15-75ABUS(2)L。

電腦遠端作業 (序列)、視訊顯示功能、多媒體功能、外部I/O功能、RGB顯示功能、聲音輸出功能

*9 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■3. 連接2~3臺GOT時*4



PLC*3					連接電纜2)	GOT (第1臺)*3	
主基板	擴充電纜*1	擴充基板*2	連接電纜1)	匯流排接口轉換盒		選配裝置*6*7*8	本體
主基板	-	-	-	-	GT15-A1SC07B(0.7m) GT15-A1SC12B(1.2m) GT15-A1SC30B(3m)	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2	GT 27 GT 25
主基板	擴充電纜	擴充基板	-	-	GT15-A1SC07B(0.7m) GT15-A1SC12B(1.2m) GT15-A1SC30B(3m)	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2	GT 27 GT 25

*1 關於擴充電纜，請參照MELSEC-A/QnA的手冊。

*2 使用擴充基板時請使用A168B。

*3 GT2705-V僅可使用終端。

*4 根據連接目標CPU以及安裝的智能功能模塊的臺數，可連接的GOT臺數有限制。

➡ 8.4.12 連接多臺GOT時

連接電纜3)	GOT (第2臺) *3*4		連接電纜4)	GOT (第3臺) *3*4		最大距離
	選配裝置*6*7*8	本體		選配裝置*6*7*8	本體	
GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m)*5	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2		GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m)*5	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2		主基板與GOT (第1臺) 之間：3m GOT (第1臺) 與GOT (第3臺) 之間：30m 主基板與GOT (第3臺) 之間：33m
GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m)*5	GT15-75ABUS2L GT15-ABUS2		GT15-C07BS(0.7m) GT15-C12BS(1.2m) GT15-C30BS(3m) GT15-C50BS(5m) GT15-C100BS(10m) GT15-C200BS(20m)*5	GT15-75ABUSL GT15-75ABUS2L GT15-ABUS GT15-ABUS2		主基板與GOT (第1臺) 之間：3m (包括擴充電纜長度) GOT (第1臺) 與GOT (第3臺) 之間：30m 主基板與GOT (第3臺) 之間：33m (包括擴充電纜長度)

*5 使用GT15-C□BS時，請在連接時注意以下事項。

▶ 8.4.1 關於GT15-C□EXSS-1、GT15-C□BS

*6 關於匯流排連接模塊

GT15-75ABUSL、GT15-ABUS：用於終端的GOT。(不可用於中間的GOT)

GT15-75ABUS2L、GT15-ABUS2：用於中間的GOT。(也可用於終端的GOT)

*7 使用以下功能時請使用GT15-ABUS(2)。無法使用GT15-75ABUS(2)L。

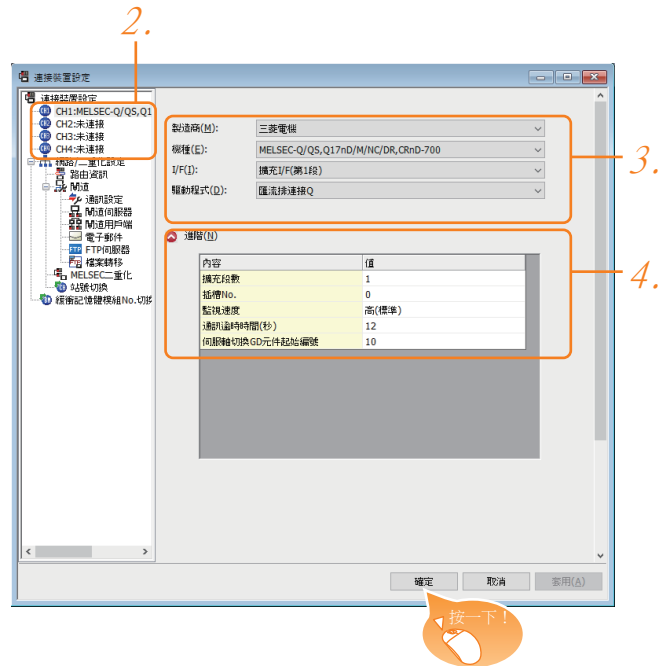
電腦遠端作業 (序列)、視訊顯示功能、多媒體功能、外部I/O功能、RGB顯示功能、聲音輸出功能

*8 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

8.3 GOT側的設定

8.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

設定連接裝置的通道。



Step 1. 選擇[通用設定]→[連接裝置設定]功能表。

Step 2. 顯示連接裝置的設定視窗，從清單功能表中選擇要使用的通道。

Step 3. 進行如下選擇。

- 製造商：三菱電機
- 機種：請根據所連接的機種進行設定。
- I/F：所使用的接口
- 驅動程式：請根據所連接的機種設定為以下任意一種驅動程式。
 - 匯流排連接Q
 - 匯流排連接A/QnA

Step 4. 製造商、機種、I/F、驅動程式的設定完成後會顯示進階。請根據所使用的環境進行設定。

⇒ 8.3.2 連接裝置進階

設定完成後按一下[確定]按鈕。

POINT

連接裝置的設定可以在[I/F連接清單]中進行確認。
關於詳情，請參照以下內容。

⇒ 1.1.3 I/F連接清單

8.3.2 連接裝置進階

1. 匯流排連接Q

內容	值
擴充段數	1
插槽No.	0
監視速度	高(標準)
通訊逾時時間(秒)	12
伺服軸切換GD元件起始編號	10

項目	內容	範圍
擴充段數	(預設：1)	1~7
插槽No.	(預設：0)	0~9
監視速度*3	設定GOT的監視速度。 此項設定並非對所有系統有效。 (預設：標準)	高(標準)*1/中/ 低*2
通訊逾時時間(秒)	指定通訊時的逾時時間。(預設：12)	12~90
伺服軸切換GD元件起始編號	設定伺服軸切換GD元件起始編號。 (預設：10) 關於詳情，請參照以下POINT。 ▣ (4) 伺服軸編號的間接指定	0~65520

*1 在通過監視畫面以外的方法大量收集資料(記錄、配方功能等)時啟用。
但是在連接Q00UJ/Q00U/Q01U/Q02UCPU、Q00J/Q00/Q01CPU時，可能會對順控掃描時間產生影響。
要避免對順控掃描時間產生影響時，請勿設定為[高]。
(對上述以外的QCPU基本沒有影響)

*2 連接Q00UJ/Q00U/Q01U/Q02UCPU、Q00J/Q00/Q01CPU時，如果要在[標準]設定的基礎上進一步減少對順控掃描時間的影響，請設定為[低]。

但是有可能會降低監視速度。
*3 使用全域標籤時，如果讀取或寫入235字元以上的雙位元組字元，請將[監視速度]設定為[高(標準)]或[中]。
如果將[監視速度]設定為[低]，在讀取或寫入時會發生系統錯誤。
關於詳情，請參照以下手冊。

▣ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊

2. 匯流排連接A/QnA

內容	值
擴充段數	1
插槽No.	0
通訊逾時時間(秒)	3

項目	內容	範圍
擴充段數	(預設：1)	1~7
插槽No.	(預設：0)	0~7
通訊逾時時間(秒)	指定通訊時的逾時時間。(預設：3)	3~90

POINT

- (1) 通過實用程式進行的通訊接口的設定
通訊接口的設定也可在寫入工程資料的[連接裝置設定]後，通過實用程式的[連接裝置設定]進行變更。
關於實用程式的詳情，請參照以下手冊。
 - ➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）
- (2) 連接裝置設定的設定內容的優先順序
通過GT Designer3或實用程式進行設定時，會根據最後設定的內容進行動作。
- (3) 變更擴充段數、插槽No.時
請在PLC CPU電源OFF時進行變更，並在變更後重新接通PLC CPU和GOT的電源。
否則會發生系統警示（No.487）。
- (4) 伺服軸編號的間接指定
通過在GT Designer3上將伺服軸編號指定為100~115，可以使用16位的GOT內部寄存器(GD軟元件)間接指定伺服軸編號。
在“伺服軸切換GD元件起始編號”中，透過間接指定對要使用的GOT內部暫存器(GD元件)的起始編號進行設定。
“伺服軸切換GD元件起始編號”的設定值為“10”時，GD10~GD25的值為伺服軸編號。關於詳情，請參照下表。

指定伺服軸編號	對應軟元件	設置範圍
100	GD10	1~64 設置超出上述範圍時，會發生軟元件超範圍錯誤。
101	GD11	
102	GD12	
103	GD13	
104	GD14	
105	GD15	
106	GD16	
107	GD17	
108	GD18	
109	GD19	
110	GD20	
111	GD21	
112	GD22	
113	GD23	
114	GD24	
115	GD25	

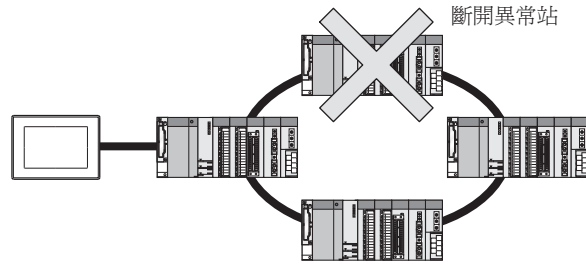
- (a) GOT啟動後的注意事項
當在初始顯示畫面上監控規定了伺服軸編號間接指定（100~115）的伺服放大器元件時，有時會存在不在元件範圍內的情況。此時，請設定間接指定元件值後，再監控畫面。
- (b) 一對多連接時的注意事項（軸編號間接指定）
一對多連接時，當使用伺服軸切換GD元件起始編號時，設定範圍重疊後，在各通道上設定的伺服放大器元件的軸編號將在同一時間進行切換。
- (c) 一對多連接時的注意事項（站號間接指定與軸編號間接指定）
一對多連接時，當使用逆變器或其他溫度控制器與站號間接指定（GD10~GD25），在其他通道上將伺服軸切換GD元件起始編號設定為“10”時，各通道上設定的伺服放大器的軸編號與逆變器或其他溫度控制器的站號將在同一時間進行切換。

POINT

斷開多臺連接裝置中的一部分

GOT可以通過設定GOT內部元件將多臺連接裝置中的一部分斷開。

例如，可以將發生了通訊逾時的異常站從連接裝置中斷開。



關於GOT內部元件的設定內容的詳情，請參照以下手冊。

➡ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊

■3. 關於擴充段數、插槽No.的設定

POINT

設定擴充段數、插槽No.之前

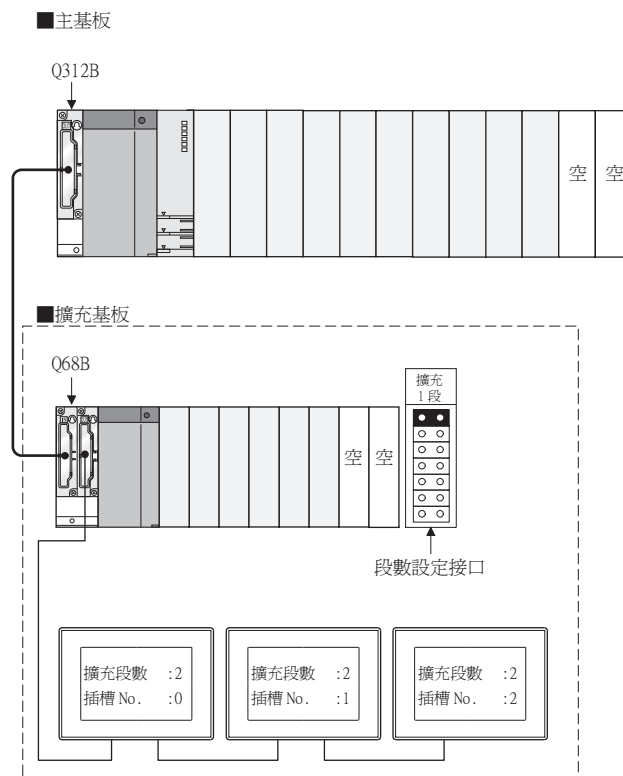
PLC CPU按如下所示識別GOT。

- QCPU (Q模式)：I/O點數16點的智能功能模塊
- 非QCPU (Q模式)：I/O點數32點的智能功能模塊

請在[連接裝置進階]中，將GOT分配在PLC CPU的空I/O插槽上。

(1) 與QCPU (Q模式) 連接時

將GOT連接用的擴充段數設定為1段 (16點×10 slot)，將GOT分配在I/O插槽上。
(無法分配在主基板/擴充基板的空I/O插槽上。)



POINT

使用匯流排延長接口盒時

匯流排延長接口盒的擴充段數開關請設定為與GOT相同的擴充段數。

關於設定方法的詳情，請參照以下手冊。

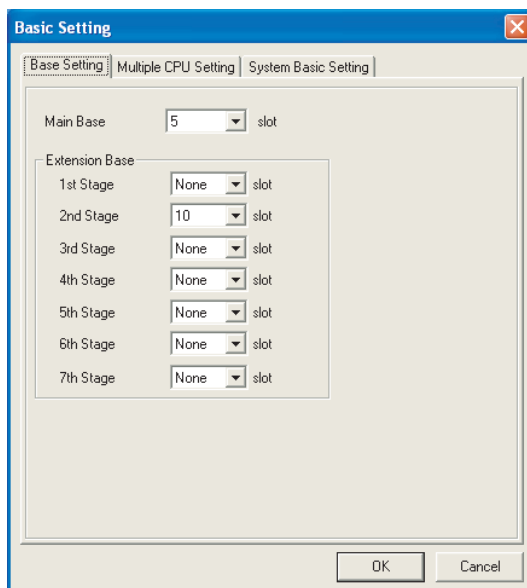
➡ A9GT-QCNB type Bus extension connector box User's Manual

POINT

與運動控制器CPU（Q系列）連接時

在MT Developer的[Base Setting]中，將GOT連接用擴充基板插槽數設定為“10 slot”。

例：在通訊接口的設定中擴充段數設定為2、插槽No.設定為0時，將第2段插槽數設定為“10 slot”。



POINT

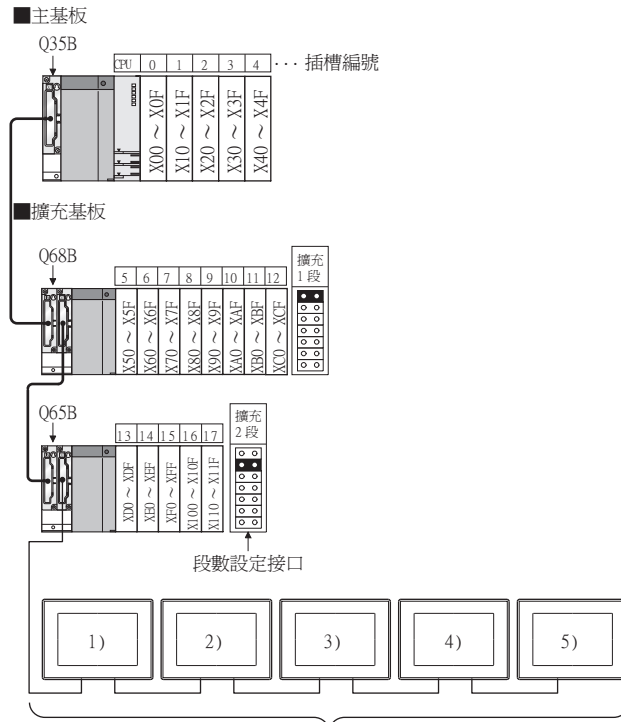
將不使用的I/O插槽設定為空（0點）（僅限與QCPU（Q模式）連接時）

在GX Developer的[PLC參數設定]→[I/O分配設定]中，將不使用GOT的I/O插槽設定為空（0點），就可以有16點×空插槽數的I/O編號以供他用。

關於I/O分配設定的詳情，請參照以下手冊。

- ➡ QnU User's Manual (Function Explanation, Program Fundamentals)
- ➡ Qn(H)/QnPH/QnPRHCPU User's Manual (Function Explanation, Program Fundamentals)

例) I/O分配（假設PLC CPU上安裝的模塊全部是16點時）



從 PLC CPU 看到的 GOT 連接用擴充段數的示意圖
(佔用 16 點 × 10 的插槽)

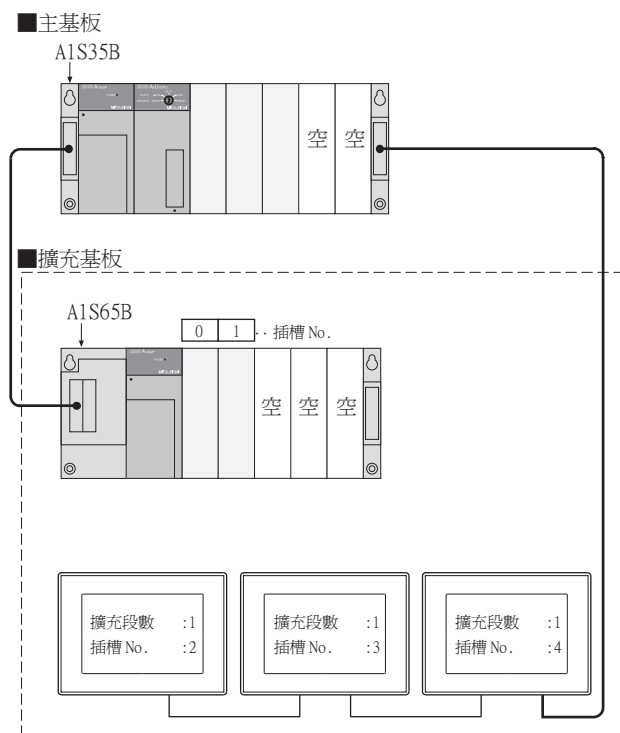


(2) 與非QCPU (Q模式) 連接時

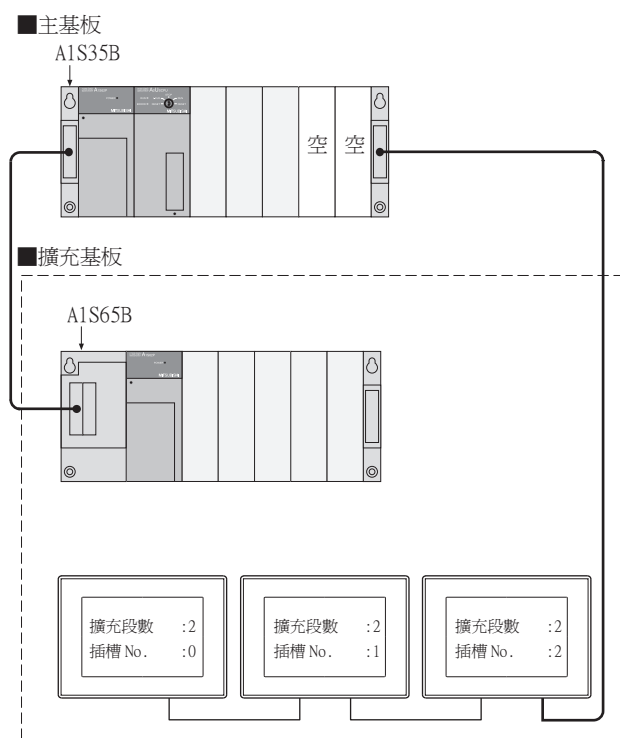
請將GOT分配在擴充基板上的空I/O插槽上。

沒有擴充基板，或者擴充基板上沒有空I/O插槽時，請將擴充段數再增加一段，再將GOT分配在I/O插槽上。
(無法分配在主基板的空I/O插槽上。)

(a) 擴充基板上有空I/O插槽時



(b) 擴充基板上沒有空I/O插槽時



8.4 注意事項

8.4.1 關於GT15-C□EXSS-1、GT15-C□BS

■ 1. GT15-C□EXSS-1的結構

由GT15-EXCNB(0.5m)和GT15-C□BS(10~30m)構成。

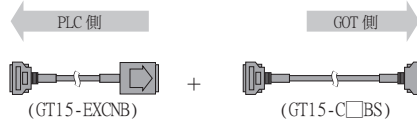
計算電纜長度時，請按GT15-C100EXSS-1(10m)、GT15-C200EXSS-1(20m)、GT15-C300EXSS-1(30m)進行計算。

■ 2. 關於GT15-C□EXSS-1接口

請如下所示連接接口。

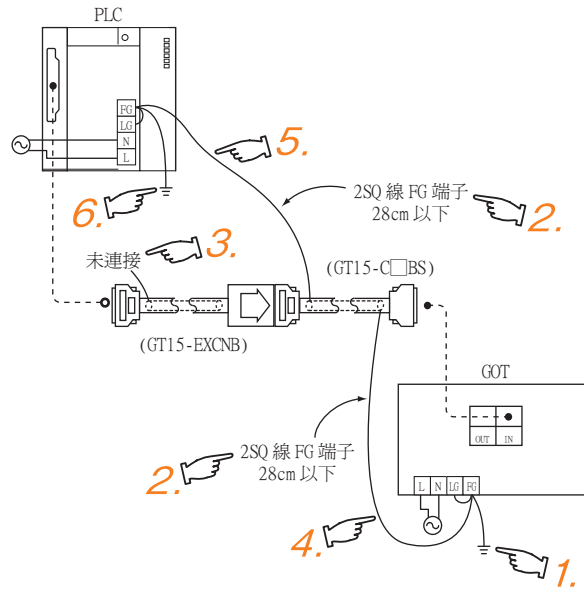
GT15-EXCNB → PLC CPU側

GT15-C□BS → GOT側



■ 3. 關於接地

(1) GT15-C□EXSS-1時



Step 1. GOT本體電源的LG/FG通過端子排連接，使用單根電線進行接地。

Step 2. GT15-C□BS的FG線佈線長度控制在28cm以下。

Step 3. 不連接GT15-EXCNB的FG接地線。

Step 4. GOT側的GT15-C□BS的FG線與GOT本機的電源端子排FG連接。

Step 5. PLC側的GT15-C□BS的FG線與PLC的電源模塊FG連接。

Step 6. PLC的LG/FG通過端子排連接，使用單根電線進行接地。

(2) GT15-C□BS時

請在兩側的GOT上進行上述 (a) 的GOT側的接地。

8.4.2 GOT電源接通時

■1. 系統構築

PLC CPU在GOT啟動前一直處於重設狀態。
所以順控程式不動作。
無法構築從順控程式使GOT接通電源的系統。

■2. GOT接通電源後到PLC開始運行為止的時間

GOT接通電源後，到GOT啟動、PLC開始運行為止的時間如下所示。

- QCPU（Q模式）、運動控制器CPU（Q系列）：10秒以上
- MELDAS C70：18秒以上

如果在上述時間段內啟動GOT，則會發生系統警示。為了避免發生系統警示，請調整GOT設定的標題顯示時間。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

■3. 連接3臺以上的GOT時的電源接通順序（與QCPU（Q模式）連接時）

➡ 8.4.10 ■1. 針對GOT連接臺數的總電纜長度的限制

■4. 與Q4ARCPU二重化系統連接時的電源接通順序

➡ 8.4.14 ■2. GOT以及Q4ARCPU二重化系統的電源接通順序

■5. 上述（3）（4）以外的GOT與PLC的電源接通順序

無論是GOT還是PLC的電源先接通都可以啟動。（電源的接通順序並無特殊規定。）

但是，按GOT→PLC的順序接通電源時，會進行如下所示的動作。

GOT的電源ON時PLC電源仍然為OFF的情況下，會發生系統警示（No.402：逾時錯誤）。

PLC CPU電源ON後，GOT自動開始監視。

請使用系統資訊進行警示的重設。

關於系統資訊，請參照以下手冊。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

8.4.3 GOT的電源OFF後重新接通（OFF→ON）時

■1. GOT的電源重新接通（OFF→ON）時的注意事項

PLC的電源接通中時，請不要重新接通GOT的電源（OFF→ON）。
需要重新接通GOT的電源（OFF→ON）時，請務必在切斷PLC的電源後再進行。

POINT

GOT2000系列的自動重新啟動操作

GOT2000系列在下列情況下會自動重新啟動，所以不需要重新接通GOT的電源（OFF→ON）。

- 從GT Designer3或者SD卡寫入OS時
- 變更了實用程式的設定內容時

■2. 在GOT顯示使用者自製畫面前GOT電源OFF時

在GOT顯示使用者自製畫面前GOT電源OFF時，之後有可能無法進行通訊。
發生上述情況時，請重新接通PLC CPU和GOT的電源。

■3. 連接3臺以上的GOT時的注意事項（與QCPU（Q模式）連接時）

➡ 8.4.10 ■1. 針對GOT連接臺數的總電纜長度的限制

8.4.4 關於GOT本體的重設開關

匯流排連接時GOT本體的重設開關不動作。

8.4.5 PLC的電源OFF或重設時

■1. 在監視中PLC的電源OFF或重設時

在監視中PLC的電源OFF或重設時會發生系統警示（No.402：逾時錯誤）。
PLC CPU還原後GOT會自動重新啟動監視。
請使用系統資訊進行警示的重設。
關於系統資訊，請參照以下手冊。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

■2. 在GOT顯示使用者自製畫面前PLC的電源OFF或重設時

在GOT顯示使用者自製畫面之前PLC的電源OFF或重設時，之後有可能無法進行通訊。
發生上述情況時，請重新接通PLC CPU和GOT的電源。

■3. 連接3臺以上的GOT時的注意事項（與QCPU（Q模式）連接時）

➡ 8.4.10 ■1. 針對GOT連接臺數的總電纜長度的限制

8.4.6 GOT的連接位置

請務必將GOT連接在基板的後段。
不可將GOT連接在基板之間。



8.4.7 未寫入通訊驅動程式就與PLC CPU進行了匯流排連接時

未在GOT中寫入基板功能OS和匯流排連接用的通訊驅動程式就與PLC CPU進行了匯流排連接時，PLC CPU將處於重設狀態。（無法使用GX Developer等與PLC CPU進行通訊。）

上述情況下，拔掉GOT的匯流排連接電纜就可以解除PLC CPU的重設狀態。

8.4.8 設計系統時

GOT電源OFF時，會從PLC CPU（主基板的電源模塊）向GOT供應以下消耗電流（GOT電源OFF時GOT不動作。）
設計系統時，請確保主基板上安裝的模塊的DC5V的消耗電流與GOT的消耗電流的合計值不超過所使用的電源模塊的DC5V額定輸出電流。

連接目標CPU	GOT的連接臺數	合計消耗電流
與QCPU（Q模式）連接時	5臺	220mA
	4臺	1760mA
	3臺	1320mA
	2臺	880mA
	1臺	440mA
與非QCPU（Q模式）連接時	3臺	360mA
	2臺	240mA
	1臺	120mA

8.4.9 分配GOT的I/O訊號時

分配給PLC CPU的I/O訊號是給GOT的系統使用的，因此請勿在順控程式等中使用。
否則將無法保證GOT應有的功能。

8.4.10 與QCPU（Q模式）連接時

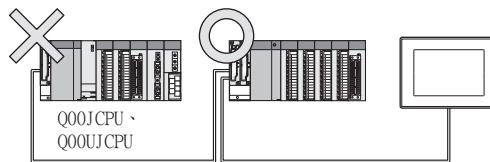
■1. 針對GOT連接臺數的總電纜長度的限制

連接3臺以上的GOT時有以下限制。

GOT總連接個數	總電纜長度	限制事項	總電纜長度	限制事項
1臺			(無限制)	PLC以及所有GOT請使用同一個電源並同時ON/OFF。
2臺				
3臺	25m以內	(無限制)	25~37m	
4臺	20m以內		20~37m	
5臺	15m以內		15~37m	

■2. 使用Q00J CPU、Q00UJ CPU

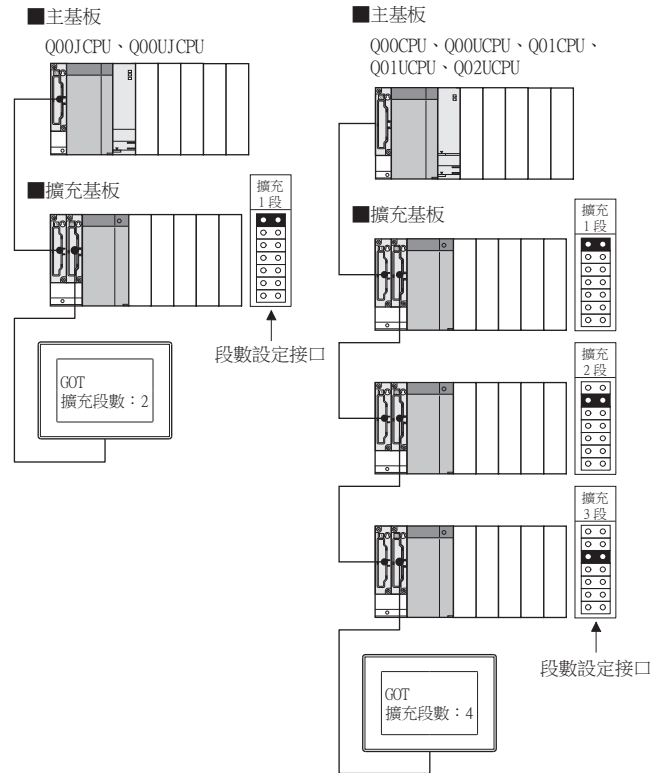
匯流排延長接口盒僅可安裝在擴充基板上。
(無法安裝在主基板上。)



■3. 使用Q00J/Q00UJ/Q00/Q00U/Q01/Q01U/Q02UCPU時

與Q00J CPU、Q00UJ CPU進行匯流排連接時，包括GOT在內的擴充段數必須控制在2段以內。

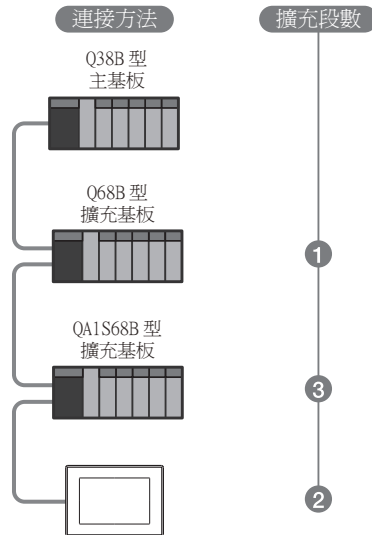
與Q00 CPU、Q00UCPU、Q01 CPU、Q01UCPU、Q02UCPU進行匯流排連接時，包括GOT在內的擴充段數必須控制在4段以內。



■4. 使用QA1S6□B型號的擴充基板時

雖然是在所有的擴充基板的後段上連接GOT，但是，GOT的擴充段數的設定請分配在QA1S6□B型號的擴充基板之後。

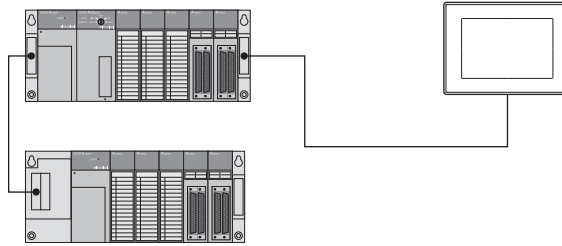
QA1S6□B型號的擴充基板的擴充段數分配在GOT的擴充段數的後段。



8.4.11 1與QnA(S)CPU型、An(S)CPU型連接時

■1. 與QnASCPU型、AnSCPU型連接時

僅可在主基板上一側的擴充接口上連接GOT。
 (無法在兩邊的擴充接口上同時連接GOT。)



■2. 使用Q4A(R)CPU、Q3ACPU、A3□CPU、A4UCPU時

最大擴充段數範圍內必須要有空I/O插槽。

■3. 使用A0J2HCPU時

請將GOT分配在擴充1段的I/O插槽0~3上。

■4. 使用上述 (2) (3) 以外的CPU時

即使使用最大擴充段數且沒有空I/O插槽，只要I/O點數中有32點以上的空位時，按如下所示設定通訊接口就可以連接GOT。

關於通訊接口的設定，請參照以下內容。

➡ 8.3.1 設定通訊接口 (連接裝置的設定)

連接目標CPU	最大擴充段數	通訊接口的設定	
		擴充段數	插槽No.
A1□CPU/A2USCPU(-S1) /QnAS(H)CPU(-S1)	1	2	0
A2□CPU/Q2ACPU	3	4	0
A3□CPU/A4□CPU	7	不可使用	
Q3ACPU/Q4ACPU	7		
A0J2HCPU	1		

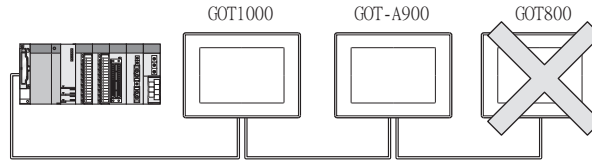
8.4.12 連接多臺GOT時

1. GOT的並存系統

GOT2000系列可與GOT1000系列、GOT-A900系列同時進行連接。
並存連接時，請參照以下技術快訊。

- ➡ GOT1000系列取代為GOT2000系列時的注意事項（GOT-D-0061）
- ➡ GOT-A900系列取代為GOT2000系列時的注意事項（GOT-D-0062）

GOT2000系列不可與GOT1000系列、GOT-A900系列以外的GOT並存。



2. GOT連接臺數的限制

可連接的GOT臺數根據連接目標CPU以及安裝的智能功能模塊的臺數而有限制。

連接目標CPU		GOT的可連接臺數	GOT + 智能功能模塊 ^{*1} 的合計可連接臺數
QCPU（Q模式）、運動控制器CPU（Q系列）		最多5臺	GOT5臺 + 智能功能模塊6臺 ^{*2}
QCPU（A模式）		不可連接	—————
QnACPU		最多3臺	合計6臺
ACPU	AnUCPU、AnACPU、A2US(H)CPU	最多3臺	合計6臺
	AnNCPU、AnS(H)CPU、A1SJ(H)CPU	最多2臺	合計2臺
	A0J2HCPU	最多1臺	合計2臺
	A1FXCPU	不可連接	—————
運動控制器CPU（A系列）	A273UCPU、A273UHCPU(-S3)、A373UCPU(-S3)、A173UHCPU(-S1)	最多3臺	合計6臺
	A171SHCPUN、A172SHCPUN	最多2臺	合計2臺

*1 表示下列型號的智能功能模塊。

AD51(S3)、AD51H(S3)、AD51FD(S3)、AD57G(S3)、AJ71C21(S1)、AJ71C22(S1)、AJ71C23、AJ71C24(S3/S6/S8)、AJ71UC24、AJ71E71(-S3)、AJ71E71N-B2/B5/T/B5T、AJ71E71N3-T、AJ61BT11（僅限智能模式時）、A1SJ71C24(-R2/PRF/R4)、A1SJ71UC24(-R2/PRF/R4)、A1SJ71E71-B2/B5(-S3)、A1SJ71E71N-B2/B5/T/B5T、A1SJ71E71N3-T、A1SD51S、A1SJ61BT11（僅限智能模式時）

*2 可以與QCPU（Q模式）連接的智能功能模塊僅有A1SD51S。

8.4.13 以直接方式使用PLC CPU時

連接目標的PLC CPU的I/O控制以直接方式使用，且使用5m的擴充電纜（GT15-AC50B、GT15-A1SC50NB），且第1臺GOT與基礎/擴充基板相連的情況下，空I/O插槽的輸入X無法使用，敬請留意。

I/O控制方式為更新方式時沒有顯示。

對於可以通過開關切換I/O控制方式的PLC CPU，請設定為更新方式。

POINT

空I/O插槽的輸入X的使用示例

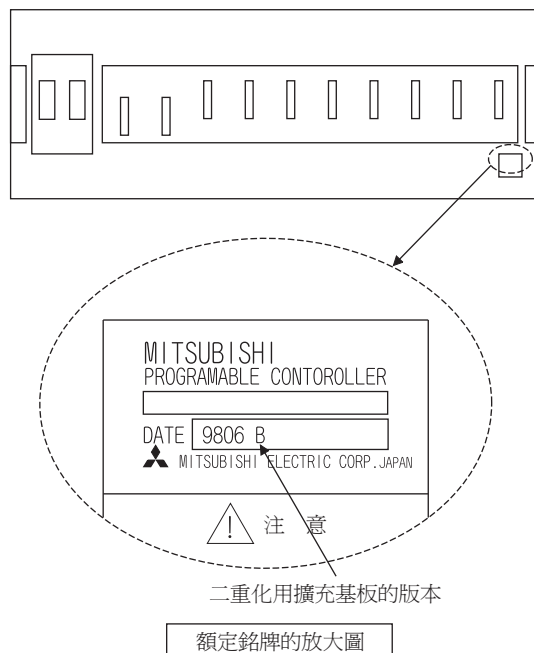
- (1) 通過MELSECNET/10網路中分配輸入X時
- (2) 從電腦連結模塊進行空插槽的I/O插槽的輸入X的ON/OFF時
- (3) 通過GOT的觸摸開關功能（位元設定/位元重設/位元交替/位元點動）進行空I/O插槽的輸入X的ON/OFF時

8.4.14 與Q4ARCPU二重化系統連接時

■1. 與Q4ARCPU二重化系統進行匯流排連接時

請將GOT連接在Q4ARCPU二重化系統的最後一段的二重化用擴充基板（A68RB）上。
並且，請使用版本B以上的二重化用擴充基板。

二重化用擴充基板的版本可以在額定銘牌的DATA列中進行確認。



POINT

配置Q4ARCPU二重化系統時的注意事項
在下述系統配置下GOT無法正常動作。

- (1) 將GOT連接在二重化用主基板（A32RB/A33RB）的匯流排切換模塊（A6RAF）上時
- (2) 將GOT連接在版本A的二重化用擴充基板（A68RB）上時。

■2. GOT以及Q4ARCPU二重化系統的電源接通順序

請按照以下順序接通GOT以及Q4ARCPU二重化系統的電源。

Step 1. 接通GOT的電源。

Step 2. GOT顯示監視畫面後接通Q4ARCPU二重化系統的電源。
此時，系統警示中會顯示逾時，請使用系統資訊進行警示的重設。
關於系統警示的詳情，請參照以下手冊。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

8.4.15 監視Q170MCPU，Q170MSCPU(-S1)時

要監視運動控制器CPU部分（2號機）的元件時，請在元件設定時將[CPU號機]設定為“2”。
如果CPU號機設定為“0”或者“1”，則會監視PLC CPU部分（1號機）的元件。
如果CPU號機設定為“0”～“2”以外的值，則會發生通訊錯誤，無法進行監視。
關於CPU號機的設定，請參照以下手冊。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

例) 位元元件的設定對話方塊



8.4.16 故障排除

關於故障排除，請參照所使用的GOT的主機使用說明書。

9. MELSECNET/H連接（PLC間網路）、MELSECNET/10連接（PLC間網路）

9.1 可連接機種清單	9 - 2
9.2 系統配置	9 - 9
9.3 GOT側的設定	9 - 13
9.4 連接MELSECNET/H時，PLC側的設定	9 - 17
9.5 連接MELSEC/10時，PLC側的設定	9 - 26
9.6 注意事項	9 - 50

9. MELSECNET/H連接（PLC間網路）、MELSECNET/10連接（PLC間網路）

9.1 可連接機種清單

POINT

(1) 可連接的網路

MELSECNET/H連接在MELSECNET/H中使用MNET/H模式或MNET/H擴充模式
GOT作為通常站接入以下網路系統。

- MELSECNET/H網路系統（PLC間網路）光纖迴圈系統
- MELSECNET/H網路系統（PLC間網路）同軸匯流排系統

無法連接至遠端I/O網路。

MELSECNET/10連接在MELSECNET/H中使用MNET/10模式。

GOT作為通常站接入以下網路系統。

- MELSECNET/10網路系統（PLC間網路）光纖迴圈系統
- MELSECNET/10網路系統（PLC間網路）同軸匯流排系統

無法連接至遠端I/O網路。

(2) MELSECNET/H網路模塊

將MELSECNET/H網路模塊接入MELSECNET/H網路系統時，請將網路類型設定為MELSECNET/H模式或者MELSECNET/H擴充模式。

將MELSECNET/H網路模塊連接至MELSECNET/10網路系統時，請將網路類型設為MNET/10模式。













9.1.1 PLC/運動控制器CPU

可連接的機種如下所示。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC iQ-R系列	R00CPU	○	MELSECNET/H MELSECNET/10	-	-
	R01CPU				
	R02CPU				
	R04CPU				
	R08CPU				
	R16CPU				
	R32CPU				
	R120CPU				
	R08PCPU				
	R16PCPU				
	R32PCPU				
	R120PCPU				
	R04ENCPU				
	R08ENCPU				
	R16ENCPU				
	R32ENCPU				
	R120ENCPU				
	運動控制器CPU (MELSEC iQ-R系列)				
R32MTCPU					
R64MTCPU					
語言控制器 (MELSEC iQ-R系列)	R12CCPU-V	○	MELSECNET/H MELSECNET/10	-	-
CNC C80	R16NCCPU-S1	○	MELSECNET/H MELSECNET/10	-	-
機械手臂控制器 (MELSEC iQ-R系列)	CR800-R(R16RTCPU)	○	MELSECNET/H MELSECNET/10	-	-
CC-Link IE現場網路 起始模塊	RJ 72GF15-T2	×	MELSECNET/H MELSECNET/10	-	-
MELSEC iQ-F系列	FX5U FX5UC	○	MELSECNET/H MELSECNET/10	-	-
MELSEC-Q (Q模式)	Q00JCPU	○	MELSECNET/H MELSECNET/10	GT 27 GT 25 *1	→ 9.2
	Q00CPU				
	Q01CPU				
	Q02CPU				
	Q02HCPU				
	Q06HCPU				
	Q12HCPU				
	Q25HCPU				
	Q02PHCPU				
	Q06PHCPU				
	Q12PHCPU				
	Q25PHCPU				
	Q12PRHCPU (主基板)				
	Q25PRHCPU (主基板)				

MELSECNET/H連接 (PLC間網路)、
MELSECNET/10連接 (PLC間網路)







*1 請使用CPU功能版本B以上的機種。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-Q (Q模式)	Q12PRHCPU (擴充基板)	○	-	-	-
	Q25PRHCPU (擴充基板)				
	Q00UCPU	○	MELSECNET/H MELSECNET/10	 	➡ 9.2
	Q00UCPU				
	Q01UCPU				
	Q02UCPU				
	Q03UDCPU				
	Q04UDHCPU				
	Q06UDHCPU				
	Q10UDHCPU				
	Q13UDHCPU				
	Q20UDHCPU				
	Q26UDHCPU				
	Q03UDECPU Q04UDEHCPU Q06UDEHCPU Q10UDEHCPU Q13UDEHCPU Q20UDEHCPU Q26UDEHCPU Q50UDEHCPU Q100UDEHCPU Q03UDVCPU Q04UDVCPU Q06UDVCPU Q13UDVCPU Q26UDVCPU				
C語言控制器 (Q系列)	Q12DCCPU-V*1 Q24DHCCPU-V/VG Q24DHCCPU-LS Q26DHCCPU-LS	○	MELSECNET/H MELSECNET/10	 	➡ 9.2
MELSEC-QS	QS001CPU	○	MELSECNET/H MELSECNET/10	 	➡ 9.2
MELSEC-L	L02CPU L06CPU L26CPU L26CPU-BT L02CPU-P L06CPU-P L26CPU-P L26CPU-PBT L02SCPU L02SCPU-CM	○	-	-	-
MELSEC-Q (A模式)	Q02CPU-A Q02HCPU-A Q06HCPU-A	○	MELSECNET/10	 	➡ 9.2
MELSEC-QnA (QnACPU)	Q2ACPU Q2ACPU-S1 Q3ACPU Q4ACPU Q4ARCPU	○	MELSECNET/10	 	➡ 9.2
MELSEC-QnA (QnASCPU)	Q2ASCPU Q2ASCPU-S1 Q2ASHCPU Q2ASHCPU-S1	○	MELSECNET/10	 	➡ 9.2

*1 請使用序列No.前5位為12042以後的機種。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節	
MELSEC-A (AnCPU)	A2UCPU A2UCPU-S1 A3UCPU A4UCPU	○	MELSECNET/10	GT 27 GT 25	➡ 9.2	
	A2ACPU A2ACPUP21 A2ACPUR21 A2ACPU-S1 A2ACPUP21-S1 A2ACPUR21-S1 A3ACPU A3ACPUP21 A3ACPUR21 A1NCPUP21 A1NCPUR21 A2NCPUP21 A2NCPUR21 A2NCPUP21-S1	○	-	-	-	
MELSEC-A (AnCPU)	A2NCPUP21-S1	○	-	-	-	
	A2NCPUR21-S1					
	A3NCPUP21					
	A3NCPUR21					
	A3NCPUR21					
MELSEC-A (AnSCPU)	A2USCPU A2USCPU-S1 A2USHCPU-S1	○	MELSECNET/10	GT 27 GT 25	➡ 9.2	
	A1SCPU A1SCPUC24-R2 A1SHCPU A2SCPU A2SCPU-S1 A2SHCPU A2SHCPU-S1 A1SJCPU A1SJCPU-S3 A1SJHCPU	○	-	-	-	
	MELSEC-A	A0J2HCPU A0J2HCPUP21 A0J2HCPUR21 A0J2HCPU-DC24	×	-	-	-
		A2CCPU A2CCPUP21 A2CCPUR21 A2CCPUC24 A2CCPUC24-PRF A2CJCPU-S3 A1FXCPU	○	-	-	-

MELSECNET/H連接 (PLC間網路)、
MELSECNET/10連接 (PLC間網路)

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節	
運動控制器CPU (Q系列)	Q172CPU*1*2	○	MELSECNET/H MELSECNET/10	 	➡ 9.2	
	Q173CPU*1*2					
	Q172CPUN*1					
	Q173CPUN*1					
	Q172HCPU					
	Q173HCPU					
	Q172DCPU					
	Q173DCPU					
	Q172DCPU-S1					
	Q173DCPU-S1					
	Q172DSCPU					
	Q173DSCPU					
	Q170MCPU*3					
	Q170MSCPU*4					
	Q170MSCPU-S1*4					
運動控制器CPU (A系列)	A273UCPU	○	MELSECNET/10	 	➡ 9.2	
	A273UHCPU					
	A273UHCPU-S3					
	A373UCPU					
	A373UCPU-S3	○	-	-	-	-
	A171SCPU					
	A171SCPU-S3					
	A171SCPU-S3N					
	A171SHCPU					
	A171SHCPUN					
	A172SHCPU					
	A172SHCPUN					
	A173UHCPU	○	MELSECNET/10	 	➡ 9.2	
	A173UHCPU-S1					

*1 使用SV13、SV22、SV43時，請使用安裝了以下本體版本的OS的運動控制器CPU。

- SW6RN-SV13Q□：00H以後
- SW6RN-SV22Q□：00H以後
- SW6RN-SV43Q□：00B以後

*2 請使用下列生產編號的本體模塊。

- Q172CPU：生產編號N*****以後
- Q173CPU：生產編號M*****以後

*3 擴充基板（Q52B/Q55B）中僅能使用第1段。

*4 可使用擴充基板（Q5□B/Q6□B）。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-WS	WS0-CPU0	×	-	-	-
	WS0-CPU1				
	WS0-CPU3				
MELSECNET/H 遠端I/O站	QJ72LP25-25	×	-	-	-
	QJ72LP25G				
	QJ72BR15				
CC-Link IE 現場網路起始模塊	LJ72GF15-T2	×	-	-	-
CC-Link IE 現場網路乙太網路介面卡模塊	NZ2GF-ETB	×	-	-	-
CNC C70	Q173NCCPU	○	MELSECNET/H MELSECNET/10	GT 27 GT 25	➡ 9.2
機械手臂控制器 (Q系列)	CRnQ-700(Q172DRCPU)	○	MELSECNET/H MELSECNET/10	GT 27 GT 25	➡ 9.2
MELSEC-FX	FX0	×	-	-	-
	FX0S				
	FX0N				
	FX1				
	FX2	×			
	FX2C				
	FX1S	○			
	FX1N				
	FX2N				
	FX1NC	×			
	FX2NC				
	FX3S	○			
	FX3G				
	FX3GC				
	FX3GA				
FX3GE					
FX3U					
FX3UC					

MELSECNET/H連接 (PLC間網路)、
MELSECNET/10連接 (PLC間網路)

9.1.2 MELSECNET/H網路模塊

CPU系列	型號名	
	光纖迴圈	同軸匯流排
MELSEC-Q (Q模式)*1 MELSEC-QS 運動控制器CPU (Q系列) CNC C70 機械手臂控制器 (CRnQ-700)	QJ71LP21 QJ71LP21-25 QJ71LP21S-25	QJ71BR11*1
C語言控制器 (Q系列)	QJ71LP21-25 QJ71LP21S-25	QJ71BR11*1

*1 CPU和MELSECNET/H網路模塊請使用功能版本B以上的機種。

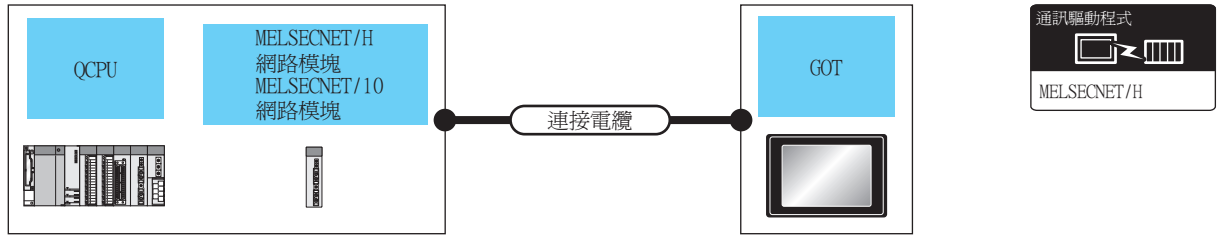
9.1.3 MELSECNET/H (NET/10模式)、MELSECNET/10網路模塊

CPU系列	型號名	
	光纖迴圈	同軸匯流排
MELSEC-Q (Q模式)*1 MELSEC-QS 運動控制器CPU (Q系列) CNC C70 機械手臂控制器 (CRnQ-700)	QJ71LP21 QJ71LP21-25 QJ71LP21S-25	QJ71BR11*1
C語言控制器 (Q系列)	QJ71LP21-25 QJ71LP21S-25	QJ71BR11*1
MELSEC-QnA	AJ71QLP21、AJ71QLP21S A1SJ71QLP21、A1SJ71QLP21S	AJ71QBR11 A1SJ71QBR11
MELSEC-Q (A模式) MELSEC-A 運動控制器CPU (A系列)	AJ71LP21 A1SJ71LP21	AJ71QBR11 A1SJ71QBR11

*1 CPU和MELSECNET/H網路模塊請使用功能版本B以上的機種。

9.2 系統配置

9.2.1 與光纖迴圈系統連接時



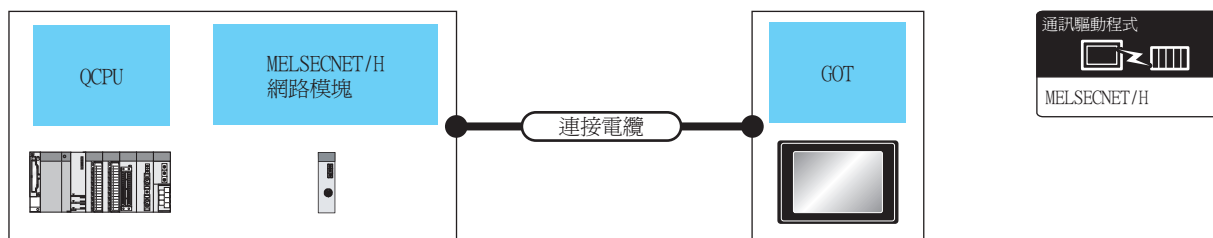
PLC		連接電纜		GOT		可連接臺數	
型號名	MELSECNET/H網路模塊*1	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*5		本體
MELSEC-Q	QJ71LP21 QJ71LP21-25 QJ71LP21S-25	MELSECNET/H	光纖電纜*2	*3	GT15-J71LP23-25	GT 27 GT 25	63臺GOT
		MELSECNET/10	光纖電纜*2	*3	GT15-J71LP23-25*4	GT 27 GT 25	
C語言控制器 (Q系列)	QJ71LP21-25 QJ71LP21S-25	MELSECNET/H	光纖電纜*2	*3	GT15-J71LP23-25	GT 27 GT 25	
		MELSECNET/10	光纖電纜*2	*3	GT15-J71LP23-25*4	GT 27 GT 25	
MELSEC-QS	QJ71LP21 QJ71LP21-25 QJ71LP21S-25	MELSECNET/H	光纖電纜*2	*3	GT15-J71LP23-25	GT 27 GT 25	
		MELSECNET/10	光纖電纜*2	*3	GT15-J71LP23-25*4	GT 27 GT 25	
MELSEC-QnA	AJ71QLP21 AJ71QLP21S A1SJ71QLP21 A1SJ71QLP21S	MELSECNET/10	光纖電纜*2	*3	GT15-J71LP23-25*4	GT 27 GT 25	
MELSEC-A	AJ71LP21 A1SJ71LP21	MELSECNET/10	光纖電纜*2	*3	GT15-J71LP23-25*4	GT 27 GT 25	

*1 關於MELSECNET/H網路模塊的系統配置，請參照以下內容。

- ➡ Q Corresponding MELSECNET/H Network System Reference Manual (PLC to PLC network)
- Q Corresponding MELSECNET/H Network System Reference Manual (PLC to PLC network)
- QnA/Q4AR Corresponding MELSECNET/10 Network System Reference Manual
- For AnU MELSECNET/10 Network System Reference Manual (PLC to PLC network)

- *2 關於光纖電纜，請參照以下手冊。
 - ▣ Q Corresponding MELSECNET/H Network System Reference Manual(PLC to PLC network)
 - QnA/Q4AR Corresponding MELSECNET/10 Network System Reference Manual
 - For AnU MELSECNET/10 Network System Reference Manual (PLC to PLC network)
- *3 總延伸距離以及站間距離因使用的電纜類型和總站數而異。
 - ▣ 詳情請參照以下手冊。
 - Q Corresponding MELSECNET/H Network System Reference Manual(PLC to PLC network)
 - QnA/Q4AR Corresponding MELSECNET/10 Network System Reference Manual
 - For AnU MELSECNET/10 Network System Reference Manual(PLC to PLC network)
- *4 使用時請將連接裝置設為MELSECNET/10模式。關於設定方法，請參照以下內容。
 - ▣ 9.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）
- *5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

9.2.2 與同軸匯流排系統連接時



PLC		連接電纜		GOT		可連接臺數	
型號名	MELSECNET/H網路模塊*2	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*6		本體
MELSEC-Q*1	QJ71BR11	MELSECNET/H	同軸電纜*3	*4	GT15-J71BR13	GT 27 GT 25	31臺GOT
	QJ71BR11	MELSECNET/10	同軸電纜*3	*4	GT15-J71BR13*5	GT 27 GT 25	
C語言控制器 (Q系列)	QJ71BR11	MELSECNET/H	同軸電纜*3	*4	GT15-J71BR13	GT 27 GT 25	
	QJ71BR11	MELSECNET/10	同軸電纜*3	*4	GT15-J71BR13*5	GT 27 GT 25	
MELSEC-QS	QJ71BR11	MELSECNET/H	同軸電纜*3	*4	GT15-J71BR13	GT 27 GT 25	
	QJ71BR11	MELSECNET/10	同軸電纜*3	*4	GT15-J71BR13*5	GT 27 GT 25	
MELSEC-QnA	AJ71QBR11 A1SJ71QBR11	MELSECNET/10	同軸電纜*3	*4	GT15-J71BR13*5	GT 27 GT 25	
MELSEC-A	AJ71BR11 A1SJ71BR11	MELSECNET/10	同軸電纜*3	*4	GT15-J71BR13*5	GT 27 GT 25	

*1 請使用功能版本B以上的PLC CPU。

*2 關於MELSECNET/H網路模塊的系統配置，請參照以下內容。

- ➡ Q Corresponding MELSECNET/H Network System Reference Manual (PLC to PLC network)
QnA/Q4AR Corresponding MELSECNET/10 Network System Reference Manual
For AnU MELSECNET/10 Network System Reference Manual (PLC to PLC network)
請使用功能版本B以上的MELSECNET/H網路模塊。

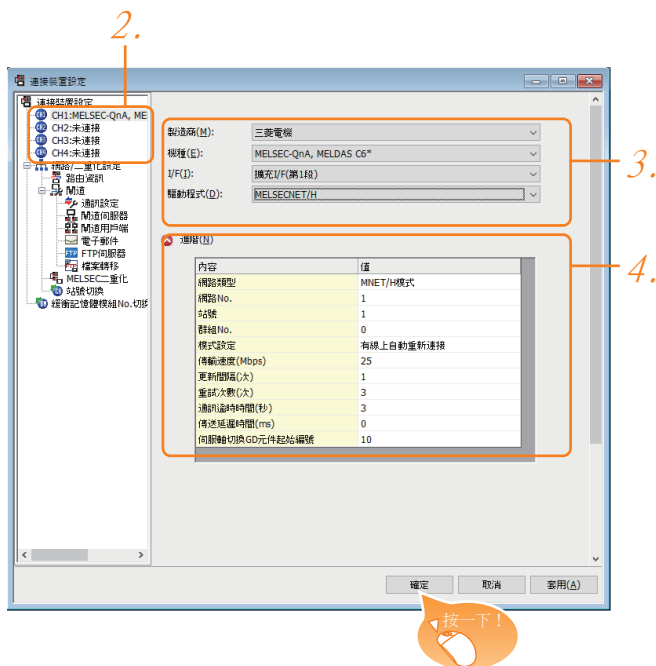
MELSECNET/H連接 (PLC間網路)、
MELSECNET/10連接 (PLC間網路)

- *3 關於同軸電纜，請參照以下手冊。
 - ▣ Q Corresponding MELSECNET/H Network System Reference Manual (PLC to PLC network)
QnA/Q4AR Corresponding MELSECNET/10 Network System Reference ManualFor AnU MELSECNET/10 Network System Reference Manual (PLC to PLC network)關於同軸電纜用接口的連接方法，請參照以下內容。
 - ▣ 1.4.2 同軸電纜用接口的連接方法
- *4 總延伸距離以及站間距離因使用的電纜類型和總站數而異。
詳情請參照以下手冊。
 - ▣ Q Corresponding MELSECNET/H Network System Reference Manual (PLC to PLC network)
QnA/Q4AR Corresponding MELSECNET/10 Network System Reference ManualFor AnU MELSECNET/10 Network System Reference Manual (PLC to PLC network)
- *5 使用時請將連接裝置設為MELSECNET/10模式。關於設定方法，請參照以下內容。
 - ▣ 9.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）
- *6 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

9.3 GOT側的設定

9.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

設定連接裝置的通道。



Step 1. 選擇[通用設定]→[連接裝置設定]功能表。

Step 2. 顯示連接裝置的設定視窗，從清單功能表中選擇要使用的通道。

Step 3. 進行如下選擇。

- 製造商：三菱電機
- 機種：請根據所連接的機種進行設定。
- I/F：所使用的接口
- 驅動程式：MELSECNET/H

Step 4. 製造商、機種、I/F、驅動程式的設定完成後會顯示進階。
請根據所使用的環境進行設定。

➡ 9.3.2 連接裝置進階

設定完成後按一下[確定]按鈕。

POINT

連接裝置的設定可以在[I/F連接清單]中進行確認。
關於詳情，請參照以下內容。

➡ 1.1.3 I/F連接清單

9.3.2 連接裝置進階

請根據所使用的環境進行設定。

內容	值
網路類型	MNET/H模式
網路No.	1
站號	1
群組No.	0
模式設定	有線上自動重新連接
傳輸速度(Mbps)	25
更新間隔(次)	1
重試次數(次)	3
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0
伺服軸切換GD元件起始編號	10

項目	內容	範圍
網路類型	設定網路類型。 (預設：MNET/H模式)	<ul style="list-style-type: none"> • MNET/H模式 • MNET/10模式 • MNET/H擴充模式*1
網路No.	設定網路No.。 (預設：1)	1~239
站號	設定GOT的站號。 (預設：1)	1~64
模式設定	設定GOT的動作模式。 (預設：線上)	<ul style="list-style-type: none"> • 線上自動重新連接 • 離線 • 站間測試 (被執行站)*2 • 自環路測試*2 • 自環路測試 (內部)*2 • H/W測試*2
傳輸速度	設定通訊的傳輸速度。 (預設：25Mbps) 網路類型設定為[MNET/10模式]時僅可以是10Mbps。	10Mbps/25Mbps
更新間隔	設定通訊時的以站為單位的傳送資料、接收資料的保證 (更新) 次數。 (預設：1次) 在MELSECNET/H網路系統的管理站側的網路參數中勾選了[傳送資料有站單位保證指示/接收資料有站單位保證指示]時啟用。	1~1000次
重試次數	設定通訊逾時時的重試次數。 如果重試之後仍無應答，則為通訊逾時。 (預設：3次)	0~5次
通訊逾時時間	設定通訊逾時的時間。 (預設：3秒)	1~90秒
傳送延遲時間	設定用於減少網路/連接目標PLC負荷的傳送延遲時間。 (預設：0ms)	0~300ms
伺服軸切換GD元件起始編號	設定伺服軸切換GD元件起始編號。 (預設：10) 關於詳情，請參照以下POINT。 ▶ (4) 伺服軸編號的間接指定	0~65520

*1 監視QCPU二重化系統時，請使用QCPU功能版本D以上的序列No.前5位為07102以後的產品。
此外，GX Developer請使用Version 8.29F以上的版本。

*2 關於詳情，請參照以下手冊。

▶ Q Corresponding MELSECNET/H Network System Reference Manual (PLC to PLC network)
QnA/Q4AR Corresponding MELSECNET/10 Network System Reference Manual
For AnU MELSECNET/10 Network System Reference Manual (PLC to PLC network)

POINT

- (1) 連接至MELSECNET/10網路時
使用通訊模塊將MELSECNET/H連接至MELSECNET/10網路時，請將[網路類型]設為[MNET/10模式]。
- (2) 通過實用程式進行的通訊接口的設定
通訊接口的設定也可以在寫入工程資料的[連接裝置設定]後，通過實用程式的[連接裝置設定]進行變更。
關於實用程式的詳情，請參照以下內容。
 ▶ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）
- (3) 連接裝置設定的設定內容的優先順序
通過GT Designer3或實用程式進行設定時，會根據最後設定的內容進行動作。
- (4) 伺服軸編號的間接指定
通過在GT Designer3上將伺服軸編號指定為100~115，可以使用16位的GOT內部寄存器(GD軟元件)間接指定伺服軸編號。
在“伺服軸切換GD元件起始編號”中，透過間接指定對要使用的GOT內部暫存器(GD元件)的起始編號進行設定。
“伺服軸切換GD元件起始編號”的設定值為“10”時，GD10~GD25的值為伺服軸編號。關於詳情，請參照下表。

指定伺服軸編號	對應軟元件	設置範圍
100	GD10	1~64 設置超出上述範圍時，會發生軟元件超範圍錯誤。
101	GD11	
102	GD12	
103	GD13	
104	GD14	
105	GD15	
106	GD16	
107	GD17	
108	GD18	
109	GD19	
110	GD20	
111	GD21	
112	GD22	
113	GD23	
114	GD24	
115	GD25	

- (a) GOT啟動後的注意事項
當在初始顯示畫面上監控規定了伺服軸編號間接指定（100~115）的伺服放大器元件時，有時會存在不在元件範圍內的情況。此時，請設定間接指定元件值後，再監控畫面。
- (b) 一對多連接時的注意事項（軸編號間接指定）
一對多連接時，當使用伺服軸切換GD元件起始編號時，設定範圍重疊後，在各通道上設定的伺服放大器元件的軸編號將在同一時間進行切換。
- (c) 一對多連接時的注意事項（站號間接指定與軸編號間接指定）
一對多連接時，當使用逆變器或其他溫度控制器與站號間接指定（GD10~GD25），在其他通道上將伺服軸切換GD元件起始編號設定為“10”時，各通道上設定的伺服放大器的軸編號與逆變器或其他溫度控制器的站號將在同一時間進行切換。

9.3.3 路由參數設定

最多可設定64個[轉移目標Net No.]。

但是不可以設定2個以上（多個）相同的轉移目標網路No.。

因此，以本站（GOT）為要求源可以進行存取的其他站有64種[轉移目標Net No.]。

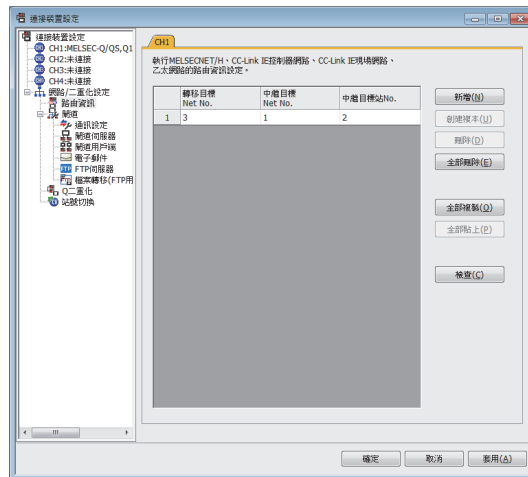
POINT

路由參數的設定

在本站網路內進行通訊不需要設定路由參數。

關於路由參數的詳情，請參照以下手冊。

- ➡ Q Corresponding MELSECNET/H Network System Reference Manual (PLC to PLC network)



項目	範圍
轉移目標Net No.	1~239
中繼目標Net No.	1~239
中繼目標站No.	0~64

POINT

(1) 中繼目標站的路由參數設定

中繼目標站的PLC也必須進行路由參數設定。

關於設定方法，請參照以下內容。

- ➡ 9.4 連接MELSECNET/H時，PLC側的設定

(2) MELSOFT Navigator的參數功能

- (a) 使用MELSOFT Navigator的參數功能時，反映到GT Designer3的項目的儲存格的色彩是綠色的。儲存格色彩是綠色的項目請從MELSOFT Navigator進行設定。
- (b) 如果轉移目標網路No.、中繼目標網路No.和中繼目標站No.的設定是從MELSOFT Navigator處參數反映而來的，則會新增一些設定。事先已經設定好的項目不會被刪除。但是，如果轉移目標網路No.重複，則事先設定號的項目會被覆蓋。
- (c) 由於路由資訊使用的是使用者手動設定後的資料，所以如果在MELSOFT Navigator中變更了網路結構圖，請再次設定路由。關於路由資訊設定的詳情，請參照MELSOFT Navigator的說明。

9.4 連接MELSECNET/H時，PLC側的設定

以下就9.4.1項所示的系統配置時的GOT以及MELSECNET/H網路模塊的設定進行說明。

將MELSECNET/H網路模塊接入MELSECNET/H網路系統時，請將網路類型設定為MELSECNET/H模式或者MELSECNET/H擴充模式。

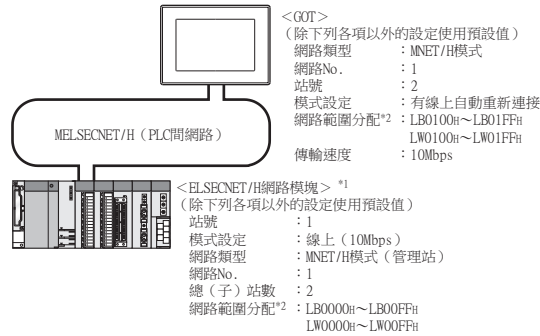
POINT

MELSECNET/H網路模塊

關於MELSECNET/H網路模塊的詳情，請參照以下內容。

- ➡ Q Corresponding MELSECNET/H Network System Reference Manual (PLC to PLC network)

9.4.1 系統配置



- *1 MELSECNET/H網路模塊安裝在基板的插槽0上。
MELSECNET/H網路模塊的起始I/O No. 設定為“0”。
- *2 需要根據每個站號分配的傳送點數設定網路類型。
分配點數在2000位元組以下時：
MELSECNET/H模式
分配點數在超過2000位元組時：
MELSECNET/H擴充模式

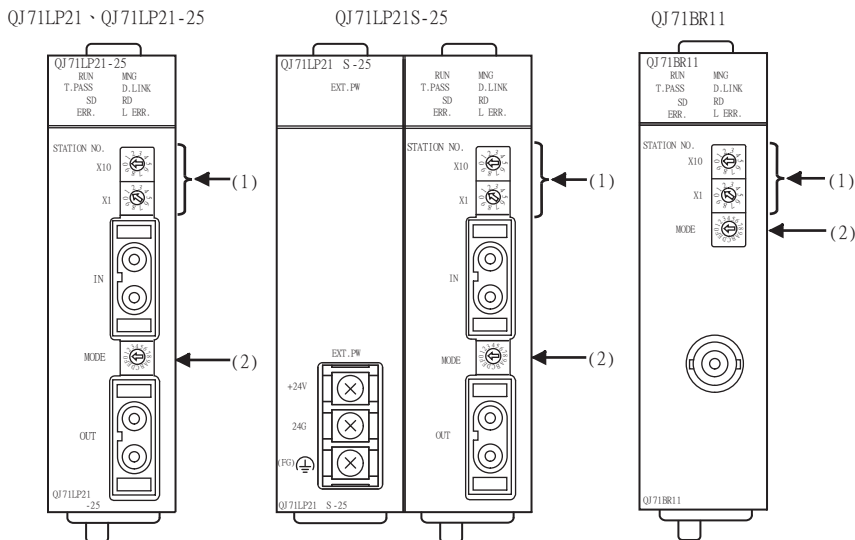
POINT

與Q170MCPU、Q170MSCPU (-S1) 連接時



與Q170MCPU、Q170MSCPU (-S1) 連接時，MELSECNET/H網路模塊的起始I/O No. 將被設為“70”。

9.4.2 MELSECNET/H網路模塊的開關設定

請設定站號設定開關、模式設定開關。



1. 站編號設定開關

站編號設定開關	內容	設定值	GOT連接時是否需要設定
STATION NO. X10  X1 	站號設定 (站號1)*1	1	○

*1 GOT的站號的設定請勿與其他站號重複。

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

2. 模式設定開關

模式設定開關	內容	設定值	GOT連接時是否需要設定
MODE 	模式設定 (線上：10Mbps)*1	0	○

*1 請設定與GOT相同的模式設定和傳輸速度。

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

POINT

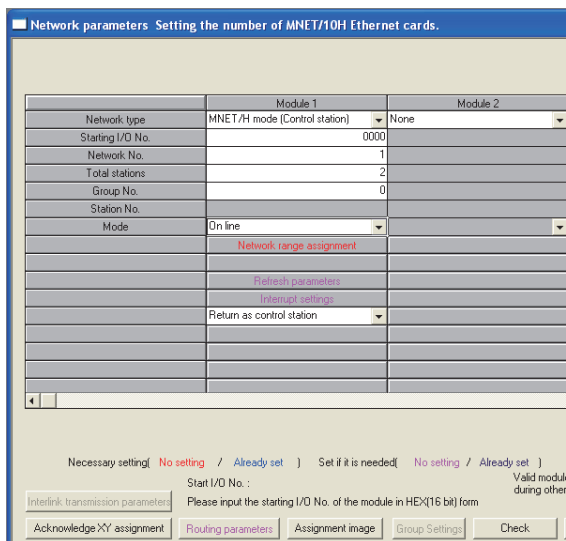
變更了開關設定時
請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

9.4.3 參數的設定

■1. 與MELSEC-Q、QS系列連接時

(1) GX Developer的[網路參數]

(a) 網路參數



項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
Network type	MNET/H模式 (Control station) (固定)	○
Starting I/O No. *1	0000H	○
Network No. *2	1	○
Total stations	2	○
Group No.	0 (固定)	○
Mode *3	Online	○
Network range assignment	參照 (2)	△
Refresh parameters	(使用預設值)	△
Interrupt settings		×
Control station return setting		△
Redundant settings *4		△
Interlink transmission parameters		×
Routing parameters	參照 (3)	△

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

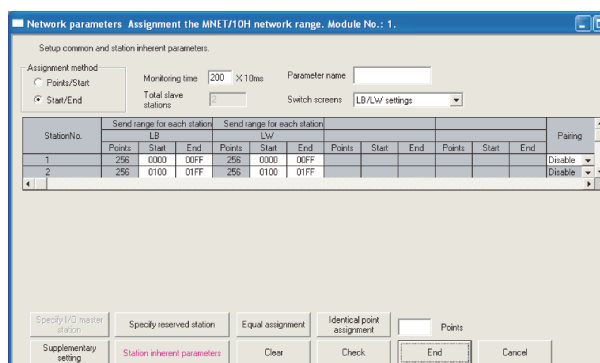
*1 使用Q170MCPUCPU、Q170MSCCPU(-S1)時，請根據系統配置進行設定。

*2 請設定與GOT相同的網路No.。

*3 請設定與GOT相同的模式設定。

*4 在QnPRHCPUCPU二重化系統中使用MELSECNET/H網路模塊時進行設定。

(b) 網路範圍分配



項目			設定值	GOT連接時是否需要設定	
Monitoring time			200	△	
LB/LW setting*1	Send range for each station (LB)	Station No.1	Start	0000H	△
			End	00FFH	△
		Station No.2	Start	0100H	△
			End	01FFH	△
	Send range for each station (LW)	Station No.1	Start	0000H	△
			End	00FFH	△
		Station No.2	Start	0100H	△
			End	01FFH	△
Pairing setting*2			Disable	△	
LX/LY setting*1			No setting	△	
Specify I/O master station*1			No setting	△	
Specify reserved station			No setting	△	
Supplementary setting			(使用預設值)	△	
Station inherent parameters				△	

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 進行迴圈傳輸時請務必進行設定。

*2 在QnPRHCPU二重化系統中使用MELSECNET/H網路模塊時進行設定。

POINT

變更了網路參數時

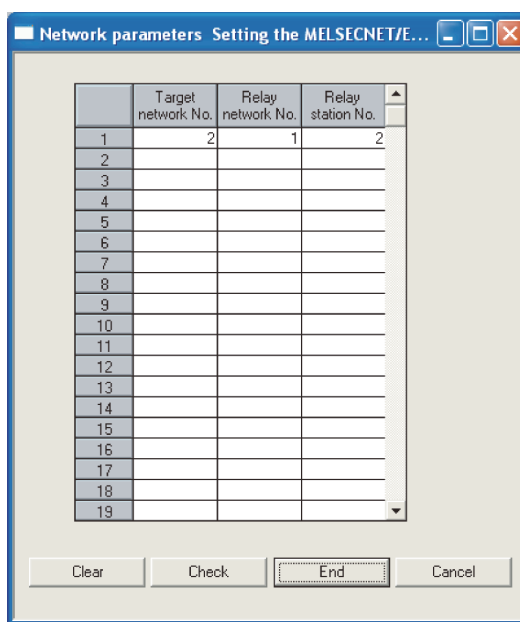
網路參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

(c) 路由參數

最多可設定64個[Target network No.]。

但是不可以設定2個以上（多個）相同的轉移目標網路No.。

因此，以本站（GOT）為要求源可以進行存取的其他站有64種[Target network No.]。



項目	範圍
Target network No.	1~239
Relay network No.	1~239
Relay station No.	0~64

POINT

要求源的路由參數設定

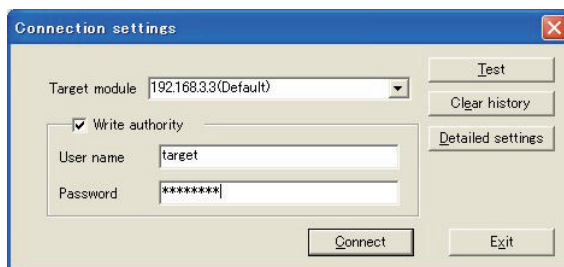
要求源的GOT也必須進行路由參數設定。

關於設定方法，請參照以下內容。

➡ 9.3.3 路由參數設定

■2. 與C語言控制器（Q系列）連接時

(1) 連接目標指定（Target module）



項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
Target module ^{*1}	192.168.3.3 (Default)	○
Write authority	勾選	○
User name ^{*2}	target	○
Password ^{*2}	password	○
Detailed settings	-	△

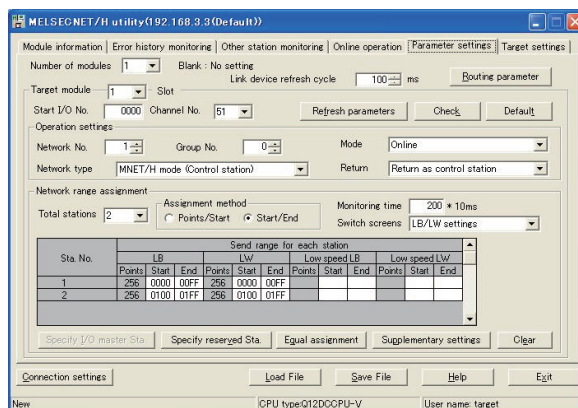
○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 變更C語言控制器（Q系列）的IP位址時，請輸入變更後的IP位址或主機名。

*2 變更C語言控制器（Q系列）的帳戶時，請輸入變更後的帳戶的使用者名和密碼。

(2) MELSECNET/H實用程式的[參數設定]

(a) 參數設定



項目		設定值	GOT連接時是否需要設定			
Number of modules		1	○			
Link device refresh cycle		(使用預設值)	△			
Routing parameter		參照 (b)	△			
Target module		1	○			
Start I/O No.		0000H	○			
Channel No.		(使用預設值)	○			
Operational settings	Network type	MNET/H mode(Control station)	○			
	Network No.*1	1	○			
	Group No.	0	○			
	Mode*2	Online	○			
	Return	(使用預設值)	△			
Refresh parameters		(使用預設值)	△			
Network range assignment	Total stations	2	○			
	Assignment method		Start/End	○		
	LB/LW settings*3	Send range for each station LB	Sta. No.1	Start	0000H	△
			End	00FFH	△	
		Sta. No.2	Start	100H	△	
			End	01FFH	△	
	Send range for each station LW	Sta. No.1	Start	0000H	△	
			End	00FFH	△	
		Sta. No.2	Start	0100H	△	
			End	01FFH	△	
	LX/LY settings*3		No setting	△		
Monitoring time		(使用預設值)	△			
Specify I/O master Sta.*3		No setting	△			
Specify reserved Sta.		No setting	△			
Supplementary settings		(使用預設值)	△			

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

- *1 請設定與GOT相同的網路No.。
- *2 請設定與GOT相同的模式設定。
- *3 進行迴圈傳輸時請務必進行設定。

POINT

變更了網路參數時

網路參數寫入C語言控制器 (Q系列) 後, 請將C語言控制器 (Q系列) 的電源OFF→ON, 或進行C語言控制器 (Q系列) 的重設操作。

(b) 路由參數

最多可設定64個[Transfer target network No.]。

但是不可以設定2個以上（多個）相同的轉移目標網路No.。

因此，以本站（GOT）為要求源可以進行存取的其他站有64種[Transfer target network No.]。

	Transfer target network No.	Relay network No.	Relay station No.
1	3	2	2
2			
3			
4			
5			
6			
7			
8			
9			
10			
11			
12			
13			
14			
15			
16			

Max. size of transient transmission via other network No.
Channel No.51: 960 Words 480 Words
Channel No.52: 960 Words 480 Words
Channel No.53: 960 Words 480 Words
Channel No.54: 960 Words 480 Words

*960 words can be selected only when MELSEC-Q Series relay station and target station, which perform transient transmission via other network No., are used.

Clear Check End Cancel

項目	範圍
Transfer target network No.	1~239
Relay network No.	1~239
Relay station No.	0~120

POINT

要求源的路由參數設定

要求源的GOT也必須進行路由參數設定。

關於設定方法，請參照以下內容。

➡ 9.3.3 路由參數設定

9.4.4 GT Designer3的[連接裝置設定]

項目	設定值
網路類型	MNET/H模式
網路No.	1：網路No.1
站號	2：站號2
模式設定	有線上自動重新連接
重試次數	3次（使用預設值）
通訊逾時時間	3秒（使用預設值）
傳送延遲時間	0秒（使用預設值）
更新間隔	1次（使用預設值）
傳輸速度	10Mbps

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

- ➡ 9.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

9.5 連接MELSEC/10時，PLC側的設定

型號名	參照章節	
MELSECNET/H網路模塊	QJ71LP21、 QJ71LP21-25、 QJ71LP21S-25、 QJ71BR11	9.5.1
MELSECNET/10網路模塊 (QnA系列)	AJ71QLP21、 AJ71QLP21S、 AJ71QBR11、 A1SJ71QLP21、 A1SJ71QLP21S、 A1SJ71QBR11	9.5.2
MELSECNET/10網路模塊 (A系列)	AJ71LP21、 AJ71BR11、 A1SJ71LP21、 A1SJ71BR11	9.5.3

9.5.1 與MELSECNET/H網路模塊連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT以及MELSECNET/H網路模塊的設定進行說明。
將MELSECNET/H網路模塊接入MELSECNET/10網路系統時，請將網路類型設定為MELSECNET/10模式。

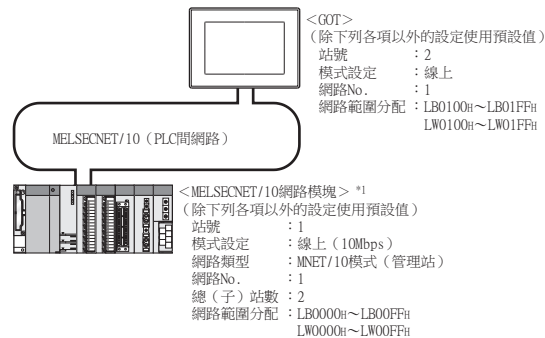
POINT

MELSECNET/H網路模塊

關於MELSECNET/H網路模塊的詳情，請參照以下手冊。

- ▶ Q Corresponding MELSECNET/H Network System Reference Manual (PLC to PLC network)

■ 1. 系統配置



- *1 MELSECNET/H網路模塊安裝在基板的插槽0上。
MELSECNET/H網路模塊的起始I/O No.設定為“0”。

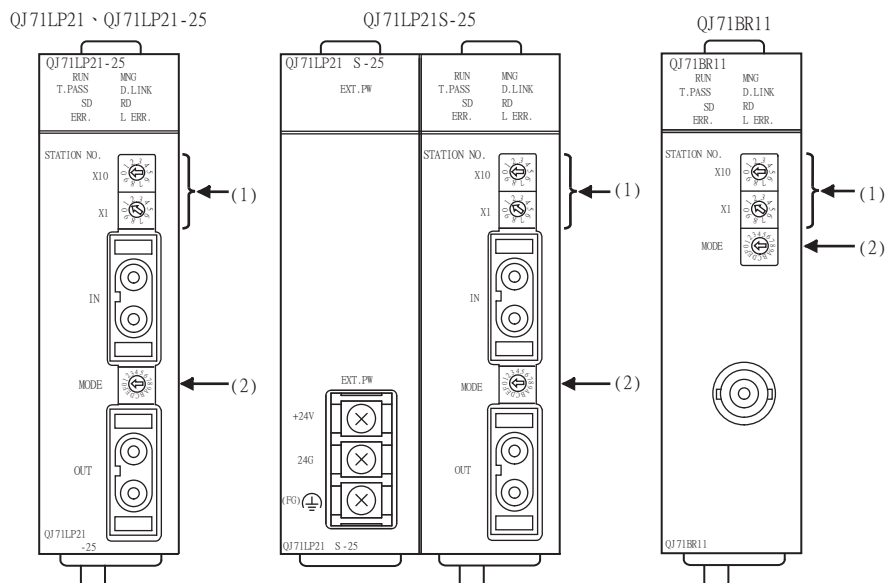
POINT

與Q170MCPU、Q170MPCU(-S1)連接時

與Q170MCPU、Q170MPCU(-S1)連接時，MELSECNET/H網路模塊的起始I/O No.將被設為“70”。

2. MELSECNET/H網路模塊的開關設定

請設定站號設定開關、模式設定開關。



(1) 站編號設定開關

站號設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
STATION NO. X10  X1 	站號設定 (站號1)*1	1	○

*1 GOT的站號的設定請勿與其他站號重複。

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

(2) 模式設定開關

模式設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
MODE 	模式設定 (線上：10Mbps)	0 (固定)	○

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

POINT

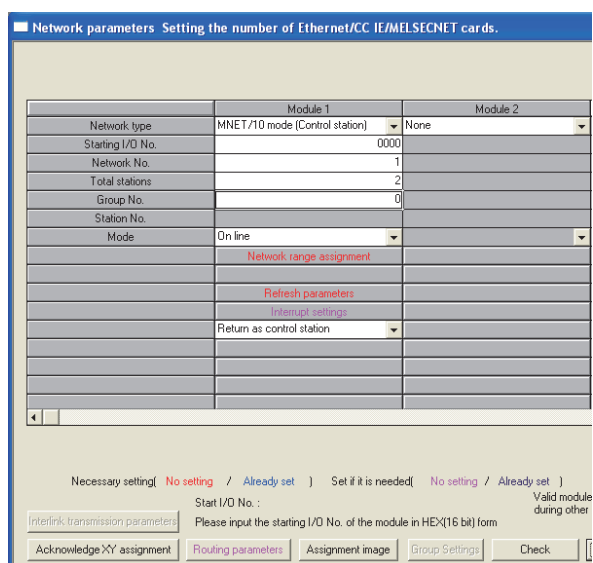
變更了開關設定時

請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

■3. 參數的設定（與MELSEC-Q、QS系列連接時）

(1) GX Developer的[網路參數]

(a) 網路參數



項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
Network type	MNET/10 mode (Control station) (固定)	○
Starting I/O No.*1	0000H	○
Network No.*2	1	○
Total stations	2	○
Group No.	0 (固定)	○
Mode	Online (固定)	○
Network range assignment	參照 (2)	△
Refresh parameters	(使用預設值)	△
Interrupt settings		×
Control station return setting		△
Redundant settings*3		△
Interlink transmission parameters		×
Routing parameters	參照 (3)	△

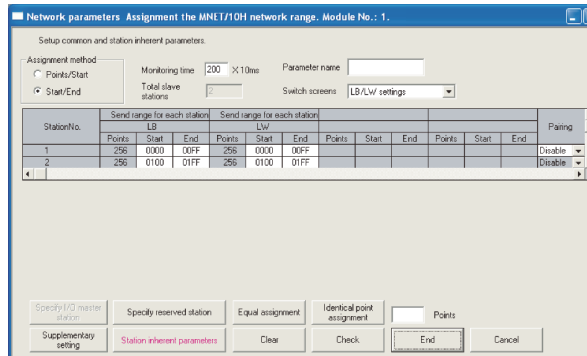
○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 使用Q170MCPUI時，請根據系統配置進行設定。

*2 請設定與GOT相同的網路No.。

*3 在QnPRHCPU二重化系統中使用MELSECNET/H網路模塊時進行設定。

(b) 網路範圍分配



項目				設定值	GOT連接時 是否需要設定
Monitoring time				200	△
LB/LW setting*1	Send range for each station (LB)	Station No.1	Start	0000H	△
			End	00FFH	△
		Station No.2	Start	0100H	△
			End	01FFH	△
	Send range for each station (LW)	Station No.1	Start	0000H	△
			End	00FFH	△
		Station No.2	Start	0100H	△
			End	01FFH	△
Pairing setting*2				Disable	△
LX/LY setting*1				No setting	△
Specify I/O master station*1				No setting	△
Specify reserved station				No setting	△
Supplementary setting				(使用預設值)	△
Station inherent parameters					△

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 進行迴圈傳輸時請務必進行設定。

*2 在QnPRHCPU二重化系統中使用MELSECNET/H網路模塊時進行設定。

POINT

變更了網路參數時

網路參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

(c) 路由參數

最多可設定64個[Target network No.]。

但是不可以設定2個以上（多個）相同的轉移目標網路No.。

因此，以本站（GOT）為要求源可以進行存取的其他站有64種[Target network No.]。

	Target network No.	Relay network No.	Relay station No.	
1	2	1	2	
2				
3				
4				
5				
6				
7				
8				
9				
10				
11				
12				
13				
14				
15				
16				
17				
18				
19				

Clear Check End Cancel

項目	範圍
Target network No.	1~239
Relay network No.	1~239
Relay station No.	0~64

POINT

要求源的路由參數設定

要求源的GOT也必須進行路由參數設定。

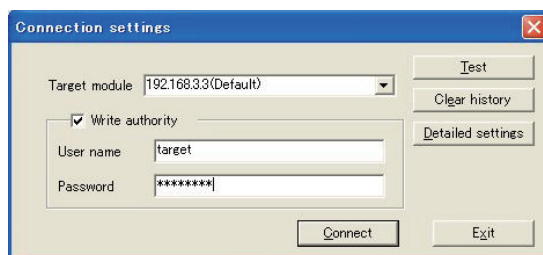
關於設定方法，請參照以下內容。

➡ 9.3.3 路由參數設定

■4. 參數的設定（與C語言控制器（Q系列）連接時）

(1) 與C語言控制器（Q系列）連接時

(a) 連接目標指定（Target module）



項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
Target module*1	192.168.3.3 (Default)	○
Write authority	勾選	○
User name*2	target	○
Password*2	password	○
Detailed settings	-	△

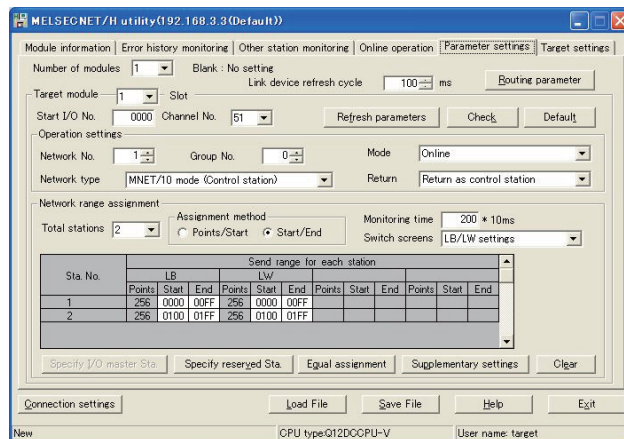
○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

*1 變更C語言控制器（Q系列）的IP位址時，請輸入變更後的IP位址或主機名。

*2 變更C語言控制器（Q系列）的帳戶時，請輸入變更後的帳戶的使用者名和密碼。

(2) MELSECNET/H實用程式的[參數設定]

(a) 網路參數



項目		設定值	GOT連接時是否需要設定			
Number of modules		1	○			
Link device refresh cycle		(使用預設值)	△			
Routing parameter		參照 (b)	△			
Target module		1	○			
Start I/O No.		0000H	○			
Channel No.		(使用預設值)	○			
Operational settings	Network type	MNET/10 mode(Control station)	○			
	Network No.*1	1	○			
	Group No.	0	○			
	Mode	Online	○			
	Return	(使用預設值)	△			
Refresh parameters		(使用預設值)	△			
Network range assignment	Total stations	2	○			
	Assignment method	Start/End	○			
	LB/LW settings*2	Send range for each station LB	Sta. No.1	Start	0000H	△
			Sta. No.1	End	00FFH	△
		Send range for each station LW	Sta. No.2	Start	0100H	△
			Sta. No.2	End	01FFH	△
	LX/LY settings*2	Send range for each station LB	Sta. No.1	Start	0000H	△
			Sta. No.1	End	00FFH	△
		Send range for each station LW	Sta. No.2	Start	0100H	△
			Sta. No.2	End	01FFH	△
	LX/LY settings*2		No setting	△		
Monitoring time		(使用預設值)	△			
Specify I/O master Sta.*2		No setting	△			
Specify reserved Sta.		No setting	△			
Supplementary settings		(使用預設值)	△			

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

- *1 請設定與GOT相同的網路No.
- *2 進行迴圈傳輸時請務必進行設定。

POINT

變更了網路參數時

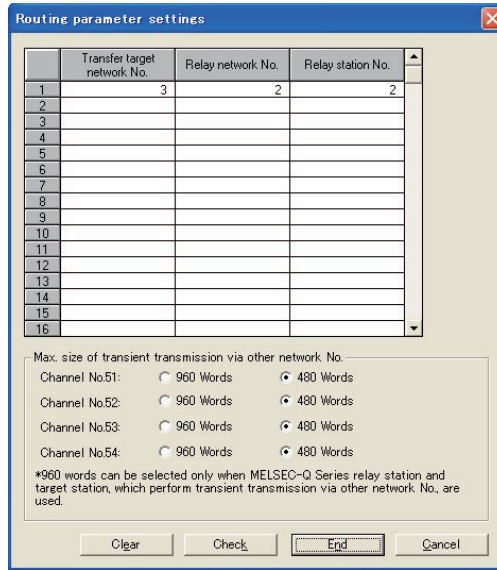
網路參數寫入C語言控制器 (Q系列) 後, 請將C語言控制器 (Q系列) 的電源OFF→ON, 或進行C語言控制器 (Q系列) 的重設操作。

(b) 路由參數

最多可設定64個[Transfer target network No.]。

但是不可以設定2個及以上（多個）相同的轉移目標網路No.。

因此，以本站（GOT）為要求源可以進行存取的其他站有64種[Transfer target network No.]。



項目	範圍
Transfer target network No.	1~239
Relay network No.	1~239
Relay station No.	0~120

POINT

要求源的路由參數設定

要求源的GOT也需要進行路由參數設定。

關於設定方法，請參照以下內容。

➡ 9.3.3 路由參數設定

■5. GT Designer3的[連接裝置設定]

項目	設定值（使用預設值）
重試次數	3次
通訊逾時時間	3秒

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 9.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

■ 6. MELSECNET/10通訊模塊的設定

項目	設定值
網路No. 設定開關	1：網路No.1
群組No. 設定開關	0：無群組指定（固定）
站編號設定開關	2：站號2
模式設定開關	0：線上（固定）

POINT

MELSECNET/10通訊模塊的設定

關於MELSECNET/10通訊模塊的設定方法，請參照以下內容。

➡ 9.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

9.5.2 與MELSECNET/10網路模塊（QnA系列）連接時

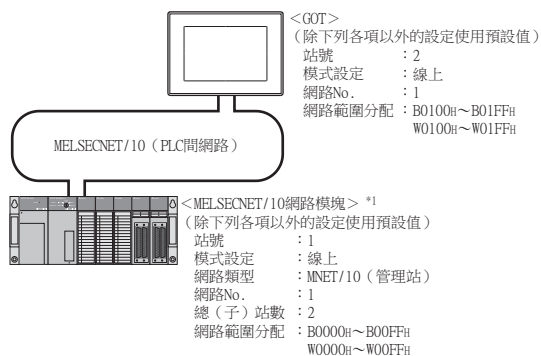
以下就如下所示的系統配置時的GOT以及MELSECNET/10網路模塊（QnA系列）的設定進行說明。
本節中，就GX Developer的網路參數（通用參數）的使用示例進行說明。

POINT

與MELSECNET/10網路模塊（QnA系列）
關於MELSECNET/10網路模塊（QnA系列）的詳情，請參照以下手冊。

➡ QnA/Q4AR MELSECNET/10 Network System Reference Manual

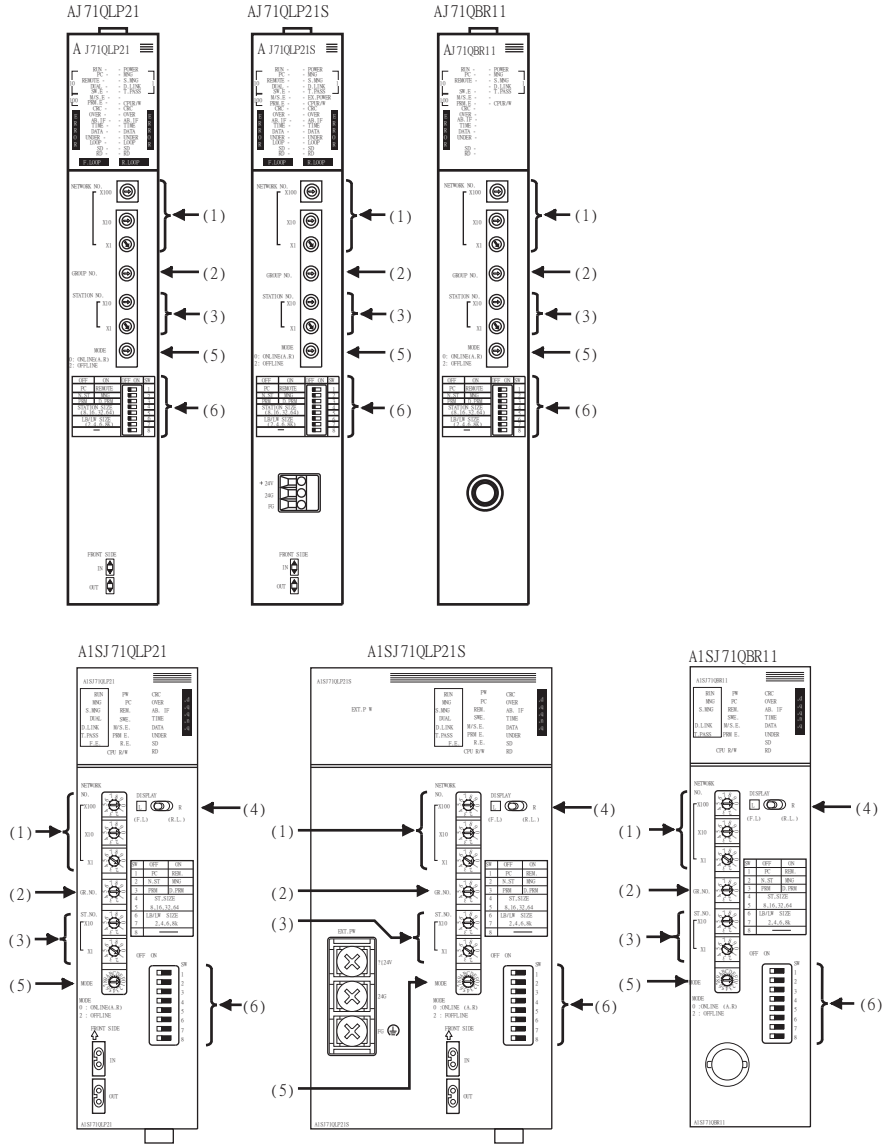
■1. 系統配置



*1 MELSECNET/10網路模塊安裝在基板的插槽0上。
MELSECNET/10網路模塊的起始I/O No. 設定為“0”。

■2. MELSECNET/10網路模塊的開關設定

請設定各個設定開關。



(1) 網路No.設定開關

網路No.設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
	網路No.設定 (網路No.1) *1	1	○

*1 請設定與GOT相同的網路No.。

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(2) 群組No. 設定開關

群組No. 設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
GROUP.NO. 	群組No. 設定 (無群組指定)	0 (固定)	○

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

(3) 站編號設定開關

站編號設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
STATION.NO. X10 X1 	站號設定 (站號1) *1	1	○

*1 GOT的站號的設定請勿與其他站號重複。

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

(4) 顯示轉換開關

顯示轉換開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
DISPLAY  (F.L.) (R.L.)	LED顯示轉換	L(F.L.)	△

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

(5) 模式設定開關

模式設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
MODE 0 : ONLINE(A.R) 2 : OFFLINE 	模式設定 (線上)	0 (固定)	○

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

(6) 條件設定開關

條件設定開關	設定開關	內 容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
	SW1	網路類型 (PLC間網路(PLC))	OFF (固定)	○
	SW2	站號類型 (管理站(MNG))	ON (固定)	○
	SW3	使用參數 ^{*1} (通用參數(PRM))	OFF (固定)	○
	SW4	站點數 ^{*1}	OFF (固定)	×
	SW5			
	SW6	B/W總點數 ^{*1}	OFF (固定)	×
	SW7			
	SW8	未使用	OFF (固定)	×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 MELSECNET/10網路模塊在預設參數下也可以進行通訊。
詳情請參照以下手冊。

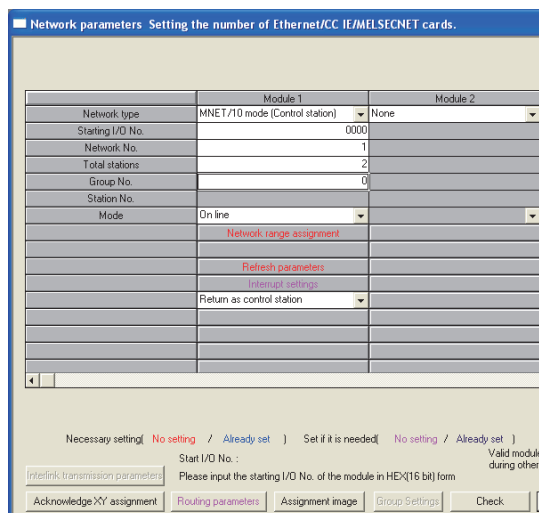
➡ QnA/Q4AR MELSECNET/10 Network System Reference Manual

POINT

變更了開關設定（顯示轉換開關除外）時
請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

■3. GX Developer的[網路參數]

(1) 網路參數



項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
Network type	MNET/10 (Control station) (固定)	○
Start I/O No.	0000H	○
Network No.*1	1	○
Total stations	2	○
Network range assignment	參照 (2)	△
Refresh parameters	(使用預設值)	△
Interlink transmission parameters		x
Routing parameters	參照 (3)	△

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

*1 請設定與MELSECNET/10網路模塊的網路No.設定開關相同的網路No.。

(2) 網路範圍分配

項目				設定值	GOT連接時 是否需要設定
Monitoring time				200	△
BW setting ^{*1}	Send range for each station (LB)	Station No.1	Start	0000H	△
			End	00FFH	△
		Station No.2	Start	0100H	△
			End	01FFH	△
	Send range for each station (LW)	Station No.1	Start	0000H	△
			End	00FFH	△
		Station No.2	Start	0100H	△
			End	01FFH	△
XY setting ^{*1}				No setting	△
Specify I/O master station ^{*1}				No setting	△
Specify reserved station				No setting	△
Supplementary setting				(使用預設值)	△
Station inherent parameters					△

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 進行迴圈傳輸時請務必進行設定。

POINT

變更了網路參數時

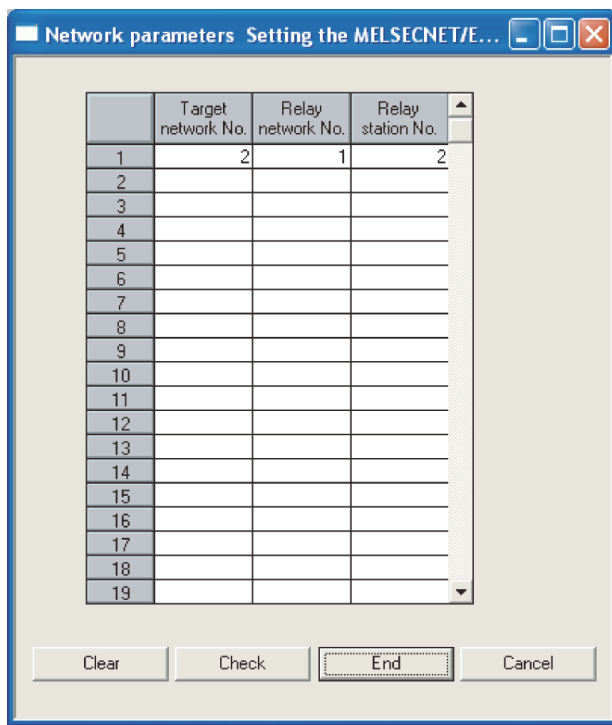
網路參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

(3) 路由參數

最多可設定64個[Target network No.]。

但是不可以設定2個及以上（多個）相同的轉移目標網路No.。

因此，以本站（GOT）為要求源可以進行存取的其他站[Target network No.]有64種。



項目	範圍
Target network No.	1~239
Relay network No.	1~239
Relay station No.	0~64

POINT

要求源的路由參數設定
 要求源的GOT也需要進行路由參數設定。
 關於設定方法，請參照以下內容。

➡ 9.3.3 路由參數設定

■4. GT Designer3的[連接裝置設定]

項目	設定值（使用預設值）
重試次數	3次
通訊逾時時間	3秒

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]
 關於GT Designer3的[連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 9.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

■ 5. MELSECNET/10通訊模塊的設定

項目	設定值
網路No. 設定開關	1：網路No.1
群組No. 設定開關	0：無群組指定（固定）
站編號設定開關	2：站號2
模式設定開關	0：線上（固定）

POINT

MELSECNET/10通訊模塊的設定

關於MELSECNET/10通訊模塊的設定方法，請參照以下內容。

➡ 9.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

9.5.3 與MELSECNET/10網路模塊（A系列）連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT以及MELSECNET/10網路模塊（A系列）的設定進行說明。
本節中，就使用GX Developer進行網路參數（通用參數）設定的示例進行說明。

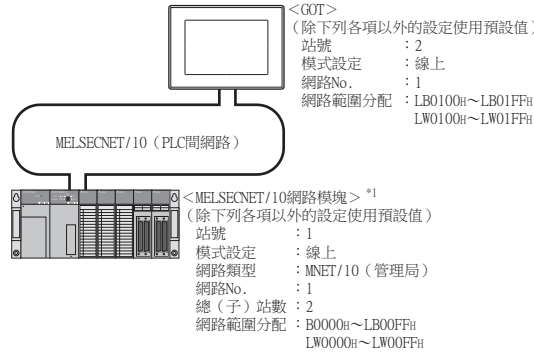
POINT

與MELSECNET/10網路模塊（A系列）

關於MELSECNET/10網路模塊（A系列）的詳情，請參照以下手冊。

➡ Type MELSECNET/10 Network system (PLC to PLC network) Reference Manual

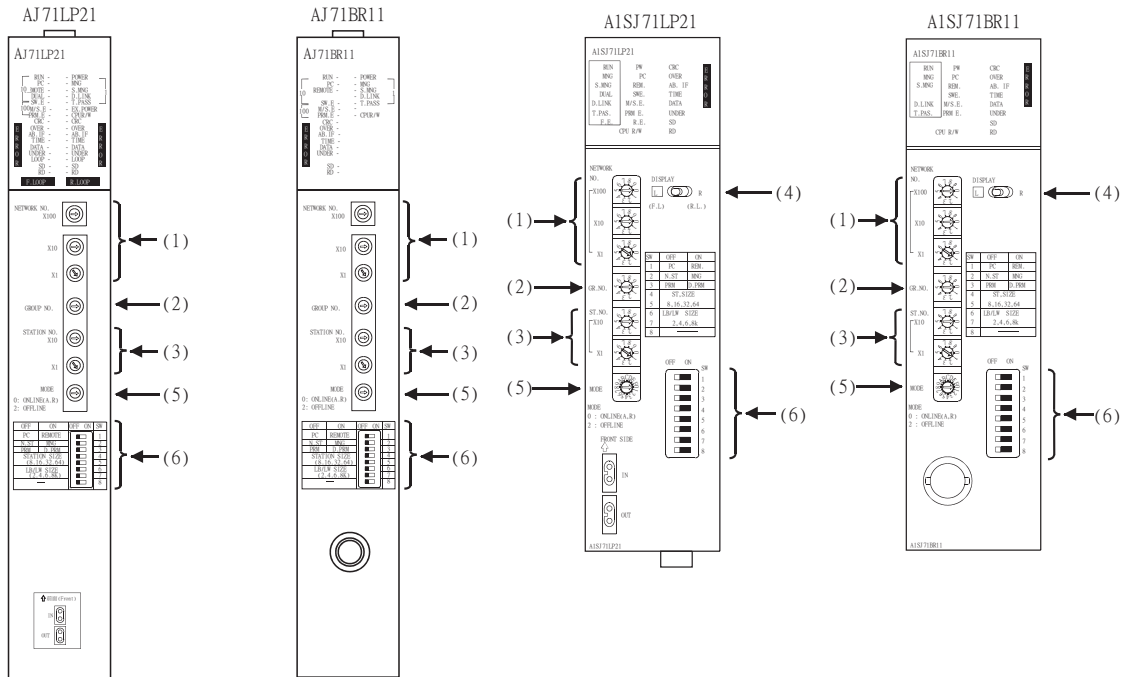
1. 系統配置



*1 MELSECNET/10網路模塊安裝在基板的插槽0上。
MELSECNET/10網路模塊的起始I/O No. 設定為“0”。

2. MELSECNET/10網路模塊的開關設定

請設定各個設定開關。



MELSECNET/H連接 (PLC間網路)、
MELSECNET/10連接 (PLC間網路)

(1) 網路No.設定開關

網路No.設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
NETWORK NO. X100  X10  X1 	網路No.設定 (網路No.)*1*2	1	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 請設定與GOT相同的網路No.。

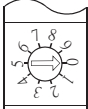
*2 請勿設定240~255的編號。

(2) 群組No.設定開關

群組No.設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
GROUP.NO. 	群組No.設定 (無群組指定)	0 (固定)	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(3) 站編號設定開關

站編號設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
STATION.NO. X10  X1 	站號設定 (站號1)*1	1	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 GOT的站號的設定請勿與其他站號重複。

(4) 顯示轉換開關

顯示轉換開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
DISPLAY  R (F.L) (R.L.)	LED顯示轉換	L(F.L.)	△

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(5) 模式設定開關

模式設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
MODE 0: ONLINE(A.R) 2: OFFLINE 	模式設定 (線上)	0 (固定)	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(6) 條件設定開關

條件設定開關	設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
OFF ON SW 	SW1	網路類型 (PLC間網路(PLC))	OFF (固定)	○
	SW2	站號類型 (管理站(MNG))	ON (固定)	○
	SW3	使用參數*1 (通用參數 (PRM))	OFF (固定)	○
	SW4	站點數*1	OFF (固定)	×
	SW5		OFF (固定)	×
	SW6	B/W總點數*1	OFF (固定)	×
	SW7		OFF (固定)	×
	SW8	未使用	OFF (固定)	×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 MELSECNET/10網路模塊在預設參數下也可以進行通訊。
詳情請參照以下手冊。

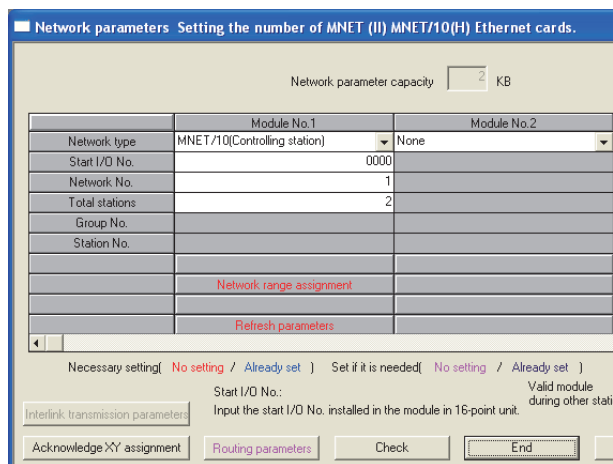
➡ Type MELSECNET/10 Network system (PLC to PLC network) Reference Manual

POINT

變更了開關設定 (顯示轉換開關除外) 時
請將PLC CPU的電源OFF→ON, 或進行PLC CPU的重設操作。

■3. GX Developer的[網路參數]

(1) 網路參數

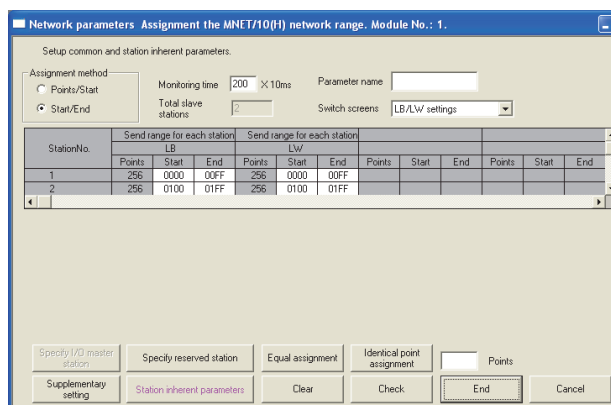


項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
Network type	MNET/10 (Control station) (固定)	○
Start I/O No.	0000H	○
Network No.*1	1	○
Total stations	2	○
Network range assignment	參照 (2)	△
Refresh parameters	(使用預設值)	△
Interlink transmission parameters		×
Routing parameters	參照 (3)	△

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 請設定與MELSECNET/10網路模塊的網路No.設定開關相同的網路No.。

(2) 網路範圍分配



項目			設定值	GOT連接時 是否需要設定	
Monitoring time			200	△	
LB/LW setting ^{*1}	Send range for each station (LB)	Station No.1	Start	0000H	△
			End	00FFH	△
		Station No.2	Start	0100H	△
			End	01FFH	△
	Send range for each station (LW)	Station No.1	Start	0000H	△
			End	00FFH	△
		Station No.2	Start	0100H	△
			End	01FFH	△
LX/LY setting ^{*1}			No setting	△	
Specify I/O master station ^{*1}			No setting	△	
Specify reserved station			No setting	△	
Supplementary setting			(使用預設值)	△	
Station inherent parameters				△	

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 進行迴圈傳輸時請務必進行設定。

POINT

變更了網路參數時

網路參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

(3) 路由參數

最多可設定64個[Target network No.]。

但是不可以設定2個及以上（多個）相同的轉移目標網路No.。

因此，以本站（GOT）為要求源可以進行存取的其他站有64種[Target network No.]。

	Target network No.	Relay network No.	Relay station No.
1	2	1	2
2			
3			
4			
5			
6			
7			
8			
9			
10			
11			
12			
13			
14			
15			
16			
17			
18			
19			

項目	範圍
Target network No.	1~239
Relay network No.	1~239
Relay station No.	0~64

POINT

要求源的路由參數設定

要求源的GOT也需要進行路由參數設定。

關於設定方法，請參照以下內容。

➡ 9.3.3 路由參數設定

■ 4. GT Designer3的[連接裝置設定]

項目	設定值（使用預設值）
重試次數	3次
通訊逾時時間	3秒

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 9.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

■ 5. MELSECNET/10通訊模塊的設定

項目	設定值
網路No. 設定開關	1：網路No.1
群組No. 設定開關	0：無群組指定（固定）
站編號設定開關	2：站號2
模式設定開關	0：線上（固定）

POINT

MELSECNET/10通訊模塊的設定

關於MELSECNET/10通訊模塊的設定方法，請參照以下內容。

- ➡ 9.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

9.6 注意事項

■ 1. 構建網路時

包含GOT的網路請使用MELSECNET/H（PLC間網路）、MELSECNET/H（PLC間網路）MNET/10模式或MELSECNET/10（PLC間網路）構建網路。

無法構建下列包含GOT的網路。

- MELSECNET/10（遠端I/O網路）
- MELSECNET/H（遠端I/O網路）

■ 2. 設定網路類型

- 設定網路類型時，相同網路內的網路模塊請全部設為相同的網路類型。
（MELSECNET/H模式與MELSECNET/H擴充模式無法進行同時設定。）
- 在QCPU二重化系統中連接MELSECNET/H時，無法將網路類型設為[MELSECNET/H擴充模式]。

■ 3. 關於可監視範圍

GOT僅可監視相同網路No.的PLC CPU。

詳情請參照以下手冊。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

■ 4. 關於MELSECNET/H連接、MELSECNET/10連接時的GOT啟動

連接MELSECNET/H、MELSECNET/10時，在啟動GOT約10秒後，開始進行資料連結。

■ 5. 發生網路相關錯誤的系統警示時

連接MELSECNET/H、MELSECNET/10時，如果發生與網路相關的錯誤警示，則即使消除錯誤因素，也無法清除系統警示顯示。

請重新啟動GOT以關閉系統警示顯示。

■ 6. 關於MELSECNET/H網路模塊的版本

- 關於MELSECNET/H網路模塊的版本限制，請參照以下手冊。

➡ Q Corresponding MELSECNET/H Network System Reference Manual（PLC to PLC network）

■ 7. 關於多CPU系統中的連接

GOT通過多CPU系統連接時，到PLC開始運行所花的時間如下。

QCPU（Q模式）、運動控制器CPU（Q系列）：10秒以上

MELDAS C70：18秒以上

如果在上述時間段內啟動GOT會發生系統警示。為了避免發生系統警示，請調整GOT設定的標題顯示時間。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

■ 8. 關於與QCPU（Q模式）的連接

MELSECNET/H網路模塊和QCPU（Q模式）請使用功能版本B以上的機種。

■ 9. 關於與Q17nDCPU、Q170MCPUCPU、Q170MSCPU(-S1)、CNC C70、CRnQ-700之間的連接

Q17nDCPU、Q170MCPUCPU、Q170MSCPU(-S1)、CNC C70、CRnQ-700僅對應MELSECNET/H（PLC間網路）。

與MELSECNET/10（PLC間網路）連接時請設定為

MELSECNET/H（PLC間網路）的MELSECNET/10模式。

■ 10. 關於與QSCPU（Q模式）的連接

QSCPU僅可讀取元件值和使用梯形圖監視時的順控程式。

無法寫入到QSCPU。

11. 關於與Q170MCPU、Q170MSCPU(-S1)之間的連接

要監視運動控制器CPU部分（2號機）的元件時，請在元件設定時將[CPU號機]設定為“2”。
 如果CPU號機設定為“0”或者“1”，則會監視PLC CPU部分（1號機）的元件。
 如果CPU號機設定為“0”～“2”以外的值，則會發生通訊錯誤，無法進行監視。
 關於CPU號機的設定，請參照以下手冊。

➡ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊

例) 位元元件的設定對話方塊



12. 關於1臺PLC與多臺GOT的連接

多臺GOT同時訪問1臺PLC時，GOT的寫入處理（瞬時/循環）及讀取處理（瞬時）可能發生延遲。
 通過以下處理方法，可以消除此類訪問延遲。

<處理方法>

(1) 改善PLC側的響應速度

在PLC側輸入COM命令等，提高響應速度。但是，這會延長掃描時間，敬請注意。

(2) 使用循環元件進行畫面設計

不使用瞬時元件，而使用循環元件進行畫面設計。

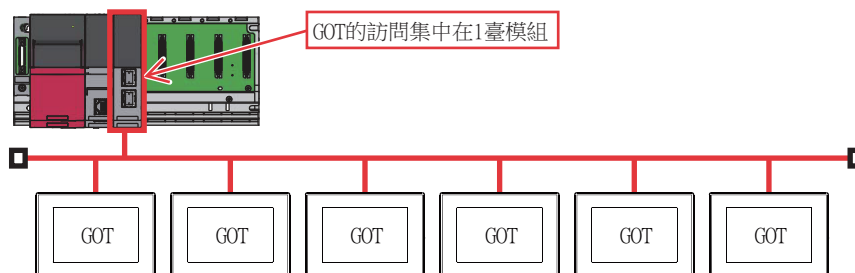
(3) 將GOT的連接目標分割為多個系統

在PLC側新增主站/本地站模組，將GOT的連接目標分割為多個系統。

改善當前系統配置。

(當前系統配置示例)

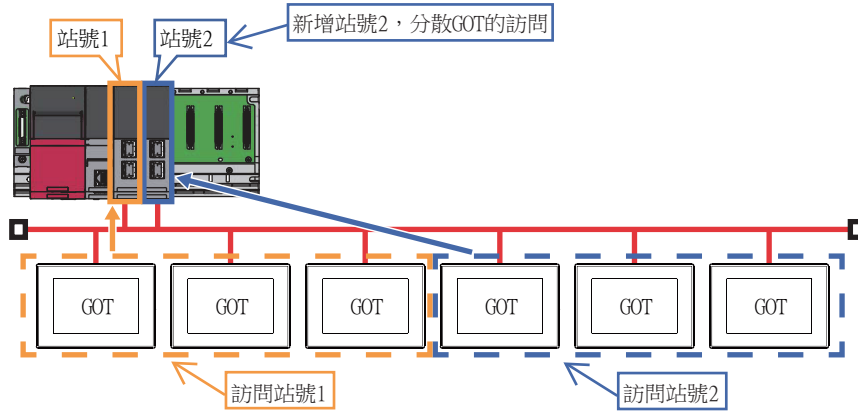
在以下系統配置中，來自GOT的訪問集中在1臺模組。



(改善方法)

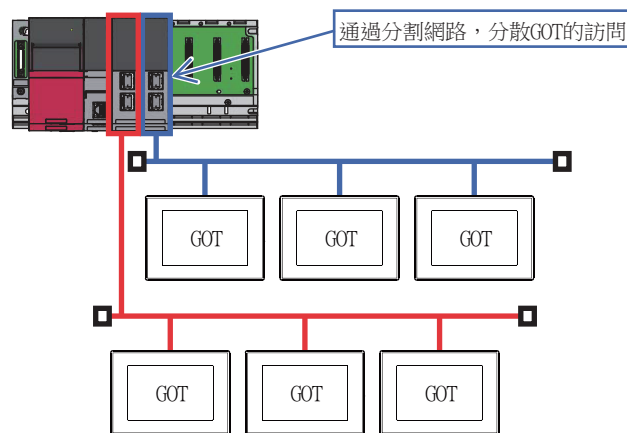
(a) 向PLC側新增模組

向PLC側新增模組，分散GOT的訪問目標。



(b) 網路的分割

通過分割網路，分散GOT的訪問。



10. CC-Link IE控制器網路連接






10.1	可連接機種清單	10 - 2
10.2	系統配置	10 - 8
10.3	GOT側的設定	10 - 9
10.4	PLC側的設定	10 - 13
10.5	注意事項	10 - 34

10. CC-Link IE控制器網路連接

10.1 可連接機種清單



10.1.1 PLC/運動控制器CPU

可連接的機種如下所示。







系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC iQ-R系列	R00CPU	○	CC-Link IE		⇒ 10.2
	R01CPU				
	R02CPU				
	R04CPU				
	R08CPU				
	R16CPU				
	R32CPU				
	R120CPU				
	R08PCPU*2				
	R16PCPU*2				
	R32PCPU*2				
	R120PCPU*2				
	R04ENCPU				
	R08ENCPU				
	R16ENCPU				
	R32ENCPU				
R120ENCPU					
R08SFPCU*1					
R16SFPCU*1					
R32SFPCU*1					
R120SFPCU*1					
運動控制器CPU (MELSEC iQ-R系列)	R16MTCPU	○	CC-Link IE		⇒ 10.2
	R32MTCPU				
	R64MTCPU				
C語言控制器 (MELSEC iQ-R系列)	R12CCPU-V	○	CC-Link IE		⇒ 10.2
CC-Link IE現場網路起始模塊	RJ72GF15-T2	×	CC-Link IE	-	-
CNC C80	R16NCCPU-S1	○	CC-Link IE		⇒ 10.2
機械手臂控制器 (MELSEC iQ-R系列)	CR800-R(R16RTCPU)	○	CC-Link IE		⇒ 10.2
MELSEC iQ-F系列	FX5U FX5UC	○	CC-Link IE	-	-

*1 請將安全功能模塊R6SFM安裝在基板上，並與RnSFPCU相鄰。此外，RnSFPCU與安全功能模塊R6SFM的配對版本必須一致。該配對版本不一致時，RnSFPCU將不會動作。



*2 建立二重化系統時，請將二重化功能模塊R6RFM安裝在基板上，並與RnPCPU相鄰。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-Q (Q模式)	Q00JCPU	○	CC-Link IE		➡ 10.2
	Q00CPU*1				
	Q01CPU*1				
	Q02CPU*1				
	Q02HCPU*1				
	Q06HCPU*1				
	Q12HCPU*1				
	Q25HCPU*1				
	Q02PHCPU				
	Q06PHCPU				
	Q12PHCPU				
	Q25PHCPU				
	Q12PRHCPU (主基板)				
	Q25PRHCPU (主基板)				
	Q12PRHCPU (擴充基板)				
	Q25PRHCPU (擴充基板)	○	-	-	-
	Q00UCPU	○	CC-Link IE		➡ 10.2
	Q01UCPU				
	Q02UCPU				
	Q03UDCPU				
	Q04UDHCPU				
	Q06UDHCPU				
	Q10UDHCPU				
	Q13UDHCPU				
	Q20UDHCPU				
	Q26UDHCPU				
	Q03UDECPU				
	Q04UDEHCPU				
Q06UDEHCPU					
Q10UDEHCPU					
Q13UDEHCPU					
Q20UDEHCPU					
Q26UDEHCPU					

*1 多CPU系統配置時請使用CPU功能版本B以上的機種。





系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-Q (Q模式)	Q50UDEHCPU Q100UDEHCPU Q03UDVCPU Q04UDVCPU Q06UDVCPU Q13UDVCPU Q26UDVCPU	○	CC-Link IE	 	⇒ 10.2
C語言控制器 (Q系列)	Q12DCCPU-V*1 Q24DHCCPU-V/VG Q24DHCCPU-LS Q26DHCCPU-LS	○	CC-Link IE	 	⇒ 10.2
MELSEC-QS	QS001CPU	○	CC-Link IE	 	⇒ 10.2
MELSEC-L	L02CPU L06CPU L26CPU L26CPU-BT L02CPU-P L06CPU-P L26CPU-P L26CPU-PBT L02SCPU L02SCPU-P L02SCPU-CM	○	-	-	-
MELSEC-Q (A模式)	Q02CPU-A Q02HCPU-A Q06HCPU-A	○	-	-	-
MELSEC-QnA (QnACPU)	Q2ACPU Q2ACPU-S1 Q3ACPU Q4ACPU Q4ARCPU	○	-	-	-
MELSEC-QnA (QnASCPU)	Q2ASCPU Q2ASCPU-S1 Q2ASHCPU Q2ASHCPU-S1	○	-	-	-
MELSEC-A (AnCPU)	A2UCPU A2UCPU-S1 A3UCPU A4UCPU A2ACPU A2ACPUP21 A2ACPUR21 A2ACPU-S1 A2ACPUP21-S1 A2ACPUR21-S1 A3ACPU A3ACPUP21 A3ACPUR21 A1NCPUR21 A1NCPUP21 A1NCPUR21 A2NCPUR21 A2NCPUP21 A2NCPUR21 A2NCPUR21 A2NCPUR21-S1 A2NCPUP21-S1 A2NCPUR21-S1 A3NCPUR21 A3NCPUP21 A3NCPUR21	○	-	-	-

*1 請使用序列No.前5位為12042以後的機種。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-A (AnSCPU)	A2USCPU	○	-	-	-
	A2USCPU-S1				
	A2USHCPU-S1				
	A1SCPU				
	A1SCPUC24-R2				
	A1SHCPU				
	A2SCPU				
	A2SCPU-S1				
	A2SHCPU				
	A2SHCPU-S1				
	A1SJCPU				
	A1SJCPU-S3				
	A1SJHCPU				
MELSEC-A	A0J2HCPU	×	-	-	-
	A0J2HCPUP21				
	A0J2HCPUR21				
	A0J2HCPU-DC24				
	A2CCPU	○	-	-	-
	A2CCPUP21				
	A2CCPUR21				
	A2CCPUC24				
	A2CCPUC24-PRF				
	A2CJCPU-S3				
A1FXCPU					
運動控制器CPU (Q系列)	Q172CPU	○	-	-	-
	Q173CPU				
	Q172CPUN				
	Q173CPUN				
	Q172HCPU				
	Q173HCPU				
	Q172DCPU	○	CC-Link IE		 10.2
	Q173DCPU				
	Q172DCPU-S1				
	Q173DCPU-S1				
	Q172DSCPU				
	Q173DSCPU				
	Q170MCPU*1				
	Q170MSCPU*2				
Q170MSCPU-S1*2					

*1 擴充基板 (Q52B/Q55B) 中僅能使用第1段。

*2 可使用擴充基板 (Q5□B/Q6□B)。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節	
運動控制器CPU (A系列)	A273UCPU	○	-	-	-	
	A273UHCPU					
	A273UHCPU-S3					
	A373UCPU					
	A373UCPU-S3					
	A171SCPU					
	A171SCPU-S3					
	A171SCPU-S3N					
	A171SHCPU					
	A171SHCPUN					
	A172SHCPU					
	A172SHCPUN					
	A173UHCPU					
	A173UHCPU-S1					
MELSEC-WS	WS0-CPU0	×	×	-	-	
	WS0-CPU1					
	WS0-CPU3					
MELSECNET/H 遠端I/O站	QJ72LP25-25	×	-	-	-	
	QJ72LP25G					
	QJ72BR15					
CC-Link IE 現場網路 起始模塊	LJ72GF15-T2	×	-	-	-	
CC-Link IE 現場網路以太網 路介面卡模塊	NZ2GF-ETB	×	-	-	-	
CNC C70	Q173NCCPU	○	CC-Link IE	 	➡ 10.2	
機械手臂控制器 (Q系列)	CRnQ-700(Q172DRCPU) CR750-Q(Q172DRCPU) CR751-Q(Q172DRCPU)	○	CC-Link IE	 	➡ 10.2	
MELSEC-FX	FX0	×	-	-	-	
	FX0S					
	FX0N					
	FX1	×	-	-	-	
	FX2					
	FX2C					
	FX1S	○	-	-	-	
	FX1N					
	FX2N					
	FX1NC	×	-	-	-	
	FX2NC					
	FX3S					
	FX3G	○	-	-	-	-
	FX3GC					
	FX3GA					
	FX3GE					
	FX3U					
FX3UC						

10.1.2 CC-Link IE控制器網路通訊模塊

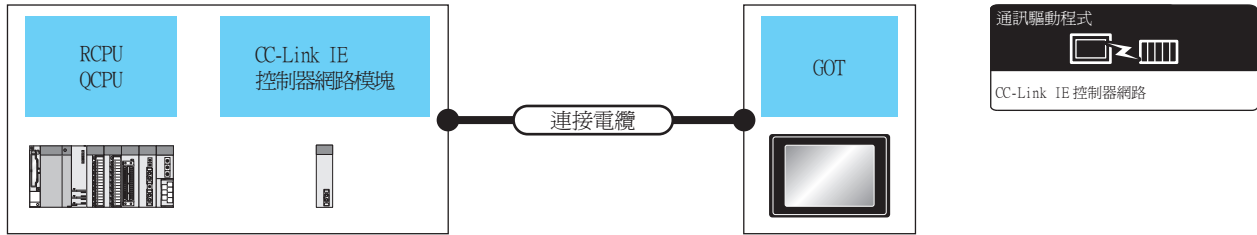
CPU系列	CC-Link IE控制器網路通訊模塊
MELSEC iQ-R系列、運動控制器CPU (MELSEC iQ-R系列) C語言控制器 (MELSEC iQ-R系列) CNC C80 CR800-R(R16RTCPU)	RJ71GP21-SX*2
MELSEC-Q (Q模式)、C語言控制器 (Q系列)、MELSEC-QS、運動控制器CPU (Q系列)、CNC C70、裝置人控制器 (CRnQ-700)	QJ71GP21-SX*1、QJ71GP21S-SX*1

*1 CC-Link IE控制器網路為擴充模式時，請使用序列No.前5位為12052以後的機種。

*2 建立二重化系統時，請使用固件版本為“12”以上的版本。

10.2 系統配置

10.2.1 與光纖迴圈系統連接時



PLC		連接電纜		GOT		可連接臺數	
型號名*5	CC-Link IE 控制器網路通訊模塊*1	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*7		本體
MELSEC iQ-R系列 運動控制器CPU (MELSEC iQ-R系列) C語言控制器 (MELSEC iQ-R系列) CNC C80 CR800-R (R16RTCPU)	RJ71GP21-SX	CC-Link IE	光纖電纜*2	*3	GT15-J71GP23-SX*6	<div style="border: 1px solid black; padding: 2px;">GT 27</div> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px;">GT 25</div>	119臺GOT*4
MELSEC-Q 運動控制器CPU (Q系列) C語言控制器 (Q系列) MELSEC-QS CNC C70	QJ71GP21-SX QJ71GP21S-SX						

*1 CC-Link IE控制器網路為擴充模式時，請使用序列No.前5位為12052以後的機種。
關於CC-Link IE控制器網路模塊的系統配置，請參照以下手冊。

▣ CC-Link IE Controller Network Reference Manual

*2 關於光纖電纜，請參照以下手冊。

▣ CC-Link IE Controller Network Reference Manual

*3 總延伸距離以及站間距離因使用的電纜類型和總站數等而異。
詳情請參照以下手冊。

▣ CC-Link IE Controller Network Reference Manual

*4 通用機型QCPU是管理站時最多可連接119臺。
非通用機型的QCPU是管理站時GOT的可連接臺數是63臺（最多）。
基礎機型QCPU、QSCPU無法作為管理站使用。

*5 CC-Link IE控制器網路為擴充模式時，僅可使用MELSEC-Q系列通用型QCPU。

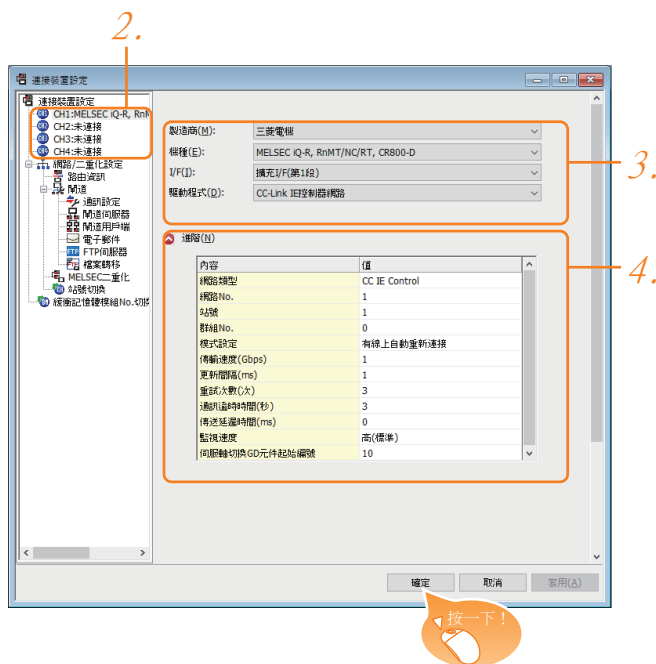
*6 CC-Link IE控制器網路為擴充模式時，請使用序列No.為02910908*****以後的機種。

*7 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

10.3 GOT側的設定

10.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

設定連接裝置的通道。



Step 1. 選擇[通用設定]→[連接裝置設定]功能表。

Step 2. 顯示連接裝置的設定視窗，從清單功能表中選擇要使用的通道。

Step 3. 進行如下選擇。

- 製造商：三菱電機
- 機種：請根據所連接的機種進行設定。
- I/F：所使用的接口
- 驅動程式：
CC-Link IE控制器網路

Step 4. 製造商、機種、I/F、驅動程式的設定完成後會顯示進階。
請根據所使用的環境進行設定。

➡ 10.3.2 連接裝置進階

設定完成後按一下[確定]按鈕。

POINT

連接裝置的設定可以在[I/F連接清單]中進行確認。
關於詳情，請參照以下內容。

➡ 1.1.3 I/F連接清單

10.3.2 連接裝置進階

請根據所使用的環境進行設定。

內容	值
網路類型	CC IE Control
網路No.	1
站號	1
群組No.	0
模式設定	有線上自動重新連接
傳輸速度(Gbps)	1
更新間隔(ms)	1
重試次數(次)	3
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0
監視速度	高(標準)
伺服軸切換GD元件起始編號	10

項目	內容	範圍
網路類型*4	設定網路類型。 (預設: CC IE Control)	<ul style="list-style-type: none"> • CC IE Control • CC IE Control擴充模式
網路No.	設定網路No.。 (預設: 1)	1~239
站號	設定GOT的站號。 (預設: 1)	1~120
群組No.	-	0 (固定)
模式設定	設定GOT的動作模式。 (預設: 有線上自動重新連接)	<ul style="list-style-type: none"> • 有線上自動重新連接 • 離線 • 站間測試*1 • 自環路測試*1 • 自環路測試 (內部)*1 • 線路測試*1 • H/W測試*1
傳輸速度	-	1Gbps (固定)
更新間隔	設定通訊時的以站為單位的傳送資料、接收資料的保證 (更新) 次數。(預設: 1ms) 在CC-Link IE控制器網路的管理站側的網路參數中勾選了[有站單位保證]時啟用。	1~1000ms
重試次數	設定通訊逾時時的重試次數。 如果重試之後仍無應答, 則為通訊逾時。 (預設: 3次)	0~5次
通訊逾時時間	設定通訊逾時的時間。 (預設: 3秒)	1~90秒
傳送延遲時間	設定用於減少網路/連接目標PLC負荷的傳送延遲時間。 (預設: 0ms)	0~300ms
監視速度*5	設定CC-Link IE控制器網路的監視速度。 此項設定並非對所有系統有效。 (預設: 高)	高 (標準)*2/中/低*3
伺服軸切換GD元件起始編號	設定伺服軸切換GD元件起始編號。 (預設: 10) 關於詳情, 請參照以下POINT。 ▣ (5) 伺服軸編號的間接指定	0~65520

*1 關於詳情, 請參照以下手冊。

▣ CC-Link IE Controller Network Reference Manual

*2 在非監視畫面大量收集資料 (記錄、配方功能等) 時啟用。
但是在連接Q00UJ/Q00U/Q01U/Q02UCPU、Q00J/Q00/Q01CPU時, 有可能對順控掃描時間產生影響。
若要避免對順控掃描時間產生影響, 請勿設定為[高 (標準)]。
(除了對上述QCPU以外, 基本上沒有影響)

*3 與Q00UJ/Q00U/Q01U/Q02UCPU、Q00J/Q00/Q01CPU連接時, 若要避免對順控掃描時間產生影響, 請設定為[中]。
但是有可能降低監視速度。

*4 CC-Link IE控制器網路為擴充模式時, 請設定為[CC IE Control擴充模式]。擴充模式可以在1.22Y以上版本的GT Designer3中使用。

*5 使用全域標籤時, 如果讀取或寫入235字元以上的雙位元組字元, 請將[監視速度]設定為[高(標準)]或[中]。
如果將[監視速度]設定為[低], 在讀取或寫入時會發生系統錯誤。
關於詳情, 請參照以下手冊。

▣ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊

POINT

- (1) 連接裝置進階示例
關於連接裝置進階的示例，請參照以下內容。
 ➡ 10.4 PLC側的設定
- (2) 通過實用程式進行的通訊接口的設定
通訊接口的設定也可在寫入工程資料的[連接裝置設定]後，通過實用程式的[連接裝置設定]進行變更。
關於實用程式的詳情，請參照以下手冊。
 ➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）
- (3) 連接裝置設定的設定內容的優先順序
通過GT Designer3或實用程式進行設定時，會根據最後設定的內容進行動作。
- (4) 網路類型
CPU側與GOT側的網路類型必須一致。如果CPU側與GOT側的網路類型不一致，GOT的系統警示中則會顯示錯誤。
- (5) 伺服軸編號的間接指定
通過在GT Designer3上將伺服軸編號指定為100~115，可以使用16位的GOT內部寄存器(GD軟元件)間接指定伺服軸編號。
在“伺服軸切換GD元件起始編號”中，透過間接指定對要使用的GOT內部暫存器(GD元件)的起始編號進行設定。
“伺服軸切換GD元件起始編號”的設定值為“10”時，GD10~GD25的值為伺服軸編號。關於詳情，請參照下表。

指定伺服軸編號	對應軟元件	設置範圍
100	GD10	1~64 設置超出上述範圍時，會發生軟元件超範圍錯誤。
101	GD11	
102	GD12	
103	GD13	
104	GD14	
105	GD15	
106	GD16	
107	GD17	
108	GD18	
109	GD19	
110	GD20	
111	GD21	
112	GD22	
113	GD23	
114	GD24	
115	GD25	

- (a) GOT啟動後的注意事項
當在初始顯示畫面上監控規定了伺服軸編號間接指定（100~115）的伺服放大器元件時，有時會存在不在元件範圍內的情況。此時，請設定間接指定元件值後，再監控畫面。
- (b) 一對多連接時的注意事項（軸編號間接指定）
一對多連接時，當使用伺服軸切換GD元件起始編號時，設定範圍重疊後，在各通道上設定的伺服放大器元件的軸編號將在同一時間進行切換。
- (c) 一對多連接時的注意事項（站號間接指定與軸編號間接指定）
一對多連接時，當使用逆變器或其他溫度控制器與站號間接指定（GD10~GD25），在其他通道上將伺服軸切換GD元件起始編號設定為“10”時，各通道上設定的伺服放大器的軸編號與逆變器或其他溫度控制器的站號將在同一時間進行切換。

10.3.3 路由參數設定

最多可設定64個[轉移目標Net No.]。

但是不可以設定2個以上（多個）相同的轉移目標網路No.。

因此，以本站（GOT）為要求源可以進行存取的其他站僅有64種[轉移目標Net No.]。

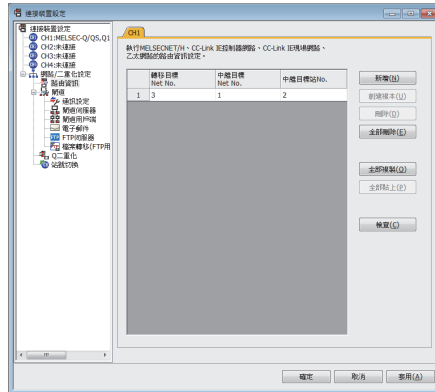
POINT

路由參數的設定

在本站網路內進行通訊時，不需要設定路由參數。

關於路由參數的詳情，請參照以下手冊。

► CC-Link IE Controller Network Reference Manual



項目		範圍
轉移目標Net No.		1~239
中繼目標Net No.		1~239
中繼目標站No.	通用機型QCPU	0~120
	非通用型QCPU*1	0~64

*1 基礎機型QCPU、QSCPU除外。

POINT

(1) 中繼目標站的路由參數設定

中繼目標站的PLC也需要進行路由參數設定。

關於設定方法，請參照以下內容。

► 10.4 PLC側的設定

(2) MELSOFT Navigator的參數功能

- (a) 使用MELSOFT Navigator的參數功能時，反映到GT Designer3的項目的儲存格的色彩是綠色的。儲存格色彩是綠色的項目請從MELSOFT Navigator進行設定。
- (b) 如果轉移目標網路No.、中繼目標網路No.和中繼目標站No.的設定是從MELSOFT Navigator處參數反映而來的，則會新增一些設定。事先已經設定好的項目不會被刪除。但是，如果轉移目標網路No.重複，則事先設定好的項目會被覆蓋。
- (c) 由於路由資訊使用的是使用者手動設定後的資料，所以如果在MELSOFT Navigator中變更了網路結構圖，請再次設定路由。關於路由資訊設定的詳情，請參照MELSOFT Navigator的說明。

10.4 PLC側的設定

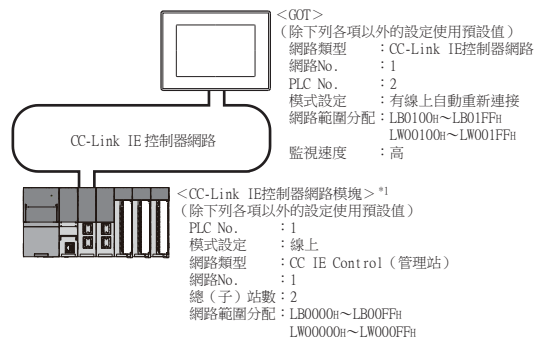
以下就如下所示的系統配置時的GOT以及CC-Link IE控制器網路模塊的設定進行說明。

POINT

- (1) CC-Link IE控制器網路模塊
關於CC-Link IE控制器網路模塊的詳情，請參照以下手冊。
 ➡ CC-Link IE Controller Network Reference Manual
- (2) 資料連結狀態等的確認
請參照以下內容。
 ➡ 3.1 網路系統可監視的存取範圍

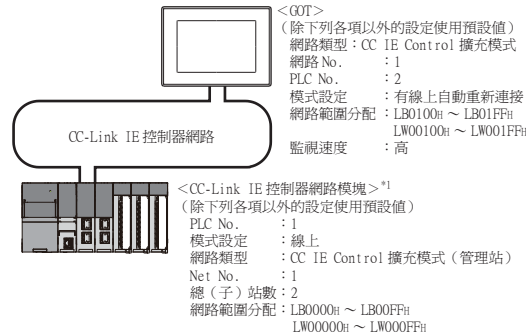
10.4.1 與MELSEC iQ-R連接時

■1. 系統配置1（網路類型：CC IE Control）



- *1 CC-Link IE控制器網路模塊安裝在基板的插槽0上。
CC-Link IE控制器網路模塊的起始I/O No.設定為“0”。

■2. 系統配置2（網路類型：CC IE Control擴充模式）

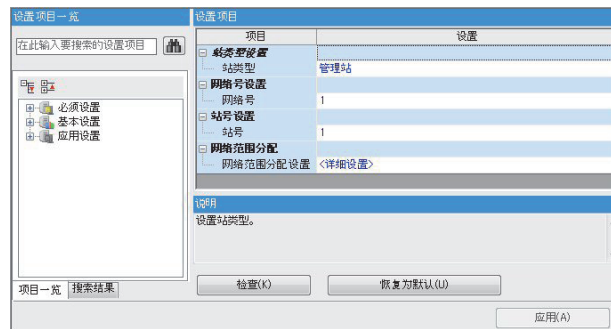


- *1 CC-Link IE控制器網路模塊安裝在基本模塊的插槽0上。
CC-Link IE控制器網路模塊的起始I/O No.設定為“0”。

■3. 系統配置1（網路類型：CC IE Control）的參數設定（與MELSEC iQ-R系列連接時）

(1) GX Works3的[模塊參數]

(a) 模塊參數

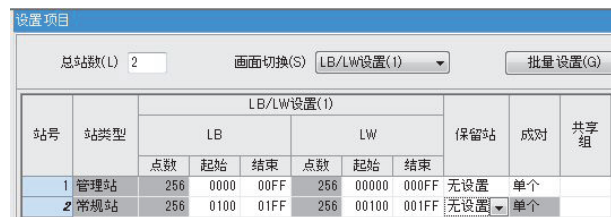


項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	管理站	○
網路編號*1	1	○
站號設定	1	○
網路範圍分配	參照 (b)	△

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

*1 請設定與GOT相同的網路No.。

(b) 網路範圍分配



項目			設定值			GOT連接時 是否需要設定			
LB/LW設定(1)*1	LB	站號1	起始	0000H			△		
			結束	00FFH			△		
		站號2	起始	0100H			△		
			結束	01FFH			△		
	LW	站號1	起始	00000H			△		
			結束	000FFH			△		
		站號2	起始	00100H			△		
			結束	001FFH			△		
LB/LW設定(2)*1			無設定			△			
LX/LY設定(1)*1			無設定			△			
LX/LY設定(2)*1			無設定			△			
保留站			(使用預設值)			△			
成對						△			

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

*1 進行迴圈傳輸時請務必進行設定。

POINT

變更了模塊參數時

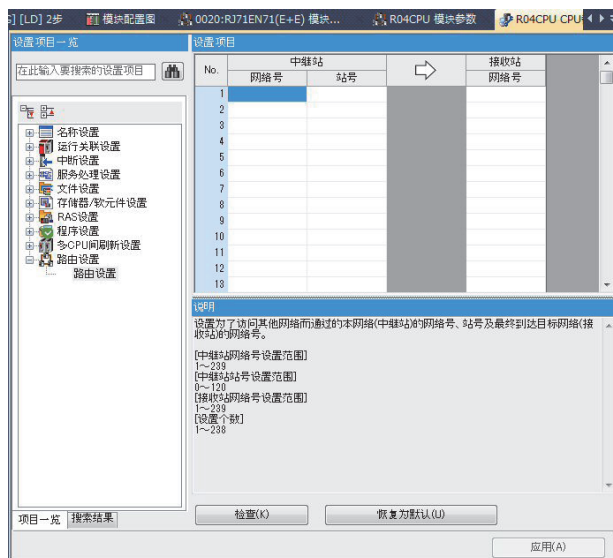
模塊參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或者進行PLC CPU的重設操作。

(c) 路由設定

最多可設定64個[轉移目標Net No.]。

但是不可以設定2個以上（多個）相同的轉移目標網路No.。

因此，以本站（GOT）為要求源可以進行存取的其他站有64種[轉移目標Net No.]。



項目	範圍
接收站網路No.	1~239
中繼站網路No.	1~239
中繼站站號	0~120

POINT

要求源的路由參數設定

要求源的GOT也必須進行路由參數設定。

關於設定方法，請參照以下內容。

➡ 10.3.3 路由參數設定

4. 系統配置1（網路類型：CC IE Control）的GT Designer3[連接裝置設定]

項目	設定值
網路類型	CC IE Control
網路No.	1：網路No.1
站號	2：站號2
群組No.	0（固定）
模式設定	有線上自動重新連接
傳輸速度	1Gbps（固定）
更新間隔	1ms（使用預設值）
重試次數	3次（使用預設值）
通訊逾時時間	3秒（使用預設值）
傳送延遲時間	0ms（使用預設值）
監視速度	高（標準）（使用預設值）

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]

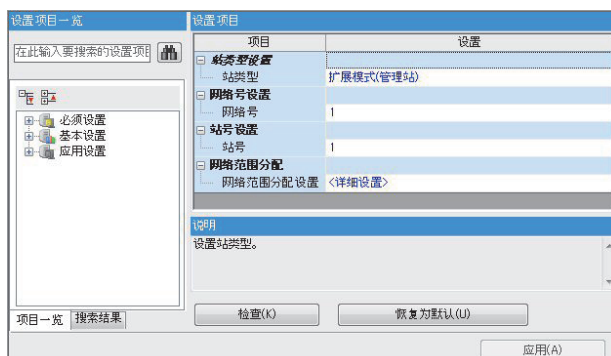
關於GT Designer3的[連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 10.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

■ 5. 系統配置2（網路類型：擴充模式）的模塊參數設定

(1) GX Works3的[模塊參數]

(a) 模塊參數

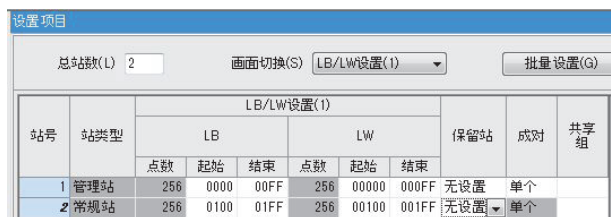


項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	擴充模式（管理站）	○
網路編號*1	1	○
站號設定	1	○
網路範圍分配	參照（b）	△

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 請設定與GOT相同的網路No.。

(b) 網路範圍分配



項目			設定值			GOT連接時 是否需要設定
LB/LW設定(1)*1	LB	站號1	起始	0000H		△
			結束	00FFH		△
		站號2	起始	0100H		△
			結束	01FFH		△
	LW	站號1	起始	0000H		△
			結束	00FFH		△
		站號2	起始	00100H		△
			結束	001FFH		△
LB/LW設定(2)*1			無設定			△
LX/LY設定(1)*1			無設定			△
LX/LY設定(2)*1			無設定			△
保留站			(使用預設定)			△
成對						△

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

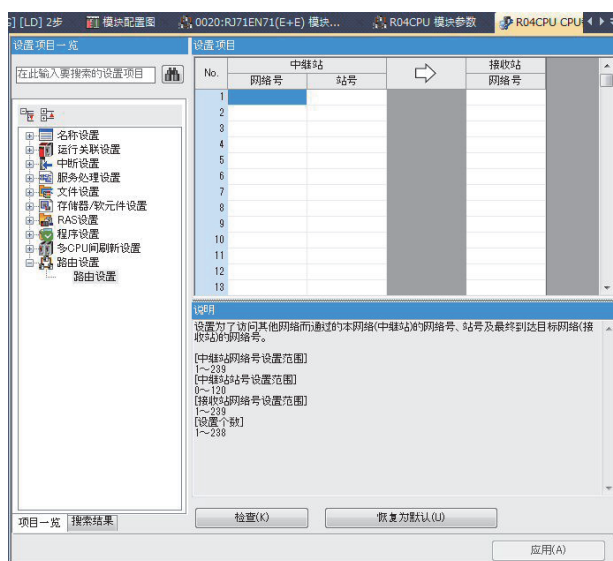
*1 進行迴圈傳輸時請務必進行設定。

(c) 路由設定

最多可設定238個[接收站網路No.]。

但是不可以設定2個以上（多個）相同的Target Station Network No.。

因此，以本站（GOT）為請求源可以進行存取的其他站有238種[接收站網路No.]。



項目	範圍
接收站網路No.	1~239
中繼站網路No.	1~239
中繼站站號	0~120

POINT

要求源的路由參數設定

要求源的GOT也必須進行路由參數設定。

關於設定方法，請參照以下內容。

➡ 10.3.3 路由參數設定

(2) GT Designer3的[連接裝置設定]

項目	設定值
網路類型	CC IE Control擴充模式
網路No.	1：網路No.1
站號	2：站號2
群組No.	0（固定）
模式設定	有線上自動重新連接
更新間隔	1ms（使用預設值）
重試次數	3次（使用預設值）
通訊逾時時間	3秒（使用預設值）
傳送延遲時間	0ms（使用預設值）
監視速度	高（標準）（使用預設值）

POINT

GOT側的網路類型

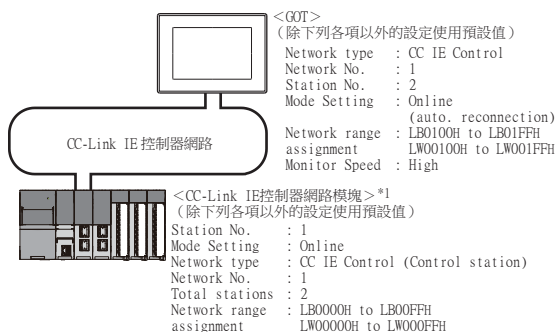
網路為擴充模式時，請務必將GOT側的網路類型設定為[CC IE Control擴充模式]。

關於GT Designer3的[連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 10.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

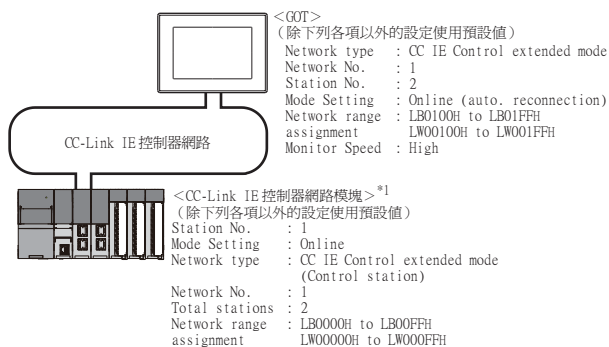
10.4.2 與C語言控制器（MELSEC iQ-R系列）連接時

■1. 系統配置1（網路類型：CC IE Control）



- *1 CC-Link IE 控制器網路模塊安裝在基板的插槽0上。
CC-Link IE 控制器網路模塊的起始I/O No. 設定為“0”。

■2. 系統配置2（網路類型：CC IE Control 擴充模式）

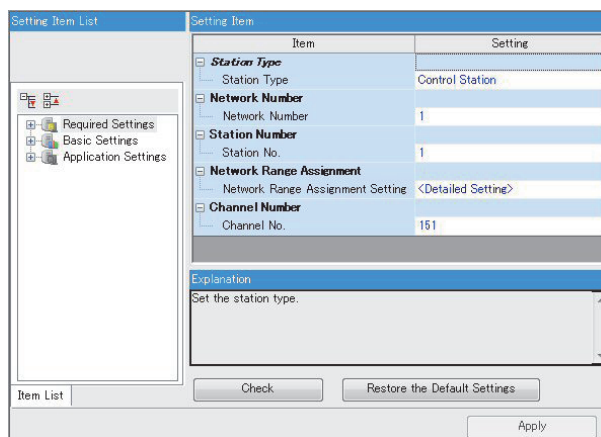


- *1 CC-Link IE 控制器網路模塊安裝在基本模塊的插槽0上。
CC-Link IE 控制器網路模塊的起始I/O No. 設定為“0”。

■3. 系統配置1（網路類型：CC IE Control）的參數設定（與MELSEC iQ-R系列連接時）

(1) CW Configurator的[模塊參數]

(a) 模塊參數



項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	擴充模式（管理站）	○
網路編號*1	1	○
站號設定	1	○
網路範圍分配	參照（b）	△
Channel No.	（使用預設值）	x

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

*1 請設定與GOT相同的網路No.。

(b) 網路範圍分配

Setting Item										
Total No of Stations		2		Switch Windows		LB/LW Setting (1)		Batch Setting(G)		
Station No.	Station Type	LB/LW Setting (1)						Reserved Station	Pairing	Shared Group
		LB			LW					
		Points	Start	End	Points	Start	End			
1	Control Station	256	0000	00FF	256	00000	000FF	No Setting	No Pairs	
2	Normal Station	256	0100	01FF	256	00100	001FF	No Setting	No Pairs	

項目			設定值		GOT連接時 是否需要設定
LB/LW設定(1)* ¹	LB	站號1	起始	0000H	△
			結束	00FFH	△
		站號2	起始	0100H	△
			結束	01FFH	△
	LW	站號1	起始	00000H	△
			結束	000FFH	△
		站號2	起始	00100H	△
			結束	001FFH	△
LB/LW設定 (2)* ¹			無設定		△
LX/LY設定 (1)* ¹			無設定		△
LX/LY設定 (2)* ¹			無設定		△
保留站			(使用預設值)		△
成對					△

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

*1 進行迴圈傳輸時請務必進行設定。

POINT

變更了模塊參數時

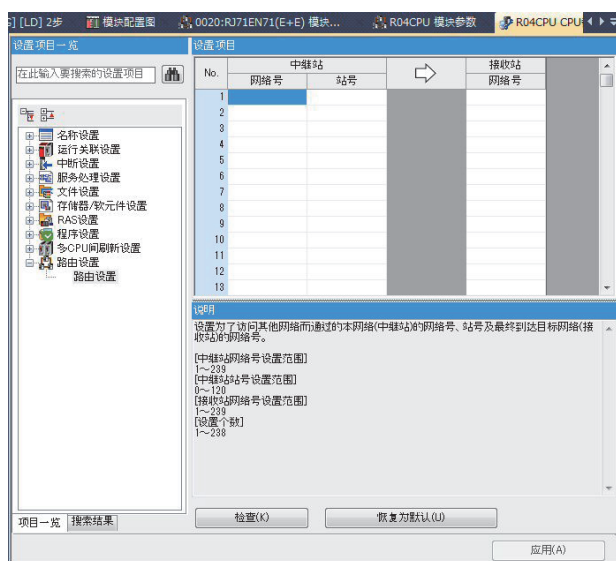
模塊參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或者進行PLC CPU的重設操作。

(c) 路由設定

最多可設定64個[接收站網路No.]。

但是不可以設定2個以上（多個）相同的轉移目標網路No.。

因此，以本站（GOT）為請求源可以進行存取的其他站有64種[接收站網路No.]。



項目	範圍
接收站網路No.	1~239
中繼站網路No.	1~239
中繼站站號	0~120

POINT

要求源的路由參數設定

要求源的GOT也必須進行路由參數設定。

關於設定方法，請參照以下內容。

➡ 10.3.3 路由參數設定

4. 系統配置1（網路類型：CC IE Control）的GT Designer3[連接裝置設定]

項目	設定值
網路類型	CC IE Control
網路No.	1：網路No.1
站號	2：站號2
群組No.	0（固定）
模式設定	有線上自動重新連接
傳輸速度	1Gbps（固定）
更新間隔	1ms（使用預設值）
重試次數	3次（使用預設值）
通訊逾時時間	3秒（使用預設值）
傳送延遲時間	0ms（使用預設值）
監視速度	高（標準）（使用預設值）

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]

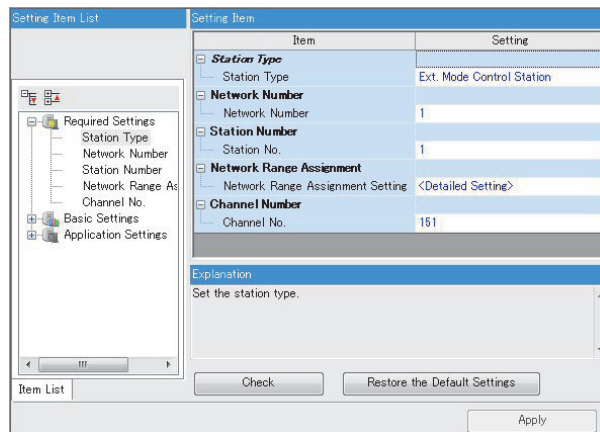
關於GT Designer3的[連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 10.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

■ 5. 系統配置2（網路類型：擴充模式）的模塊參數設定

(1) CW Configurator的[模塊參數]

(a) 模塊參數



項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	擴充模式 (管理站)	○
網路編號*1	1	○
站號設定	1	○
網路範圍分配	參照 (b)	△

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 請設定與GOT相同的網路No.。

(b) 網路範圍分配



項目			設定值	GOT連接時 是否需要設定	
B/LW設定(1)*1	LB	站號1	起始	0000H	△
			結束	00FFH	△
		站號2	起始	0100H	△
			結束	01FFH	△
	LW	站號1	起始	00000H	△
			結束	000FFH	△
		站號2	起始	00100H	△
			結束	001FFH	△
LB/LW設定(2)*1			無設定	△	
LX/LY設定(1)*1			無設定	△	
LX/LY設定(2)*1			無設定	△	
保留站			(使用預設值)	△	
成對				△	

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

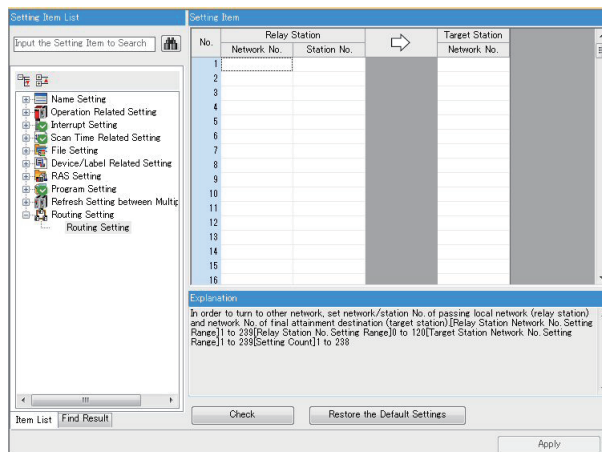
*1 進行迴圈傳輸時請務必進行設定。

(c) 路由設定

最多可設定238個[接收站網路No.]。

但是不可以設定2個以上（多個）相同的Target Station Network No.。

因此，以本站（GOT）為請求源可以進行存取的其他站有238種[接收站網路No.]。



項目	範圍
接收站網路No.	1~239
中繼站網路No.	1~239
中繼站站號	0~120

POINT

要求源的路由參數設定

要求源的GOT也必須進行路由參數設定。

關於設定方法，請參照以下內容。

➡ 10.3.3 路由參數設定

(2) GT Designer3的[連接裝置設定]

項目	設定值
網路類型	CC IE Control擴充模式
網路No.	1：網路No.1
站號	2：站號2
群組No.	0（固定）
模式設定	有線上自動重新連接
更新間隔	1ms（使用預設值）
重試次數	3次（使用預設值）
通訊逾時時間	3秒（使用預設值）
傳送延遲時間	0ms（使用預設值）
監視速度	高（標準）（使用預設值）

POINT

GOT側的網路類型

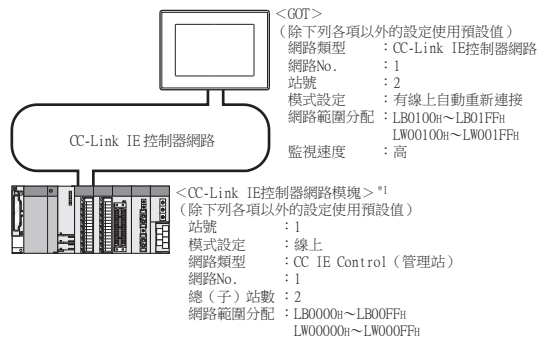
網路為擴充模式時，請務必將GOT側的網路類型設定為[CC IE Control擴充模式]。

關於GT Designer3的[連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 10.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

10.4.3 與MELSEC-Q/L連接時

■1. 系統配置1（網路類型：CC IE Control）

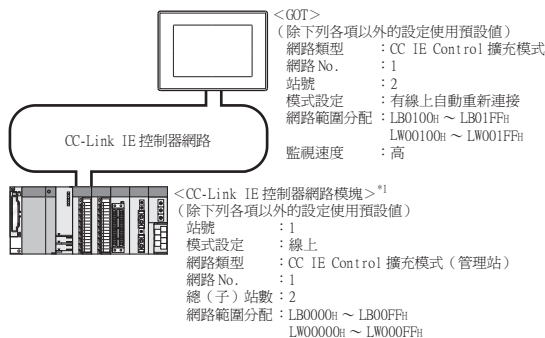


*1 CC-Link IE控制器網路模塊安裝在基板的插槽0上。
 CC-Link IE控制器網路模塊的起始I/O No. 設定為“0”。

POINT

與Q170MCPUCPU、Q170MSCPU(-S1)連接時
 與Q170MCPUCPU、Q170MSCPU(-S1)連接時，CC-Link IE控制器網路模塊的起始I/O No. 將被設為“70”。

■2. 系統配置2（網路類型：CC IE Control 擴充模式）

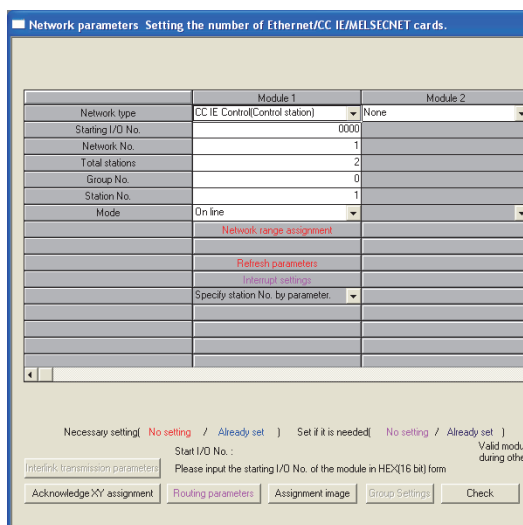


*1 CC-Link IE控制器網路模塊安裝在基本模塊的插槽0上。
 CC-Link IE控制器網路模塊的起始I/O No. 設定為“0”。

■3. 系統配置1（網路類型：CC IE Control）的參數設定（與MELSEC-Q、QS系列連接時）

(1) GX Developer的[網路參數]

(a) 網路參數



項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
網路類型	CC IE Control (管理站)(固定)	○
起始I/O編號*1	0000H	○
網路編號*2	1	○
總(子)站數	2	○
群組No.	0(固定)	○
站號	1	○
模式*3	線上	○
網路範圍分配	參照(b)	△
更新參數	(使用預設值)	△
中斷設定		x
連結間轉移		x
路由參數	參照(c)	△

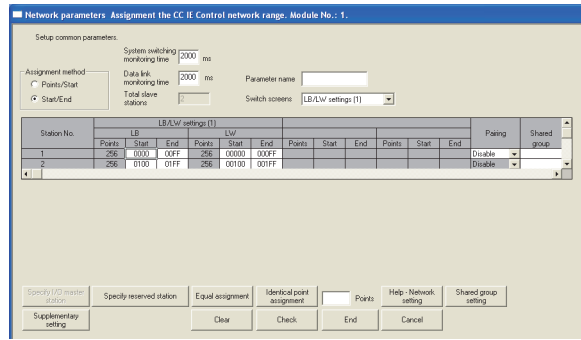
○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

*1 使用Q170MCP、Q170MSCPU(-S1)時，請根據系統配置進行設定

*2 請設定與GOT相同的網路No.。

*3 請設定與GOT相同的模式設定。

(b) 網路範圍分配



項目				設定值	GOT連接時 是否需要設定
Monitoring time				2000	△
LB/LW設定(1) ^{*1}	LB	站號1	起始	0000H	△
			結束	00FFH	△
		站號2	起始	0100H	△
			結束	01FFH	△
	LW	站號1	起始	00000H	△
			結束	000FFH	△
		站號2	起始	00100H	△
			結束	001FFH	△
LX/LY設定 ^{*1}				無設定	△
Specify I/O master station ^{*1}				無設定	△
Specify reserved station				無設定	△
Supplementary setting				(使用預設值)	△

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 進行迴圈傳輸時請務必進行設定。

POINT

變更了網路參數時

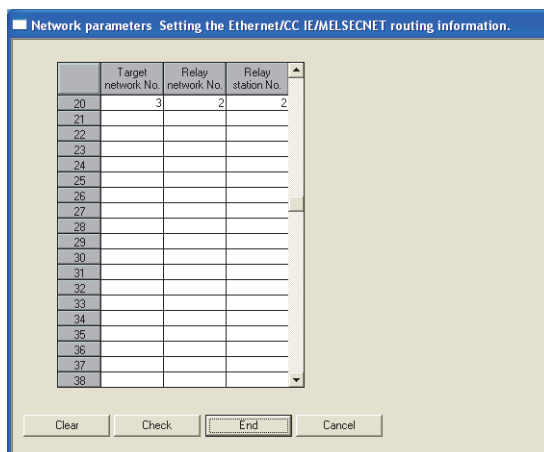
網路參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

(c) 路由參數

最多可設定64個[轉移目標Net No.]。

但是無法設定2個以上（多個）相同的轉移目標網路No.。

因此，以本站（GOT）為要求源可以進行存取的其他站僅有64種[轉移目標Net No.]。



項目	範圍
轉移目標Net No.	1～239
中繼目標Net No.	1～239
中繼目標站No.	0～120

POINT

要求源的路由參數設定

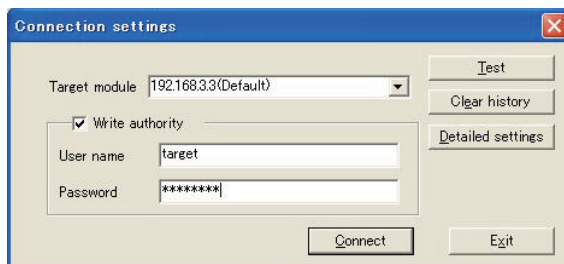
要求源的GOT也必須進行路由參數設定。

關於設定方法，請參照以下內容。

➡ 10.3.3 路由參數設定

■4. 系統配置1（網路類型：CC IE Control）的參數設定（與C語言控制器（Q系列）連接時）
請使用SW3PVC-CCPU-E的Ver.3.04E以上的CC IE Control實用程式。

(1) 電腦與C語言控制器（Q系列）之間的連接目標指定



項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
Target module*1	192.168.3.3 (Default)	○
Write authority	勾選	○
User name*2	target	○
Password*2	password	○
Detailed settings	-	△

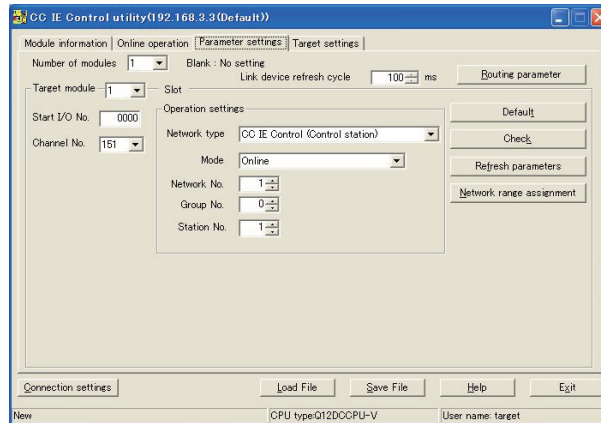
○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

*1 變更C語言控制器（Q系列）的IP位址時，請輸入變更後的IP位址或主機名。

*2 變更C語言控制器（Q系列）的帳戶時，請輸入變更後的帳戶的使用者名和密碼。

(2) CC IE Control實用程式的[參數設定]

(a) 網路參數

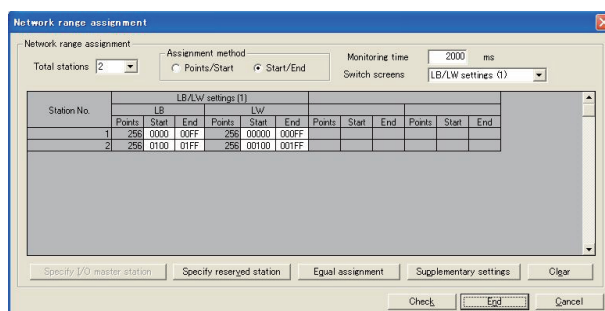


項目		設定值	GOT連接時 是否需要設定
Number of modules		1	○
Link device refresh cycle		(使用預設值)	△
路由參數		參照 (c)	△
Target module		1	○
起始I/O編號		0000H	○
Channel No.		151	○
Operational settings	網路類型	CC IE Control (管理站)	○
	模式*1	線上	○
	網路No.*2	1	○
	群組No.	0	○
	站號	1	○
更新參數		(使用預設值)	△
網路範圍分配		參照 (b)	△

*1 請設定與GOT相同的模式設定。
*2 請設定與GOT相同的網路No.。

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(b) 網路範圍分配



項目			設定值	GOT連接時 是否需要設定	
Total stations			2	○	
LB/LW設定(1)*1	LB	站號1	起始	0000H	△
			結束	00FFH	△
		站號2	起始	0100H	△
			結束	01FFH	△
	LW	站號1	起始	00000H	△
			結束	000FFH	△
		站號2	起始	00100H	△
			結束	001FFH	△
LX/LY設定*1			無設定	△	
Monitoring time			(使用預設值)	△	
Specify I/O master Station*1			無設定	△	
Specify reserved station			無設定	△	
Supplementary settings			(使用預設值)	△	

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 進行迴圈傳輸時請務必進行設定。

POINT

變更了網路參數時

網路參數寫入C語言控制器 (Q系列) 後，請將C語言控制器 (Q系列) 的電源OFF→ON，或進行C語言控制器 (Q系列) 的重設操作。

(c) 路由參數

最多可設定64個[轉移目標Net No.]。

但是無法設定2個以上（多個）相同的轉移目標網路No.。

因此，以本站（GOT）為請求源可以進行存取的其他站有64種[轉移目標Net No.]。

	Transfer target network No.	Relay network No.	Relay station No.
1	3		2
2			
3			
4			
5			
6			
7			
8			
9			
10			
11			
12			
13			
14			
15			
16			

Max. size of transient transmission via other network No.

Channel No.151: 960 Words 480 Words

Channel No.152: 960 Words 480 Words

Channel No.153: 960 Words 480 Words

Channel No.154: 960 Words 480 Words

*960 words can be selected only when MELSEC-Q Series relay station and target station, which perform transient transmission via other network No., are used.

Clear Check End Cancel

項目	範圍
轉移目標Net No.	1~239
中繼目標Net No.	1~239
中繼目標站No.	0~120

POINT

要求源的路由參數設定

要求源的GOT也必須進行路由參數設定。

關於設定方法，請參照以下內容。

➡ 10.3.3 路由參數設定

■ 5. 系統配置1（網路類型：CC IE Control）的GT Designer3[連接裝置設定]

項目	設定值
網路類型	CC IE Control
網路No.	1：網路No.1
站號	2：站號2
群組No.	0（固定）
模式設定	有線上自動重新連接
傳輸速度	1Gbps（固定）
重試次數	3次（使用預設值）
通訊逾時時間	3秒（使用預設值）
傳送延遲時間	0ms（使用預設值）
更新間隔	1ms（使用預設值）
監視速度	高（標準）（使用預設值）

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 10.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

■ 6. 系統配置2（網路類型：擴充模式）的參數設定（與通用型QCPU連接時）

(1) GX Works2的[網路參數]

(a) 網路參數

	模塊1	模塊2
網路類型	CC IE Control擴充模式(管理站)	無
起始I/O編號	0000	
網路編號	1	
總(子)站數	2	
群組編號	0	
站編號	1	
模式	線上	
	網路範圍分配	
	網路動作設定	
	更新參數	
	中斷設定	
	在參數中設定站編號	

項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
網路類型	CC IE Control擴充模式（管理站）（固定）	○
起始I/O編號*1	0000H	○
網路編號*2	1	○
總（子）站數	2	○
群組No.	0（固定）	○
站號	1	○
模式*3	線上	○
網路範圍分配	與以下設定內容相同。 ➡ GX Developer的[網路參數]	△
更新參數	（使用預設值）	△
中斷設定		×
連結間轉移		×
路由參數	與以下設定內容相同。 ➡ GX Developer的[網路參數]	△

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(2) GT Designer3的[連接裝置設定]

項目	設定值
網路類型	CC IE Control擴充模式
網路No.	1：網路No.1
站號	2：站號2
群組No.	0（固定）
模式設定	有線上自動重新連接
更新間隔	1ms（使用預設值）
重試次數	3次（使用預設值）
通訊逾時時間	3秒（使用預設值）
傳送延遲時間	0ms（使用預設值）
監視速度	高（使用預設值）

POINT

(1) GOT側的網路類型

網路為擴充模式時，請務必將GOT側的網路類型設定為[CC IE Control擴充模式]。
關於GT Designer3的[連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 10.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

(2) PLC側的網路類型

僅有GX Works2可以設定為[CC IE Control擴充模式（管理站）]或[CC IE Control擴充模式（通常站）]。
支援擴充模式的CPU僅有通用型QCPU。

10.5 注意事項

■ 1. 關於CC-Link IE控制器網路連接時的GOT的啟動。

CC-Link IE控制器網路連接時，在啟動GOT約13秒後開始資料連結。

■ 2. 發生網路相關錯誤的系統警示時

CC-Link IE控制器網路連接時，如果發生網路相關錯誤的系統警示，即使排除了錯誤原因也無法關閉系統警示顯示。請重新啟動GOT以關閉系統警示顯示。

■ 3. 關於多CPU系統中的連接

GOT通過多CPU系統連接時，到PLC開始運行為止所花的時間如下。

MELSEC iQ-R系列、運動控制器CPU（MELSEC iQ-R系列）、QCPU（Q模式）、運動控制器CPU（Q系列）：10秒以上
MELDAS C70：18秒以上

如果在上述時間內啟動GOT會發生系統警示。為了避免發生系統警示，請調整GOT設定的標題顯示時間。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

■ 4. 關於CC-Link IE控制器網路模塊的版本

關於CC-Link IE控制器網路模塊的版本限制，請參照以下手冊。

➡ CC-Link IE Controller Network Reference Manual

■ 5. 關於與QSCPU的連接

QSCPU僅可讀出使用元件值、梯形圖監視時的順控程式。
無法寫入到QSCPU。

■ 6. 關於與Q170MCPUCPU、Q170MSCPU(-S1)之間的連接

要監視運動控制器CPU部分（2號機）的元件時，請在元件設定時將[CPU號機]設定為[2]。

如果CPU號機設定為“0”或者“1”，則會監視PLC CPU部分（1號機）的元件。

如果CPU號機設定為“0”～“2”以外的值，則會發生通訊錯誤，無法進行監視。

關於CPU號機的設定，請參照以下手冊。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

例）位元元件的設定對話方塊



■ 7. 關於與RnSFCPU的連接

到RnSFCPU開始運行為止需要10秒以上。

如果在這段時間內啟動GOT，則會發生系統警示。為了避免發生系統警示，請調整GOT設定的標題顯示時間。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

■8. 關於1臺PLC與多臺GOT的連接

多臺GOT同時訪問1臺PLC時，GOT的寫入處理（瞬時/循環）及讀取處理（瞬時）可能發生延遲。通過以下處理方法，可以消除此類訪問延遲。

<處理方法>

(1) 改善PLC側的響應速度

在PLC側輸入COM命令等，提高響應速度。但是，這會延長掃描時間，敬請注意。

(2) 使用循環元件進行畫面設計

不使用瞬時元件，而使用循環元件進行畫面設計。

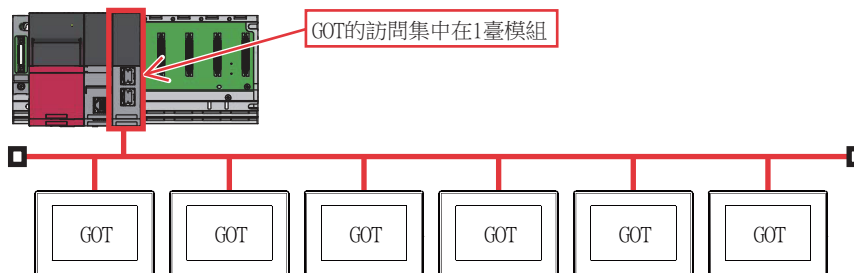
(3) 將GOT的連接目標分割為多個系統

在PLC側新增主站/本地站模組，將GOT的連接目標分割為多個系統。

改善當前系統配置。

（當前系統配置示例）

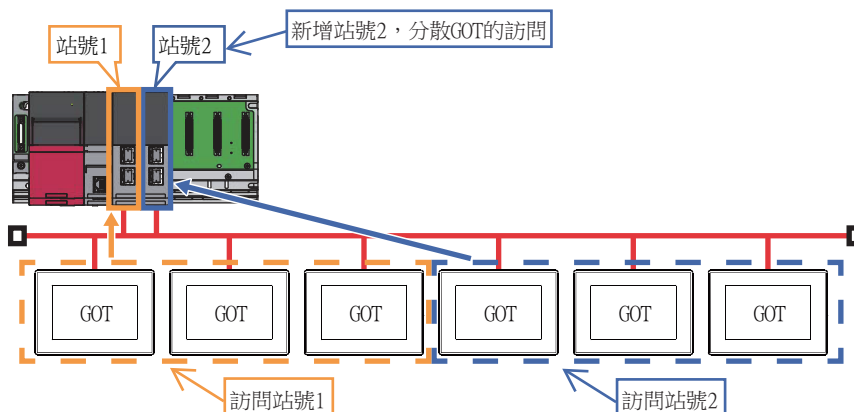
在以下系統配置中，來自GOT的訪問集中在1臺模組。



（改善方法）

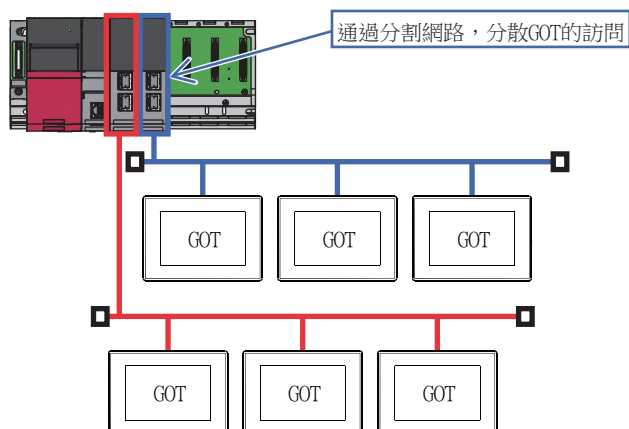
(a) 向PLC側新增模組

向PLC側新增模組，分散GOT的訪問目標。



(b) 網路的分割

通過分割網路，分散GOT的訪問。



11. CC-Link IE現場網路連接















11.1	可連接機種清單	11 - 2
11.2	系統配置	11 - 9
11.3	GOT側的設定	11 - 10
11.4	PLC側的設定	11 - 14
11.5	注意事項	11 - 23

11. CC-Link IE現場網路連接

11.1 可連接機種清單




11.1.1 PLC/運動控制器CPU

可連接的機種如下所示。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC iQ-R系列	R00CPU	○	CC-Link IE 現場網路	 	⇒ 11.2
	R01CPU				
	R02CPU				
	R04CPU				
	R08CPU				
	R16CPU				
	R32CPU				
	R120CPU				
	R08PCPU*2				
	R16PCPU*2				
	R32PCPU*2				
	R120PCPU*2				
	R04ENCPU				
	R08ENCPU				
	R16ENCPU				
	R32ENCPU				
R120ENCPU					
R08SFPCPU*1					
R16SFPCPU*1					
R32SFPCPU*1					
R120SFPCPU*1					
運動控制器CPU (MELSEC iQ-R系列)	R16MTCPU	○	CC-Link IE 現場網路	 	⇒ 11.2
	R32MTCPU				
	R64MTCPU				
C語言控制器 (MELSEC iQ-R系列)	R12CCPU-V	○	CC-Link IE 現場網路	 	⇒ 11.2
CNC C80	R16NCCPU-S1	○	CC-Link IE 現場網路	 	⇒ 11.2
機械手臂控制器 (MELSEC iQ-R系列)	CR800-R(R16RTCPU)	○	CC-Link IE 現場網路	 	⇒ 11.2
CC-Link IE現場 網路起始模塊	RJ72GF15-T2	×	CC-Link IE 現場網路	 	⇒ 11.2
MELSEC iQ-F 系列	FX5U FX5UC	○	CC-Link IE 現場網路	 	⇒ 11.2

*1 請將安全功能模塊R6SFM安裝在基板上，並與RnSFPCPU相鄰。此外，RnSFPCPU與安全功能模塊R6SFM的配對版本必須一致。該配對版本不一致時，RnSFPCPU將不會動作。

*2 建立二重化系統時，請將二重化功能模塊R6RFM安裝在基板上，並與RnPCPU相鄰。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-Q (Q模式)	Q00JCPU	○	-	-	-
	Q00CPU*1				
	Q01CPU*1				
	Q02CPU*1				
	Q02HCPU*1				
	Q06HCPU*1				
	Q12HCPU*1				
	Q25HCPU*1				
	Q02PHCPU				
	Q06PHCPU				
	Q12PHCPU				
	Q25PHCPU				
	Q12PRHCPU (主基板)				
	Q25PRHCPU (主基板)				
	Q12PRHCPU (擴充基板)				
	Q25PRHCPU (擴充基板)				
	Q00UJCPU	○	CC-Link IE 現場網路	 	 11.2
	Q00UCPU				
	Q01UCPU				
	Q02UCPU				
	Q03UDCPU				
	Q04UDHCPU				
	Q06UDHCPU				
	Q10UDHCPU				
	Q13UDHCPU				
	Q20UDHCPU				
	Q26UDHCPU				
	Q03UDECPU				
Q04UDEHCPU					
Q06UDEHCPU					
Q10UDEHCPU					
Q13UDEHCPU					
Q20UDEHCPU					
Q26UDEHCPU					

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-Q (Q模式)	Q50UDEHCPU Q100UDEHCPU Q03UDVCPU Q04UDVCPU Q06UDVCPU Q13UDVCPU Q26UDVCPU	○	CC-Link IE 現場網路	GT 27 GT 25	⇒ 11.2
C語言控制器 (Q系列)	Q12DCCPU-V*1 Q24DHCCPU-V/VG Q24DHCCPU-LS Q26DHCCPU-LS	○	CC-Link IE 現場網路	GT 27 GT 25	⇒ 11.2
MELSEC-QS	QS001CPU*3	○	CC-Link IE 現場網路	GT 27 GT 25	⇒ 11.2
MELSEC-L	L02CPU*2 L06CPU*2 L26CPU*2 L26CPU-BI*2 L02CPU-P*2 L06CPU-P*2 L26CPU-P*2 L26CPU-PBT*2 L02SCPU*2 L02SCPU-P*2 L02SCPU-CM*2	○	CC-Link IE 現場網路	GT 27 GT 25	⇒ 11.2
MELSEC-Q (A模式)	Q02CPU-A Q02HCPU-A Q06HCPU-A	○	-	-	-
MELSEC-QnA (QnACPU)	Q2ACPU Q2ACPU-S1 Q3ACPU Q4ACPU Q4ARCPU	○	-	-	-
MELSEC-QnA (QnASCPU)	Q2ASCPU Q2ASCPU-S1 Q2ASHCPU Q2ASHCPU-S1	○	-	-	-
MELSEC-A (AnCPU)	A2UCPU A2UCPU-S1 A3UCPU A4UCPU A2ACPU A2ACPUP21 A2ACPUR21 A2ACPU-S1 A2ACPUP21-S1 A2ACPUR21-S1 A3ACPU A3ACPUP21 A3ACPUR21 A1NCPUR21 A1NCPUR21 A2NCPUR21	○	-	-	-









*1 請使用序列No.前5位為12042以後的機種。

*2 請使用序列No.前5位為13012以後的機種。

*3 請使用序列No.前5位為13042以後的CPU。GX Developer請使用Version 8.98C以上的版本。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節		
MELSEC-A (AnCPU)	A2NCPUP21	○	-	-	-		
	A2NCPUR21						
	A2NCPUS1						
	A2NCPUP21-S1						
	A2NCPUR21-S1						
	A3NCPUP21						
	A3NCPUR21						
	A3NCPUS1						
MELSEC-A (AnSCPU)	A2USCPU	○	-	-	-		
	A2USCPU-S1						
	A2USHCPU-S1						
	A1SCPU						
	A1SCPUC24-R2						
	A1SHCPU						
	A2SCPU						
	A2SCPU-S1						
	A2SHCPU						
	A2SHCPU-S1						
	A1SJCPU						
	A1SJCPU-S3						
	A1SJHCPU						
	A1SJHCPU-S3						
MELSEC-A	A0J2HCPU	×	-	-	-		
	A0J2HCPUP21						
	A0J2HCPUR21						
	A0J2HCPU-DC24						
	A2CCCPU	○	-	-	-		
	A2CCPUP21						
	A2CCPUR21						
	A2CCPUC24						
A2CCPUC24-PRF	○	-	-	-			
A2CJCPU-S3							
A1FXCPU							
運動控制器CPU (Q系列)	Q172CPU	○	-	-	-		
	Q173CPU						
	Q172CPUN						
	Q173CPUN						
	Q172HCPU						
	Q173HCPU						
	Q172DCPU	○	CC-Link IE 現場網路	-	-		
	Q173DCPU						
	Q172DCPU-S1						
	Q173DCPU-S1						
	Q172DSCPU						
	Q173DSCPU						
	Q170MCPU*1					GT 27 GT 25	➡ 11.2
	Q170MSCPU*3						
	Q170MSCPU-S1*3						

- *1 擴充基板模塊（Q52B/Q55B）中僅能使用第1段。
- *2 請使用序列No.前5位為“12012”以後的PLC CPU。僅可監視PLC CPU部分。
- *3 可使用擴充基板（Q5□B/Q6□B）。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
運動控制器CPU (A系列)	A273UCPU	○	-	-	-
	A273UHCPU				
	A273UHCPU-S3				
	A373UCPU				
	A373UCPU-S3				
	A171SCPU				
	A171SCPU-S3				
	A171SCPU-S3N				
	A171SHCPU				
	A171SHCPUN				
	A172SHCPU				
	A172SHCPUN				
	A173UHCPU				
	A173UHCPU-S1				
MELSEC-WS	WS0-CPU0	×	-	-	-
	WS0-CPU1				
	WS0-CPU3				
MELSECNET/H 遠端I/O站	QJ72LP25-25	×	-	-	-
	QJ72LP25G				
	QJ72BR15				
CC-Link IE 現場網路 起始模塊	LJ72GF15-T2	×	CC-Link IE 現場網路	 	➡ 11.2
CC-Link IE 現場網路乙太網路 介面卡模塊	NZ2GF-ETB	×	CC-Link IE 現場網路	 	➡ 11.2
CNC C70	Q173NCCPU	○	CC-Link IE 現場網路	 	➡ 11.2
機械手臂控制器 (Q系列)	CRnQ-700(Q172DRCPU) CR750-Q(Q172DRCPU) CR751-Q(Q172DRCPU)	○	CC-Link IE 現場網路	 	➡ 11.2
MELSEC-FX	FX0	×	-	-	-
	FX0S				
	FX0N				
	FX1				
	FX2	×			
	FX2C				
	FX1S	○			
	FX1N				
	FX2N				
	FX1NC	×			
	FX2NC				
	FX3S	○			
	FX3G				
	FX3GC				
	FX3GA				
	FX3GE				
	FX3U				
FX3UC					

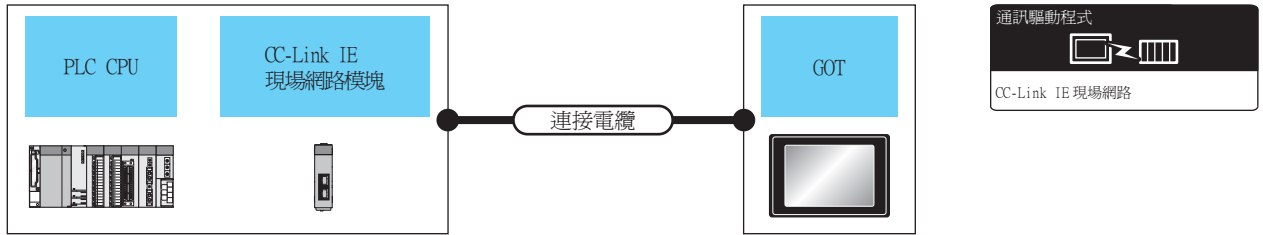
11.1.2 CC-Link IE現場網路通訊模塊

CPU系列	CC-Link IE現場網路通訊模塊
MELSEC iQ-R系列 運動控制器CPU (MELSEC iQ-R 系列) C語言控制器 (MELSEC iQ-R系列) CNC C80 CR800-R(R16RTCPU)	RJ71GF11-T2*1 RJ71EN71*1 RD77GF4、RD77GF8、RD77GF16、RD77GF32
MELSEC iQ-F系列	FX5-CCLIEF
MELSEC-Q (通用型) C語言控制器 (Q系列) CNC C70	QJ71GF11-T2、QD77GF4、QD77GF8、QD77GF16
MELSEC-L	LJ71GF11-T2
MELSEC-QS	QS0J71GF11-T2

*1 建立二重化系統時，請使用固件版本為“12”以上的版本。

11.2 系統配置

11.2.1 與CC-Link IE現場網路通訊模塊連接時



PLC		連接電纜		GOT		可連接臺數	
型號名	CC-Link IE 現場網路 通訊模塊	通訊形式	電纜型號名*2	總延伸 距離*1	選配裝置*5		本體
MELSEC iQ-R系列 運動控制器CPU (MELSEC iQ-R系列) C語言控制器 (MELSEC iQ-R系列) CNC C80 CR800-R(R16RTCPU)	RJ71GF11-T2 RJ71EN71 RD77GF4*4 RD77GF8*4 RD77GF16*4 RD77GF32*4	CC-Link IE 現場網路	符合1000BASE-T標準的乙太網 路電纜： 5e類以上、(2重遮罩/STP) 直接電纜	12100m	GT15-J71GF13-T2		GOT120臺
MELSEC iQ-F系列	FX5-CCL1EF						
R04ENCPU R08ENCPU R16ENCPU R32ENCPU R120ENCPU	—						
MELSEC-Q (通用型) Q170MCPUC語言控制器 (Q系列) CNC C70	QJ71GF11-T2 QD77GF4*3 QD77GF8*3 QD77GF16 *3						
MELSEC-QS	QS0J71GF11-T2						
MELSEC-L	LJ71GF11-T2						
CC-Link IE現場網路 起始模塊	—						
乙太網路介面卡模塊	—						

*1 總延伸距離以及站間距離因連接方式 (線形、星形、環形) 和系統配置等而異。
詳情請參照以下手冊。

➡ CC-Link IE Field Network Master/Local Module User's Manual

*2 請使用滿足以下條件的集線器。

- 符合IEEE802.3 (1000BASE-T) 標準
 - 具備自動MDI/MDI-X功能
 - 具備自動協商功能
 - 交換式集線器 (不可使用中繼式集線器。)
- 推薦使用的交換式集線器 (三菱電機生產)

類型	型號名
工業用交換式集線器。	NZ2EHG-T8

詳情請參照以下手冊。

➡ CC-Link IE Field Network Master/Local Module User's Manual

*3 與QD77GF4、QD77GF8、QD77GF16連接時，請參照以下手冊。

➡ QD77GF Simple Motion Module User's Manual

*4 與RD77GF4、RD77GF8、RD77GF16、RD77GF32連接時，請參照以下手冊。

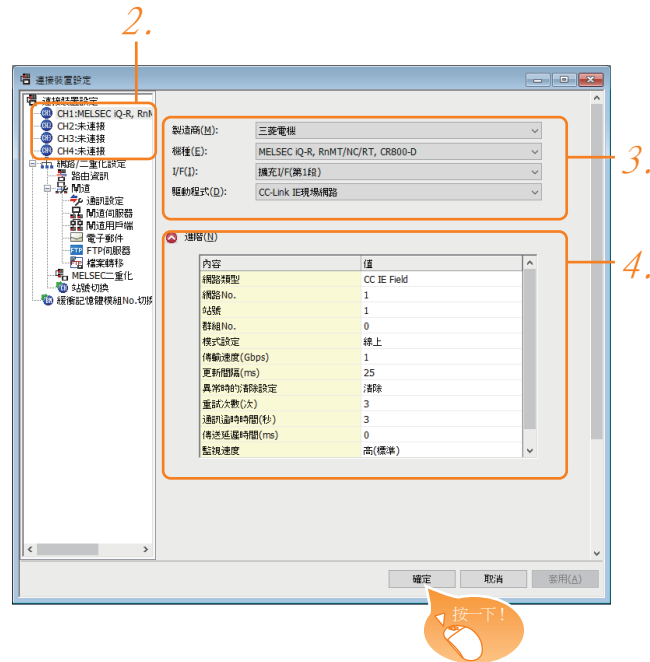
➡ RD77GF型簡單運動模塊使用者手冊

*5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

11.3 GOT側的設定

11.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

設定連接裝置的通道。



Step 1. 選擇[通用設定]→[連接裝置設定]功能表。

Step 2. 顯示連接裝置設定視窗，從清單功能表中選擇要使用的通道。

Step 3. 進行如下選擇。

- 製造商：三菱電機
- 機種：請根據所連接的機種進行設定。
- I/F：所使用的接口
- 驅動程式：
CC-Link IE現場網路

Step 4. 製造商、機種、I/F、驅動程式的設定完成後會顯示進階。
請根據所使用的環境進行設定。

➡ 11.3.2 連接裝置進階

設定完成後按一下 **確定** 按鈕。

POINT

連接裝置的設定可在[I/F連接清單]中進行確認。
關於詳情，請參照以下內容。

➡ 1.1.3 I/F連接清單

11.3.2 連接裝置進階

請根據所使用的環境進行設定。

內容	值
網路類型	CC IE Field
網路No.	1
站號	1
群組No.	0
模式設定	線上
傳輸速度(Gbps)	1
更新間隔(ms)	25
異常時的清除設定	清除
重試次數(次)	3
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0
監視速度	高(標準)
伺服軸切換GD元件起始編號	10

項目	內容	範圍
網路類型 ^{*4}	設定網路類型。	• CC IE Field
網路No.	設定網路No.。 (預設: 1)	1~239
站號	設定GOT的站號。 (預設: 1)	1~120
群組No.	-	0 (固定)
模式設定	設定GOT的動作模式。 (預設: 有線上自動重新連接)	• 線上 • 離線 • H/W測試 ^{*1} • 自環路測試 ^{*1}
傳輸速度	-	1Gbps (固定)
更新間隔	設定通訊時以站為單位的傳送資料、接收資料的保證 (更新) 次數。 (預設: 25ms)	1~1000ms
異常時的清除設定	設定來自因電源斷路等而引致資料連結異常的站的輸入的保持和清除。 (預設: 清除)	清除/保持
重試次數	設定通訊逾時的重試次數。 如果重試之後仍無應答, 則為通訊逾時。 (預設: 3次)	0~5次
通訊逾時時間	設定通訊逾時的時間。 (預設: 3秒)	3~90秒
傳送延遲時間	設定用於減少網路/連接目標PLC負荷的傳送延遲時間。 (預設: 0ms)	0~300ms
監視速度 ^{*4}	設定CC-Link IE現場網路的監視速度。 此項設定並非對所有系統有效。 (預設值: 高 (標準))	高 (標準) ^{*2} /標準/低 ^{*3}
伺服軸切換GD元件起始編號	設定伺服軸切換GD元件起始編號。 (預設: 10) 關於詳情, 請參照以下POINT。 ■ (5) 伺服軸編號的間接指定	0~65520

*1 關於詳情, 請參照以下手冊。

■ CC-Link IE Field Network Master/Local Module User's Manual

*2 在通過監視畫面以外的方法大量收集資料 (記錄、配方功能等) 時啟用。
但是在連接Q00UJ/Q00U/Q01U/Q02UCPU時, 可能會對順控掃描時間產生影響。
請勿設為[高 (標準)]。

*3 與Q00UJ/Q00U/Q01U/Q02UCPU連接時, 若要避免對順控掃描時間產生影響, 請設定為[中]。
但是有可能會降低監視速度。

*4 使用全域標籤時, 如果讀取或寫入235字元以上的雙位元組字元, 請將[監視速度]設定為[高(標準)]或[中]。
如果將[監視速度]設定為[低], 在讀取或寫入時會發生系統錯誤。
關於詳情, 請參照以下手冊。

■ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊

POINT

(1) 連接裝置進階示例

關於連接裝置進階的示例，請參照以下內容。

➡ 11.4 PLC側的設定

(2) 通過實用程式進行的通訊接口的設定

通訊接口的設定也可在寫入工程資料的[連接裝置設定]後，通過實用程式的[連接裝置設定]進行變更。

關於實用程式的詳情，請參照以下手冊。

➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）

(3) 連接裝置設定的設定內容的優先順序

通過GT Designer3或實用程式進行設定時，會根據最後設定的內容進行動作。

(4) 網路類型

CPU側與GOT側的網路類型必須一致。否則會在GOT的系統警示中顯示錯誤。

(5) 伺服軸編號的間接指定

通過在GT Designer3上將伺服軸編號指定為100~115，可以使用16位的GOT內部寄存器(GD軟元件)間接指定伺服軸編號。

在“伺服軸切換GD元件起始編號”中，透過間接指定對要使用的GOT內部暫存器(GD元件)的起始編號進行設定。

“伺服軸切換GD元件起始編號”的設定值為“10”時，GD10~GD25的值為伺服軸編號。關於詳情，請參照下表。

指定伺服軸編號	對應軟元件	設置範圍
100	GD10	1~64 設置超出上述範圍時，會發生軟元件超範圍錯誤。
101	GD11	
102	GD12	
103	GD13	
104	GD14	
105	GD15	
106	GD16	
107	GD17	
108	GD18	
109	GD19	
110	GD20	
111	GD21	
112	GD22	
113	GD23	
114	GD24	
115	GD25	

(a) GOT啟動後的注意事項

當在初始顯示畫面上監控規定了伺服軸編號間接指定（100~115）的伺服放大器元件時，有時會存在不在元件範圍內的情況。此時，請設定間接指定元件值後，再監控畫面。

(b) 一對多連接時的注意事項（軸編號間接指定）

一對多連接時，當使用伺服軸切換GD元件起始編號時，設定範圍重疊後，在各通道上設定的伺服放大器元件的軸編號將在同一時間進行切換。

(c) 一對多連接時的注意事項（站號間接指定與軸編號間接指定）

一對多連接時，當使用逆變器或其他溫度控制器與站號間接指定（GD10~GD25），在其他通道上將伺服軸切換GD元件起始編號設定為“10”時，各通道上設定的伺服放大器的軸編號與逆變器或其他溫度控制器的站號將在同一時間進行切換。

11.3.3 路由參數設定

最多可設定64個[轉移目標Net No.]。

但是無法設定2個及以上（多個）相同的轉移目標網路No.。

因此，以本站（GOT）為要求源可以進行存取的其他站有64種[轉移目標Net No.]。

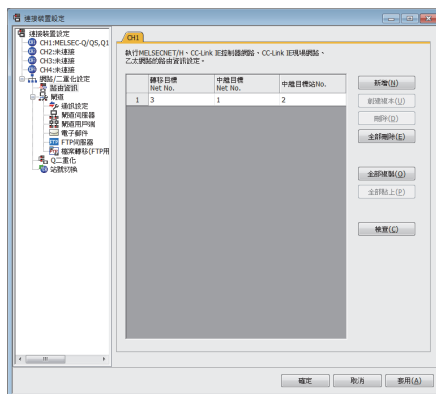
POINT

路由參數的設定

在本站網路內進行通訊時，不需要設定路由參數。

關於路由參數的詳情，請參照以下手冊。

➡ CC-Link IE Field Network Master/Local Module User's Manual



項目		範圍
轉移目標Net No.		1~239
中繼目標Net No.		1~239
中繼目標站No.	MELSEC-Q (通用型) Q170MCPU、Q170MSCPU(-S1) C語言控制器 (Q系列)	0~120

*1 基礎型QCPU、QSCPU除外。

POINT

- (1) 中繼目標站的路由參數設定
中繼目標站的PLC也需要進行路由參數設定。
關於設定方法，請參照以下內容。

➡ 11.4 PLC側的設定

- (2) MELSOFT Navigator的參數功能
 - (a) 使用MELSOFT Navigator的參數功能時，反映到GT Designer3的項目的儲存格的色彩是綠色的。儲存格色彩為綠色的項目，請從MELSOFT Navigator進行設定。
 - (b) 如果轉移目標網路No.、中繼目標網路No.和中繼目標站No.的設定是從MELSOFT Navigator處參數反映而來的，則會新增一些設定。事先已經設定的項目不會被刪除。但是，如果轉移目標網路No.有重複，則事先設定的項目將被覆蓋。
 - (c) 由於路由資訊使用的是使用者手動設定後的資料，所以如果在MELSOFT Navigator中變更了網路結構圖，請再次設定路由。關於路由資訊設定的詳情，請參照MELSOFT Navigator的說明。

11.4 PLC側的設定

以下就如下所示的系統配置時的GOT以及CC-Link IE現場網路模塊的設定進行說明。

POINT

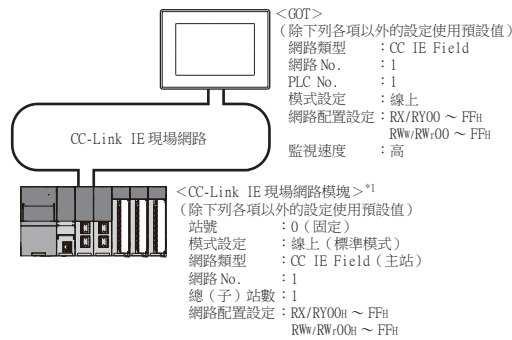
CC-Link IE現場網路模塊

關於CC-Link IE現場網路模塊的詳情，請參照以下手冊。

➡ CC-Link IE Field Network Master/Local Module User's Manual

11.4.1 與MELSEC iQ-R系列連接時

■1. 系統配置（網路類型：CC IE Field）的

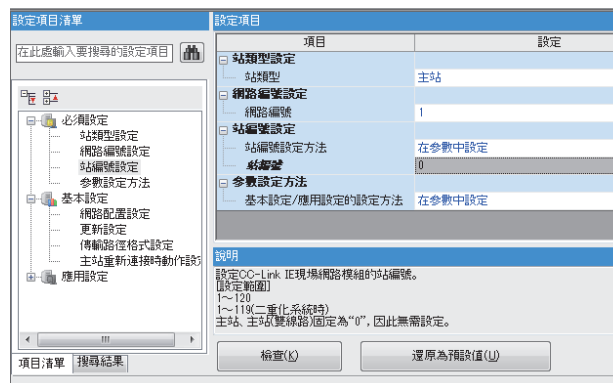


*1 CC-Link IE控制器網路模塊安裝在基板的插槽0上。
CC-Link IE控制器網路模塊的起始I/O No.設定為“0”。

■2. 系統配置（網路類型：CC IE Field）的參數設定

(1) GX Works3的[模塊參數]

(a) 模塊參數

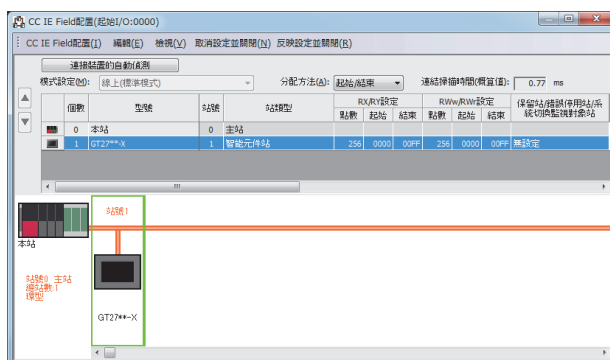


項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	主站	○
網路編號*1	1	○
站號設定方法	在參數中設定	○
站號	0 (固定)	○
參數設定方法	在參數中設定	○
網路配置設定	參照 (b)	

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 請設定與GOT相同的網路No.。

(b) 網路配置設定



項目			設定值		GOT連接時 是否需要設定
Rx/Ry, RWw/RWr 設定(1)*1	Rx/Ry設定	站號1	起始	0000H	△
			結束	00FFH	△
	RWw/ RWr設定	站號1	起始	0000H	△
			結束	00FFH	△
保留站/錯誤停用站			無設定		△

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

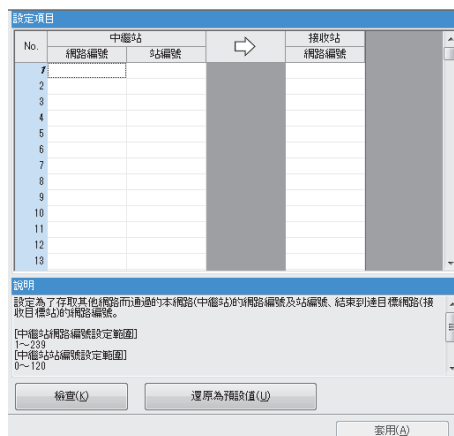
*1 進行迴圈傳輸時請務必進行設定。

POINT

- 變更了模塊參數時
模塊參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或者進行PLC CPU的重設操作。
- GOT的站號類型
請將GOT設定為智能設備站。

(c) 路由設定

最多可設定238個[Target Station Network No.]。
但是無法設定2個及以上（多個）的相同Target Station Network No.。
因此，以本站（GOT）為請求源可以進行存取的其他站有238種[Target Station Network No.]。



項目	範圍
接收站網路No.	1~239
中繼站網路No.	1~239
中繼站站號	0~120

POINT

要求源的路由參數設定
要求源的GOT也需要進行路由參數設定。
關於設定方法，請參照以下內容。

➡ 11.3.3 路由參數設定

■ 3. 系統配置（網路類型：CC IE Field）的GT Designer3[連接裝置設定]

項目	設定值
網路類型	CC IE Field
網路No.	1：網路No.1
站號	1：站號1
群組No.	0（固定）
模式設定	Online
更新間隔	25ms（使用預設值）
異常時的清除設定	清除（使用預設值）
重試次數	3次（使用預設值）
通訊逾時時間	3秒（使用預設值）
傳送延遲時間	0ms（使用預設值）
監視速度高	高（標準）（使用預設值）

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]

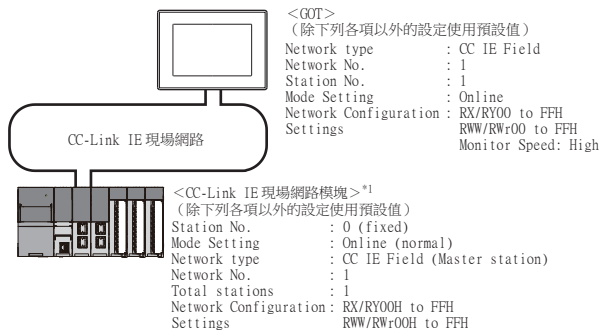
關於GT Designer3的[連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 11.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

11.4.2 與C語言控制器（MELSEC iQ-R系列）連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT和C語言控制器（MELSEC iQ-R系列）的設定進行說明。
在C語言控制器（MELSEC iQ-R系列）通訊設定中，請使用CW Configurator。

■1. 系統配置（網路類型：CC IE Field）

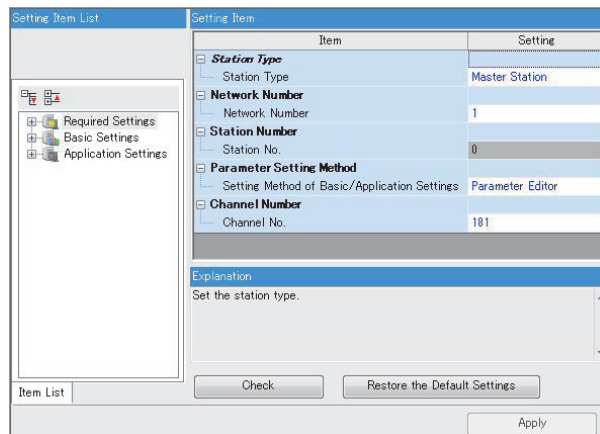


- *1 CC-Link IE控制器網路模塊安裝在基板的插槽0上。
CC-Link IE控制器網路模塊的起始I/O No.設定為“0”。

■2. 系統配置（網路類型：CC IE Field）的參數設定

(1) CW Configurator的[Module parameter]

(a) Module parameter

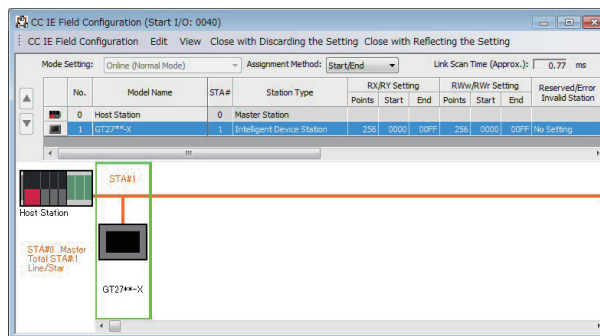


項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
Station type	Master station (固定)	○
Network No.* ¹	1	○
Station No.	0 (fixed)	○
Parameter setting	Parameter	○
Channel No.	(Use default value)	×
Network Configuration Settings	參照 (b)	

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*¹ 請設定與GOT相同的網路No.。

(b) Network Configuration Settings



項目			設定值	GOT連接時 是否需要設定	
Rx/Ry, Rw/Rwr setting(1)* ¹	Rx/Ry setting	Station No.1	Start	0000H	△
			End	00FFH	△
	Rw/Rwr setting	Station No.1	Start	0000H	△
			End	00FFH	△
Reserved/Error Invalid Station			No setting	△	

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

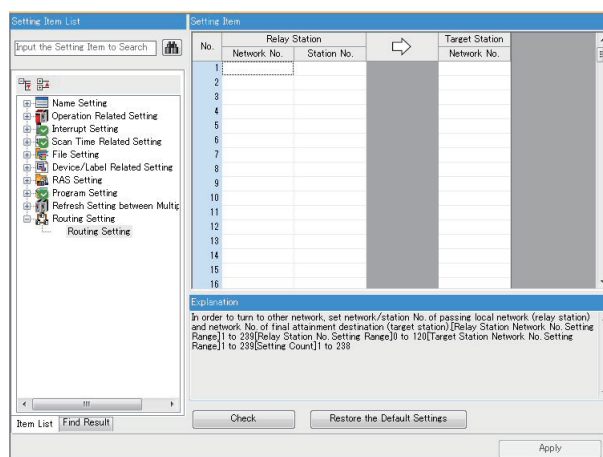
*¹ 進行迴圈傳輸時請務必進行設定。

POINT

- (1) 變更了模塊參數時
模塊參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或者進行PLC CPU的重設操作。
- (2) GOT的站號類型
請將GOT設定為智能設備站。

(c) Routing setting

最多可設定238個[Target Station Network No.]。
但是無法設定2個及以上（多個）的相同Target Station Network No.。
因此，以本站（GOT）為請求源可以進行存取的其他站有238種[Target Station Network No.]。



項目	範圍
Target Station network No.	1～239
Relay Station network No.	1～239
Relay Station No.	0～120

POINT

要求源的路由參數設定
要求源的GOT也需要進行路由參數設定。
關於設定方法，請參照以下內容。

➡ 11.3.3 路由參數設定

■ 3. 系統配置（網路類型：CC IE Field）的GT Designer3[連接裝置設定]

項目	設定值
Network Type	CC IE Field
Network No.	1: Network No.1
Station No.	1: Station No.1
Group No.	0 (fixed)
Mode Setting	Online
Refresh Interval	25ms (Use default value)
Input for Err. Sta.	Clear (Use default value)
Retry	3times (Use default value)
Timeout Time	3sec (Use default value)
Delay Time	0ms (Use default value)
Monitor Speed	High (Normal) (Use default value)

POINT

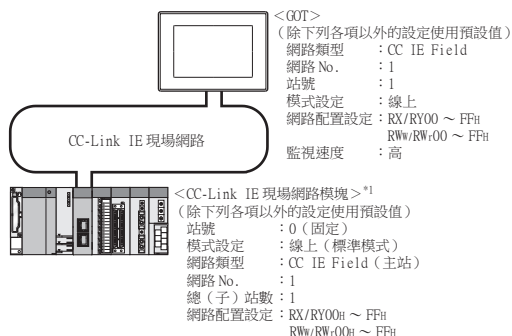
GT Designer3的[連接裝置設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 11.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

11.4.3 與MELSEC-Q/L連接時

■1. 系統配置（網路類型：CC IE Field）



- *1 CC-Link IE現場網路模塊安裝在基本模塊的插槽0上。
CC-Link IE現場網路模塊的起始I/O No.設定為“0”。

POINT

與Q170MCPU、Q170MSCPU(-S1)連接時

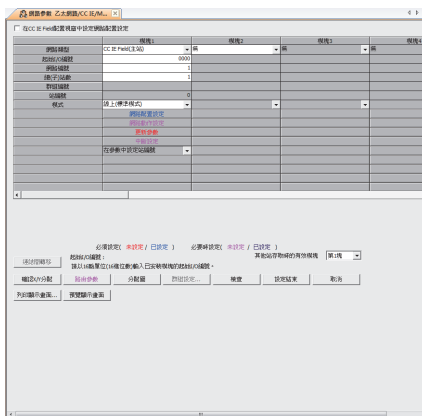
與Q170MCPU、Q170MSCPU(-S1)連接時，CC-Link IE現場網路模塊的起始I/O No.將被設為“70”。

■2. 系統配置（網路類型：CC IE Field）的參數設定（與MELSEC-Q、QS系列連接時）

(1) GX Works2的[網路參數]

GX Works2請使用Version 1.25B以上的版本。

(a) 網路參數



項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
網路類型	CC IE Field (主站)(固定)	○
起始I/O編號*1	0000H	○
網路編號*2	1	○
總(子)站數	1	○
站編號	0(固定)	○
模式*3	線上 (標準模式)	○
網路配置設定	參照(b)	△

項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
更新參數	(使用預設值)	△
中斷設定		x
連結間轉移		x
路由參數	參照 (c)	△

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

- *1 使用Q170MCP、Q170MSCPU(-S1)時，請根據系統配置進行設定。
- *2 請設定與GOT相同的網路No.。
- *3 請設定與GOT相同的模式設定。

(b) 網路配置設定



項目			設定值	GOT連接時是否需要設定	
RX/RX, RWw/RW _r 設定 (1) ^{*1}	RX/RX設定	站No. 1	起始	0000H	△
		站No. 1	結束	00FFH	△
	RWw/RW _r 設定	站No. 1	起始	00000H	△
		站No. 1	結束	000FFH	△
保留/ 錯誤停用站			無設定	△	

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

- *1 進行迴圈傳輸時請務必進行設定。

POINT

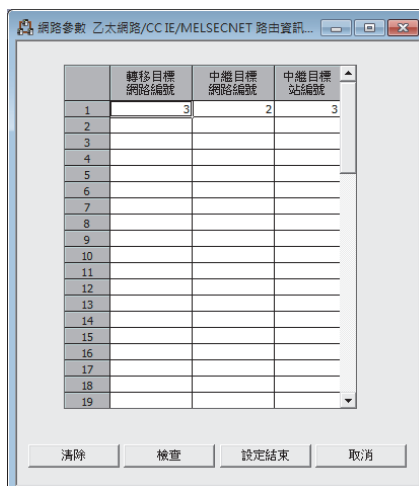
- (1) 變更了網路參數時
網路參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。
- (2) GOT的站號類型
請將GOT設定為智能設備站。

(c) Routing parameters

最多可設定64個[轉移目標網路編號]。

但是無法設定2個及以上（多個）的相同轉移目標網路No.。

因此，以本站（GOT）為要求源可以進行存取的其他站有64種[轉移目標網路編號]。



項目	範圍
轉移目標網路編號	1~239
中繼目標網路編號	1~239
中繼目標站編號	0~120

POINT

要求源的路由參數設定

要求源的GOT也需要進行路由參數設定。

關於設定方法，請參照以下內容。

➡ 11.3.3 路由參數設定

3. 系統配置（網路類型：CC IE Field）的GT Designer3[連接裝置設定]

項目	設定值
網路類型	CC IE Field
網路No.	1：網路No.1
站號	1：站號1
群組No.	0（固定）
模式設定	線上
更新間隔	25ms（使用預設值）
異常時的清除設定	清除（使用預設值）
重試次數	3次（使用預設值）
通訊逾時時間	3秒（使用預設值）
傳送延遲時間	0ms（使用預設值）
監視速度	高（標準）（使用預設值）

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 11.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

11.5 注意事項

■1. 關於CC-Link IE現場網路連接時的GOT的啟動。

CC-Link IE現場網路連接時，在啟動GOT約15秒後開始資料連結。

■2. 發生網路相關錯誤的系統警示時

CC-Link IE現場網路連接時，如果發生網路相關錯誤的系統警示，即使排除了錯誤原因也無法關閉系統警示顯示。請重新啟動GOT以關閉系統警示顯示。

■3. 關於CC-Link IE現場網路模塊的版本

關於CC-Link IE現場網路模塊的版本限制，請參照以下手冊。

➡ CC-Link IE Field Network Master/Local Module User's Manual

■4. 關於與Q170MCPUCPU、Q170MSCPU(-S1)之間的連接

無法監視運動控制器CPU部分（2號機）。

請將CPU號機設定為“0”或者“1”。監視PLC CPU部分（1號機）的元件。

關於CPU號機的設定，請參照以下手冊。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

例）位元元件的設定對話方塊



■5. GOT啟動時其他站發生資料連結異常

GOT啟動時，其他站可能會發生資料連結異常。

但是異常發生後會自重新連接原並正常執行監視。

要避免此類資料連結異常時，請在主站啟動10秒前啟動GOT。

但是，如果在GOT監視開始時（GOT啟動後十幾秒後）主站還沒有完成啟動，則會在GOT側發生通訊逾時。詳情請參照以下手冊。

➡ CC-Link IE Field Network Master/Local Module User's Manual

■6. GOT啟動時及電纜插拔時的全部站點資料連結異常

GOT啟動時，GOT上安裝的CC-Link IE現場模塊的PORT1和PORT2之間會暫時處於斷線狀態。

所以，當GOT重新連接以及從主站所見GOT之前的站號還原時，會發生全部站點資料連結異常。

POINT

GOT啟動時

GOT的啟動包含以下動作。

- GOT電源接通後的啟動時
- GOT本體重設後的啟動時
- 實用程式操作後的啟動時
- 包括連接裝置設定在內的工程下載後的啟動時
- OS下載後的啟動時

■7. 需要在資料連結異常時保持輸出時

請在GOT的連接裝置設定中設定保持來自資料連結異常站的輸入。請將“異常時的清除設定”設定為“保持”。

➡ 11.3.2 連接裝置進階

■8. 關於與RnSFCPU的連接

到RnSFCPU開始運行為止需要10秒以上。

如果在這段時間內啟動GOT，則會發生系統警示。為了避免發生系統警示，請調整GOT設定的標題顯示時間。

➡ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊

■9. 關於1臺PLC與多臺GOT的連接

多臺GOT同時訪問1臺PLC時，GOT的寫入處理（瞬時/循環）及讀取處理（瞬時）可能發生延遲。

通過以下處理方法，可以消除此類訪問延遲。

<處理方法>

(1) 改善PLC側的響應速度

在PLC側輸入COM命令等，提高響應速度。但是，這會延長掃描時間，敬請注意。

(2) 使用循環元件進行畫面設計

不使用瞬時元件，而使用循環元件進行畫面設計。

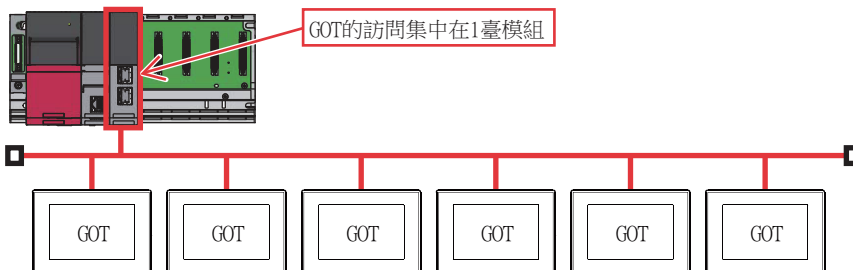
(3) 將GOT的連接目標分割為多個系統

在PLC側新增主站/本地站模組，將GOT的連接目標分割為多個系統。

改善當前系統配置。

（當前系統配置示例）

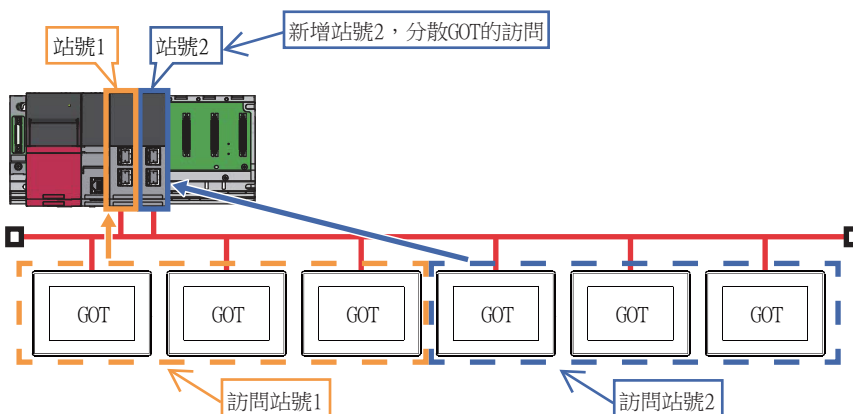
在以下系統配置中，來自GOT的訪問集中在1臺模組。



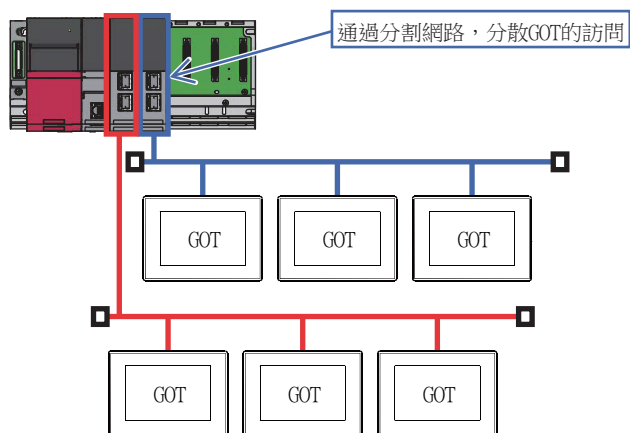
（改善方法）

(a) 向PLC側新增模組

向PLC側新增模組，分散GOT的訪問目標。



- (b) 網路的分割
通過分割網路，分散GOT的訪問。



12. CC-Link連接（智能設備站）













12.1	可連接機種清單	12 - 2
12.2	系統配置	12 - 10
12.3	GOT側的設定	12 - 13
12.4	PLC側的設定	12 - 16
12.5	注意事項	12 - 84

12. CC-Link連接（智能設備站）

12.1 可連接機種清單



12.1.1 PLC/運動控制器CPU

可連接的機種如下所示。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC iQ-R系列	R00CPU	○	CC-Link(ID)	 	⇒ 12.2
	R01CPU				
	R02CPU				
	R04CPU				
	R08CPU				
	R16CPU				
	R32CPU				
	R120CPU				
	R08PCPU*2				
	R16PCPU*2				
	R32PCPU*2				
	R120PCPU*2				
	R04ENCPU				
	R08ENCPU				
	R16ENCPU				
	R32ENCPU				
R120ENCPU					
R08SFPCPU*1					
R16SFPCPU*1					
R32SFPCPU*1					
R120SFPCPU*1					
運動控制器CPU (MELSEC iQ-R系列)	R16MTCPU	○	CC-Link(ID)	 	⇒ 12.2
	R32MTCPU				
	R64MTCPU				
C語言控制器 (MELSEC iQ-R系列)	R12CCPU-V	○	CC-Link(ID)	 	⇒ 12.2
CNC C80	R16NCCPU-S1	○	CC-Link(ID)	 	⇒ 12.2
機械手臂控制器 (MELSEC iQ-R系列)	CR800-R(R16RTCPU)	○	CC-Link(ID)	 	⇒ 12.2
CC-Link IE現場網路起始模塊	RJ72GF15-T2	×	CC-Link (ID)	-	-
MELSEC iQ-F系列	FX5U FX5UC	○	-	 	⇒ 12.2









*1 請將安全功能模塊R6SFM安裝在基板上，並與RnSFPCPU相鄰。此外，RnSFPCPU與安全功能模塊R6SFM的配對版本必須一致。該配對版本不一致時，RnSFPCPU將不會動作。



*2 建立二重化系統時，請將二重化功能模塊R6RFM安裝在基板上，並與RnPCPU相鄰。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-Q (Q模式)	Q00JCPU	○	CC-Link (ID)		➡ 12.2
	Q00CPU*1				
	Q01CPU*1				
	Q02CPU*1				
	Q02HCPU*1				
	Q06HCPU*1				
	Q12HCPU*1				
	Q25HCPU*1				
	Q02PHCPU				
	Q06PHCPU				
	Q12PHCPU				
	Q25PHCPU				
	Q12PRHCPU (主基板)				
	Q25PRHCPU (主基板)				
	Q12PRHCPU (擴充基板)				
	Q25PRHCPU (擴充基板)				
	Q00UJCPU				
	Q00UCPU				
	Q01UCPU				
	Q02UCPU				
Q03UDCPU					
Q04UDHCPU					
Q06UDHCPU					
Q10UDHCPU					
Q13UDHCPU					
Q20UDHCPU					
Q26UDHCPU					
Q03UDECPU					
Q04UDEHCPU					
Q06UDEHCPU					
Q10UDEHCPU					
Q13UDEHCPU					
Q20UDEHCPU					
Q26UDEHCPU					
Q50UDEHCPU					
Q100UDEHCPU					
Q03UDVCPU					
Q04UDVCPU					
Q06UDVCPU					
Q13UDVCPU					
Q26UDVCPU					
C語言控制器 (Q系列)	Q12DCCPU-V*2	○	CC-Link (ID)		➡ 12.2
	Q24DHCCPU-V/VG				
	Q24DHCCPU-LS				
	Q26DHCCPU-LS				

*1 多CPU系統配置時請使用CPU功能版本B以上的機種。

*2 請使用序列No. 前5位為12042以後的機種。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-QS	QS001CPU	○	-	-	-
MELSEC-L	L02CPU	○	CC-Link (ID)	 	➡ 12.2.2
	L06CPU				
	L26CPU				
	L26CPU-BT				
	L02CPU-P				
	L06CPU-P				
	L26CPU-P				
	L26CPU-PBT				
	L02SCPU-CM				
	L02SCPU				
L02SCPU-P					
MELSEC-Q (A模式)	Q02CPU-A	○	CC-Link (ID)	 	➡ 12.2.1
	Q02HCPU-A				
	Q06HCPU-A				
MELSEC-QnA (QnACPU)	Q2ACPU	○	CC-Link (ID)	 	➡ 12.2.1
	Q2ACPU-S1				
	Q3ACPU				
	Q4ACPU				
	Q4ARCPU				
MELSEC-QnA (QnASCPU)	Q2ASCPU	○	CC-Link (ID)	 	➡ 12.2.1
	Q2ASCPU-S1				
	Q2ASHCPU				
	Q2ASHCPU-S1				

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-A (AnCPU)	A2UCPU	○	CC-Link (ID)		 12.2.1
	A2UCPU-S1				
	A3UCPU				
	A4UCPU				
	A2ACPU				
	A2ACPUP21				
	A2ACPUR21				
	A2ACPU-S1				
	A2ACPUP21-S1				
	A2ACPUR21-S1				
	A3ACPU				
	A3ACPUP21				
	A3ACPUR21				
	A1NCPUP21				
	A1NCPUR21				
	A2NCPUP21				
	A2NCPUR21				
	A2NCPU-S1				
	A2NCPUP21-S1				
	A2NCPUR21-S1				
A3NCPUP21					
A3NCPUR21					

系列	型號名	有無 時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節	
MELSEC-A (AnSCPU)	A2USCPU	○	CC-Link (ID)	 	➡ 12.2.1	
	A2USCPU-S1					
	A2USHCPU-S1					
	A1SCPU					
	A1SCPUC24-R2					
	A1SHCPU					
	A2SCPU					
	A2SCPU-S1					
	A2SHCPU					
	A2SHCPU-S1					
	A1SJCPU					
	A1SJCPU-S3					
	A1SJHCPU					
MELSEC-A	A0J2HCPU	×	CC-Link (ID)	 	➡ 12.2.1	
	A0J2HCPUP21					
	A0J2HCPUR21					
	A0J2HCPU-DC24					
	MELSEC-A	A2CCPU	○	-	-	-
		A2CCPUP21				
		A2CCPUR21				
		A2CCPUC24				
A2CCPUC24-PRF						
A2CJCPU-S3						
A1FXCPU						
運動控制器CPU (Q系列)	Q172CPU*1*2	○	CC-Link (ID)	 	➡ 12.2	
	Q173CPU*1*2					
	Q172CPUN*1					
	Q173CPUN*1					
	Q172HCPU					
	Q173HCPU					
	Q172DCPU					
	Q173DCPU					
	Q172DCPU-S1					
	Q173DCPU-S1					
	Q172DSCPU					
	Q173DSCPU					
	Q170MCPUN*3					
	Q170MSCPU*4					
	Q170MSCPU-S1*4					

- *1 使用SV13、SV22、SV43時，請使用安裝了以下版本的OS的運動控制器CPU。
 - SW6RN-SV13Q□：00H以後
 - SW6RN-SV22Q□：00H以後
 - SW6RN-SV43Q□：00B以後
- *2 請使用下列生產編號的本體模塊。
 - Q172CPU：生產編號N*****以後
 - Q173CPU：生產編號M*****以後
- *3 擴充基板（Q52B/Q55B）中僅能使用第1段。
- *4 可使用擴充基板（Q5□B/Q6□B）。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節			
運動控制器CPU (A系列)	A273UCPU	○	CC-Link (ID)	 	➡ 12.2.1			
	A273UHCPU							
	A273UHCPU-S3							
	A373UCPU							
	A373UCPU-S3							
	A171SCPU							
	A171SCPU-S3							
	A171SCPU-S3N							
	A171SHCPU							
	A171SHCPUN							
	A172SHCPU							
	A172SHCPUN							
	A173UHCPU							
	A173UHCPU-S1							
MELSEC-WS	WS0-CPU0	×	×	-	-			
	WS0-CPU1							
	WS0-CPU3							
MELSECNET/H 遠端I/O站	QJ72LP25-25	×	-	-	-			
	QJ72LP25G							
	QJ72BR15							
CC-Link 1E 現場網路起始模塊	LJ72GF15-T2	×	-	-	-			
CC-Link 1E 現場網路以太網路 介面卡模塊	NZ2GF-ETB	×	-	-	-			
CNC C70	Q173NCCPU	○	CC-Link (ID)	 	➡ 12.2			
機械手臂控制器 (Q系列)	CRnQ-700(Q172DRCPU) CR750-Q(Q172DRCPU) CR751-Q(Q172DRCPU)	○	CC-Link (ID)	 	➡ 12.2			
MELSEC-FX	FX0	×	-	-	-			
	FX0S							
	FX0N							
	FX1							
	FX2	×						
	FX2C							
	FX1S	○						
	FX1N							
	FX2N							
	FX1NC	×						
	FX2NC							
	FX3S							
	FX3G							
	FX3GC	○				CC-Link (ID)	 	➡ 12.2
	FX3GA							
	FX3GE							
	FX3U							
FX3UC								
FX3UC								

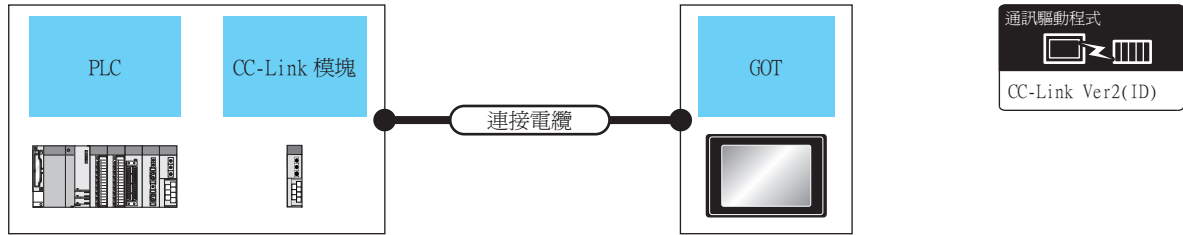
12.1.2 CC-Link模塊

CPU系列	CC-Link模塊
MELSEC iQ-R系列運動控制器CPU (MELSEC iQ-R系列) C語言控制器 (MELSEC iQ-R系列) CNC C80 CR800-R(R16RTCPU)	RJ61BT11 ^{*3}
MELSEC-Q (Q模式)、C語言控制器 (Q系列)、運動控制器CPU (Q系列)、CNC C70、 裝置人控制器 (CRnQ-700)	QJ61BT11、QJ61BT11N
MELSEC-L	LJ61BT11
MELSEC-QnA	AJ61QBT11 ^{*1} 、A1SJ61QBT11 ^{*1}
MELSEC-Q (A模式)、MELSEC-A、運動控制器CPU (A系列)	AJ61BT11 ^{*1} 、A1SJ61BT11 ^{*1}
MELSEC iQ-F系列 ^{*2} 、MELSEC-FX ^{*4}	FX3U-16CCL-M、FX5-CCL-MS

- *1 僅可與功能版本B以及軟體版本J以上的CC-Link模塊進行瞬時通訊。
- *2 在MELSEC iQ-F系列中使用FX3U-16CCL-M時，必須使用匯流排轉換模塊 (FX5-CNV-BUS或者FX5-CNV-BUSC)。
- *3 建立二重化系統時，請使用固件版本為“04”以上的版本。
- *4 MELSEC-FX不支援FX5-CCL-MS。

12.2 系統配置

12.2.1 以CC-Link Ver.1對應連接時



PLC		連接電纜			GOT		可連接臺數
型號名	CC-Link模塊*1	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*8	本體	
MELSEC iQ-R系列 運動控制器CPU (MELSEC iQ-R系列) C語言控制器 (MELSEC iQ-R系列) CNC C80 CR800-R(R16RTCPU)	RJ61BT11	CC-Link(Ver.1)	CC-Link專用電纜*2	*3	GT15-J61BT13*5		26臺GOT
MELSEC-Q (Q模式) C語言控制器 (Q系列) 運動控制器CPU (Q系列) CNC C70 機械手臂控制器 (CRnQ-700)	QJ61BT11 QJ61BT11N						
MELSEC-L	LJ61BT11						
MELSEC-L (L26CPU-BT)	-						
MELSEC-QnA	AJ61QBT11 A1SJ61QBT11*4						
MELSEC-A	AJ61BT11 A1SJ61BT11*4						
MELSEC iQ-F系列*6 MELSEC-FX*7	FX3U-16CCL-M FX5-CCL-MS						8臺GOT

*1 關於CC-Link模塊的系統配置，請參照以下手冊。

- ▶▶▶ CC-Link System Master/Local Module User's Manual QJ61BT11N
- ▶▶▶ CC-Link System Master/Local Module User's Manual AJ61QBT11, A1SJ61QBT11
- ▶▶▶ CC-Link System Master/Local Module User's Manual AJ61QBT11, A1SJ61QBT11
- ▶▶▶ MELSEC-L CC-Link System Master/Local Module User's Manual

*2 關於CC-Link專用電纜規格的問題處資訊，請參照以下內容。

- ▶▶▶ CC-Link 協會首頁：<http://www.cc-link.org.cn/>

*3 最大電纜總延伸以及站間電纜長度因使用的電纜類型、傳輸速度等而異。
詳情請參照以下手冊。

- ▶▶▶ CC-Link System Master/Local Module User's Manual QJ61BT11N
- ▶▶▶ CC-Link System Master/Local Module User's Manual AJ61QBT11, A1SJ61QBT11
- ▶▶▶ CC-Link System Master/Local Module User's Manual AJ61BT11, A1SJ61BT11
- ▶▶▶ MELSEC-L CC-Link System Master/Local Module User's Manual
- ▶▶▶ FX3U-16CCL-M USER'S MANUAL

*4 僅可與功能版本B以及軟體版本J以上的CC-Link模塊進行瞬時傳輸。

*5 使用時請在連接裝置設定中將模式設定設為Ver.1。
關於具體的設定方法，請參照以下內容。

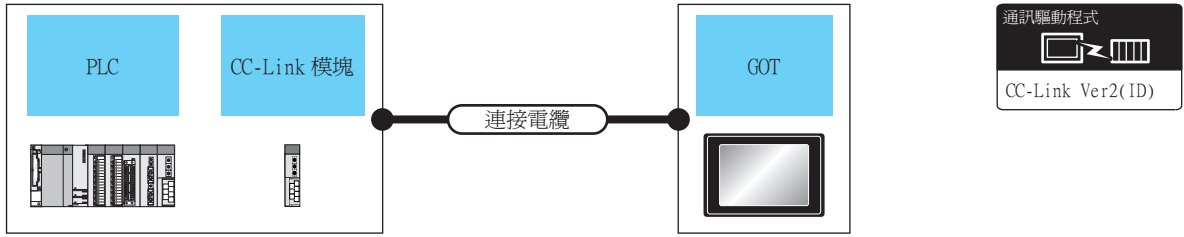
- ▶▶▶ 12.3.1 設定通訊接口 (連接裝置的設定)

*6 在MELSEC iQ-F系列中使用FX3U-16CCL-M時，必須使用匯流排轉換模塊 (FX5-CNV-BUS或者FX5-CNV-BUSC)。

*7 MELSEC-FX不支援FX5-CCL-MS。

*8 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

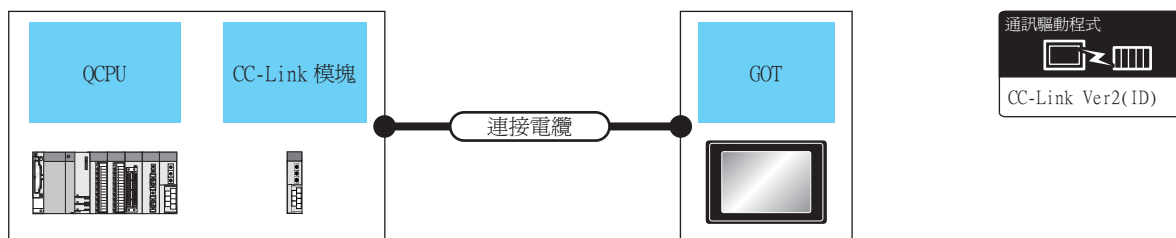
12.2.2 以CC-Link Ver.2對應連接時



PLC		連接電纜		GOT		可連接臺數	
型號名	CC-Link模塊*1	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*7		本體
MELSEC iQ-R系列 運動控制器CPU (MELSEC iQ-R系列) C語言控制器 (MELSEC iQ-R系列) CNC C80 CR800-R(R16RTCPU)	RJ61BT11	CC-Link(Ver.2)	CC-Link專用電纜*2	*3	GT15-J61BT13*4		26臺GOT
MELSEC-Q (Q模式) C語言控制器 (Q系列) 運動控制器CPU (Q系列) CNC C70 機械手臂控制器 (CRnQ-700)	QJ61BT11N						
MELSEC-L	LJ61BT11						
MELSEC-L (L26CPU-BT) (L26CPU-PBT)	-						
MELSEC iQ-F系列*5 MELSEC-FX*6	FX3U-16CCL-M FX5-CCL-MS						

- *1 關於CC-Link模塊的系統配置，請參照以下手冊。
 - ➡ CC-Link System Master/Local Module User's Manual QJ61BT11N
 - MELSEC-L CC-Link System Master/Local Module User's Manual
- *2 關於CC-Link專用電纜規格的問訊處資訊，請參照以下內容。
 - ➡ CC-Link 協會首頁：<http://www.cc-link.org.cn/>
- *3 最大電纜總延伸以及站間電纜長度因使用的電纜類型、傳輸速度等而異。
詳情請參照以下手冊。
 - ➡ CC-Link System Master/Local Module User's Manual QJ61BT11N
 - MELSEC-L CC-Link System Master/Local Module User's Manual
 - FX3U-16CCL-M USER'S MANUAL
- *4 使用時請在連接裝置設定中將模式設定設為Ver.2。
關於具體的設定方法，請參照以下內容。
 - ➡ 12.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）
- *5 在MELSEC iQ-F系列中使用FX3U-16CCL-M時，必須使用匯流排轉換模塊（FX5-CNV-BUS或者FX5-CNV-BUSC）。
- *6 MELSEC-FX不支援FX5-CCL-MS。
- *7 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

12.2.3 CC-Link Ver.1對應/Ver.2對應混合連接時



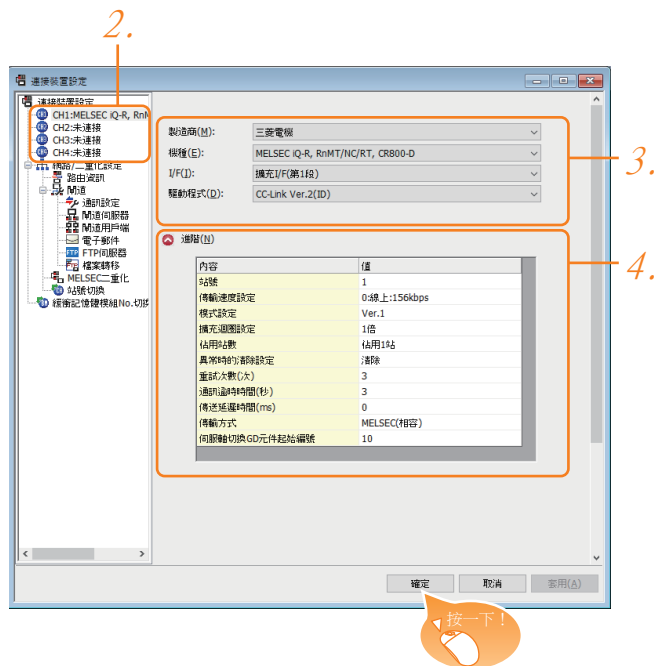
PLC		連接電纜			GOT		可連接臺數
型號名	CC-Link模塊 ^{*1}	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置 ^{*8}	本體	
MELSEC iQ-R系列 運動控制器CPU (MELSEC iQ-R系列) C語言控制器 (MELSEC iQ-R系列) CNC C80 CR800-R(R16RTCPU)	RJ61BT11	CC-Link(Ver.2)	CC-Link專用電纜 ^{*2}	*3	GT15-J61BT13 ^{*4}	GT 27 GT 25	26臺GOT
		CC-Link(Ver.1)	CC-Link專用電纜 ^{*2}	*3		GT 27 GT 25	
MELSEC-Q (Q模式) C語言控制器 (Q系列) 運動控制器CPU (Q系列) CNC C70 機械手臂控制器 (CRnQ-700)	QJ61BT11N	CC-Link(Ver.2)	CC-Link專用電纜 ^{*2}	*3	GT15-J61BT13 ^{*4}	GT 27 GT 25	
		CC-Link(Ver.1)	CC-Link專用電纜 ^{*2}	*3		GT15-J61BT13 ^{*5}	
MELSEC iQ-F系列 ^{*6} MELSEC-FX ^{*7}	FX3U-16CCL-M FX5-CCL-MS	CC-Link(Ver.2)	CC-Link專用電纜 ^{*2}	*3	GT15-J61BT13 ^{*4}	GT 27 GT 25	8臺GOT
		CC-Link(Ver.1)	CC-Link專用電纜 ^{*2}	*3		GT 27 GT 25	

- *1 關於CC-Link模塊的系統配置，請參照以下手冊。
 ➡ CC-Link System Master/Local Module User's Manual QJ61BT11N
- *2 關於CC-Link專用電纜規格的問題處資訊，請參照以下內容。
 ➡ CC-Link 協會首頁：<http://www.cc-link.org.cn/>
- *3 最大電纜總延伸以及站間電纜長度因使用的電纜類型、傳輸速度等而異。
 詳情請參照以下手冊。
 ➡ CC-Link System Master/Local Module User's Manual QJ61BT11N
 FX3U-16CCL-M USER'S MANUAL
- *4 使用時請在連接裝置設定中將模式設定設為Ver.2。
 關於具體的設定方法，請參照以下內容。
 ➡ 12.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）
- *5 使用時請在連接裝置設定中將模式設定設為Ver.1。
 關於具體的設定方法，請參照以下內容。
 ➡ 12.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）
- *6 在MELSEC iQ-F系列中使用FX3U-16CCL-M時，必須使用匯流排轉換模塊（FX5-CN-V-BUS或者FX5-CN-V-BUSC）。
- *7 MELSEC-FX不支援FX5-CCL-MS。
- *8 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

12.3 GOT側的設定

12.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

設定連接裝置的通道。



Step 1. 選擇[通用設定]→[連接裝置設定]功能表。

Step 2. 顯示連接裝置的設定視窗，從清單功能表中選擇要使用的通道。

Step 3. 進行如下選擇。

- 製造商：三菱電機
- 機種^{*1}：請根據所連接的機種進行設定。
- I/F：所使用的接口
- 驅動程式：CC-Link Ver2 (ID)

*1 在MELSEC iQ-F系列和MELSEC-FX的情況下，請設定為以下之一。

「MELSEC iQ-R、RnMT」、「MELSEC-Q/QS、Q17nD/M/NC/DR、CRnD-700」、「MELSEC-QnA、MELDAS C6*」、「MELSEC-L」、「MELSEC-A」

Step 4. 製造商、機種、I/F、驅動程式的設定完成後會顯示進階。
請根據所使用的環境進行設定。

➡ 12.3.2 連接裝置進階

設定完成後按一下[確定]按鈕。

POINT

連接裝置的設定可在[I/F連接清單]中進行確認。
關於詳情，請參照以下內容。

➡ 1.1.3 I/F連接清單

12.3.2 連接裝置進階

請根據所使用的環境進行設定。

內容	值
站號	1
傳輸速度設定	0:線上:156kbps
模式設定	Ver.1
擴充迴圈設定	1倍
佔用站數	佔用1站
異常時的清除設定	清除
重試次數(次)	3
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0
傳輸方式	MELSEC(相容)
伺服軸切換GD元件起始編號	10

項目	內容	範圍
站號	設定GOT的站號。 (預設:1)	1~64
傳輸速度設定 ^{*1}	設定GOT的傳輸速度和模式。 (預設:0)	0~E
模式設定	設定CC-Link的模式。 (預設:Ver.1)	Ver.1/Ver.2/新增/離線
擴充迴圈設定	設定迴圈點數擴充。 (預設:1倍)	1倍/2倍/4倍/8倍
佔用站數	設定GOT的佔用站數。 (預設:1站)	佔用1站/佔用4站
異常時的清除設定	設定異常時清除/保持。 (預設:清除)	清除/保持
重試次數	設定通訊逾時時的重試次數。 如果重試之後仍無應答,則為通訊逾時。 (預設:3次)	0~5次
通訊逾時時間	設定通訊逾時的時間。 (預設:3秒)	3~90秒
傳送延遲時間	設定用於減少網路/連接目標PLC負荷的傳送延遲時間。 (預設:0ms)	0~300(ms)
傳輸方式 ^{*2}	設定CC-Link的傳輸方式。 (預設:MELSEC(相容))	MELSEC(相容), 迴圈
伺服軸切換GD元件起始編號	設定伺服軸切換GD元件起始編號。 (預設:10) 關於詳情,請參照以下POINT。 ▶ (3) 伺服軸編號的間接指定	0~65520

*1 傳輸速度設定
CC-Link通訊的傳輸速度的設定內容如下所示。

設定值	內容
0	線上:156kbps
1	線上:625kbps
2	線上:2.5Mbps
3	線上:5Mbps
4	線上:10Mbps
5	線路測試
6	線路測試
7	線路測試
8	線路測試
9	線路測試
A	硬體測試:156kbps
B	硬體測試:625kbps
C	硬體測試:2.5Mbps

設定值	內容
D	硬體測試：5Mbps
E	硬體測試：10Mbps

關於硬體測試的詳情，請參照以下手冊。

➡ 所使用的CC-Link模塊的主機/本地模塊使用者手冊

*2 在MELSEC IQ-F系列和MELSEC-FX時，轉移方式請設定為“迴圈”

POINT

- 通過實用程式進行的通訊接口的設定
通訊接口的設定也可在寫入工程資料的[連接裝置設定]後，通過實用程式的[連接裝置設定]進行變更。
關於實用程式的詳情，請參照以下手冊。

➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）

- 連接裝置設定的設定內容的優先順序
通過GT Designer3或實用程式進行設定時，會根據最後設定的內容進行動作。
- 伺服軸編號的間接指定
通過在GT Designer3上將伺服軸編號指定為100~115，可以使用16位的GOT內部寄存器(GD軟元件)間接指定伺服軸編號。
在“伺服軸切換GD元件起始編號”中，透過間接指定對要使用的GOT內部暫存器(GD元件)的起始編號進行設定。
“伺服軸切換GD元件起始編號”的設定值為“10”時，GD10~GD25的值為伺服軸編號。關於詳細內容，請參照下表。

指定伺服軸編號	對應軟元件	設置範圍
100	GD10	1~64 設置超出上述範圍時，會發生軟元件超範圍錯誤。
101	GD11	
102	GD12	
103	GD13	
104	GD14	
105	GD15	
106	GD16	
107	GD17	
108	GD18	
109	GD19	
110	GD20	
111	GD21	
112	GD22	
113	GD23	
114	GD24	
115	GD25	

- GOT啟動後的注意事項
當在初始顯示畫面上監控規定了伺服軸編號間接指定（100~115）的伺服放大器元件時，有時會存在不在元件範圍內的情況。此時，請設定間接指定元件值後，再監控畫面。
- 一對多連接時的注意事項（軸編號間接指定）
一對多連接時，當使用伺服軸切換GD元件起始編號時，設定範圍重疊後，在各通道上設定的伺服放大器元件的軸編號將在同一時間進行切換。
- 一對多連接時的注意事項（站號間接指定與軸編號間接指定）
一對多連接時，當使用逆變器或其他溫度控制器與站號間接指定（GD10~GD25），在其他通道上將伺服軸切換GD元件起始編號設定為“10”時，各通道上設定的伺服放大器的軸編號與逆變器或其他溫度控制器的站號將在同一時間進行切換。

12.4 PLC側的設定

GOT在CC-Link系統內作為如下所示的站號進行動作。

站資訊	內容
站類型	智能設備站、Ver.1智能設備站或者Ver.2智能設備站
佔用站數	1站或4站

PLC（CC-Link模塊）的開關設定、參數設定的相關內容在12.4.5~12.4.11進行說明。

型號名		參照章節
CC-Link模塊 (MELSEC iQ-R系列)	Ver.1對應 連接	RJ61BT11 ➡ 12.4.1
	Ver.2對應 連接	RJ61BT11 ➡ 12.4.2
	Ver.1/ Ver.2對應 混合的連接	RJ61BT11 ➡ 12.4.3
CC-Link模塊 (Q系列)	Ver.1對應 連接	QJ61BT11、 QJ61BT11N ➡ 12.4.5
	Ver.2對應 連接	QJ61BT11N ➡ 12.4.6
	Ver.1/ Ver.2對應 混合的連接	QJ61BT11N ➡ 12.4.7
CC-Link模塊 (QnA系列)	AJ61QBT11、 A1SJ61QBT11	➡ 12.4.10
CC-Link模塊 (A系列)	AJ61BT11、 A1SJ61BT11	➡ 12.4.11
CC-Link模塊 (MELSEC iQ-F系列、MELSEC-FX)	Ver.1/ Ver.2對應混合的連接	FX3U-16CCL-M ➡ 12.4.12
CC-Link模組 (MELSEC iQ-F系列)	Ver.1/ Ver.2對應混合的連接	FX5-CCL-MS ➡ 12.4.13

POINT

關於佔有站數

佔有站數是用於決定GOT使用的連結元件（RX/R_Y/R_{Ww}/R_{Wr}）點數的設定。

想要在GOT與CC-Link模塊之間的迴圈傳輸中大量使用連結元件點數時，請將佔有站數設定為佔用4站。

佔用1站以及佔用4站時的連結元件的點數如下所示。

- CC-Link Ver.2時

連結 元件	擴充迴圈設定							
	1倍設定		2倍設定		4倍設定		8倍設定	
	佔用1站	佔用4站	佔用1站	佔用4站	佔用1站	佔用4站	佔用1站	佔用4站
遠端 輸入 (RX)	32點	128點	32點	224點	64點	448點	128點	896點
遠端 輸出 (RY)	32點	128點	32點	224點	64點	448點	128點	896點
遠端暫存器(R _{Ww})	4點	16點	8點	32點	16點	64點	32點	128點
遠端暫存器(R _{Wr})	4點	16點	8點	32點	16點	64點	32點	128點

- CC-Link Ver.1時

連結元件	佔用站數	
	佔用1站	佔用4站
遠端輸入 (RX)	32點	128點
遠端輸出 (RY)	32點	128點
遠端暫存器 (R _{Ww})	4點	16點
遠端暫存器 (R _{Wr})	4點	16點

12.4.1 以CC-Link模塊（MELSEC iQ-R系列）和Ver.1對應連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT以及CC-Link模塊（MELSEC iQ-R系列）Ver.1對應中的設定進行說明。

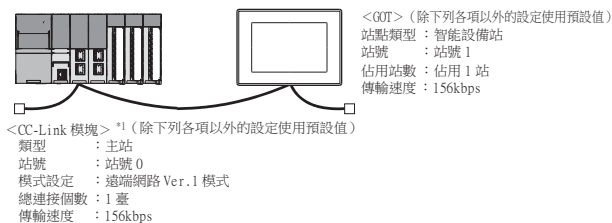
POINT

CC-Link模塊（MELSEC iQ-R系列）

關於CC-Link模塊（MELSEC iQ-R系列）的詳情，請參照以下手冊。

➡ MELSEC iQ-R系列使用者手冊

1. 系統配置



*1 CC-Link模塊安裝在基板的插槽0上。
 CC-Link模塊的起始I/O No.設定為“0”。

POINT

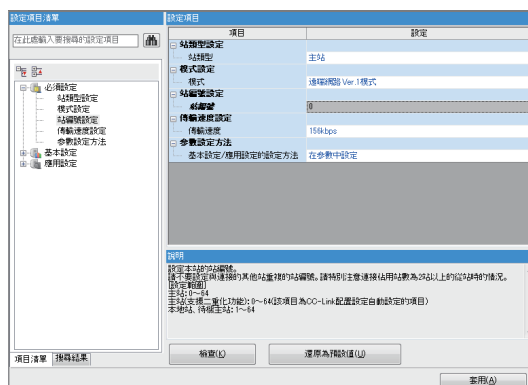
變更了開關設定時

請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行
 PLC CPU的重設操作。

2. GX Works3的模塊參數設定

(1) GX Works3的[模塊參數]

(a) 模塊參數



項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	主站	○
模式	遠端網路Ver.1模式	○
站號	0（固定）	△
傳輸速度 ^{*1}	156kbps	○
參數設定方法	在參數中設定	×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 請設定與GOT相同的設定。

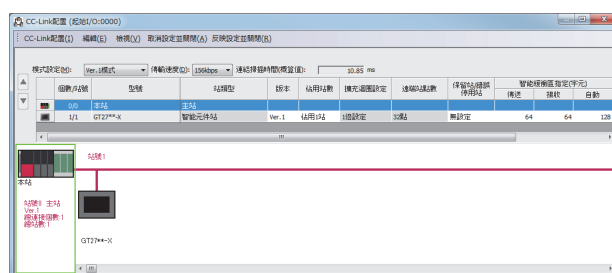
(b) 連結更新設定

設定項目									
No.	連結側					CPU側			
	元件名	點數	起始	結束		更新目標	元件名	點數	
-	SB	512	00000	001FF	模組標籤				
-	SW	512	00000	001FF	模組標籤				
1	RX	256	00000	000FF	指定元件	X		256	
2	RY	256	00000	000FF	指定元件	Y		256	
3	RWr	256	00000	000FF	指定元件	D		256	
4	RWw	256	00000	000FF	指定元件	D		256	
5									
6									

項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
特殊繼電器 (SB) 更新元件	-	△
特殊暫存器 (SW) 更新元件	-	△
遠端輸入 (RX) 更新元件	必要時進行設定	△
遠端輸出 (RY) 更新元件		△
遠端暫存器 (RWr) 更新元件		△

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(c) CC-Link構成設定



項目*1	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	Ver.1智能元件站 (固定)	○
佔用站數*2	佔用1站	○
保留站/錯誤停用站	未設定	○
智能緩衝區指定 (字元)	(使用預設值)	×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 CC-Link模塊的[模式設定]為[遠端網路 (Ver.1模式)]時，無法進行[遠端站點數]的設定。

*2 請設定與GOT相同的設定。

POINT

變更了模塊參數時

模塊參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或者進行PLC CPU的重設操作。

■3. GT Designer3的[連接裝置設定]

項目	設定值
站號	1：站號1
傳輸速度設定	0：線上156kbps
模式設定	Ver.1：遠端網路-Ver.1模式
擴充迴圈設定	1倍（使用預設值）
佔用站數	1站
異常時的清除設定	0：清除
重試次數	3次（使用預設值）
通訊逾時時間	3秒（使用預設值）
傳送延遲時間	0秒（使用預設值）
傳輸方式	MELSEC（相容）

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]的設定方法，
請參照以下內容。

- ➡ 12.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

12.4.2 以CC-Link模塊（Q系列）和Ver.2對應連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT以及CC-Link模塊（MELSEC iQ-R系列）Ver.2對應中的設定進行說明。

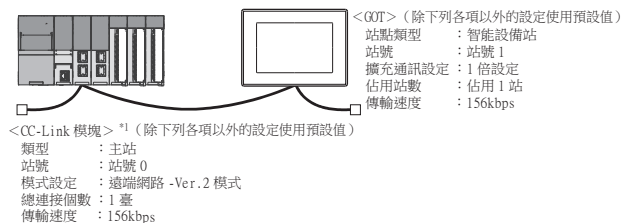
POINT

CC-Link模塊（MELSEC iQ-R系列）

關於CC-Link模塊（MELSEC iQ-R系列）的詳情，請參照以下手冊。

➡ MELSEC iQ-R系列使用者手冊

■ 1. 系統配置

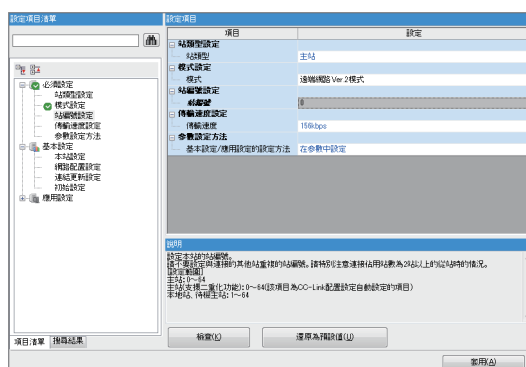


*1 CC-Link模塊安裝在基板的插槽0上。
CC-Link模塊的起始I/O No.設定為“0”。

■2. GX Works3的模塊參數設定

(1) GX Works3的[模塊參數]

(a) 模塊參數



項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	主站	○
模式	遠端網路Ver.2模式	○
站號	0 (固定)	△
傳輸速度*1	15Kbps	○
參數設定方法	在參數中設定	x

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

*1 請設定與GOT相同的設定。

(b) 連結更新設定

No.	連結例				CPU例		
	元件名	點數	起始	結束	更新目標	元件名	點數
-	SB	512	00000	001FF	模組標籤		
-	SW	512	00000	001FF	模組標籤		
1	RX	256	00000	000FF	指定元件	X	256
2	RY	256	00000	000FF	指定元件	Y	256
3	RWr	256	00000	000FF	指定元件	D	256
4	Rww	256	00000	000FF	指定元件	D	256
5							
6							

項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
特殊繼電器 (SB) 更新元件	-	△
特殊暫存器 (SW) 更新元件	-	△
遠端輸入 (RX) 更新元件		△
遠端輸出 (RY) 更新元件	必要時進行設定	△
遠端暫存器 (RWr) 更新元件		△

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

(c) CC-Link構成設定



項目 ^{*1}	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	Ver.2智能元件站 (固定)	○
擴充迴圈設定 ^{*2}	1倍設定	○
佔用站數 ^{*2}	佔用1站	○
遠端站點數	32 points (fixed)	○
保留站/錯誤停用站	未設定	○
智能緩衝區指定 (字元)	(使用預設值)	x

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

- *1 CC-Link 模塊的[模式設定] 為[遠端網路 (Ver.2模式)] 時，可進行[遠端站點數] 的設定。
[遠端站點數] 是遠端I/O 站用的設定。
GOT中請使用預設值32 points。
- *2 請設定與GOT相同的設定。

POINT

變更了模塊參數時

模塊參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或者進行PLC CPU的重設操作。

■ 3. GT Designer3的[連接裝置設定]

項目	設定值
站號	1：站號1
傳輸速度設定	0：線上156kbps
模式設定	Ver.2：遠端網路-Ver.2模式
擴充迴圈設定	1倍
佔用站數	1站
異常時的清除設定	0：清除
重試次數	3次 (使用預設值)
通訊逾時時間	3秒 (使用預設值)
傳送延遲時間	0秒 (使用預設值)
傳輸方式	MELSEC (相容)

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

- ➡ 12.3.1 設定通訊接口 (連接裝置的設定)

12.4.3 以CC-Link模塊（MELSEC iQ-R系列）和Ver.1/Ver.2對應混合連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT以及CC-Link模塊（MELSEC iQ-R系列）Ver.1/Ver.2對應混合的設定進行說明。

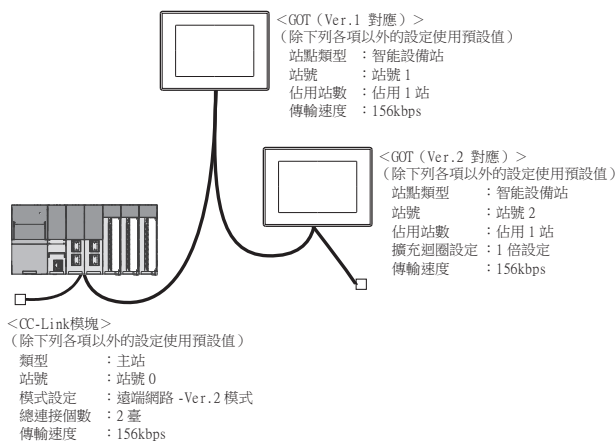
POINT

CC-Link模塊（MELSEC iQ-R系列）

關於CC-Link模塊（MELSEC iQ-R系列）的詳情，請參照以下手冊。

➡ MELSEC iQ-R系列使用者手冊

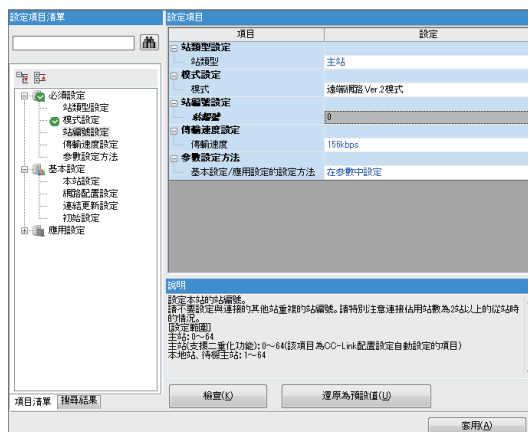
1. 系統配置



2. GX Works3的模塊參數設定

(1) GX Works3的[模塊參數]

(a) 模塊參數



項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	主站	○
模式	遠端網路Ver.2模式	○
站號	0 (固定)	△
傳輸速度*1	156kbps	○
參數設定方法	在參數中設定	×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 請設定與GOT相同的設定。

(b) 連結更新設定

設定項目									
No.	連結側					CPU側			
	元件名	點數	起始	結束		更新目標	元件名	點數	
-	SB	512	00000	001FF	模組標籤				
-	SW	512	00000	001FF	模組標籤				
1	RX	256	00000	000FF	指定元件	X		256	
2	RY	256	00000	000FF	指定元件	Y		256	
3	RWr	256	00000	000FF	指定元件	D		256	
4	RWw	256	00000	000FF	指定元件	D		256	
5									
6									

項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
特殊繼電器 (SB) 更新元件	必要時進行設定	△
特殊暫存器 (SW) 更新元件		△
遠端輸入 (RX) 更新元件		△
遠端輸出 (RY) 更新元件		△
遠端暫存器 (RW _r) 更新元件		△
遠端暫存器 (RW _w) 更新元件		△

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(c) CC-Link構成設定



• 站號1(GOT)的CC-Link構成設定

項目*1	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	Ver.1智能元件站 (固定)	○
佔用站數*2	佔用1站	○
保留站/錯誤停用站	未設定	○
智能緩衝區指定(字元)	(使用預設值)	×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

• 站號2(GOT)的CC-Link構成設定

項目*1	設定值	GOT連接時是否需要設定
站類型	Ver.2智能元件站 (固定)	○
擴充迴圈設定*2	1倍設定	○
佔用站數*2	佔用1站	○
保留站/錯誤停用站	未設定	○
智能緩衝區指定 (字元)	(使用預設值)	x

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

*1 CC-Link 模塊的[模式設定] 為[遠端網路 (Ver.2模式)] 時，可進行[遠端站點數] 的設定。
[遠端站點數] 是遠端I/O 站用的設定。
GOT中請使用預設值 (32 points)。

*2 請設定與GOT相同的設定。

POINT

變更了模塊參數時

模塊參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或者進行PLC CPU的重設操作。

■3. GT Designer3的[連接裝置設定]

(1) 站號1 (GOT) 的連接裝置設定

項目	設定值
站號	1：站號1
傳輸速度設定	0：線上56kbps
模式設定	Ver.1：遠端網路Ver.1模式
擴充迴圈設定	1倍 (使用預設值)
佔用站數	1站
異常時的清除設定	0：清除
重試次數	3次 (使用預設值)
通訊逾時時間	3秒 (使用預設值)
傳送延遲時間	0秒 (使用預設值)
傳輸方式	迴圈

(2) 站號2 (GOT) 的連接裝置設定

項目	設定值
站號	2：站號2
傳輸速度設定	0：線上56kbps
模式設定	Ver.2：遠端網路Ver.2模式
擴充迴圈設定	1倍 (使用預設值)
佔用站數	1站
異常時的清除設定	0：清除
重試次數	3次 (使用預設值)
通訊逾時時間	3秒 (使用預設值)
傳送延遲時間	0秒 (使用預設值)
傳輸方式	迴圈

12.4.4 與C語言控制器（MELSEC iQ-R系列）連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT和C語言控制器（MELSEC iQ-R系列）的設定進行說明。
在C語言控制器（MELSEC iQ-R系列）通訊設定中，請使用CW Configurator。

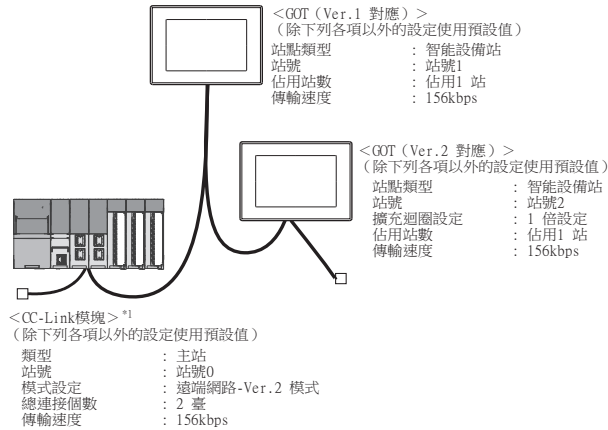
POINT

CC-Link模塊（MELSEC iQ-R系列）

關於CC-Link模塊（MELSEC iQ-R系列）的詳情，請參照以下手冊。

➡ MELSEC iQ-R系列使用者手冊

1. 系統配置

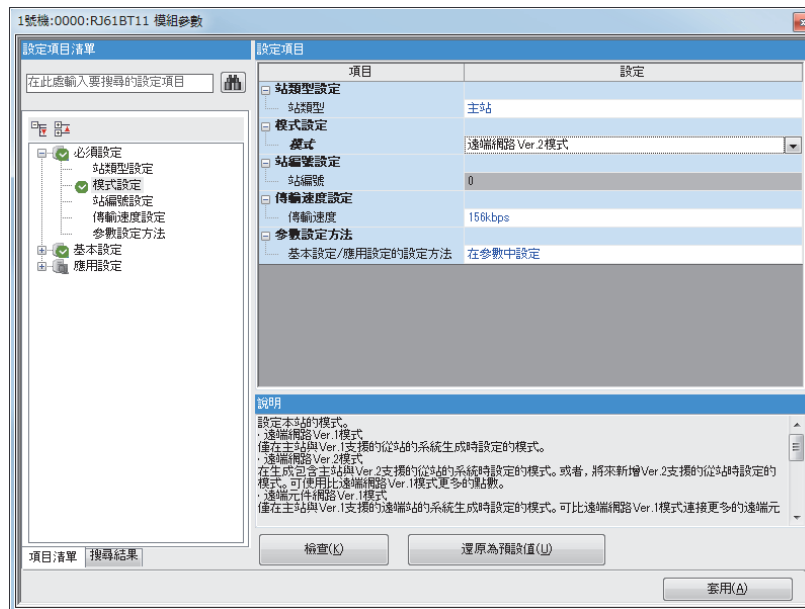


*1 CC-Link模塊安裝在基板的插槽0上。
CC-Link模塊的起始I/O No.設定為“0”。

2. CW Configurator的模塊參數設定

(1) CW Configurator的[模塊參數]

(a) 模塊參數



項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
站類型	主站	○
模式	遠端網路Ver.2模式	○
站號	0 (固定)	△
傳輸速度*1	156kbps	○
Channel No.	(使用預設值)	×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 請設定與GOT相同的設定。

(b) Link refresh setting

設定項目				CPU側		
No.	元件名	點數	連結制	更新目標	元件名	點數
-	SB	512	00000 001FF	模組標籤		
-	SW	512	00000 001FF	模組標籤		
1	RX	256	00000 000FF	指定元件	X	256
2	RY	256	00000 000FF	指定元件	Y	256
3	RWw	256	00000 000FF	指定元件	D	256
4	RWw	256	00000 000FF	指定元件	D	256
5						
6						

項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
遠端輸入 (RX) 更新元件	必要時進行設定	△
遠端輸出 (RY) 更新元件		△
遠端暫存器 (RWw) 更新元件		△

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

(c) CC-Link configuration setting



• 站號1(GOT)的CC-Link構成設定

項目*1	設定值	GOT連接時是否需要設定
站類型	Ver.1智能元件站 (固定)	○
佔用站數*2	佔用1站	○
保留站/錯誤停用站	未設定	○
智能緩衝區指定 (字元)	(使用預設值)	x

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

• 站號2(GOT)的CC-Link構成設定

項目*1	設定值	GOT連接時是否需要設定
站類型	Ver.1智能元件站 (固定)	○
擴充迴圈設定*2	1倍設定	○
佔用站數*2	佔用1站	○
保留站/錯誤停用站	未設定	○
智能緩衝區指定 (字元)	(使用預設值)	x

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

*1 CC-Link 模塊的[模式設定] 為[遠端網路 (Ver.2模式)] 時，可進行[遠端站點數] 的設定。

[遠端站點數] 是遠端I/O 站用的設定。
GOT中請使用預設值 (32 points)。

*2 請設定與GOT相同的設定。

POINT

變更了模塊參數時

模塊參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或者進行PLC CPU的重設操作。

■3. GT Designer3的[連接裝置設定]

(1) 站號1 (GOT)的連接裝置設定

項目	設定值
站號	1：站號1
傳輸速度設定	0：線上156kbps
模式設定	Ver.1：遠端網路-Ver.1模式
擴充迴圈設定	1倍（使用預設值）
佔用站數	1站
異常時的清除設定	0：清除
重試次數	3次（使用預設值）
通訊逾時時間	3秒（使用預設值）
傳送延遲時間	0秒（使用預設值）
傳輸方式	MELSEC（相容）

(2) 站號2 (GOT)的連接裝置設定

項目	設定值
站號	2：站號2
傳輸速度設定	0：線上156kbps
模式設定	Ver.2：遠端網路-Ver.2模式
擴充迴圈設定	1倍
佔用站數	1站
異常時的清除設定	0：清除
重試次數	3次（使用預設值）
通訊逾時時間	3秒（使用預設值）
傳送延遲時間	0秒（使用預設值）
傳輸方式	MELSEC（相容）

12.4.5 以CC-Link模塊（Q系列）和Ver.1對應連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT以及CC-Link模塊（Q系列）Ver.1對應中的設定進行說明。

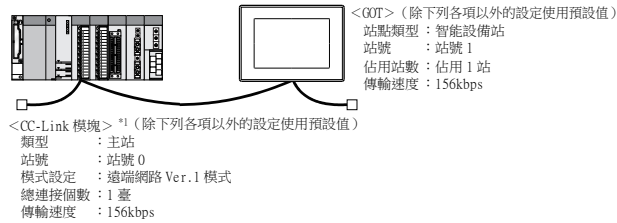
POINT

CC-Link模塊（Q系列）

關於CC-Link模塊（Q系列）的詳情，請參照以下手冊。

➡ CC-Link System Master/Local Module User's Manual QJ61BT11N

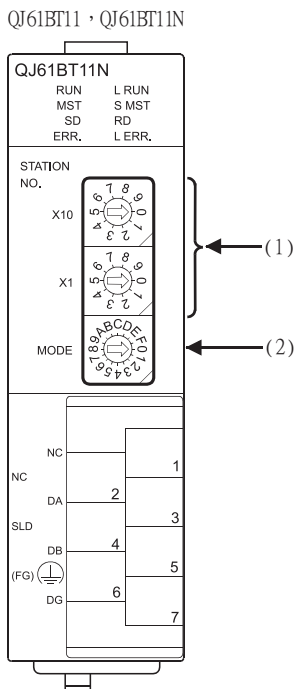
■1. 系統配置



- *1 CC-Link模塊安裝在基板的插槽0上。
CC-Link模塊的起始I/O No.設定為“0”。

■2. CC-Link模塊（Q系列）的開關設定

請設定站號設定開關、傳輸速度/模式設定開關。



(1) 站號設定開關

站號設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
STATION NO. 	站號設定 (主站)	0 (固定)	○

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

(2) 傳輸速度/模式設定開關

傳輸速度/模式設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
	傳輸速度/模式設定 (線上：156kbps) ^{*1}	0	○

*1 請設定與GOT相同的傳輸速度。

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

POINT

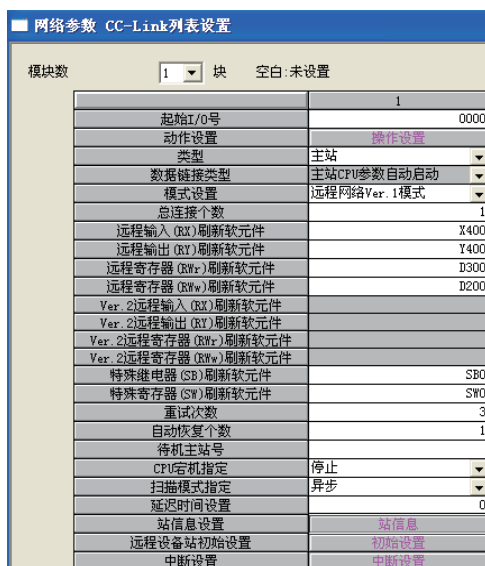
變更了開關設定時

請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

■3. 參數的設定（與MELSEC-Q、QS系列連接時）

(1) GX Developer的[網路參數]

(a) 網路參數



項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
No. of boards in module	1	○
起始I/O編號	0000H	○
動作設定	(使用預設值)	△
類型	主站 (固定)	○
模式設定	遠端網路Ver.1模式	○
總連接個數	1	○
遠端輸入 (RX) 更新元件	X400	△
遠端輸出 (RY) 更新元件	Y400	△
遠端暫存器 (RWr) 更新元件	D300	△
遠端暫存器 (RWw) 更新元件	D200	△
特殊繼電器 (SB) 更新元件	SB0	△
特殊暫存器 (SW) 更新元件	SW0	△
重試次數		△
自動重新連接個數		△
Stand by master station No.	(使用預設值)	×
CPU當機指定		△
Scan mode setting		△
Delay information setting		△
站資訊設定	參照 (b)	○
遠端元件站初始設定	(使用預設值)	×
Interrupt setting		×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(b) 站資訊設定



項目*1	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	Intelligent device station (固定)	○
佔用站數*2	佔用1站	○
保留/停用站指定	無設定	○
智能緩衝區指定 (字元)	(使用預設值)	×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

- *1 CC-Link模塊的[模式設定]為[遠端網路 (Ver.1模式)]時，無法進行[遠端站點數] 的設定。
- *2 請設定與GOT相同的設定。

POINT

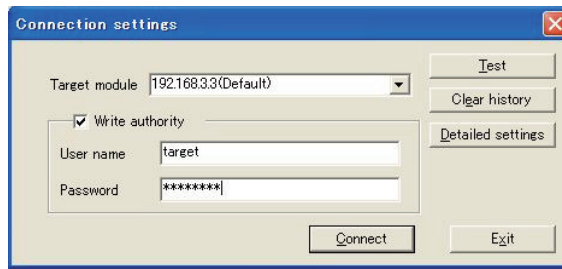
變更了網路參數時

網路參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

■4. 參數的設定（與C語言控制器（Q系列）連接時）

請使用SW3PVC-CCPU-E的Ver. 3.04E以上版本的CC-Link實用程式。

(1) 連接目標指定（Target module）



項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
Target module ^{*1}	192.168.3.3 (Default)	○
Write authority	勾選	○
User name ^{*2}	target	○
Password ^{*2}	password	○
Detailed settings	-	△

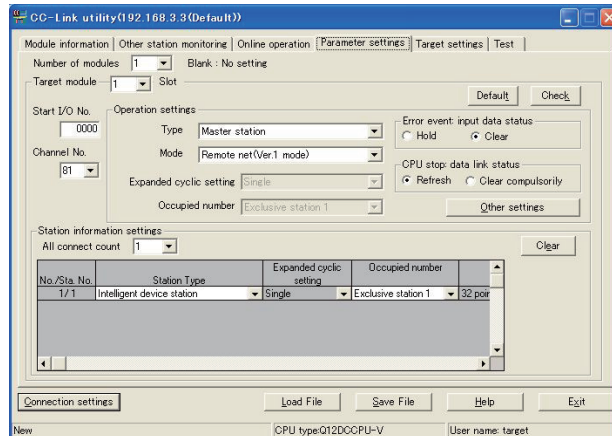
○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

*1 變更C語言控制器（Q系列）的IP位址時，請輸入變更後的IP位址或主機名。

*2 變更C語言控制器（Q系列）的帳戶時，請輸入變更後的帳戶的使用者名和密碼。

(2) CC-Link實用程式的[參數設定]

(a) 網路參數



項目*1		設定值	GOT連接時是否需要設定
Number of modules		1	○
Target module		1	○
起始I/O編號		0000H	○
Channel No.		(使用預設值)	○
Operational settings	Type	主站 (固定)	○
	Mode	遠端網路Ver.1模式	○
	Expanded cyclic setting	Single	△
	Occupied number	佔用1站	△
	Error event: input data status	Clear	△
	CPU stop: data link status	Refresh	△
	Other settings	(使用預設值)	△
Station information settings	All connect count	1	○
	Station Type	Sta.No.1 Intelligent device station	○
	Occupied number*2	Sta.No.1 佔用1站	○
	保留站/錯誤停用站	Sta.No.1 未設定	○
智能緩衝區指定 (字元)		(使用預設值)	×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 CC-Link模塊的[模式設定]為[遠端網路 (Ver.1模式)]時，無法進行[遠端站點數]的設定。

*2 請設定與GOT相同的設定。

POINT

變更了網路參數時

網路參數寫入C語言控制器 (Q系列) 後，請將C語言控制器 (Q系列) 的電源OFF→ON，或進行C語言控制器 (Q系列) 的重設操作。

■5. GT Designer3的[連接裝置設定]

項目	設定值
站號	1：站號1
傳輸速度設定	0：線上156kbps
模式設定	Ver.1：遠端網路Ver.1模式
擴充迴圈設定	1倍（使用預設值）
佔用站數	1站
異常時的清除設定	0：清除
重試次數	3次（使用預設值）
通訊逾時時間	3秒（使用預設值）
傳送延遲時間	0秒（使用預設值）
傳輸方式	MELSEC（相容）

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

- ➡ 12.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

12.4.6 以CC-Link模塊（Q系列）和Ver.2對應連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT以及CC-Link模塊（Q系列）Ver.2對應中的設定進行說明。

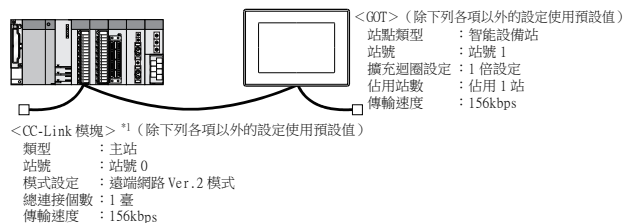
POINT

CC-Link模塊（Q系列）

關於CC-Link模塊（Q系列）的詳情，請參照以下手冊。

▣ CC-Link System Master/Local Module User's Manual QJ61BT11N

■1. 系統配置



*1 CC-Link模塊安裝在基板的插槽0上。
CC-Link模塊的起始I/O No.設定為“0”。

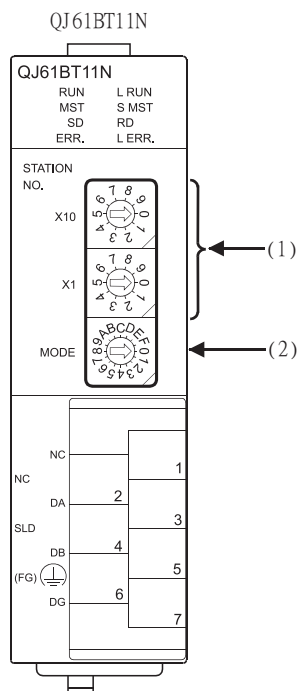
POINT

與Q170MCPU、Q170MSCPU(-S1)連接時

與Q170MCPU、Q170MSCPU(-S1)連接時，CC-Link網路模塊的起始I/O No.將被設為“70”。

■2. CC-Link模塊（Q系列）的開關設定

請設定站號設定開關、傳輸速度/模式設定開關。



(1) 站號設定開關

站號設定開關	內容	設定值	GOT連接時是否需要設定
	站號設定 (主站)	0 (固定)	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(2) 傳輸速度/模式設定開關

傳輸速度/模式設定開關	內容	設定值	GOT連接時是否需要設定
	傳輸速度/模式設定 (線上：156kbps) *1	0	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 請設定與GOT相同的傳輸速度。

POINT

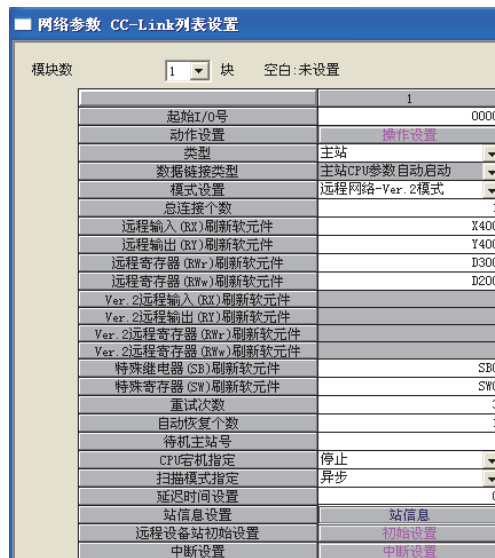
變更了開關設定時

請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

■3. 參數的設定（與MELSEC-Q、QS系列連接時）

(1) GX Developer的[網路參數]

(a) 網路參數

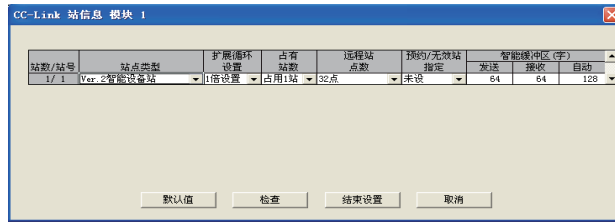


項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
No. of boards in module	1	○
起始I/O編號*1	0000H	○
動作設定	(使用預設值)	△
類型	主站 (固定)	○
模式設定	遠端網路Ver.2模式	○
總連接個數	1	○
遠端輸入 (RX)	X400	△
遠端輸出 (RY)	Y400	△
遠端暫存器 (RW _r) 更新元件	D300	△
遠端暫存器 (RW _w) 更新元件	D200	△
特殊繼電器 (SB) 更新元件	SBO	△
特殊寄存器 (SW) 更新元件	SWO	△
重試次數	(使用預設值)	△
自動重新連接個數		△
Stand by master station No.		×
CPU當機指定		△
Scan mode setting		△
Delay information setting		△
站資訊設定		參照 (b)
遠端元件站初始設定	(使用預設值)	×
Interrupt setting		×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 使用Q170MCPUCPU、Q170MSCPU(-S1)時，請根據系統配置進行設定

(b) 站資訊設定



項目*1	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	Ver.2智能元件站（固定） （固定）	○
擴充迴圈設定*2	1倍設定	○
佔用站數*2	佔用1站	○
遠端站點數	32 points（固定）	○
保留/停用站指定	無設定	○
智能緩衝區指定（字元）	（使用預設值）	×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 CC-Link 模塊的[模式設定] 為[遠端網路（Ver.2模式）] 時，可進行[遠端站點數] 的設定。

[遠端站點數] 是遠端I/O 站用的設定。

GOT中請使用預設值（32 points）。

*2 請設定與GOT相同的設定。

POINT

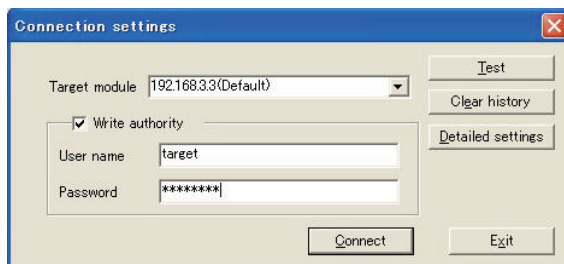
變更了網路參數時

網路參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

■ 4. 參數的設定（與C語言控制器（Q系列）連接時）

請使用SW3PVC-CCPU-B的Ver.3.04E以上版本的CC-Link實用程式。

(1) 連接目標指定（Target module）



項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
Target module* ¹	192.168.3.3 (Default)	○
Write authority	勾選	○
User name* ²	target	○
Password* ²	password	○
Detailed settings	-	△

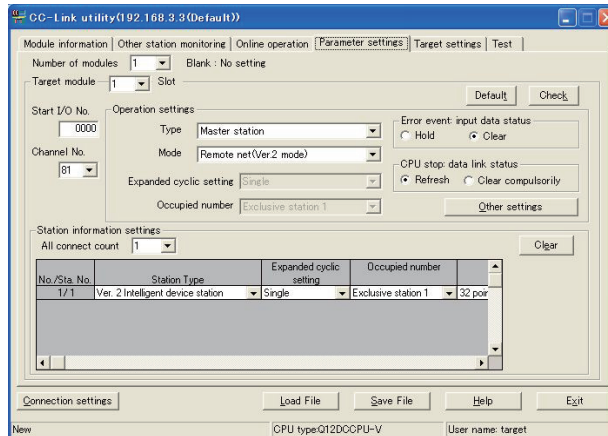
○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

*1 變更C語言控制器（Q系列）的IP位址時，請輸入變更後的IP位址或主機名。

*2 變更C語言控制器（Q系列）的帳戶時，請輸入變更後的帳戶的使用者名和密碼。

(2) CC-Link實用程式的[參數設定]

(a) 參數設定



項目*1		設定值	GOT連接時是否需要設定
Number of modules		1	○
Target module		1	○
Start I/O No.		0000H	○
Channel No.		(使用預設值)	○
Operational settings	Type	Master station	○
	Mode	Remote net (Ver.2 mode)	○
	Expanded cyclic setting	Single	△
	Occupied number	Exclusive station 1	△
	Error event: input data status	Clear	△
	CPU stop: data link status	Refresh	△
	Other settings	(使用預設值)	△
Station information settings	All connect count	1	○
	Station Type	Sta.No.1 Ver.2 intelligent device station	○
	Expanded cyclic setting*2	Sta.No.1 Single	○
	Occupied number*2	Sta.No.1 Exclusive station 1	○
	Remote station points	Sta.No.1 32 points	○
	Reserve/invalid station select	Sta.No.1 No setting	○
	Intelligent buffer select (word)	(使用預設值)	×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 CC-Link模塊的[模式設定]為[遠端網路 (Ver.2模式)]時，可進行[遠端站點數]的設定。

[遠端站點數]是遠端I/O 站用的設定。

GOT中請使用預設值 (32 points)。

*2 請設定與GOT相同的設定。

POINT

變更了網路參數時

網路參數寫入C語言控制器 (Q系列)後，請將C語言控制器 (Q系列)的電源OFF→ON，或進行C語言控制器 (Q系列)的重設操作。

■ 5. GT Designer3的[連接裝置設定]

項目	設定值
站號	1：站號1
傳輸速度設定	0：線上156kbps
模式設定	Ver.2：遠端網路-Ver.2模式
擴充迴圈設定	1倍
佔用站數	1站
異常時的清除設定	0：清除
重試次數	3次（使用預設值）
通訊逾時時間	3秒（使用預設值）
傳送延遲時間	0秒（使用預設值）
傳輸方式	MELSEC（相容）

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

- ▶ 12.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

12.4.7 以CC-Link模塊（Q系列）和Ver.1/Ver.2對應混合連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT以及CC-Link模塊（Q系列）Ver.1/Ver.2對應混合的設定進行說明。

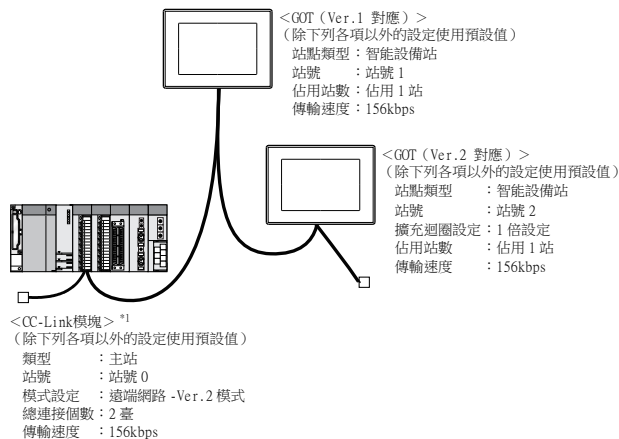
POINT

CC-Link模塊（Q系列）

關於CC-Link模塊（Q系列）的詳情，請參照以下手冊。

➡ CC-Link System Master/Local Module User's Manual QJ61BT11N

■1. 系統配置



*1 *1 CC-Link模塊安裝在基板的插槽0上。
CC-Link模塊的起始I/O No.設定為“0”。

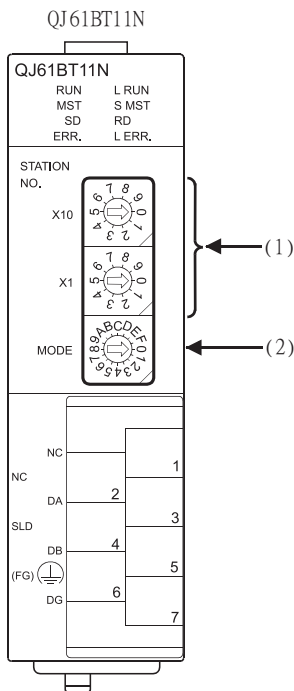
POINT

與Q170MCPU、Q170MSCPU(-S1)連接時

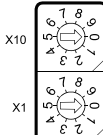
與Q170MCPU、Q170MSCPU(-S1)連接時，CC-Link網路模塊的起始I/O No.將被設為“70”。

■2. CC-Link模塊（Q系列）的開關設定

請設定站號設定開關、傳輸速度/模式設定開關。




(1) 站號設定開關

站號設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
STATION NO. 	站號設定 (主站)	0 (固定)	○

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

(2) 傳輸速度/模式設定開關

傳輸速度/ 模式設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
MODE 	傳輸速度/模式設定 (線上： 156kbps) *1	0	○

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

*1 請設定與GOT相同的傳輸速度。

POINT

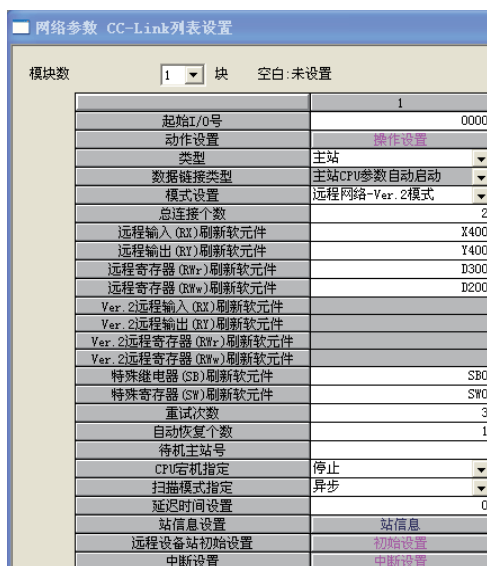
變更了開關設定時

請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

■3. 參數的設定（與MELSEC-Q、QS系列連接時）

(1) GX Developer的[網路參數]

(a) 網路參數

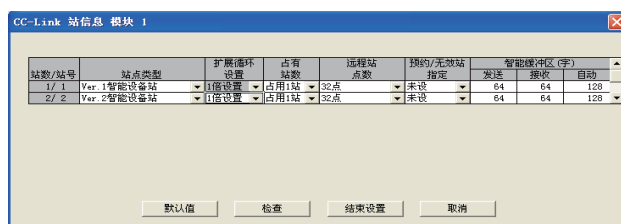


項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
No. of boards in module	1	○
起始I/O編號*1	0000H	○
動作設定	(使用預設值)	△
類型	主站 (固定)	○
模式設定	遠端網路Ver. 2模式	○
總連接個數	2	○
遠端輸入 (RX)	X400	△
遠端輸出 (RY) 更新元件	Y400	△
遠端暫存器 (RWr) 更新元件	D300	△
遠端暫存器 (Rw) 更新元件	D200	△
特殊繼電器 (SB) 更新元件	SB0	△
特殊暫存器 (SW) 更新元件	SW0	△
重試次數		△
自動重新連接個數		△
Stand by master station No.		×
CPU當機指定	(使用預設值)	△
Scan mode setting		△
Delay information setting		△
站資訊設定	參照 (b)	○
遠端元件站初始設定		×
Interrupt setting	(使用預設值)	×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 使用Q170MCPUCPU、Q170MSCPU(-S1)時，請根據系統配置進行設定

(b) 站資訊設定



• 站編號1 (GOT) 的站資訊設定

項目 ^{*1}	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	Ver.1智能元件站 (固定)	○
佔用站數 ^{*2}	佔用1站	○
保留/停用站指定	無設定	○
智能緩衝區指定 (字元)	(使用預設值)	x

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

• 站編號2 (GOT) 的站資訊設定

項目 ^{*1}	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	Ver.1智能元件站 (固定)	○
擴充迴圈設定 ^{*2}	1倍設定	○
佔用站數 ^{*2}	佔用1站	○
保留/停用站指定	無設定	○
智能緩衝區指定 (字元)	(使用預設值)	x

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

*1 CC-Link 模塊的[模式設定] 為[遠端網路 (Ver.2模式)] 時，可進行[遠端站點數] 的設定。

[遠端站點數] 是遠端I/O 站用的設定。

GOT中請使用預設值 (32 points)。

*2 請設定與GOT相同的設定。

POINT

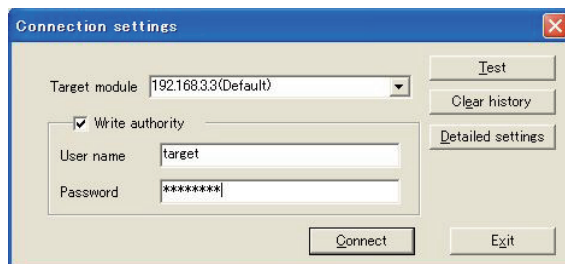
變更了網路參數時

網路參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

■4. 參數的設定（與C語言控制器（Q系列）連接時）

請使用SW3PVC-CCPU-E的Ver. 3.04E以上版本的CC-Link實用程式。

(1) 連接目標指定（Target module）



項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
Target module ^{*1}	192.168.3.3 (Default)	○
Write authority	勾選	○
User name ^{*2}	target	○
Password ^{*2}	password	○
Detailed settings	-	△

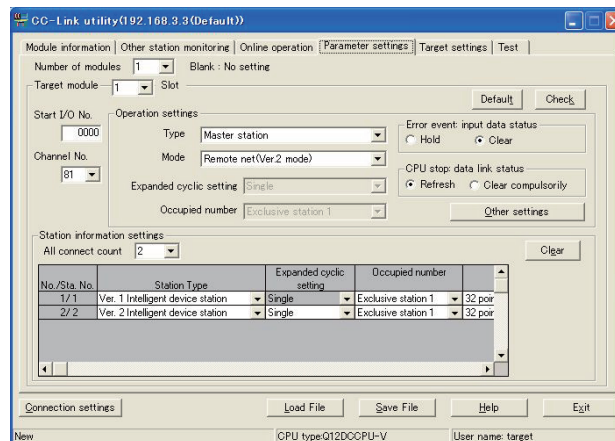
○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

*1 變更C語言控制器（Q系列）的IP位址時，請輸入變更後的IP位址或主機名。

*2 變更C語言控制器（Q系列）的帳戶時，請輸入變更後的帳戶的使用者名和密碼。

(2) CC-Link實用程式的[參數設定]

(a) 參數設定



項目*1		設定値	GOT連接時是否需要設定	
Number of modules		1	○	
Target module		1	○	
起始I/O編號		0000H	○	
Channel No.		(使用預設值)	○	
Operational settings	Type	主站	○	
	Mode	遠端網路Ver.2模式	○	
	Expanded cyclic setting	Single	△	
	Occupied number	佔用1站	△	
	Error event: input data status	Clear	△	
	CPU stop: data link status	Refresh	△	
	Other settings	(使用預設值)	△	
All connect count		2	○	
Station information settings	Station Type	Sta.No.1	Ver.1智能元件站	○
		Sta.No.2	Ver.2智能元件站	○
	Expanded cyclic setting*2	Sta.No.1	Single	△
		Sta.No.2	Single	○
	Occupied number*2	Sta.No.1	佔用1站	○
		Sta.No.2	佔用1站	○
	遠端站點數	Sta.No.1	32 points	○
		Sta.No.2	32 points	○
	保留站/錯誤停用站	Sta.No.1	未設定	○
		Sta.No.2	未設定	○
智能緩衝區指定(字元)		(使用預設值)	×	

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 CC-Link模塊的[Mode]為[Remote net (Ver.2 mode)]時，可進行[Remote station points]的設定。

[遠端站點數] 是遠端I/O 站用的設定。
GOT中請使用預設值 (32 points)。

*2 請設定與GOT相同的設定。

POINT

變更了網路參數時

網路參數寫入C語言控制器 (Q系列) 後，請將C語言控制器 (Q系列) 的電源OFF→ON，或進行C語言控制器 (Q系列) 的重設操作。

■5. GT Designer3的[連接裝置設定]

(1) 站號1 (GOT) 的連接裝置設定

項目	設定值
站號	1：站號1
傳輸速度設定	0：線上156kbps
模式設定	Ver.1：遠端網路Ver.1模式
擴充迴圈設定	1倍（使用預設定）
佔用站數	1站
異常時的清除設定	0：清除
重試次數	3次（使用預設定）
通訊逾時時間	3秒（使用預設定）
傳送延遲時間	0秒（使用預設定）
傳輸方式	MELSEC（相容）

(2) 站號2 (GOT) 的連接裝置設定

項目	設定值
站號	2：站號2
傳輸速度設定	0：線上156kbps
模式設定	Ver.2：遠端網路-Ver.2模式
擴充迴圈設定	1倍
佔用站數	1站
異常時的清除設定	0：清除
重試次數	3次（使用預設定）
通訊逾時時間	3秒（使用預設定）
傳送延遲時間	0秒（使用預設定）
傳輸方式	MELSEC（相容）

12.4.8 以MELSEC-L系列與CC-Link Ver.1對應連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT以及MELSEC-L的設定進行說明。

POINT

(1) CC-Link模塊 (L系列)

關於CC-Link模塊 (L系列) 的詳情，請參照以下手冊。

➡ MELSEC-L CC-Link System Master/Local Module User's Manual

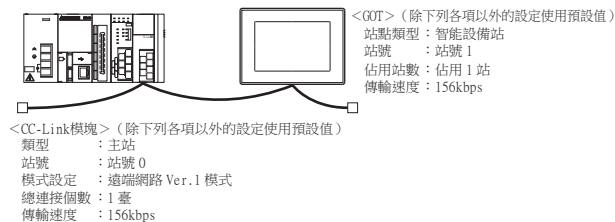
(2) CC-Link功能內建CPU

關於CC-Link功能內建CPU的詳情，請參照以下手冊。

➡ MELSEC-L CC-Link System Master/Local Module User's Manual

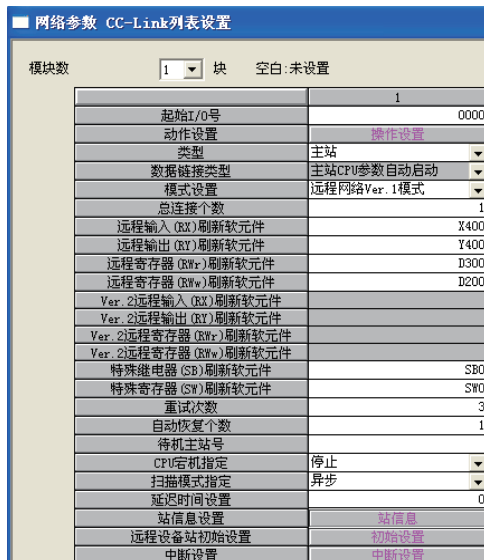
■ 1. 系統配置

(使用CC-Link模塊 (L系列) 時的示例)



■2. GX Developer的[網路參數]

(1) 網路參數

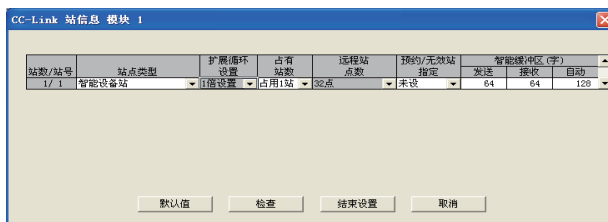


項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
No. of boards in module	1	○
起始I/O編號*1	0000H	○
動作設定	(使用預設值)	△
類型	主站 (固定)	○
模式設定	遠端網路Ver.1模式	○
總連接個數	1	○
遠端輸入 (RX) 更新元件	X400	△
遠端輸出 (RY) 更新元件	Y400	△
遠端暫存器 (RWr) 更新元件	D300	△
遠端暫存器 (RWw) 更新元件	D200	△
特殊繼電器 (SB) 更新元件	SBO	△
特殊暫存器 (SW) 更新元件	SW0	△
重試次數		△
自動重新連接個數		△
Stand by master station No.	(使用預設值)	×
CPU當機指定		△
Scan mode setting		△
Delay information setting		△
站資訊設定	參照 (2)	○
遠端元件站初始設定	(使用預設值)	×
Interrupt setting		×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 請根據客戶的系統配置設定CC-Link模塊的起始I/O No.。

(2) 站資訊設定



項目*1	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	Intelligent device station (固定)	○
佔用站數*2	佔用1站	○
保留/停用站指定	無設定	○
智能緩衝區指定 (字元)	(使用預設值)	×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 CC-Link模塊的[模式設定]為[遠端網路 (Ver.1模式)]時，無法進行[遠端站點數]的設定。

*2 請設定與GOT相同的設定。

POINT

變更了網路參數時

網路參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

■3. GT Designer3的[連接裝置設定]

項目	設定值
站號	1：站號1
傳輸速度設定	0：線上156kbps
模式設定	Ver.1：遠端網路Ver.1模式
擴充迴圈設定	1倍 (使用預設值)
佔用站數	1站
異常時的清除設定	0：清除
重試次數	3次 (使用預設值)
通訊逾時時間	3秒 (使用預設值)
傳送延遲時間	0秒 (使用預設值)
傳輸方式	MELSEC (相容)

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 12.3.1 設定通訊接口 (連接裝置的設定)

12.4.9 以MELSEC-L系列與CC-Link Ver.2對應連接時

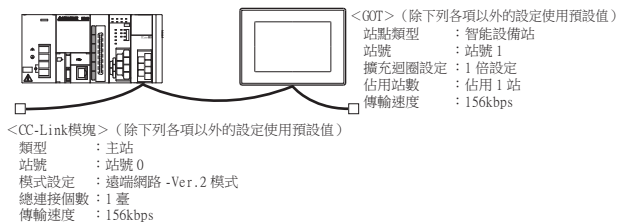
以下就如下所示的系統配置時的GOT以及MELSEC-L的設定進行說明。

POINT

- (1) CC-Link模塊 (L系列)
關於CC-Link模塊 (L系列)的詳情，請參照以下手冊。
 ➡ MELSEC-L CC-Link System Master/Local Module User's Manual
- (2) CC-Link功能內建CPU
關於CC-Link功能內建CPU的詳情，請參照以下手冊。
 ➡ MELSEC-L CC-Link System Master/Local Module User's Manual

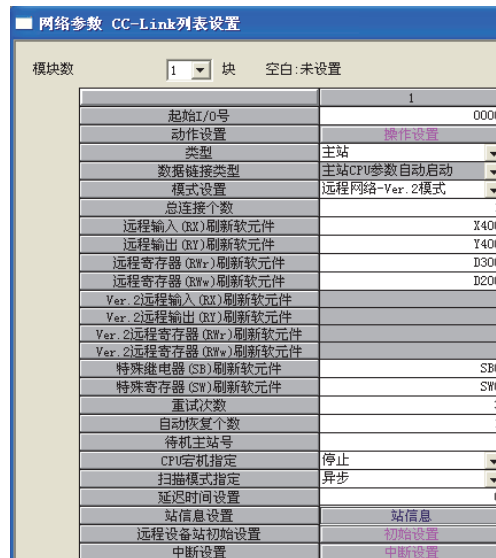
■1. 系統配置

(使用CC-Link模塊 (L系列)時的示例)



■2. GX Developer的[網路參數]

(1) 網路參數

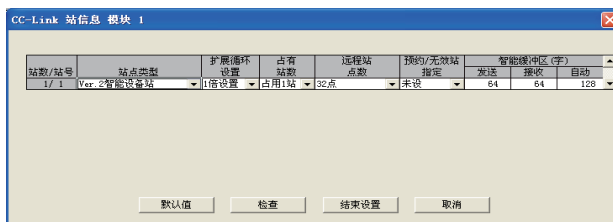


項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
No. of boards in module	1	○
起始I/O編號*1	0000H	○
動作設定	(使用預設值)	△
類型	主站 (固定)	○
模式設定	遠端網路Ver.2模式	○
總連接個數	1	○
遠端輸入 (RX) 更新元件	X400	△
遠端輸出 (RY) 更新元件	Y400	△
遠端暫存器 (RW _r) 更新元件	D300	△
遠端暫存器 (RW _w) 更新元件	D200	△
特殊繼電器 (SB) 更新元件	SB0	△
特殊暫存器 (SW) 更新元件	SW0	△
重試次數	(使用預設值)	△
自動重新連接個數		△
Stand by master station No.		×
CPU當機指定		△
Scan mode setting		△
Delay information setting		△
站資訊設定	參照 (2)	○
遠端元件站初始設定	(使用預設值)	×
Interrupt setting		×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 請根據客戶的系統配置設定CC-Link模塊的起始I/O No.。

(2) 站資訊設定



項目*1	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	Ver.1智能元件站 (固定)	○
擴充迴圈設定*2	1倍設定	○
佔用站數*2	佔用1站	○
遠端站點數	32 points (固定)	○
保留/停用站指定	無設定	○
智能緩衝區指定 (字元)	(使用預設值)	×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 CC-Link 模块的[模式設定] 為[遠端網路 (Ver.2模式)] 時，可進行[遠端站點數] 的設定。
[遠端站點數] 是遠端I/O 站用的設定。

GOT中請使用預設值 (32 points)。

*2 請設定與GOT相同的設定。

POINT

變更了網路參數時

網路參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

■3. GT Designer3的[連接裝置設定]

項目	設定值
站號	1：站號1
傳輸速度設定	0：線上156kbps
模式設定	Ver.2：遠端網路-Ver.2模式
擴充迴圈設定	1倍
佔用站數	1站
異常時的清除設定	0：清除
重試次數	3次 (使用預設值)
通訊逾時時間	3秒 (使用預設值)
傳送延遲時間	0秒 (使用預設值)
傳輸方式	MELSEC (相容)

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 12.3.1 設定通訊接口 (連接裝置的設定)

12.4.10 與CC-Link模塊（QnA系列）連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT以及CC-Link模塊（QnA系列）Ver.2對應中的設定進行說明。

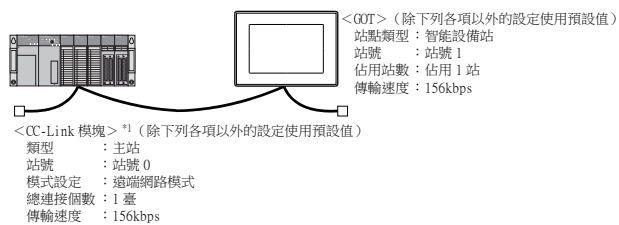
POINT

CC-Link模塊（QnA系列）

關於CC-Link模塊（QnA系列）的詳情，請參照以下手冊。

➡ CC-Link System Master/Local Module User's Manual AJ61QBT11, A1SJ61QBT11

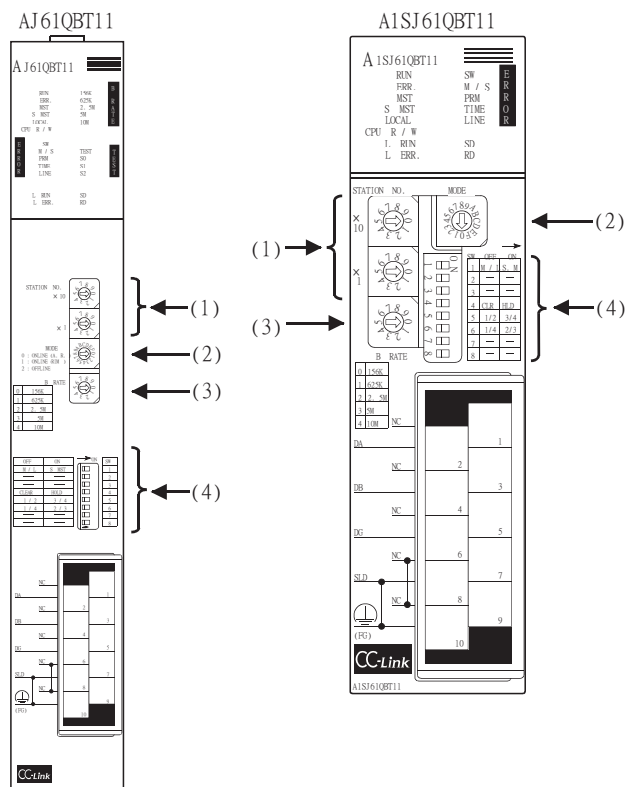
■ 1. 系統配置



*1 CC-Link模塊安裝在基板的插槽0上。
CC-Link模塊的起始I/O No.設定為“0”。

■2. CC-Link模塊（QnA系列）的開關設定

請設定各個設定開關。



(1) 站編號設定開關

站編號設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
	站號設定（主站）	0 （固定）	○

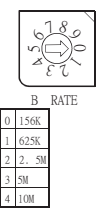
○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

(2) 模式設定開關

模式設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
	模式設定 （線上：遠端網路模式）	0 （固定）	○

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

(3) 傳輸速度設定開關

傳輸速度設定開關	內容	設定值	GOT連接時是否需要設定												
 <table border="1" style="margin-top: 5px;"> <tr><th colspan="2">B RATE</th></tr> <tr><td>0</td><td>156K</td></tr> <tr><td>1</td><td>625K</td></tr> <tr><td>2</td><td>2.5M</td></tr> <tr><td>3</td><td>5M</td></tr> <tr><td>4</td><td>10M</td></tr> </table>	B RATE		0	156K	1	625K	2	2.5M	3	5M	4	10M	傳輸速度設定 (156kbps) ^{*1}	0	○
B RATE															
0	156K														
1	625K														
2	2.5M														
3	5M														
4	10M														

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 請設定與GOT相同的傳輸速度。

(4) 條件設定開關

條件設定開關	設定開關	內容	設定值	GOT連接時是否需要設定
	SW1	站類型 (主站/本地站)	OFF (固定)	○
	SW2	未使用	OFF (固定)	×
	SW3			
	SW4	資料連結異常站的輸入資料 的狀態 (清除)	OFF	△
	SW5	佔用站數 ^{*1}	OFF (固定)	×
	SW6			
	SW7	未使用	OFF (固定)	×
	SW8			

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 CC-Link模塊在本地站時啟用。
主站時請設定為OFF。

POINT

變更了開關設定時

請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

3. 參數的設定

參數設定的方法有從GX Developer的[網路參數]進行設定和從順控程式進行設定2種。
 從GX Developer的[網路參數]進行設定的方法僅可在使用了功能版本B以上的CC-Link模塊時使用。

(1) 從GX Developer的[網路參數]進行設定時

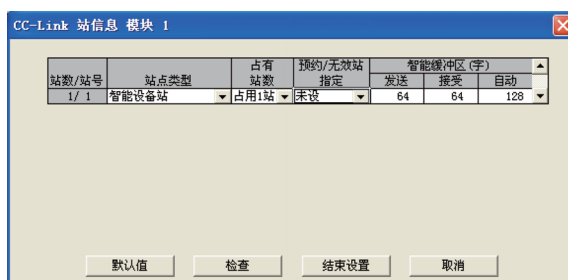
(a) 網路參數



項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
No. of boards in module	1	○
起始I/O編號	0000H	○
類型	主站 (固定)	○
總連接個數	1	○
遠端輸入 (RX)	X400	△
遠端輸出 (RY)	Y400	△
遠端暫存器 (RWr)	D300	△
遠端暫存器 (RWw)	D200	△
特殊繼電器 (SB)	B0	△
特殊暫存器 (SW)	W0	△
重試次數	(使用預設值)	△
自動重新連接個數		△
Stand by master station No.		×
CPU當機指定		△
Scan mode setting		△
Delay information setting		△
站資訊設定		參照 (2)

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(b) 站資訊設定



項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	Intelligent device station (固定)	○
佔用站數*1	佔用1站	○
保留/停用站指定	無設定	○
智能緩衝區指定 (字元)	(使用預設值)	x

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

*1 請設定與GOT相同的佔用站數。

POINT

變更了網路參數時

網路參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

(2) 從順控程式進行設定時

是指在PLC CPU從STOP→RUN時，向緩衝記憶體寫入參數並自動開始資料連結的程式。

(a) CC-Link模塊的I/O訊號

➡ CC-Link System Master/Local Module User's Manual AJ61QB11, A1SJ61QB11

(b) 使用者使用的元件

元件	用途
M100、M101	參數設定用旗標
M102、M103	資料連結啟動用旗標
D0	連接個數
D1	重試次數
D2	自動重新連接個數
D3	CPU當機時的運行指定
D4	保留站指定 (站號1~站號16)
D5	錯誤停用站指定 (站號1~站號16)
D6	站資訊 (第1臺)
D400	資料連結啟動異常時的錯誤代碼

(c) 本示例中所使用的緩衝記憶體位址的設定內容

緩衝記憶體位址 10進位 (16進位)	項目	設定值
1(1H)	連接個數	1 (1臺)
2(2H)	重試次數	3 (3次)
3(3H)	自動重新連接個數	1 (1臺)
6(6H)	CPU當機時的運行指定	0 (停止)
16(10H)	保留站指定 (站號1~站號16)	0 (無指定)
20(14H)	錯誤無效站指定 (站號1~站號16)	0 (無指定)
32(20H)	站資訊 (第1臺)*1	2101H

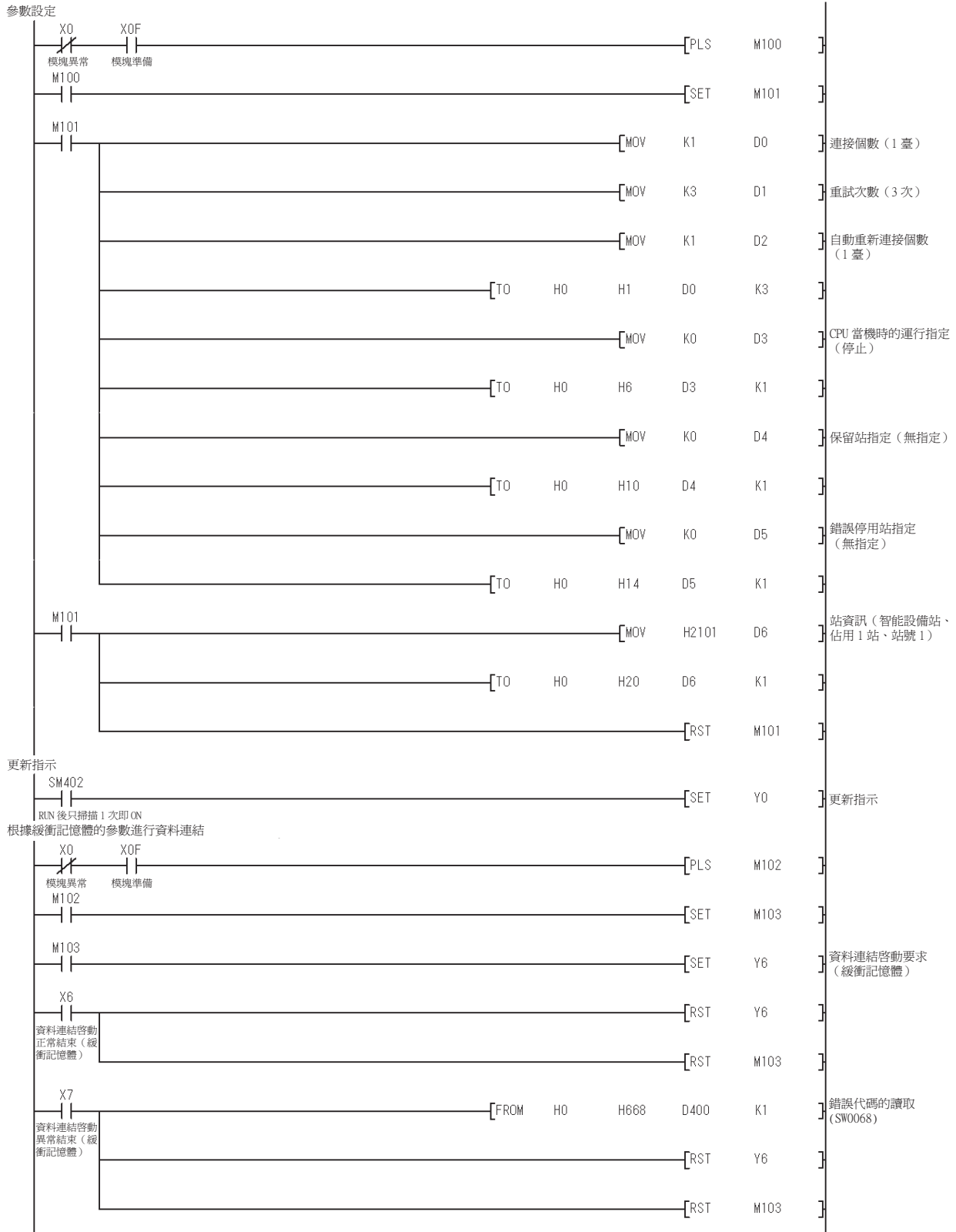
*1 站資訊的詳情如下所示。

- 1)、2)請設定為與GOT相同的站號設定、佔用站數設定。
3)的設定是固定的。

b15 ~ b12	b11 ~ b8	b7 ~ b0
3)	2)	1)

- 1) 站號 (請設定為與GOT相同的站號設定。)
01H~40H: 站號1~站號64
- 2) 佔用站數 (請設定為與GOT相同的佔用站數設定。)
1H: 佔用1站
2H: 佔用2站
3H: 佔用3站
4H: 佔用4站
- 3) 站類型 (請設定為2H: 智能設備站。)
0H: 遠端I/O站
1H: 遠端設備站
2H: 智能設備站
(包括本地站)

(d) 順控程式示例



POINT

變更了順控程式時

順控程式寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

■4. GT Designer3的[連接裝置設定]

項目	設定值
站號	1：站號1
傳輸速度設定	0：線上156kbps
模式設定	Ver.1：遠端網路Ver.1模式
擴充迴圈設定	1倍（使用預設值）
佔用站數	1站
異常時的清除設定	0：清除
重試次數	3次（使用預設值）
通訊逾時時間	3秒（使用預設值）
傳送延遲時間	0秒（使用預設值）
傳輸方式	MELSEC（相容）

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

- ➡ 12.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

12.4.11 與CC-Link模塊（A系列）連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT以及CC-Link模塊（A系列）的設定進行說明。

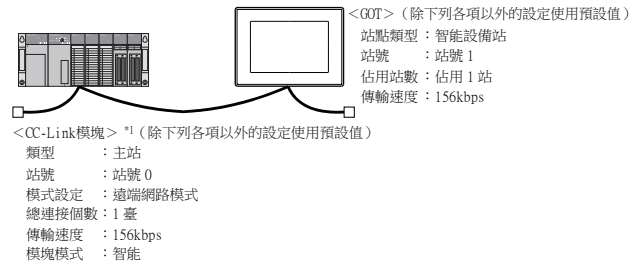
POINT

CC-Link模塊（A系列）

關於CC-Link模塊（A系列）的詳情，請參照以下手冊。

➡ CC-Link System Master/Local Module User's Manual AJ61QBT11, A1SJ61QBT11

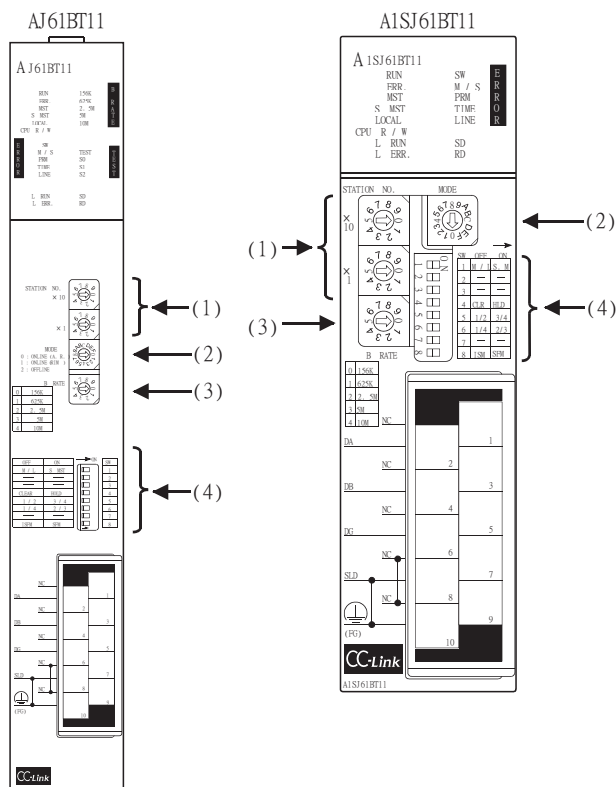
■ 1. 系統配置



*1 CC-Link模塊安裝在基板的插槽0上。
CC-Link模塊的起始I/O No.設定為“0”。

2. CC-Link模塊（A系列）的設定

請設定各個設定開關。



(1) 站編號設定開關

站編號設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
	站號設定（主站）	0（固定）	○

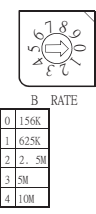
○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(2) 模式設定開關

模式設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
	模式設定 （線上：遠端網路模式）	0（固定）	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(3) 傳輸速度設定開關

傳輸速度設定開關	內容	設定值	GOT連接時是否需要設定												
 <table border="1" style="margin-top: 5px;"> <thead> <tr> <th colspan="2">B RATE</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>150K</td></tr> <tr><td>1</td><td>625K</td></tr> <tr><td>2</td><td>2.5M</td></tr> <tr><td>3</td><td>5M</td></tr> <tr><td>4</td><td>10M</td></tr> </tbody> </table>	B RATE		0	150K	1	625K	2	2.5M	3	5M	4	10M	傳輸速度設定 (156kbps) *1	0	○
B RATE															
0	150K														
1	625K														
2	2.5M														
3	5M														
4	10M														

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 請設定與GOT相同的傳輸速度。

(4) 條件設定開關

條件設定開關	設定開關	內容	設定值	GOT連接時是否需要設定																																				
 <table border="1" style="margin-top: 5px;"> <thead> <tr> <th colspan="2">SW</th> <th>OFF</th> <th>ON</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>1</td><td>M / 1</td><td>S. M</td><td></td></tr> <tr><td>2</td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>3</td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>4</td><td>CLR</td><td>FLD</td><td></td></tr> <tr><td>5</td><td>1/2</td><td>3/4</td><td></td></tr> <tr><td>6</td><td>1/4</td><td>2/3</td><td></td></tr> <tr><td>7</td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>8</td><td>ISM</td><td>SEM</td><td></td></tr> </tbody> </table>	SW		OFF	ON	1	M / 1	S. M		2				3				4	CLR	FLD		5	1/2	3/4		6	1/4	2/3		7				8	ISM	SEM		SW1	站類型 (主站/本地站)	OFF (固定)	○
	SW		OFF	ON																																				
	1	M / 1	S. M																																					
	2																																							
	3																																							
	4	CLR	FLD																																					
	5	1/2	3/4																																					
	6	1/4	2/3																																					
7																																								
8	ISM	SEM																																						
SW2	未使用		OFF (固定)	×																																				
SW3																																								
SW4		資料連結異常站的輸入資料的狀態 (清除)	OFF	△																																				
SW5	SW5	佔用站數*1	OFF (固定)	×																																				
SW6																																								
SW7		未使用	OFF (固定)	×																																				
SW8		模塊模式 (智能模式)	OFF (固定)	○																																				

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 CC-Link模塊在本地站時啟用。
主站時請設定為OFF。

POINT

變更了開關設定時
請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

■3. 順控程式

必須要有參數設定、資料連結啟動要求的順控程式。

(1) 程式條件（使用CC-Link專用命令時）

是指在使用CC-Link專用命令時，當PLC CPU從STOP→RUN時，設定網路參數以及自動更新參數並自動開始資料連結的程式。

(a) CC-Link模塊的I/O訊號

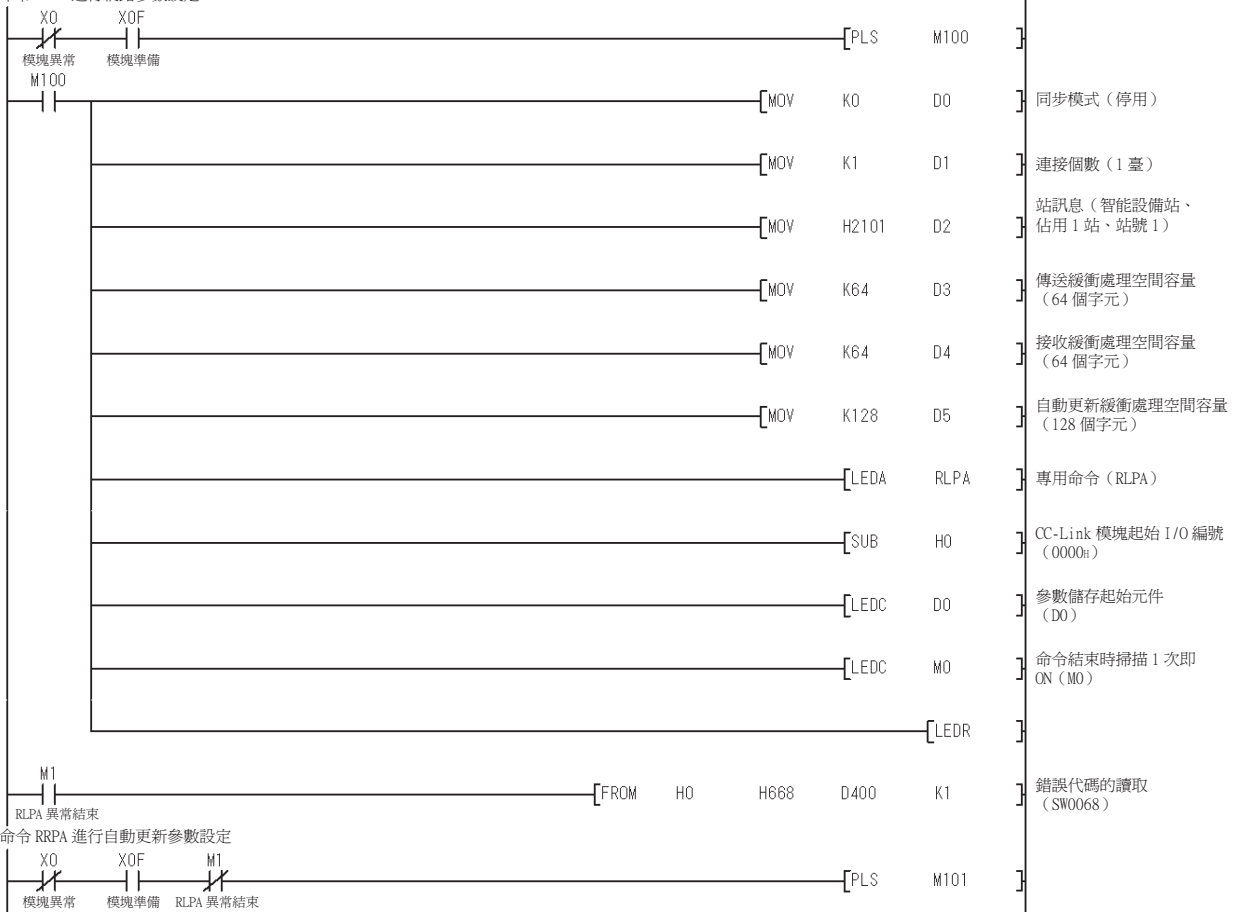
▣ CC-Link System Master/Local Module User's Manual AJ61QBT11,A1SJ61QBT11

(b) 使用者使用的元件

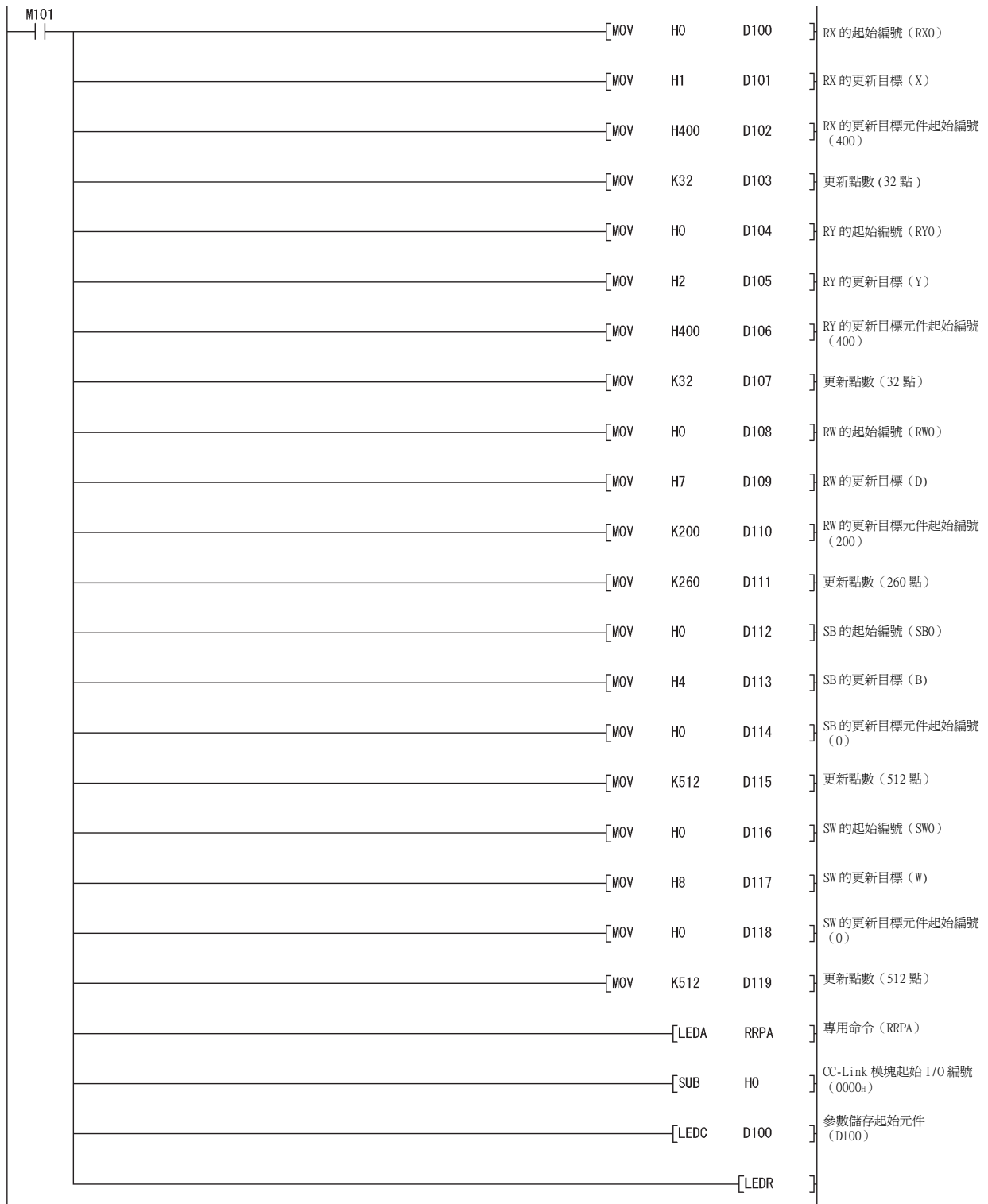
元件	用途
M0	RLPA命令正常結束旗標
M1	RLPA命令異常結束旗標
M100	網路參數設定用旗標
M101	自動更新參數設定用旗標
D0	同步模式有效/無效
D1	連接個數
D2	站資訊
D3	傳送緩衝處理空間容量
D4	接收緩衝處理空間容量
D5	自動更新緩衝記憶體容量
D400	RLPA命令異常結束時的錯誤代碼
D100~D103	自動更新設定（RX）
D104~D107	自動更新設定（RY）
D108~D111	自動更新設定（RW）
D112~D115	自動更新設定（SB）
D116~D119	自動更新設定（SW）

(c) 順控程式示例 (CC-Link專用命令)

* 根據專用命令 RLPA 進行網路參數設定



* 根據專用命令 RRP 進行自動更新參數設定



POINT

變更了順控程式時

順控程式寫入 PLC CPU 後，請將 PLC CPU 的電源 OFF→ON，或進行 PLC CPU 的重設操作。

(2) 程式條件（使用FROM/TO命令時）

是指在使用FROM/TO命令時，當PLC CPU從STOP→RUN時，向緩衝記憶體寫入參數並自動開始資料連結的程式。

(a) CC-Link模塊的I/O訊號

➡ CC-Link System Master/Local Module User's Manual AJ61QBT11, A1SJ61QBT11

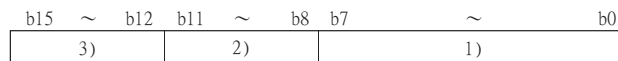
(b) 使用者使用的元件

元件	用途
M100、M101	參數設定用旗標
M102、M103	資料連結啟動用旗標
D0	連接個數
D1	重試次數
D2	自動重新連接個數
D3	CPU當機時的運行指定
D4	保留站指定（站號1～站號16）
D5	錯誤停用站指定（站號1～站號16）
D6	站資訊（第1臺）
D400	資料連結啟動異常時的錯誤代碼

(c) 本示例中所使用的緩衝記憶體的設定內容

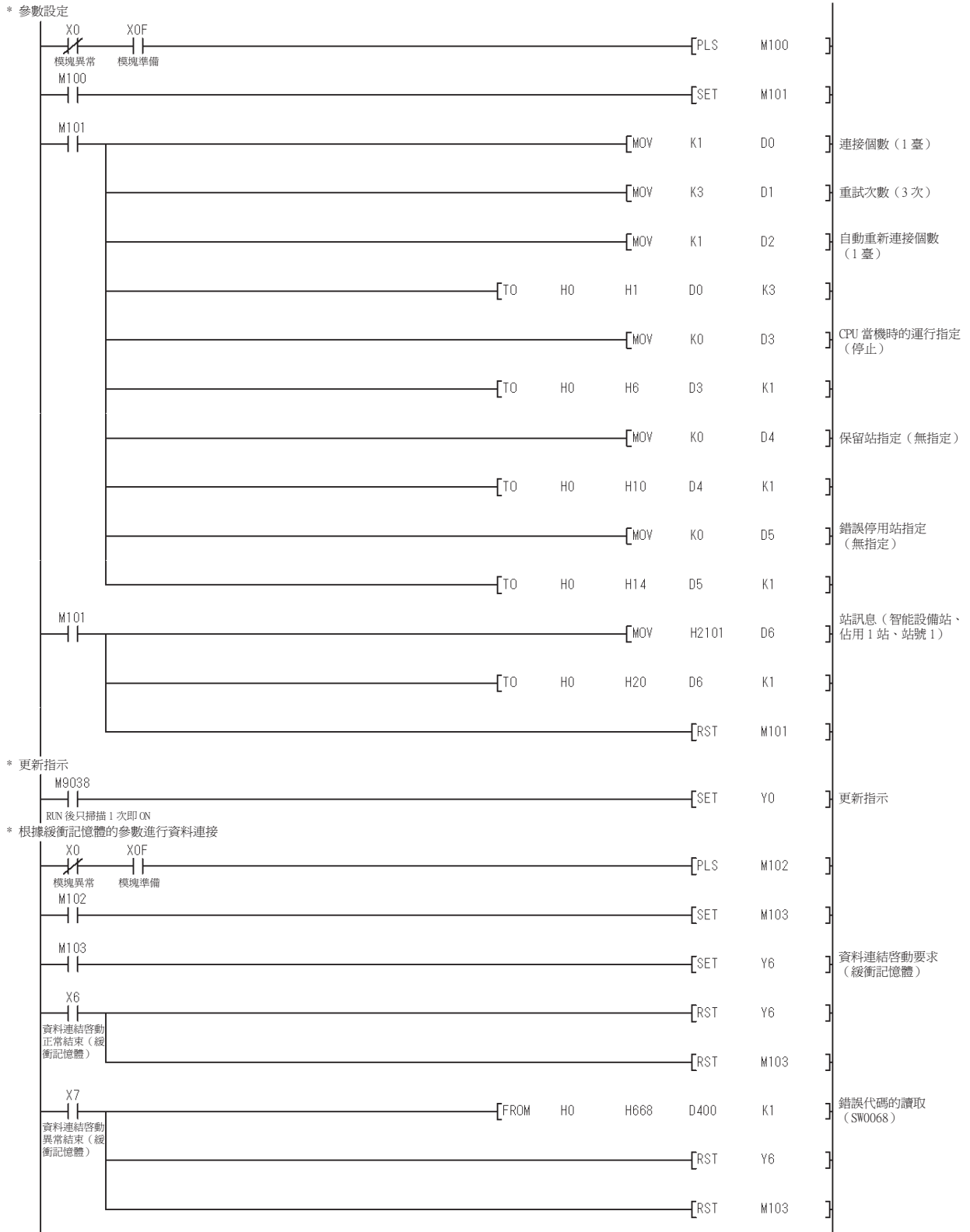
緩衝記憶體位址	項目	設定值
10進位（16進位）		
1(1H)	連接個數	1（1臺）
2(2H)	重試次數	3（3次）
3(3H)	自動重新連接個數	1（1臺）
6(6H)	CPU當機時的運行指定	0（停止）
16(10H)	保留站指定（站號1～站號16）	0（無指定）
20(14H)	錯誤停用站指定（站號1～站號16）	0（無指定）
32(20H)	站資訊（第1臺）*1	2101H

- *1 站資訊的詳情如下所示。
 1)、2)請設定為與GOT相同的站號設定、佔用站數設定。
 3)的設定是固定的。



- 1) 站號（請設定為與GOT相同的站號設定。）
01H～40H：站號1～站號64
- 2) 佔用站數（請設定為與GOT相同的佔用站數設定。）
1H：佔用1站
2H：佔用2站
3H：佔用3站
4H：佔用4站
- 3) 站類型（請設定為2H：智能設備站。）
0H：遠端I/O站
1H：遠端設備站
2H：智能設備站
（包括本地站）

(d) 順控程式示例 (FROM/TO命令)



POINT

變更了順控程式時

順控程式寫入 PLC CPU 後，請將 PLC CPU 的電源 OFF → ON，或進行 PLC CPU 的重設操作。

■ 4. GT Designer3的[連接裝置設定]

項目	設定值
站號	1：站號1
傳輸速度設定	0：線上156kbps
模式設定	Ver.1：遠端網路-Ver.1模式
擴充迴圈設定	1倍（使用預設值）
佔用站數	1站
異常時的清除設定	0：清除
重試次數	3次（使用預設值）
通訊逾時時間	3秒（使用預設值）
傳送延遲時間	0秒（使用預設值）
傳輸方式	MELSEC（相容）

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

- ➡ 12.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

12.4.12 以CC-Link模塊（MELSEC iQ-F系列、MELSEC-FX）和Ver.1/Ver.2對應混合連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT以及CC-Link模塊（MELSEC iQ-R系列、MELSEC-FX）Ver.1/Ver.2對應混合的設定進行說明。

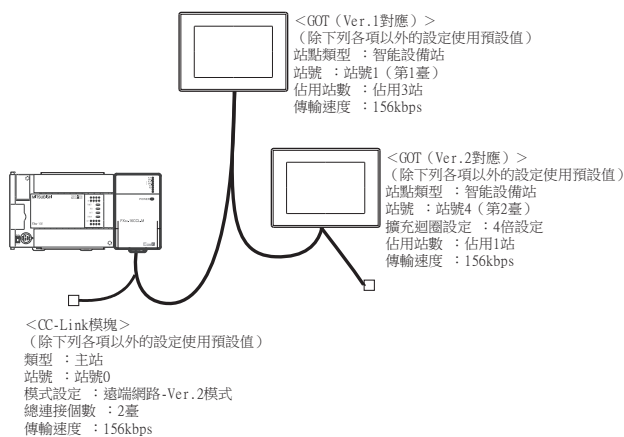
POINT

CC-Link模塊（MELSEC iQ-R系列、MELSEC-FX）

關於CC-Link模塊（MELSEC iQ-R系列、MELSEC-FX）的詳情，請參照以下手冊。

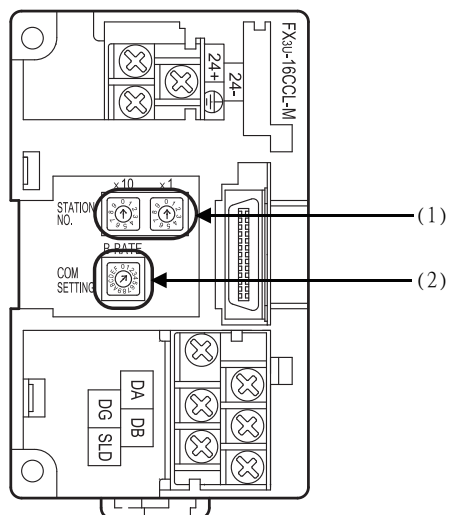
➡ FX3U-16CCL-M使用者手冊

■1. 系統配置



■2. CC-Link模塊（MELSEC iQ-F系列、MELSEC-FX）的開關設定

請設定站號設定開關、傳輸速度/模式設定開關。



(1) 站號設定開關

站號設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
	站號設定 (主站)	0 (固定)	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(2) 傳輸速度/模式設定開關

傳輸速度/ 模式設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
	傳輸速度/ 模式設定 (線上：156kbps) *1	0	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 請設定與GOT相同的傳輸速度。

POINT

變更了開關設定時

請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

■3. 參數的設定（僅限與MELSEC-FX連接時）

(1) GX Works2的[網路參數]

(a) 網路參數

	設定內容
特殊塊編號	0
動作設定	動作設定
類型	主站
資料連結類型	自動啟動主站CPU參數
模式設定	遠端網路-Ver.2模式
總連接個數	2
遠端輸入(RX)	
遠端輸出(RY)	
遠端暫存器(RWr)	
遠端暫存器(RWw)	
Ver.2遠端輸入(RX)	
Ver.2遠端輸出(RY)	
Ver.2遠端暫存器(RWr)	
Ver.2遠端暫存器(RWw)	
特殊繼電器(SB)	
特殊暫存器(SW)	
重試次數	7
自動重新連接個數	2
待機主站編號	
CPU當機指定	停止
掃描模式指定	
延遲時間設定	
站資訊設定	站資訊
遠端元件站初始設定	初始設定
中斷設定	

項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
特殊塊編號*1	0~7 (預設值:0)	×
動作設定*1	資料連結異常站設定	保持輸入資料：不檢查
	CPU STOP時設定	強制清除： 不檢查
類型	主站（固定）	○
模式設定	遠端網路Ver.2模式	○
總連接個數	2	×
重試次數*1	7	×
自動重新連接個數*1	2	×
CPU當機指定*1	停止	×
站資訊設定	參照（b）	○
遠端元件站初始設定	（使用預設值）	×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 必要時進行設定

➡ FX3U-16CCL-M使用者手冊

(b) 站資訊設定

位數/站編號	站類型	擴充組態 設定	佔用 站數	遠端站 點數	保留/停用站 指定
1/1	Ver.1智能元件站	1個設定	佔用3站	0點	無設定
2/4	Ver.2智能元件站	4個設定	佔用1站	0點	無設定

• 站編號1（GOT）的站資訊設定

項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	Ver.1智能元件站 （固定）	○
佔用站數*1	佔用3站	○
保留/停用站指定	無設定	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

• 站編號4 (GOT) 的站資訊設定

項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	Ver.2智能元件站 (固定)	○
擴充迴圈設定*1	4倍設定	○
佔用站數*1	佔用1站	○
保留/停用站指定	無設定	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 請設定與GOT相同的設定。

POINT

變更了網路參數時

網路參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

POINT

與MELSEC iQ-F系列連接時

與MELSEC iQ-F系統連接時，GX Works3不能設定網路參數。請在順控程式中設定網路參數。請參照以下內容。

➡ (2)從順控程式進行設定時

(2) 從順控程式進行設定時

是指在PLC CPU從STOP→RUN時，向緩衝記憶體寫入參數並自動開始資料連結的程式。

(a) CC-Link模塊的I/O訊號

➡ FX3U-16CCL-M使用者手冊

(b) 使用者使用的元件

元件	用途
D0	模式設定
D1	連接個數
D2	重試次數
D3	自動重新連接個數
D4	CPU當機時的運行指定
D5	資料連結異常站設定
D6	CPU STOP時設定
D20	站資訊 (第1臺)
D21	站資訊 (第2臺)

(c) 本示例中所使用的緩衝記憶體の設定内容

緩衝記憶體位址 10進位 (16進位)	項目	設定值
0(0H)	模式設定	2 (遠端網路Ver.2模式)
1(1H)	連接個數	2 (2臺)
2(2H)	重試次數	7 (7次)
3(3H)	自動重新連接個數	2 (2臺)
6(6H)	CPU當機時的運行指定	0 (停止)
12(CH)	資料連結異常站設定	1 (清除)
6(DH)	CPU STOP時設定	0 (更新)
32(20H)	站資訊 (第1臺)*1	2301H
33(21H)	站資訊 (第2臺)*1	C104H

*1 站資訊的詳情如下所示。

1)和2)和3)請設定為與GOT相同的站號設定和佔用站數設定和擴充迴圈設定。

b15 ~ b12	b11 ~ b8	b7 ~ b0
③	②	①

1) 站號 (請設定為與GOT相同的站號設定。)

01H~10H: 站號1~站號16

2) 佔用站數 (請設定為與GOT相同的佔用站數設定。)

1H: 佔用1站

2H: 佔用2站

3H: 佔用3站

4H: 佔用4站

3) 站類型

2H: Ver.1對應 智能設備站

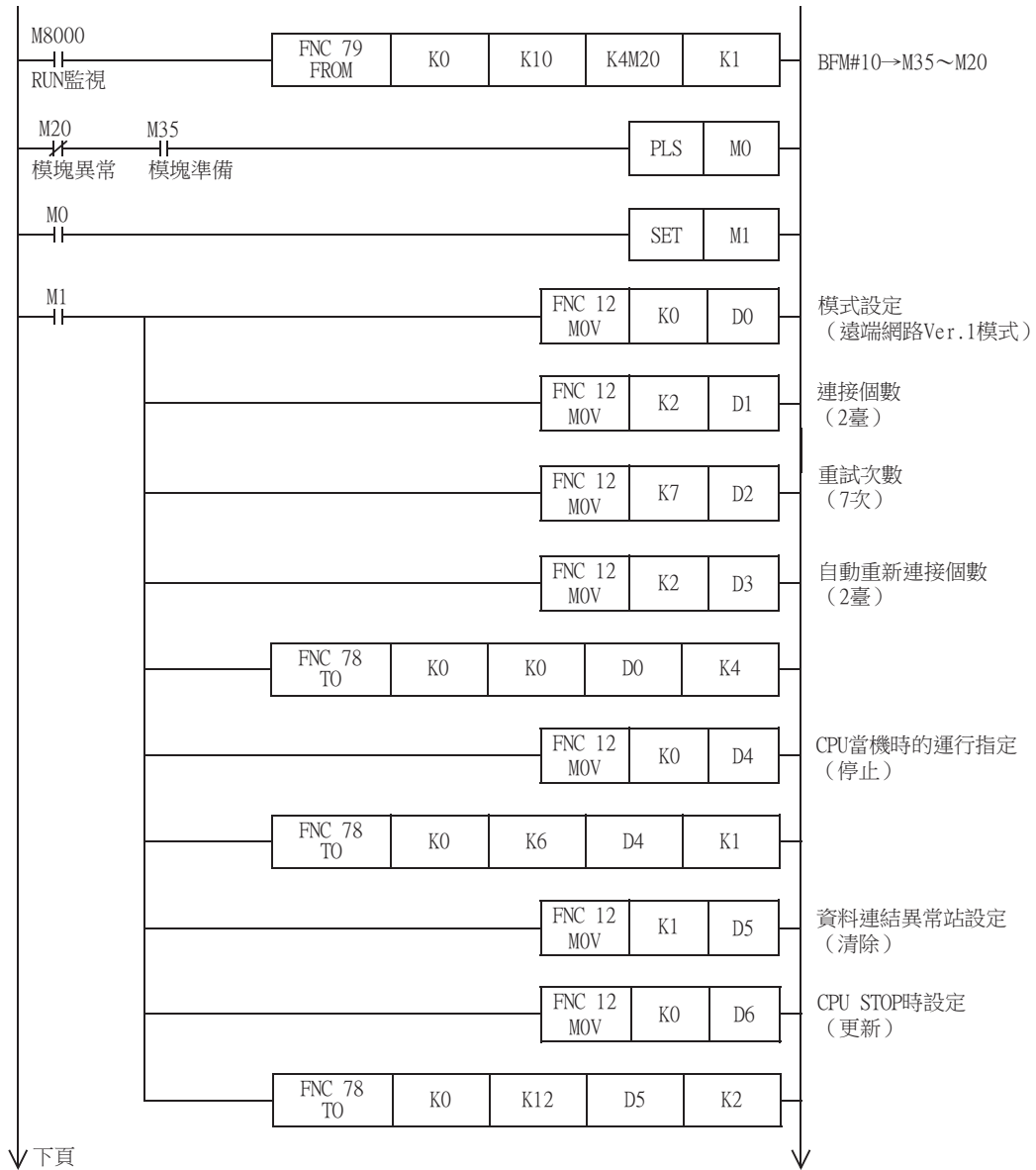
6H: Ver.2對應1倍設定 智能設備站

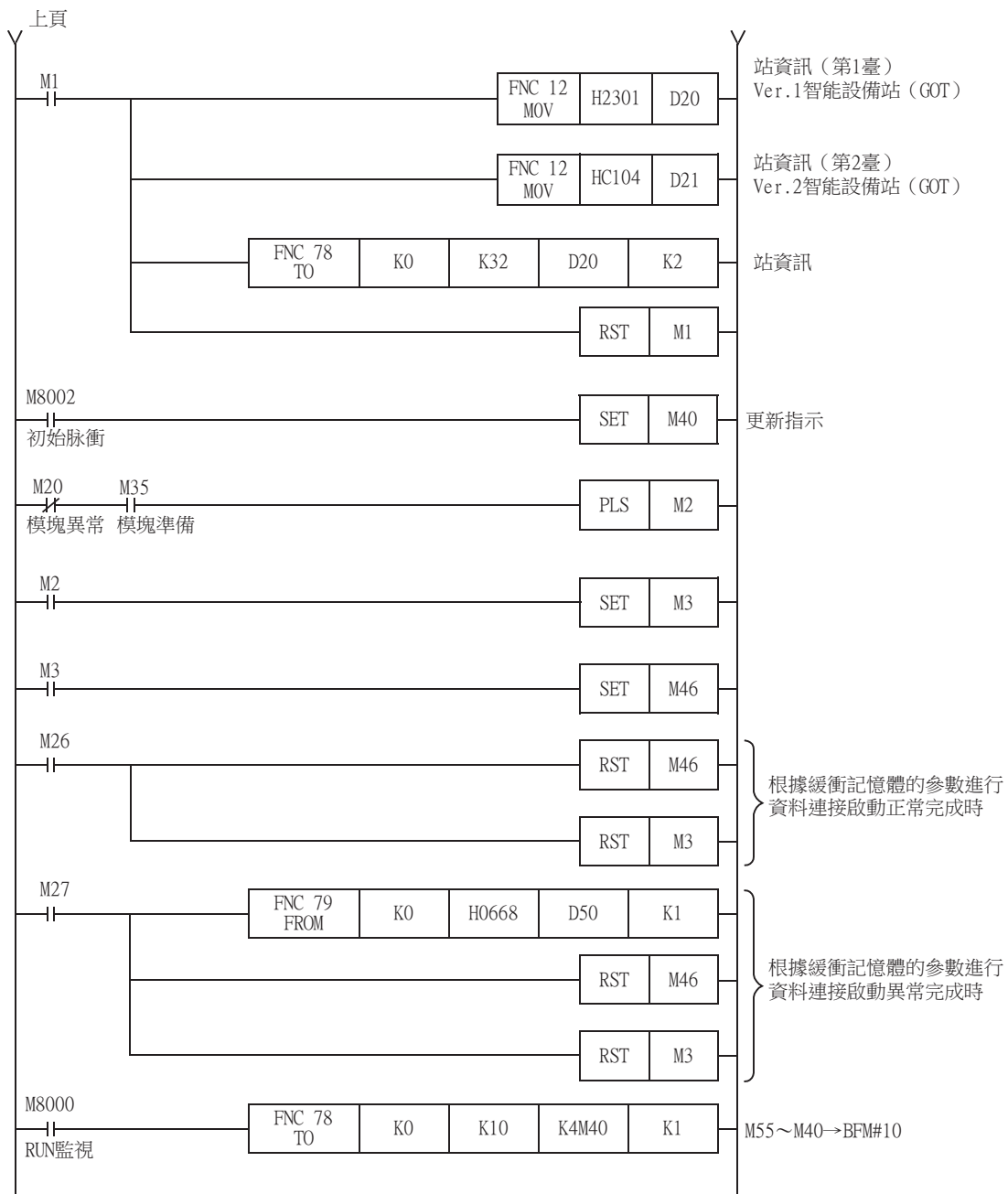
9H: Ver.2對應2倍設定 智能設備站

CH: Ver.2對應4倍設定 智能設備站

FH: Ver.2對應8倍設定 智能設備站

(d) 順控程式示例





POINT

變更了順控程式時

順控程式寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

■ 4. GT Designer3的[連接裝置設定]

(1) 站號1 (GOT)的連接裝置設定

項目	設定值
站號	1：站號1
傳輸速度設定	0：線上156kbps
模式設定	Ver.1：遠端網路Ver.1模式
擴充迴圈設定	-
佔用站數	3站
異常時的清除設定	0：清除
重試次數	3次（使用預設值）
通訊逾時時間	3秒（使用預設值）
傳送延遲時間	0秒（使用預設值）
傳輸方式	迴圈

(2) 站號2 (GOT)的連接裝置設定

項目	設定值
站號	4：站號4
傳輸速度設定	0：線上156kbps
模式設定	Ver.2：遠端網路Ver.2模式
擴充迴圈設定	4倍
佔用站數	1站
異常時的清除設定	0：清除
重試次數	3次（使用預設值）
通訊逾時時間	3秒（使用預設值）
傳送延遲時間	0秒（使用預設值）
傳輸方式	迴圈

12.4.13 以CC-Link模組（MELSEC iQ-R系列）和Ver.1/Ver.2對應混合連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT以及CC-Link模組（MELSEC iQ-R系列）Ver.1/Ver.2對應混合的設定進行說明

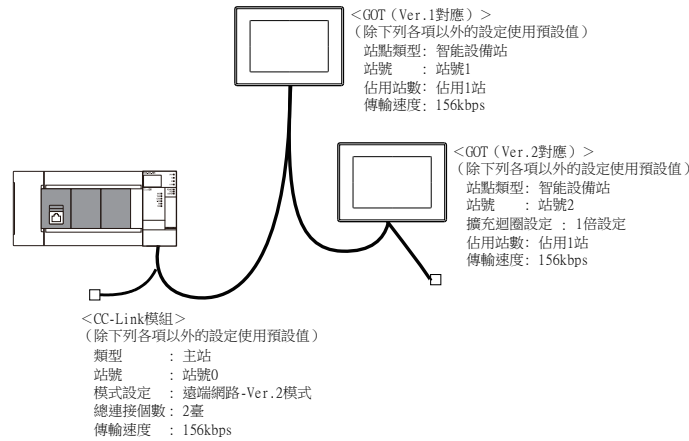
POINT

CC-Link模組(MELSEC iQ-F系列)

關於CC-Link模組（MELSEC iQ-F系列）的詳情，請參照以下手冊。

➡ MELSEC iQ-F系列使用者手冊

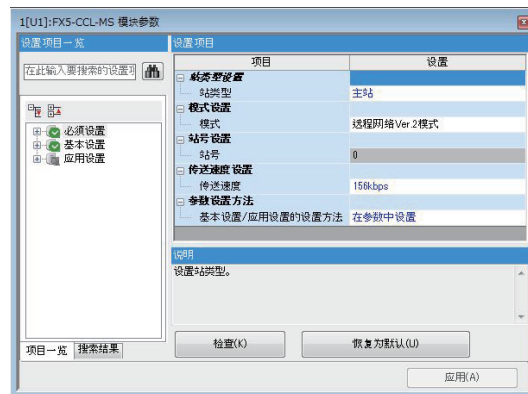
■1. 系統配置



■2. GX Works3的模組參數設定

(1) GX Works3的[模塊參數]

(a) 模組參數



項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	主站	○
模式	遠端網路Ver.2模式	○
站號	0 (固定)	△
傳輸速度 ^{*1}	156kbps	○
參數設定方法	在參數中設定	×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 請設定與GOT相同的設定。

(b) 連結更新設定

No.	鏈接側					CPU側				
	軟件件名	點數	起始	結束		刷新目標	軟件件名	點數	起始	結束
-	SB	512	00000	001FF	↔	指定軟件	SB	512	00000	001FF
-	SW	512	00000	001FF	↔	指定軟件	SW	512	00000	001FF
1	RX	256	00000	000FF	↔	指定軟件	X	256	0	377
2	RY	256	00000	000FF	↔	指定軟件	Y	256	0	377
3	RWr	96	00000	0005F	↔	指定軟件	D	96	0	95
4	RWw	96	00000	0005F	↔	指定軟件	D	96	256	351

項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
特殊繼電器 (SB) 更新元件	必要時進行設定	△
特殊暫存器 (SW) 更新元件		△
遠端輸入 (RX) 更新元件		△
遠端輸出 (RY) 更新元件		△
遠端暫存器 (RW _r) 更新元件		△
遠端暫存器 (RW _w) 更新元件		△

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

(c) CC-Link構成設定



• 站號1(GOT)的CC-Link構成設定

項目 ^{*1}	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	Ver.1智能設備站 (固定)	○
佔用站數 ^{*2}	佔用1站	○
保留站 / 錯誤停用站	未設定	○
智能緩衝區指定 (字元)	(使用預設值)	x

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

• 站號2(GOT)的CC-Link構成設定

項目 ^{*1}	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站類型	Ver.2智能設備站 (固定)	○
擴充迴圈設定 ^{*2}	1倍設定	○
佔用站數 ^{*2}	佔用1站	○
保留站 / 錯誤停用站	未設定	○
智能緩衝區指定 (字元)	(使用預設值)	x

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

*1 CC-Link模組的[模式設定] 為[遠程網絡Ver.2模式] 時，可進行[遠程站號數]的設定。

[遠端站點數] 是遠端I/O 站用的設定。
GOT中請使用預設值 (32 points)。

*2 請設定與GOT相同的設定。

POINT

變更了模組參數時
模組參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或者進行PLC CPU的重設作業。

■3. GT Designer3的[連接裝置設定]

(1) 站號1 (GOT) 的連接裝置設定

項 目	設定值
站號	1：站號1
傳輸速度設定	0：線上56kbps
模式設定	Ver.1：遠端網路Ver.1模式
擴充迴圈設定	1倍（使用預設值）
佔用站數	1站
異常時的清除設定	0：清除
重試次數	3次（使用預設值）
通訊逾時時間	3秒（使用預設值）
傳送延遲時間	0秒（使用預設值）
轉移方式	迴圈

(2) 站號2 (GOT) 的連接裝置設定

項 目	設定值
站號	2：站號2
傳輸速度設定	0：線上56kbps
模式設定	Ver.2：遠端網路Ver.2模式
擴充迴圈設定	1倍（使用預設值）
佔用站數	1站
異常時的清除設定	0：清除
重試次數	3次（使用預設值）
通訊逾時時間	3秒（使用預設值）
傳送延遲時間	0秒（使用預設值）
轉移方式	迴圈

12.5 注意事項

■ 1. 使用迴圈傳輸時

(1) 發往主站的I/O訊號

請勿將從主站發往GOT的輸出訊號（遠端輸出：RY）中禁止使用的輸出訊號設定為ON。
一旦將禁止使用的輸出訊號設定為ON，有可能引致PLC系統誤操作。
關於GOT的I/O訊號的分配，請參數以下手冊。

- ➡ MODEL GT15-J61BT13 CC-Link communication unit User's Manual
- ➡ GT15 CC-Link communication unit User's Manual

(2) 可監視的存取範圍

根據不同的CC-Link系統的主站的模式，遠端I/O（RX、RY）和遠端暫存器（RW_r、RW_w）的可監視範圍各不相同。

主站的模式	可否監視	
	CC-Link Ver.1對應的 各站的資訊	CC-Link Ver.2對應的 各站的資訊
遠端網路模式	○	—
遠端網路Ver.1模式	○	—
遠端網路Ver.2模式	○	○*1
遠端網路新增模式	○	○*1

○：可監視、x：不可監視（全部為0）、—：無法構築系統

*1 僅可在使用GT15-J61BT13型CC-Link通訊模塊時可以監視。

(3) GOT異常時

迴圈輸出狀態保持在異常前的狀態。

■ 2. 使用瞬時傳輸時

(1) 目標站的CC-Link模塊

與下列CC-Link模塊進行瞬時傳輸時，請在PLC CPU側安裝功能版本B、軟體版本J以上的CC-Link模塊。
與功能版本A、硬體版本I以下的CC-Link模塊僅可進行迴圈傳輸。

- AJ61BT11
- A1SJ61BT11
- AJ61QBT11
- A1SJ61QBT11

(2) 可監視的存取範圍

GOT可以存取CC-Link系統的主站以及安裝了本地站的PLC CPU。
無法經由CC-Link模塊對其他網路進行存取。

■ 3. CC-Link Ver.1支援連接時

CC-Link Ver.1支援連接時，元件設定請設定在連接裝置的規格範圍內。
如果設定了規格範圍外的元件編號，則將無法進行正確監視。

■ 4. 關於CC-Link連接（智能設備站）時的GOT啟動

CC-Link連接（智能設備站）時，在啟動GOT約10秒後開始資料連結。

■ 5. 發生網路相關錯誤的系統警示時

CC-Link連接（智能設備站）時，當發生網路相關錯誤的系統警示時，即使已經排除錯誤原因也無法關閉系統警示顯示。
請重新啟動GOT以關閉系統警示顯示。

■ 6. 關於多CPU系統中的連接

GOT通過多CPU系統連接時，到PLC開始運行為止所花的時間如下。
MELSEC iQ-R系列、運動控制器CPU（MELSEC iQ-R系列）、QCPU（Q模式）、運動控制器CPU（Q系列）：10秒以上
MELDAS C70：18秒以上
如果在上述時間段內啟動GOT會發生系統警示。為了避免發生系統警示，請調整GOT設定的標題顯示時間。

- ➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

■7. 關於與LCPU的連接

LCPU有時會在電源OFF→ON或者重設的時候進行SD記憶卡的診斷（檔案系統的檢查、修復處理等）。因此需要過一段時間才能使用SD記憶卡。如果在這段時間內啟動GOT，則會發生系統警示。為了避免發生系統警示，請調整GOT設定的標題顯示時間。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

■8. 關於與Q17nDCPU、Q170MCPUCPU、Q170MSCPU(-S1)、CNC C70、CRnQ-700之間的連接

Q17nDCPU、Q170MCPUCPU、Q170MSCPU(-S1)、CNC C70、CRnQ-700僅對應CC-Link Ver.2。與CC-Link(ID)連接時請設定為CC-Link Ver.2。

■9. 關於與Q170MCPUCPU、Q170MSCPU(-S1)之間的連接

要監視運動控制器CPU部分（2號機）的元件時，請在元件設定時將[CPU號機]設定為[2]。

如果CPU號機設定為“0”或者“1”，則會監視PLC CPU部分（1號機）的元件。

如果CPU號機設定為“0”～“2”以外的值，則會發生通訊錯誤，無法進行監視。

關於CPU號機的設定，請參照以下手冊。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

例) 位元元件的設定對話方塊



■10. 關於與RnSFCPU的連接

到RnSFCPU開始運行為止需要10秒以上。

如果在這段時間內啟動GOT，則會發生系統警示。為了避免發生系統警示，請調整GOT設定的標題顯示時間。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

■11. 關於1臺PLC與多臺GOT的連接

多臺GOT同時訪問1臺PLC時，GOT的寫入處理（瞬時/循環）及讀取處理（瞬時）可能發生延遲。

通過以下處理方法，可以消除此類訪問延遲。

<處理方法>

(1) 改善PLC側的響應速度

在PLC側輸入COM命令等，提高響應速度。但是，這會延長掃描時間，敬請注意。

(2) 使用循環元件進行畫面設計

不使用瞬時元件，而使用循環元件進行畫面設計。

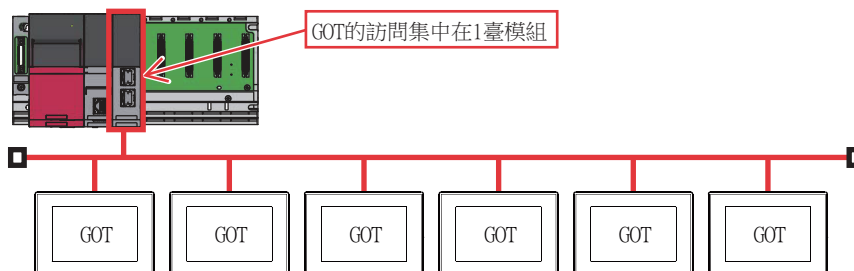
(3) 將GOT的連接目標分割為多個系統

在PLC側新增主站/本地站模組，將GOT的連接目標分割為多個系統。

改善當前系統配置。

（當前系統配置示例）

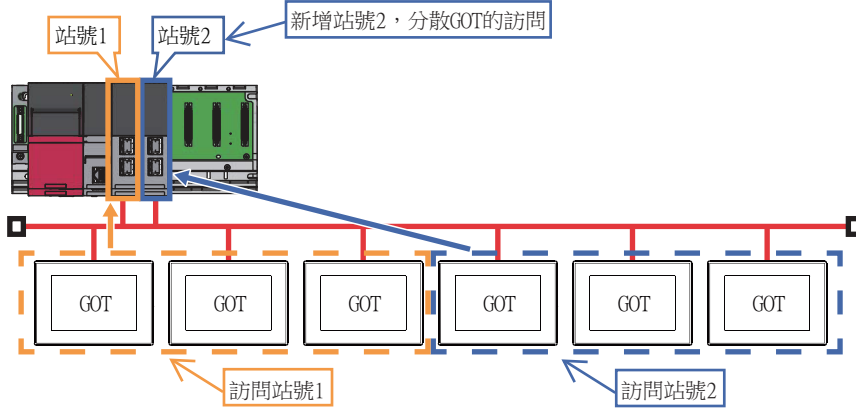
在以下系統配置中，來自GOT的訪問集中在1臺模組。



(改善方法)

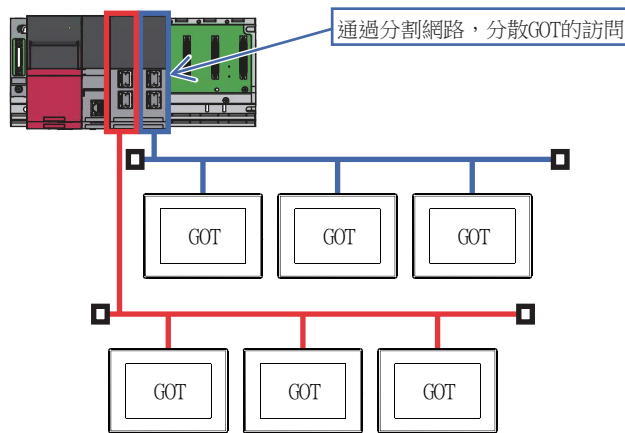
(a) 向PLC側新增模組

向PLC側新增模組，分散GOT的訪問目標。



(b) 網路的分割

通過分割網路，分散GOT的訪問。



13. CC-Link連接（經由G4）

13.1	可連接機種清單	13 - 2
13.2	系統配置	13 - 8
13.3	佈線圖	13 - 12
13.4	GOT側的設定	13 - 14
13.5	PLC側的設定	13 - 18
13.6	注意事項	13 - 28




13. CC-Link連接（經由G4）

13.1 可連接機種清單

13.1.1 PLC/運動控制器CPU

可連接的機種如下所示。



系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC iQ-R系列	R00CPU	○	CC-Link(G4)	-	-
	R01CPU				
	R02CPU				
	R04CPU				
	R08CPU				
	R16CPU				
	R32CPU				
	R120CPU				
	R08PCPU				
	R16PCPU				
	R32PCPU				
	R120PCPU				
	R04ENCPU				
	R08ENCPU				
	R16ENCPU				
	R32ENCPU				
	R120ENCPU				
R08SFCPU					
R16SFCPU					
R32SFCPU					
R120SFCPU					
運動控制器CPU (MELSEC iQ-R系列)	R16MTCPU	○	CC-Link(G4)	-	-
	R32MTCPU				
	R64MTCPU				
C語言控制器 (MELSEC iQ-R系列)	R12CCPU-V	○	CC-Link(G4)	-	-
CNC C80	R16NCCPU-S1	○	CC-Link(G4)	-	-
機械手臂控制器 (MELSEC iQ-R系列)	CR800-R(R16RTCPU)	○	CC-Link(G4)	-	-
CC-Link IE現場 網路起始模塊	RJ72GF15-T2	×	CC-Link(G4)	-	-
MELSEC iQ-F系列	FX5U	○	-	-	-
	FX5UC				

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-Q (Q模式)	Q00JCPU	○	CC-Link(G4)		→ 13.2.1
	Q00CPU*1				
	Q01CPU*1				
	Q02CPU*1				
	Q02HCPU*1				
	Q06HCPU*1				
	Q12HCPU*1				
	Q25HCPU*1				
	Q02PHCPU	○	CC-Link(G4)		
	Q06PHCPU				
	Q12PHCPU				
	Q25PHCPU				
	Q12PRHCPU (主基板)				
	Q25PRHCPU (主基板)				
	Q12PRHCPU (擴充基板)				
	Q25PRHCPU (擴充基板)				
	Q00JCPU	○	CC-Link(G4)		
	Q00UCPU				
	Q02UCPU				
	Q03UDCPU				
Q04UDHCPU					
Q06UDHCPU					
Q10UDHCPU					
Q13UDHCPU					
Q20UDHCPU					
Q26UDHCPU					
Q03UDECPU					
Q04UDEHCPU					
Q06UDEHCPU					
Q10UDEHCPU					
Q13UDEHCPU					
Q20UDEHCPU					
Q26UDEHCPU					
Q50UDEHCPU					
Q100UDEHCPU					
Q03UDVCPU					
Q04UDVCPU					
Q06UDVCPU					
Q13UDVCPU					
Q26UDVCPU					

*1 多CPU系統配置時請使用CPU功能版本B以上的機種。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
C語言控制器 (Q系列)	Q12DCCPU-V*1 Q24DHCCPU-V/VG Q24DHCCPU-LS Q26DHCCPU-LS	○	CC-Link(G4)	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21^{07W} GT 21^{05Q} GT 21^{04R} GT 21^{03P} GT 21^{03P} GT 21^{03P} GS	➡ 13.2.1
MELSEC-QS	QS001CPU	○	-	-	-
MELSEC-L	L02CPU L06CPU L26CPU L26CPU-BT L02CPU-P L06CPU-P L26CPU-P L26CPU-PBT L02SCPU L02SCPU-P L02SCPU-CM	○	CC-Link(G4)	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21^{07W} GT 21^{05Q} GT 21^{04R} GT 21^{03P} GT 21^{03P} GT 21^{03P} GS	➡ 13.2.2
MELSEC-Q (A模式)	Q02CPU-A Q02HCPU-A Q06HCPU-A	○	-	-	-
MELSEC-QnA (QnACPU)	Q2ACPU Q2ACPU-S1 Q3ACPU Q4ACPU Q4ARCPU	○	-	-	-
MELSEC-QnA (QnASCPU)	Q2ASCPU Q2ASCPU-S1 Q2ASHCPU Q2ASHCPU-S1	○	-	-	-
MELSEC-A (AnCPU)	A2UCPU A2UCPU-S1 A3UCPU A4UCPU A2ACPU A2ACPUP21 A2ACPUR21 A2ACPU-S1 A2ACPUP21-S1 A2ACPUR21-S1 A3ACPU A3ACPUP21 A3ACPUR21 A1NCPUR21 A1NCPUP21 A1NCPUR21 A2NCPUR21 A2NCPUP21 A2NCPUR21 A2NCPUR21 A2NCPUR21-S1 A2NCPUR21-S1 A3NCPUR21 A3NCPUP21 A3NCPUR21	○	-	-	-

*1 請僅使用序列No.前5位為12042以後的機種。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELSEC-A (AnSCPU)	A2USCPU	○	-	-	-
	A2USCPU-S1				
	A2USHCPU-S1				
	A1SCPU				
	A1SCPUC24-R2				
	A1SHCPU				
	A2SCPU				
	A2SCPU-S1				
	A2SHCPU				
	A2SHCPU-S1				
	A1SJCPU				
	A1SJCPU-S3				
	A1SJHCPU				
MELSEC-A	A0J2HCPU	×	-	-	-
	A0J2HCPUP21				
	A0J2HCPUR21				
	A0J2HCPU-DC24				
	A2CCCPU	○	-	-	-
	A2CCPUP21				
	A2CCPUR21				
	A2CCPUC24				
	A2CCPUC24-PRF				
	A2CJCPU-S3				
A1FXCPU					
運動控制器CPU (Q系列)	Q172CPU*1*2	○	CC-Link(G4)		 13.2.1
	Q173CPU*1*2				
	Q172CPUN*1				
	Q173CPUN*1				
	Q172HCPU				
	Q173HCPU				
	Q172DCPU				
	Q173DCPU				
	Q172DCPU-S1				
	Q173DCPU-S1				
	Q172DSCPU				
	Q173DSCPU				
	Q170MCPU*3				
	Q170MSCPU*4				
	Q170MSCPU-S1*4				

*1 使用SV13、SV22、SV43時，請使用安裝了下列本體OS版本的運動控制器CPU。

- SW6RN-SV13Q□：00H以後
- SW6RN-SV22Q□：00H以後
- SW6RN-SV43Q□：00B以後

*2 請使用下列生產編號的本體模塊。

- Q172CPU：生產編號N*****以後
- Q173CPU：生產編號M*****以後

*3 擴充基板（Q52B/Q55B）中僅能使用第1段。

*4 可使用擴充基板（Q5□B/Q6□B）。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
運動控制器CPU (A系列)	A273UCPU	○	-	-	-
	A273UHCPU				
	A273UHCPU-S3				
	A373UCPU				
	A373UCPU-S3				
	A171SCPU				
	A171SCPU-S3				
	A171SCPU-S3N				
	A171SHCPU				
	A171SHCPUN				
	A172SHCPU				
	A172SHCPUN				
	A173UHCPU				
	A173UHCPU-S1				
MELSEC-WS	WS0-CPU0	×	-	-	-
	WS0-CPU1				
	WS0-CPU3				
MELSECNET/H 遠端I/O站	QJ72LP25-25	×	-	-	-
	QJ72LP25G				
	QJ72BR15				
CC-Link IE現場網路 起始模塊	LJ72GF15-T2	×	-	-	-
CC-Link IE現場網路 乙太網路介面卡模塊	NZ2GF-ETB	×	-	-	-
CNC C70	Q173NCCPU	○	CC-Link(G4)	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21_{04P}_{R4}	➡ 13.2.1
機械手臂控制器 (Q系列)	CRnQ-700(Q172DRCPU) CR750-Q(Q172DRCPU) CR751-Q(Q172DRCPU)	○	CC-Link(G4)	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21_{07W} GT 21_{05Q} GT 21_{04R} GT 21_{04P}_{ET/R4} GT 21_{03P}_{R4} GT 21_{04P}_{R4} GT 21_{03P}_{R2} GS	➡ 13.2.1
MELSEC-FX	FX0	×	-	-	-
	FX0S				
	FX0N				
	FX1	×			
	FX2				
	FX2C	○			
	FX1S				
	FX1N				
	FX2N				
	FX1NC	×			
	FX2NC				
	FX3S	○			
	FX3G				
	FX3GC				
	FX3GA				
	FX3GE				
FX3U					
FX3UC					

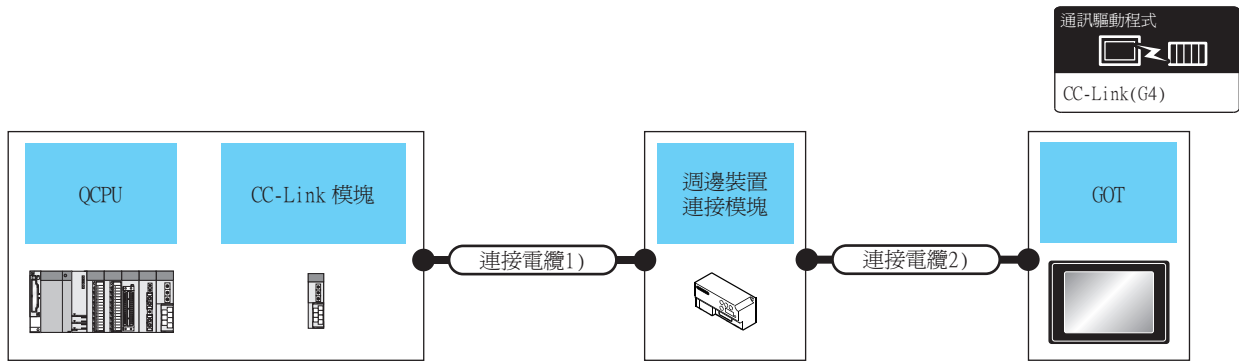
*1 GT11僅可以監視主站。

13.1.2 CC-Link模塊/週邊裝置模塊

CPU系列	型號名	
	CC-Link模塊	週邊裝置模塊
MELSEC-Q (Q模式)、C語言控制器 (Q系列) 運動控制器CPU (Q系列) CNC C70、機械手臂控制器 (CRnQ-700)	QJ61BT11 QJ61BT11N	AJ65BT-G4-S3 AJ65BT-R2N
MELSEC-L	LJ61BT11	

13.2 系統配置

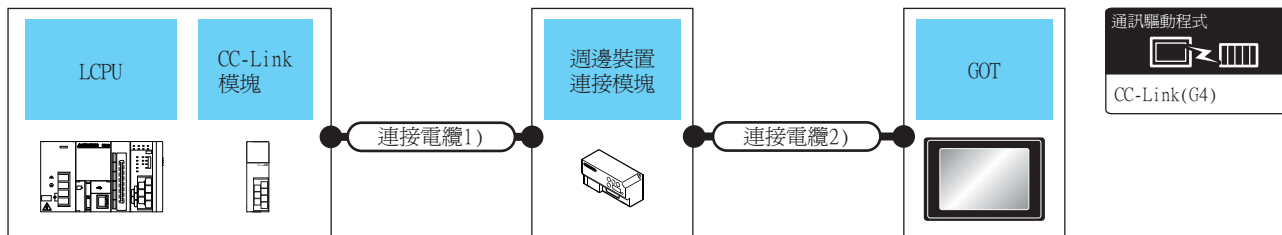
13.2.1 與QCPU (Q模式) 連接時



PLC		連接電纜1)		週邊裝置連接模塊		連接電纜2)		GOT		可連接臺數
型號名	CC-Link模塊*1	電纜型號名	最大距離	型號名	通訊形式	電纜型號名 佈線圖編號	最大距離	選配裝置*7	本體	
MELSEC-Q C語言 控制器 (Q系列)	QJ61BT11 QI61BT11N	CC-Link 專用電纜*2	*3	AJ65BT -R2N	RS-232	GT09-C30R2-9P 或 ① RS-232佈線圖①	15m	— (本體內建)	GT 27, GT 25, GT 23, GT 21, GT 07W, GS	1臺週邊裝置連接模塊 對應1臺GOT
								GT15-RS2-9S	GT 27, GT 25	
								GT10-C02H-6PT9P*6	GT 03B, GT 03P, GT 04B, GT 04P, R4, R2	
						② RS-232佈線圖②	15m	— (本體內建)	GT 04R, GT 03P, GT 04B, R2	
				AJ65BT -G4-S3	RS-422	GT01-C30R4-25P(3m) GT01-C100R4-25P(10m) GT01-C200R4-25P(20m) GT01-C300R4-25P(30m)	30m	— (本體內建)	GT 27, GT 25, GT 23, GT 21, GT 07W, GS	
								GT15-RS4-9S	GT 27, GT 25	
								GT10-C02H-9SC	GT 04R, GT 03P, GT 04B, R4, R2	
						GT21-C30R4-25P5(3m) GT21-C100R4-25P5(10m) GT21-C200R4-25P5(20m) GT21-C300R4-25P5(30m)*5	30m	— (本體內建)	GT 03B, GT 04B, ETR4	
GT10-C30R4-25P(3m) GT10-C100R4-25P(10m) GT10-C200R4-25P(20m) GT10-C300R4-25P(30m)*4	30m	— (本體內建)	GT 04R, GT 03P, GT 04B, R4							

- *1 關於CC-Link模塊的系統配置，請參照以下手冊。
 - ➡ CC-Link System Master/Local Module User's Manual QJ61BT11N
- *2 關於CC-Link專用電纜規格的問題處資訊，請參照以下內容。RS-232佈線圖①
 - ➡ CC-Link 協會首頁 :<http://www.cc-link.org.cn/>
- *3 最大電纜總延伸以及站間電纜長度因使用的電纜類型、傳輸速度等而異。詳情請參照以下手冊。
 - ➡ CC-Link System Master/Local Module User's Manual QJ61BT11N
- *4 與GOT的連接請參照佈線圖。
 - ➡ RS-422佈線圖①
- *5 與GOT的連接請參照佈線圖。
 - ➡ RS-422佈線圖②
- *6 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub（9針）連接器盒接地。
- *7 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

13.2.2 與LCPU連接時



PLC		連接電纜1)		週邊裝置連接模塊		連接電纜2)		GOT		可連接臺數
型號名	CC-Link模塊*1	電纜型號名	最大距離	型號名	通訊形式	電纜型號名 佈線圖編號	最大距離	選配裝置*6	本體	
L02CPU L26CPU- BT L02CPU-P L26CPU- PBT	LJ61BT11	CC-Link 專用電纜*2	*3	AJ65BT -R2N	RS-232	GT09-C30R2-9P 或 使用書 自製 RS-232佈線圖①	15m	— (本體內建)		1臺週邊裝置 連接模塊對 應1臺GOT
								GT15-RS2-9P		
								GT10-C02H- 6PT9P*5		
						— (本體內建)				
				AJ65BT -G4-S3	RS-422	GT01-C30R4-25P(3m) GT01-C100R4-25P(10m) GT01-C200R4-25P(20m) GT01-C300R4-25P(30m)	30m	— (本體內建)		
								GT15-RS4-9S		
						GT10-C30R4-25P(3m) GT10-C100R4-25P(10m) GT10-C200R4-25P(20m) GT10-C300R4-25P(30m)*4	30m	— (本體內建)		

PLC		連接電纜1)		週邊裝置連接模塊		連接電纜2)		GOT		可連接臺數
型號名	CC-Link模塊*1	電纜型號名	最大距離	型號名	通訊形式	電纜型號名 佈線圖編號	最大距離	選配裝置*6	本體	
L26CPU-BT L26CPU-PBT	-	CC-Link 專用電纜*2	*3	AJ65BT-R2N	RS-232	GT09-C30R2-9P 或 ① RS-232佈線圖	15m	— (本體內建)		
							15m	GT15-RS2-9P		
						15m	GT10-C02H-6PT9P			
						15m	— (本體內建)			
				AJ65BT-G4-S3	RS-422	GT01-C30R4-25P(3m) GT01-C100R4-25P(10m) GT01-C200R4-25P(20m) GT01-C300R4-25P(30m)	30m	— (本體內建)		
							30m	GT15-RS4-9S		
						30m	GT10-C02H-9SC			
						30m	— (本體內建)			

1臺週邊裝置
連接模塊對
應1臺GOT

- *1 關於CC-Link模塊的系統配置，請參照以下手冊。
➡ MELSEC-L CC-Link System Master/Local Module User's Manual
- *2 關於CC-Link專用電纜規格的問訊處資訊，請參照以下內容。
➡ CC-Link 協會首頁 :<http://www.cc-link.org.cn/>
- *3 最大電纜總延伸以及站間電纜長度因使用的電纜類型、傳輸速度等而異。
詳情請參照以下手冊。
➡ MELSEC-L CC-Link System Master/Local Module User's Manual
- *4 與GOT的連接請參照佈線圖。
➡ RS-422佈線圖①
- *5 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub (9針) 連接器盒接地。
- *6 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

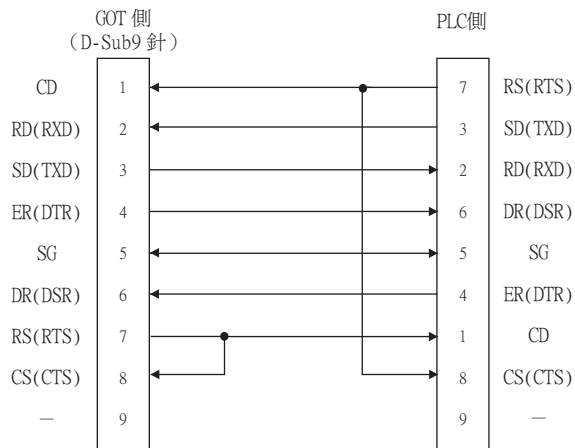
13.3 佈線圖

連接GOT與PLC的電纜的佈線圖如下所示。

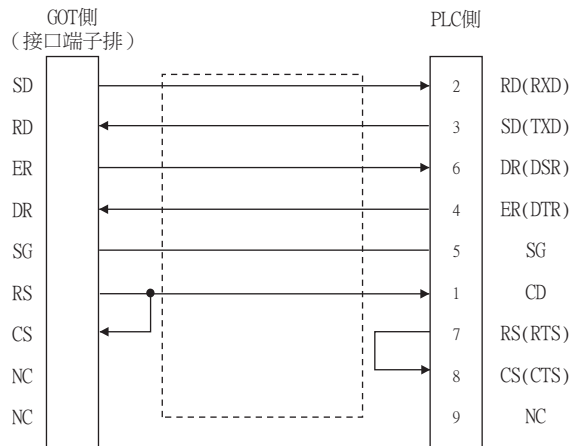
13.3.1 RS-232電纜

■1. 佈線圖

(1) RS-232佈線圖①



(2) RS-232佈線圖②



■2. 製作電纜時的注意事項

(1) 電纜長度

請將RS-232電纜的長度做成15m以內。

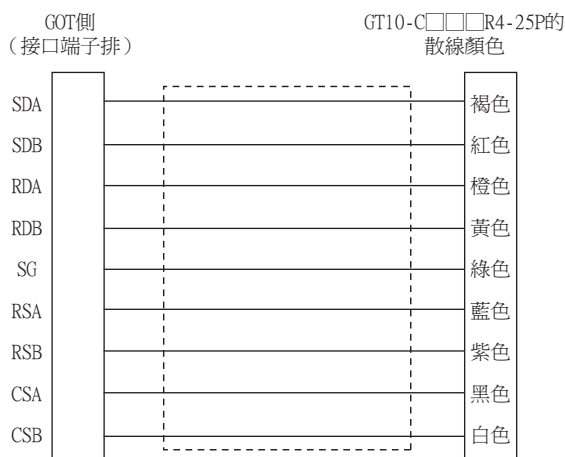
(2) GOT側接口

關於GOT側接口，請參照以下內容。

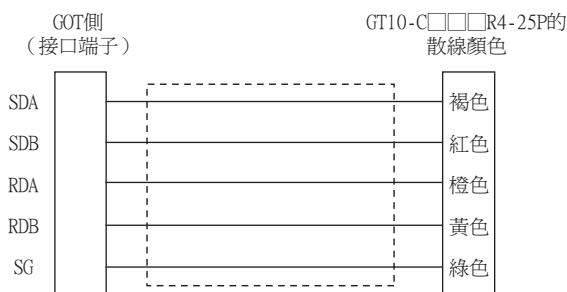
➡ 1.4.1 GOT的接口規格

■1. 佈線圖

(1) RS-422佈線圖①



(2) RS-422佈線圖②



■2. 製作電纜時的注意事項

(1) 電纜長度

RS-422電纜的長度請控制在最長距離規格以內。

(2) GOT側接口

關於GOT側接口，請參照以下內容。

➡ 1.4.1 GOT的接口規格

■3. 終端電阻的設定

(1) GOT側

連接GOT與PLC時，需要在GOT側設置終端電阻。

(a) GT27、GT25 (GT2505-V除外)、GT23時

請將終端電阻設定用DIP開關設定為“無”。

(b) GT2505-V、GT21時

請將終端電阻切換開關設定為“330Ω”。

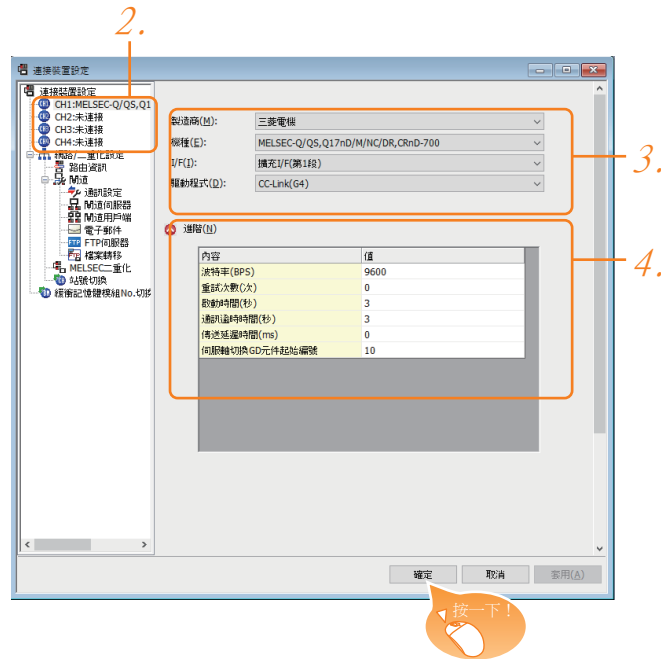
關於終端電阻的設定方法，請參照以下內容。

➡ 1.4.1 GOT的接口規格

13.4 GOT側的設定

13.4.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

設定連接裝置的通道。



Step 1. 選擇[通用設定]→[連接裝置設定]功能表。

Step 2. 顯示連接裝置的設定視窗，從清單功能表中選擇要使用的通道。

Step 3. 進行如下選擇。

- 製造商：三菱電機
- 機種：請根據所連接的機種進行設定。
- I/F：所使用的接口
- 驅動程式：CC-Link(G4)

Step 4. 製造商、機種、I/F、驅動程式的設定完成後會顯示進階。請根據所使用的環境進行設定。

➡ 13.4.2 連接裝置進階

設定完成後按一下[確定]按鈕。

POINT

連接裝置的設定可在[I/F連接清單]中進行確認。
關於詳情，請參照以下內容。

➡ 1.1.3 I/F連接清單

13.4.2 連接裝置進階

請根據所使用的環境進行設定。

內容	值
波特率(BPS)	9600
重試次數(次)	0
啟動時間(秒)	3
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0
伺服軸切換GD元件起始編號	10

項目	內容	範圍
波特率	變更與連接裝置的波特率時進行設定。 (預設：9600bps)	9600bps、 19200bps、 38400bps、 57600bps、 115200bps
重試次數	指定通訊時的重試次數。 (預設：0次)	0~5次
通訊逾時時間	指定通訊時的逾時時間。(預設：3秒)	3~30秒
傳送延遲時間	爲了調整從GOT發出通訊要求的時機而進行設定。 (預設：0ms)	0~300(ms)
伺服軸切換GD元件起始編號	設定伺服軸切換GD元件起始編號。 (預設：10) 關於詳情，請參照以下POINT。 ▶ (3) 伺服軸編號的間接指定	0~65520

POINT

- (1) 通過實用程式進行的通訊接口的設定
通訊接口的設定也可在寫入工程資料的[連接裝置設定]後，通過實用程式的[連接裝置設定]進行變更。
關於實用程式的詳情，請參照以下手冊。

➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）

- (2) 連接裝置設定的設定內容的優先順序
通過GT Designer3或實用程式進行設定時，會根據最後設定的內容進行動作。
- (3) 伺服軸編號的間接指定
通過在GT Designer3上將伺服軸編號指定為100~115，可以使用16位的GOT內部寄存器(GD軟元件)間接指定伺服軸編號。
在“伺服軸切換GD元件起始編號”中，透過間接指定對要使用的GOT內部暫存器(GD元件)的起始編號進行設定。
“伺服軸切換GD元件起始編號”的設定值為“10”時，GD10~GD25的值為伺服軸編號。關於詳細內容，請參照下表。

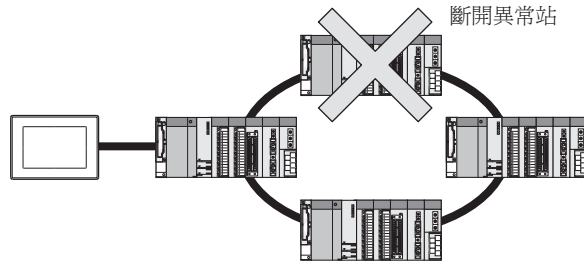
指定伺服軸編號	對應軟元件	設置範圍
100	GD10	1~64 設置超出上述範圍時，會發生軟元件超範圍錯誤。
101	GD11	
102	GD12	
103	GD13	
104	GD14	
105	GD15	
106	GD16	
107	GD17	
108	GD18	
109	GD19	
110	GD20	
111	GD21	
112	GD22	
113	GD23	
114	GD24	
115	GD25	

- (a) GOT啟動後的注意事項
當在初始顯示畫面上監控規定了伺服軸編號間接指定（100~115）的伺服放大器元件時，有時會存在不在元件範圍內的情況。此時，請設定間接指定元件值後，再監控畫面。
- (b) 一對多連接時的注意事項（軸編號間接指定）
一對多連接時，當使用伺服軸切換GD元件起始編號時，設定範圍重疊後，在各通道上設定的伺服放大器元件的軸編號將在同一時間進行切換。
- (c) 一對多連接時的注意事項（站號間接指定與軸編號間接指定）
一對多連接時，當使用逆變器或其他溫度控制器與站號間接指定（GD10~GD25），在其他通道上將伺服軸切換GD元件起始編號設定為“10”時，各通道上設定的伺服放大器的軸編號與逆變器或其他溫度控制器的站號將在同一時間進行切換。

POINT

斷開多臺連接裝置中的一部分

GOT可以通過設定GOT內部元件將多臺連接裝置中的一部分斷開。
例如，可以將發生通訊逾時的異常站從連接裝置斷開。



關於GOT內部元件的設定內容的詳情，請參照以下手冊。

➡ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊

13.5 PLC側的設定

	型號名	參照章節
週邊裝置連接模塊	AJ65BT-G4-S3	13.5.1
	AJ65BT-R2N	13.5.2

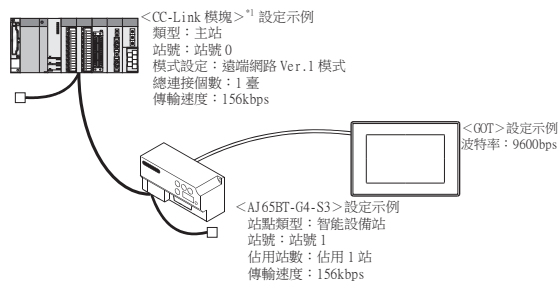
13.5.1 與AJ65BT-G4-S3連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT與週邊裝置連接模塊的設定進行說明。

POINT

- (1) 週邊裝置連接模塊
關於週邊裝置連接模塊的詳情，請參照以下手冊。
 - ➡ Peripheral Connection Module Type AJ65BTG4-S3 User's Manual(detail volume)
- (2) CC-Link模塊
關於CC-Link模塊的詳情，請參照下列手冊。
 - ➡ CC-Link System Master/Local Module User's Manual QJ61BT11N
 - ➡ MELSEC-L CC-Link System Master/Local Module User's Manual
- (3) CC-Link功能內建CPU
關於CC-Link功能內建CPU的詳情，請參照以下手冊。
 - ➡ MELSEC-L CC-Link System Master/Local Module User's Manual

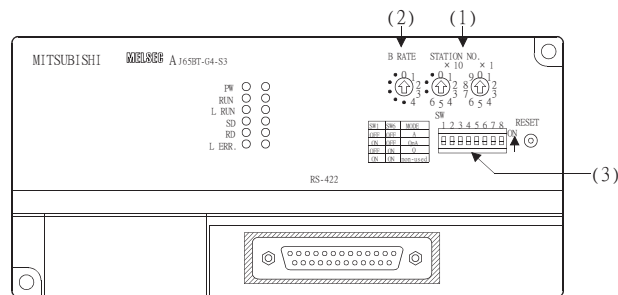
■ 1. 系統配置



*1 CC-Link模塊的起始I/O No.設定為“0”。

■ 2. 週邊裝置連接模塊的開關設定

請設定站號設定開關、資料連結傳輸速度設定開關、動作設定用DIP開關。




(1) 站編號設定開關

站編號設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
 <p>STATION NO. x10 x1</p>	AJ65BT-G4-S3站號設定	1~64	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(2) 資料連結傳輸速度設定開關

資料連結傳輸速度設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
 <p>B RATE</p>	資料連結傳輸速度設定	0：156kbps 1：625kbps 2：2.5Mbps 3：5Mbps 4：10Mbps	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(3) 動作設定用DIP開關

動作設定用 DIP開關	設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
	SW1、SW6	動作模式	SW1=OFF SW6=ON (固定) (Q模式)	○
	SW2	週邊裝置傳輸速度*1	OFF (固定)	×
	SW3			
	SW4	未使用	OFF (固定)	×
	SW7			
	SW8	測試模式	OFF (固定) (線上模式)	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 週邊裝置連接模塊以GOT中所設定的波特率進行動作。

➡ 13.5.6 GT Designer3的[連接裝置設定]

POINT

週邊裝置連接模塊的動作模式

請務必將週邊裝置連接模塊的動作模式設定為“Q模式”。

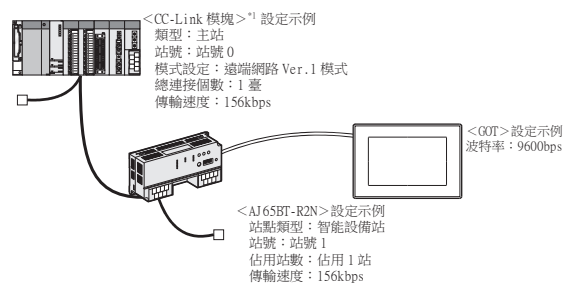
13.5.2 與AJ65BT-R2N連接時

以下就如下所示的系統配置時的GOT與週邊裝置連接模塊的設定進行說明。

POINT

- (1) 週邊裝置連接模塊
關於週邊裝置連接模塊的詳情，請參照以下手冊。
 - ➡ Peripheral Connection Module Type AJ65BTR2N User's Manual
- (2) CC-Link模塊
關於CC-Link模塊的詳情，請參照下列手冊。
 - ➡ CC-Link System Master/Local Module User's Manual QJ61BT11N
 - ➡ MELSEC-L CC-Link System Master/Local Module User's Manual
- (3) CC-Link功能內建CPU
關於CC-Link功能內建CPU的詳情，請參照以下手冊。
 - ➡ MELSEC-L CC-Link System Master/Local Module User's Manual

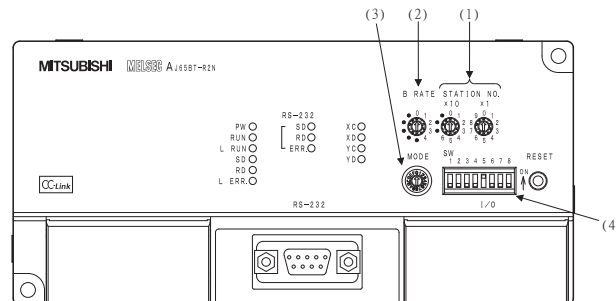
1. 系統配置



*1 CC-Link模塊的起始I/O No.設定為“0”。

2. 週邊裝置連接模塊的開關設定

請設定站號設定開關、資料連結傳輸速度設定開關、動作設定用DIP開關。



(1) 站編號設定開關

站編號設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
STATION NO. x10 x1 	AJ65BT-R2N站號設定	1~64	○


○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(2) 資料連結傳輸速度設定開關

資料連結傳輸速度設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
<p>B RATE</p> 	資料連結傳輸速度設定	0 : 156kbps 1 : 625kbps 2 : 2.5Mbps 3 : 5Mbps 4 : 10Mbps	○

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

(3) 模式設定開關

模式設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
<p>MODE</p> 	模式設定	5（固定） （MELSOFT連接模式）	○

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

(4) RS-232傳輸規格開關

RS-232傳輸規格開關	設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
	SW1	週邊裝置傳輸速度*1	OFF （固定）	○
	SW2			
	SW3			
	SW4			
	SW5	資料位元長度	OFF （固定）	○
	SW6	有無同位檢查位元	OFF （固定）	○
	SW7			
	SW8	停止位元長度	OFF （固定）	○

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

*1 週邊裝置連接模塊以GOT中所設定的波特率進行動作。

➡ 13.5.6 GT Designer3的[連接裝置設定]

POINT

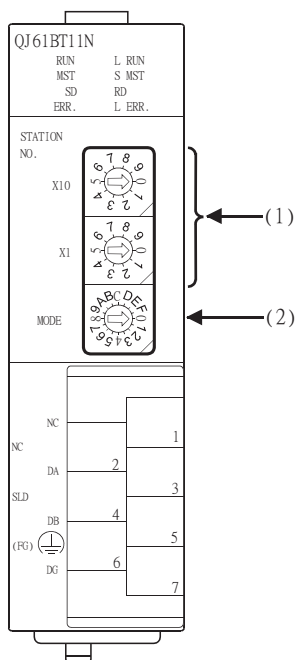
設定週邊裝置連接模塊時的注意事項

- (1) 動作模式設定開關
請務必將動作模式設定開關設定為“5”（MELSOFT連接模式）。
- (2) RS-232傳輸規格開關
請將RS-232傳輸規格開關的SW1～SW8全部設定為OFF。
SW1～SW8中任意一個為ON時，會發生設定錯誤（RUN LED熄燈）。

13.5.3 CC-Link模塊（Q系列）的開關設定

請設定站號設定開關、傳輸速度/模式設定開關。

QJ61BT11、QJ61BT11N



1. 站號設定開關

站號設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
	站號設定（主站）	0（固定）	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

2. 傳輸速度/模式設定開關

傳輸速度/模式設定開關	內容	設定值	GOT連接時 是否需要設定
	傳輸速度/模式設定開關	0：156kbps 1：625kbps 2：2.5Mbps 3：5Mbps 4：10Mbps	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

POINT

變更了開關設定時

請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

13.5.4 GX Developer的[網路參數]

■1. 網路參數

Network parameters Setting the CC-Link list.

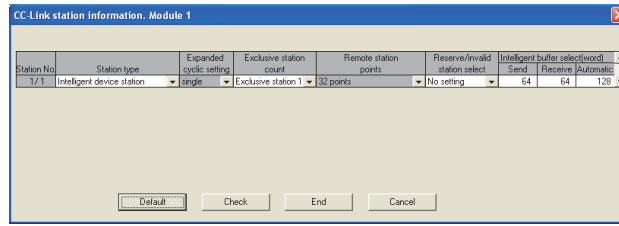
No. of boards in module Boards Blank: no setting.

Start I/O No	1
Operational setting	Operational settings
Type	Master station
Master station data link type	PLC parameter auto start
Mode	Remote net(Ver.1 mode)
All connect count	1
Remote input(RX)	X400
Remote output(RY)	Y400
Remote register(RWr)	D300
Remote register(RWw)	D200
Ver.2 Remote input(RX)	
Ver.2 Remote output(RY)	
Ver.2 Remote register(RWr)	
Ver.2 Remote register(RWw)	
Special relay(SB)	SB0
Special register(SW)	SW0
Retry count	3
Automatic reconnection station count	1
Stand by master station No.	
PLC down select	Stop
Scan mode setting	Asynchronous
Delay information setting	0
Station information setting	Station information
Remote device station initial setting	Initial settings
Interrupt setting	Interrupt settings

項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
No. of boards in module	1	○
起始I/O編號	0000H	○
動作設定	(使用預設值)	△
類型	主站 (固定)	○
模式設定	遠端網路Ver.1模式	○
總連接個數	1	○
遠端輸入 (RX)	X400	△
遠端輸出 (RY)	Y400	△
遠端暫存器 (RWr) 更新元件	D300	△
遠端暫存器 (RWw) 更新元件	D200	△
特殊繼電器 (SB) 更新元件	SB0	△
特殊暫存器 (SW) 更新元件	SW0	△
重試次數		△
自動重新連接個數		△
Stand by master station No.		×
CPU當機指定	(使用預設值)	△
Scan mode setting		△
Delay information setting		△
站資訊設定	參照 (2)	○
遠端元件站初始設定		×
Interrupt setting	(使用預設值)	×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

■2. 站資訊設定



項目*1	設定值	GOT連接時 是否需要設定
站點類型*2	Intelligent device station (固定)	○
佔用站數	佔用1站 (固定)	○
保留/停用站指定	無設定	○
智能緩衝區指定 (字元)	(使用預設值)	×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 CC-Link 模塊的[模式設定] 為[遠端網路 (Ver.2模式)] 時，可進行[遠端站點數] 的設定。

[遠端站點數] 是遠端I/O 站用的設定。

GOT中請使用預設值 (32 points)。

*2 CC-Link模塊的[模式設定] 為[遠端網路 (Ver.2模式)] 或者[遠端網路-新增模式]時，請設定為[Ver.1智能設備站]。

POINT

變更了網路參數時

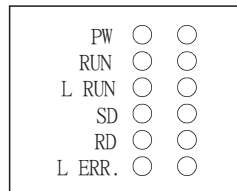
網路參數寫入PLC CPU後，請將PLC CPU的電源OFF→ON，或進行PLC CPU的重設操作。

■3. 結束確認

CC-Link的初始通訊結束時，AJ65BT-G4-S3的L RUN LED會亮燈。

GOT的監視從AJ65BT-G4-S3的L RUN LED亮燈後開始。

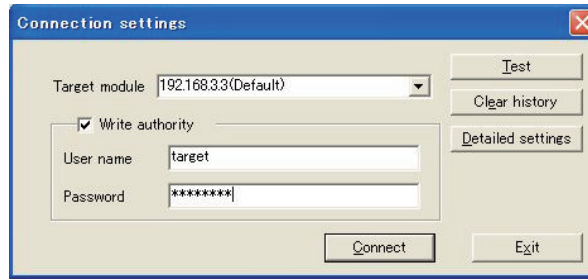
L RUN LED熄滅時無法進行監視。



13.5.5 參數的設定（與C語言控制器（Q系列）連接時）

請使用SW3PVC-CCPU-E的Ver.3.04E以上版本的CC-Link實用程式。

■1. 連接目標指定（Target module）



項目	設定值	GOT連接時 是否需要設定
Target module ^{*1}	192.168.3.3	○
Write authority	勾選	○
User name ^{*2}	target	○
Password ^{*2}	password	○
Detailed settings	-	△

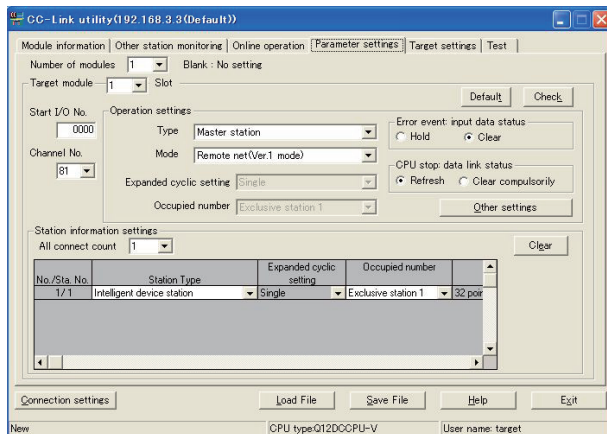
○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 變更C語言控制器（Q系列）的IP位址時，請輸入變更後的IP位址或主機名。

*2 變更C語言控制器（Q系列）的帳戶時，請輸入變更後的帳戶的使用者名和密碼。

■2. CC-Link實用程式的[參數設定]

(1) 網路參數



項目		設定值	GOT連接時 是否需要設定
Number of modules		1	○
Target module		1	○
起始I/O編號		0000H	○
Channel No.		(使用預設值)	○
Operational settings	Type	主站 (固定)	○
	Mode ^{*1}	遠端網路Ver.1模式	○
	Expanded cyclic setting	Single (固定)	△
	Occupied number	佔用1站 (固定)	△
	Error event: input data status	Clear	△
	CPU stop: data link status	Refresh	△
	Other settings	(使用預設值)	△
Station information settings	All connect count	1	○
	站類型	Ver.1智能元件站 (固定)	○
	Expanded cyclic setting	Single	△
	Occupied number ^{*2}	佔用1站	×
	遠端站點數	32 points	○
	保留站/錯誤停用站	未設定	○
	智能緩衝區指定 (字元)	(使用預設值)	×

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

*1 CC-Link模塊的[模式設定]為[遠端網路 (Ver.1模式)]時，無法進行[遠端站點數]的設定。

*2 請設定與GOT相同的設定。

POINT

變更了網路參數時

網路參數寫入C語言控制器 (Q系列) 後，請將C語言控制器 (Q系列) 的電源OFF→ON，或進行C語言控制器 (Q系列) 的重設操作。

13.5.6 GT Designer3的[連接裝置設定]

項目	設定值
波特率	9600bps 19200bps 38400bps 57600bps 115200bps
重試次數	0~5次
通訊逾時時間	3~30秒
傳送延遲時間	0~300(ms)

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]的設定方法，請參照以下內容。

- ➡ 13.4.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

13.6 注意事項

■ 1. 關於多CPU系統中的連接

GOT通過多CPU系統連接時，到PLC開始運行所花的時間如下。

QCPU（Q模式）、運動控制器CPU（Q系列）：10秒以上

MELDAS C70：18秒以上

如果在上述時間段內啟動GOT會發生系統警告。為了避免發生系統警告，請調整GOT設定的標題顯示時間。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

■ 2. 關於與LCPU的連接

LCPU有時會在電源OFF→ON或者重設的時候進行SD記憶卡的診斷（檔案系統的檢查、修復處理等）。

因此需要過一段時間才能使用SD記憶卡。如果在這段時間內啟動GOT，則會發生系統警告。為了避免發生系統警告，請調整GOT設定的標題顯示時間。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

■ 3. 關於與Q17nDCPU、Q170MCPU、Q170MSCPU(-S1)、CNC C70、CRnQ-700之間的連接

Q17nDCPU、Q170MCPU、Q170MSCPU(-S1)、CNC C70、CRnQ-700僅對應CC-Link Ver.2。

與CC-Link（經由G4）連接時請設定為CC-Link Ver.2。

■ 4. 關於與Q170MCPU、Q170MSCPU(-S1)之間的連接

要監視運動控制器CPU部分（2號機）的元件時，請在元件設定時將[CPU號機]設定為“2”。

如果CPU號機設定為“0”或者“1”，則會監視PLC CPU部分（1號機）的元件。

如果CPU號機設定為“0”～“2”以外的值，則會發生通訊錯誤，無法進行監視。

關於CPU號機的設定，請參照以下手冊。

➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

例) 位元元件的設定對話方塊



三菱電機生產的 FA 裝置連接

14. 變頻器連接	14 - 1
15. 伺服放大器連接	15 - 1
16. 機械手臂控制器連接	16 - 1
17. CNC 連接	17 - 1
18. 激光位移感應器 MH11 連接	18 - 1










14. 變頻器連接

14.1	可連接機種清單	14 - 2
14.2	序列連接	14 - 3
14.3	乙太網路連接	14 - 51
14.4	可設定的元件範圍	14 - 59

14. 變頻器連接

14.1 可連接機種清單

可連接的機種如下所示。

系列	型號名*2	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
FREQROL	FREQROL-A500/A500L	×	RS-485		➡ 14.2.1
	FREQROL-F500/F500L				
	FREQROL-V500/V500L				
	FREQROL-E500	×	RS-485		➡ 14.2.2
	FREQROL-S500/S500E				
	FREQROL-F500J				
	FREQROL-D700				
	FREQROL-F700PJ				
	FREQROL-EJ 700				
	FREQROL-E700	×	RS-485		➡ 14.2.3
	FREQROL-A700	×	RS-485		➡ 14.2.4
	FREQROL-F700				
	FREQROL-F700P				
FREQROL-L700					
FREQROL-A800					
FREQROL-F800/A800 Plus	×	RS-485		➡ 14.2.4	
FREQROL-A800-E FREQROL-F800-E					乙太網路連接
FREQROL-CS80		×	RS-485		➡ 14.2.4
無感應器伺服	FREQROL-E700EX	×	RS-485		➡ 14.2.3
MELIPM	MD-CX522-□□K(-A0)	×	RS-485		➡ 14.2.5
IS	IS70	×	RS-485		➡ 14.2.6

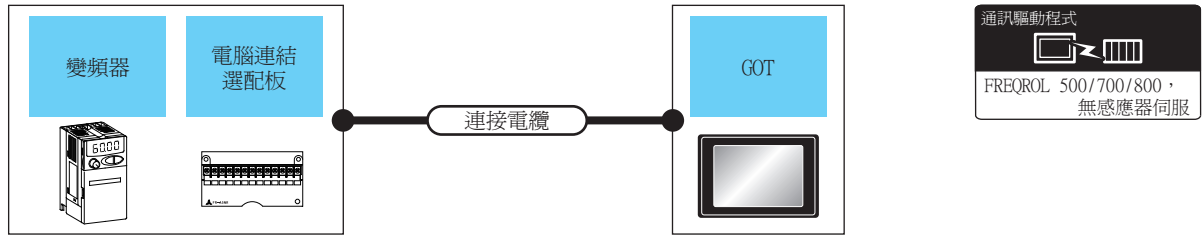
*1 GOT (除了GS) 具有RS-485接口。GS具有RS-422接口。

*2 GOT也可支援FREQROL-A700/A800的防爆型FREQROL-B/B3系列。

14.2 序列連接

14.2.1 與FREQROL-A500/A500L/F500/F500L/V500/V500L連接時

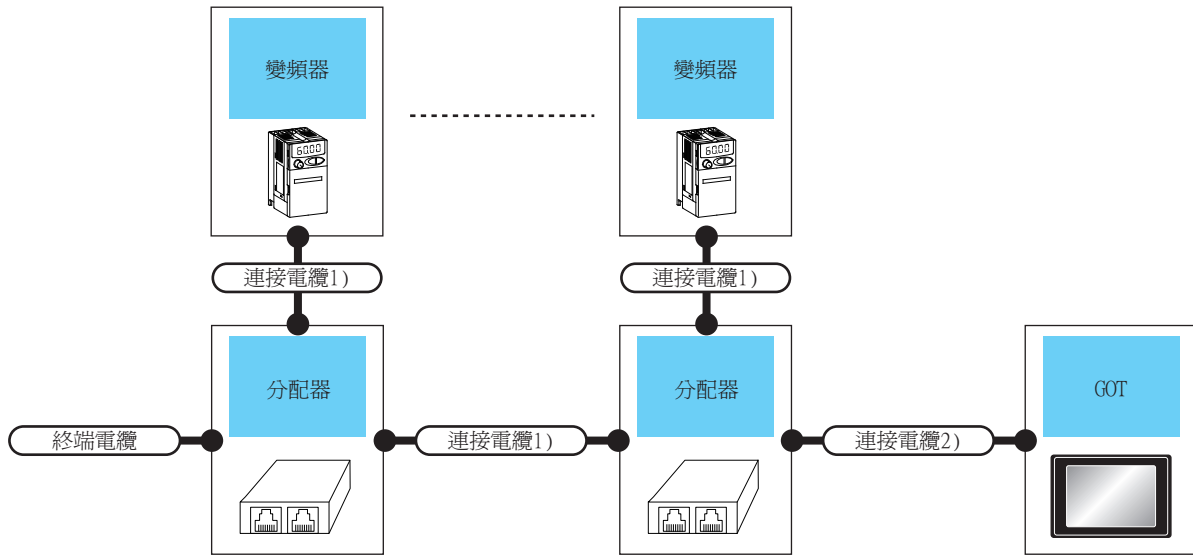
■ 1. 與1臺變頻器連接時



變頻器		連接電纜		GOT		可連接臺數	
型號名	電腦連結選配板	通訊形式	佈線圖編號	最大距離	選配裝置*3		本體
FREQROL-A500/A500L F500/F500L V500/V500L*1	-	RS-485	使用自製 RS-485佈線圖1)	500m	— (本體內建)	*2	1臺變頻器對應1臺GOT
					GT15-RS4-9S		
					GT10-C02H-9SC		
			— (本體內建)				
FREQROL-A500/A500L F500/F500L V500/V500L	FR-A5NR	RS-485	使用自製 RS-485佈線圖2)	500m	— (本體內建)	*2	
					GT15-RS4-9S		
					GT10-C02H-9SC		
			— (本體內建)				

- *1 請將變頻器側的接口連接到PU埠。
 *2 GOT (除了GS)具有RS-485接口。GS具有RS-422接口。
 *3 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

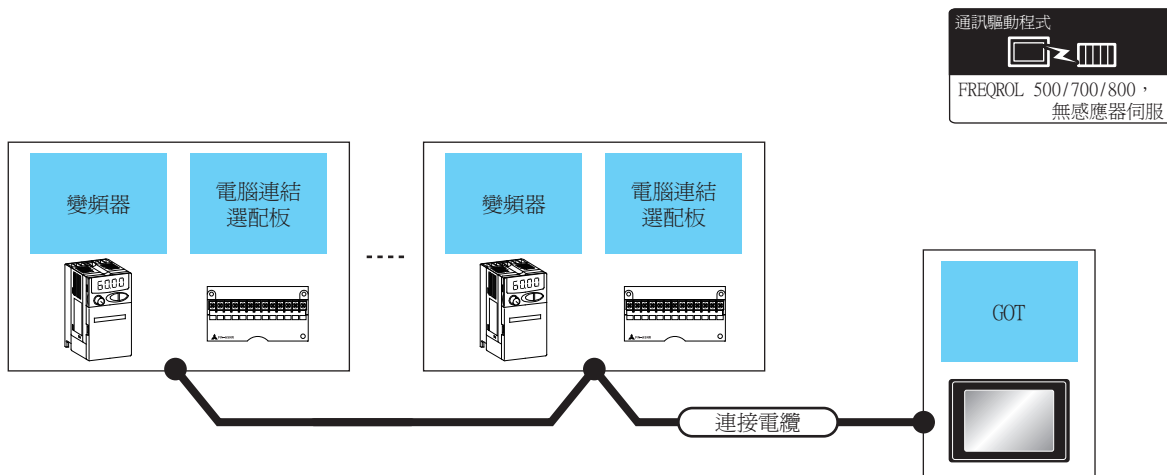
■2. 與多臺（最多31臺）變頻器連接時（使用分配器時）



變頻器		終端電纜	連接電纜1)	分配器 ^{*2}	連接電纜2)	GOT		最大距離	可連接臺數
型號名	通訊形式		佈線圖編號	型號名	佈線圖編號	選配裝置 ^{*5}	本體		
FREQROL-A500/A500L F500/F500L V500/V500L ^{*1}	RS-485	RS-485佈線圖9) <small>（使用請自製）</small>	RS-485佈線圖3) <small>（使用請自製）</small>	BMJ-8 （推薦產品）	RS-485佈線圖1) <small>（使用請自製）</small>	—（本體內建）		500m	1臺GOT對應 31臺變頻器 ^{*3}
						GT15-RS4-9S			
						GT10-C02H-9SC			
				BMJ-8 （推薦產品）	RS-485佈線圖 10) <small>（使用請自製）</small>	—（本體內建）			

- *1 請將變頻器側的接口連接到PU埠。
- *2 分配器是株式會社八光電機製作所生產的產品。詳情請向株式會社八光電機製作所諮詢。
- *3 使用GS時，變頻器連接臺數為10臺。
- *4 GOT（除了GS）具有RS-485接口。GS具有RS-422接口。
- *5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■3. 與多臺（最多31臺）變頻器連接時（使用電腦連結選配板時）

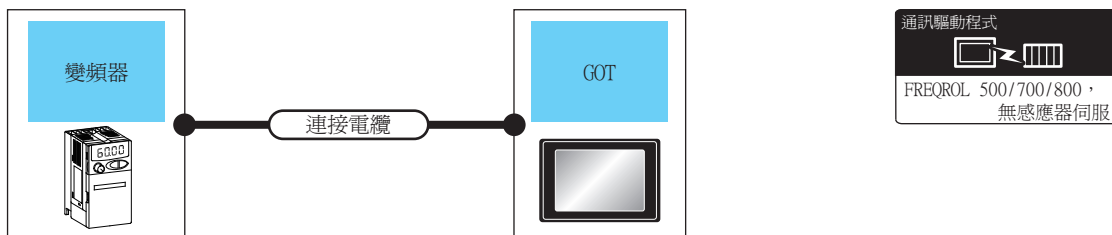













變頻器		連接電纜		GOT		最大距離	可連接臺數
型號名	電腦連結選配板	通訊形式	佈線圖編號	選配裝置*3	本體		
FREQROL - A500/A500L F500/F500L V500/V500L	FR-A5NR	RS-485	RS-485佈線圖4)	— (本體內建)	*2	500m	1臺GOT對應31臺變頻器*1
				GT15-RS4-9S			
			GT10-C02H-9SC				
			— (本體內建)				
			RS-485佈線圖12)	— (本體內建)			

*1 使用GS時，變頻器連接臺數為10臺。
 *2 GOT（除了GS）具有RS-485接口。GS具有RS-422接口。
 *3 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

14.2.2 與FREQROL-E500/S500/S500E/F500J/D700/F700PJ/EJ700連接時

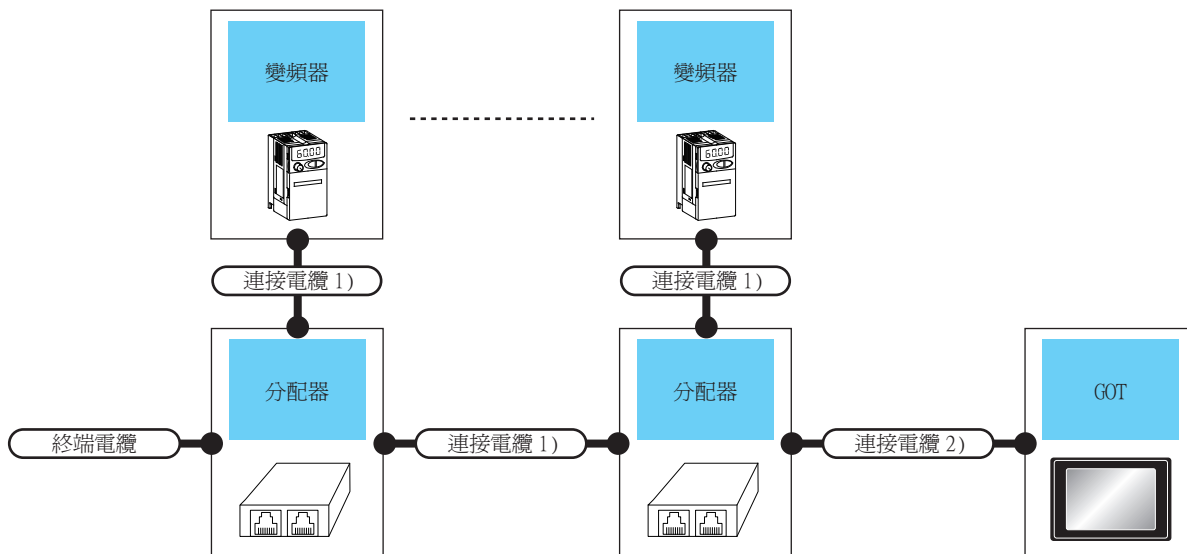
■ 1. 與1臺變頻器連接時



變頻器		連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名	通訊形式	佈線圖編號	最大距離	選配裝置 ^{*3}	本體	
FREQROL-E500/S500/ S500E/F500J/D700/ F700PJ/EJ700 ^{*1}	RS-485	 RS-485佈線圖1)	500m	— (本體內建)	    ^{*2}	1臺變頻器對應1臺GOT
				GT15-RS4-9S		
				GT10-C02H-9SC	 	
		 RS-485佈線圖10)	500m	— (本體內建)	 	

- *1 請將變頻器側的接口連接到PU埠。
- *2 GOT (除了GS) 具有RS-485接口。GS具有RS-422接口。
- *3 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■2. 與多臺（最多31臺）變頻器連接時（使用分配器時）

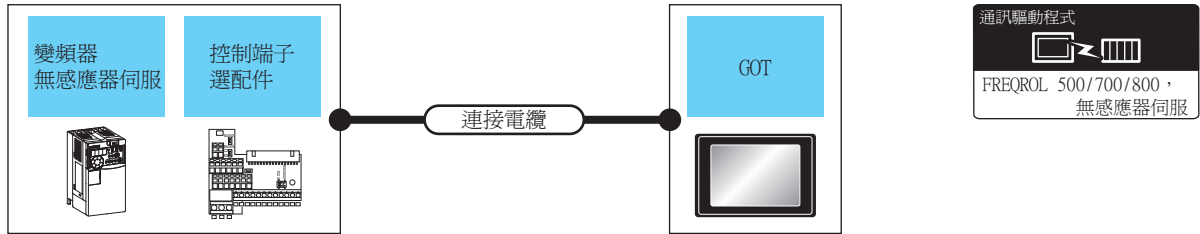


變頻器		終端電纜	連接電纜1)	分配器 ^{*2}	連接電纜2)	GOT		最大距離	可連接臺數
型號名	通訊形式		佈線圖編號	型號名	佈線圖編號	選配裝置 ^{*5}	本體		
FREQROL-E500/ S500/S500E/ F500J/D700/ F700PJ/EJ700 ^{*1}	RS-485	RS-485佈線圖9) <small>(使用者自製)</small>	RS-485佈線圖3) <small>(使用者自製)</small>	BMJ-8 (推薦 產品)	RS-485佈線圖1) <small>(使用者自製)</small>	— (本體內建)		500m	1臺GOT對應31 臺變頻器 ^{*3}
						GT15-RS4-9S			
						GT10-C02H-9SC			
				BMJ-8 (推薦 產品)	RS-485佈線圖 10) <small>(使用者自製)</small>	— (本體內建)			

- *1 請將變頻器側的接口連接到PU埠。
- *2 分配器是株式會社八光電機製作所生產的產品。詳情請向株式會社八光電機製作所諮詢。
- *3 使用GS時，變頻器連接臺數為10臺。
- *4 GOT（除了GS）具有RS-485接口。GS具有RS-422接口。
- *5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

14.2.3 與FREQROL-E700/無感應器伺服 (FREQROL-E700EX) 連接時

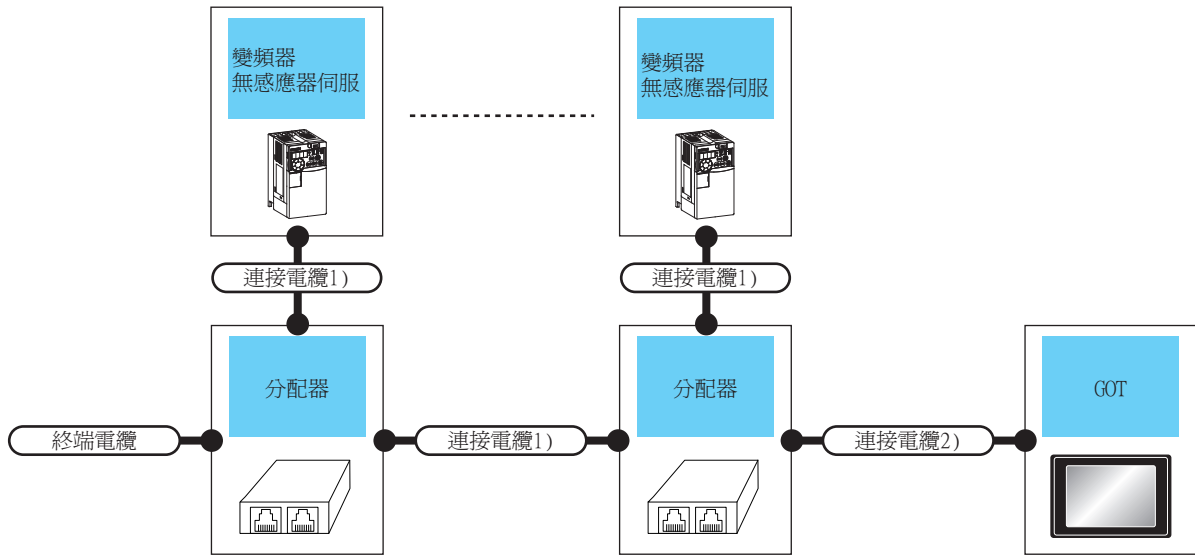
■ 1. 與1臺變頻器連接時



變頻器		連接電纜		GOT		可連接臺數	
型號名	控制端子選配件	通訊形式	佈線圖編號	最大距離	選配裝置*4		本體
FREQROL-E700/ 無感應器伺服 (FREQROL-E700EX)*1	-	RS-485	☐(使用者自製)RS-485佈線圖1)	500m	— (本體內建)	 *3	1臺變頻器對應1臺GOT
					GT15-RS4-9S		
					GT10-C02H-9SC		
			☐(使用者自製)RS-485佈線圖10)	500m	— (本體內建)		
FREQROL-E700/ 無感應器伺服 (FREQROL-E700EX)*2	FR-E7TR*2	RS-485	☐(使用者自製)RS-485佈線圖1)	500m	— (本體內建)	 *3	1臺變頻器對應1臺GOT
					GT15-RS4-9S		
					GT10-C02H-9SC		
			☐(使用者自製)RS-485佈線圖15)	500m	— (本體內建)		

- *1 請將變頻器側的接口連接到PU埠。
- *2 控制端子選配件和PU埠不能同時使用。
- *3 GOT (除了GS) 具有RS-485接口。GS具有RS-422接口。
- *4 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

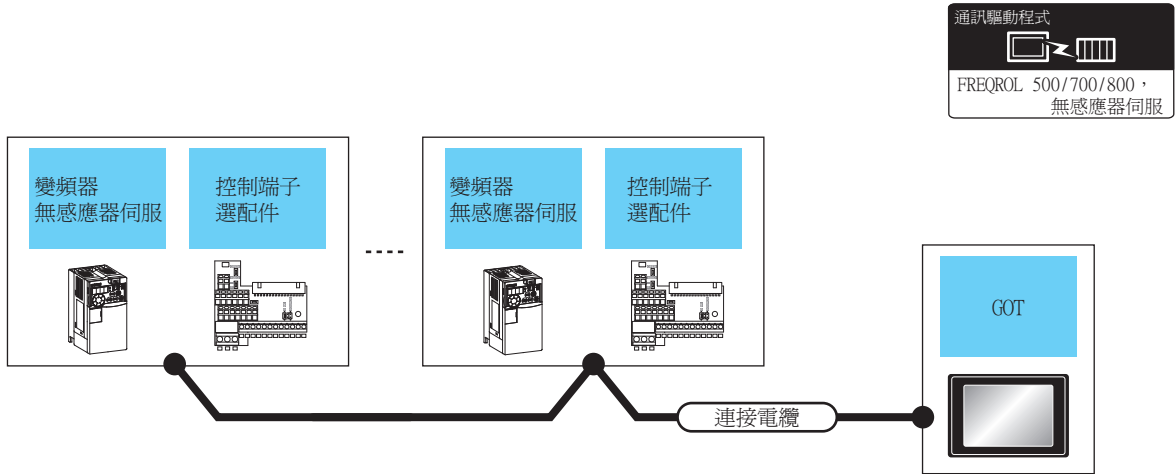
■2. 與多臺（最多31臺）變頻器連接時（使用分配器時）



變頻器		終端電纜	連接電纜1)	分配器*2	連接電纜2)	GOT		最大距離	可連接臺數
型號名	通訊形式		佈線圖編號		型號名	佈線圖編號	選配裝置*5		
FREQROL-E700/ 無感應器伺服 (FREQROL- E700EX)*1	RS-485	RS-485佈線圖9) <small>（使用者自製）</small>	RS-485佈線圖3) <small>（使用者自製）</small>	BMJ-8 (推薦 產品)	RS-485佈線圖1) <small>（使用者自製）</small>	— (本體內建)	GT 27 GT 25 GT 23 GT 07W GT 050 GS 21 *4	500m	1臺GOT對應 31臺變頻器 *3
						GT15-RS4-9S	GT 27 GT 25		
					GT10-C02H-9SC	GT 04R GT 03P 21 21 R4 R4			
					— (本體內建)	GT 04R GT 03P 21 21 R4 R4			
				BMJ-8 (推薦 產品)	RS-485佈線圖 10) <small>（使用者自製）</small>	— (本體內建)			

- *1 請將變頻器側的接口連接到PU埠。
- *2 分配器是株式會社八光電機製作所生產的產品。詳情請向株式會社八光電機製作所諮詢。
- *3 使用GS時，變頻器連接臺數為10臺。
- *4 GOT（除了GS）具有RS-485接口。GS具有RS-422接口。
- *5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■3. 與多臺（最多31臺）變頻器連接時（使用控制端子選配件時）

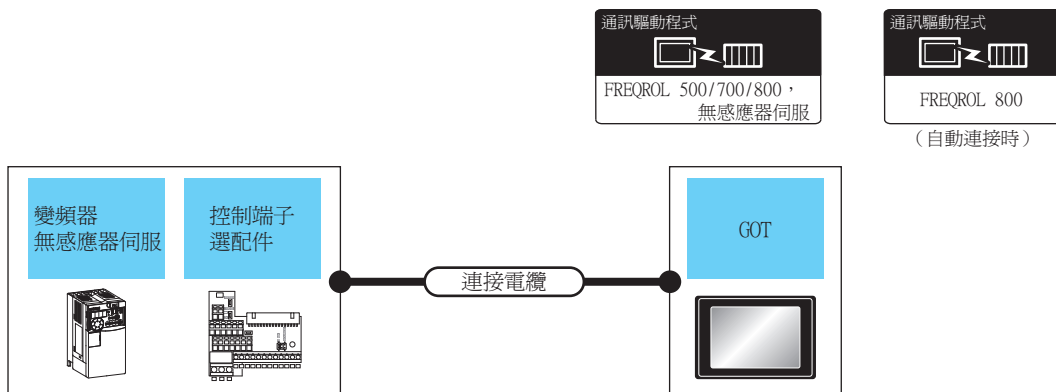


變頻器		連接電纜		GOT		最大距離	可連接臺數
型號名	控制端子選配件	通訊形式	佈線圖編號	選配裝置 ^{*4}	本體		
FREQROL-E700/ 無感應器伺服 (FREQROL-E700EX) ^{*1}	FR-E7TR ^{*1}	RS-485	RS-485佈線圖8)	— (本體內建)		500m	1臺GOT對應31臺變頻器 ^{*2}
				GT15-RS4-9S			
				GT10-C02H-9SC			
			RS-485佈線圖16)	— (本體內建)			







- *1 控制端子選配件和PU埠不能同時使用。
- *2 使用GS時，變頻器連接臺數為10臺。
- *3 GOT（除了GS）具有RS-485接口。GS具有RS-422接口。
- *4 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

14.2.4 與FREQROL-A700/F700/F700P/L700/A800/F800/A800 Plus/CS80連接時

■1. 與1臺變頻器連接時

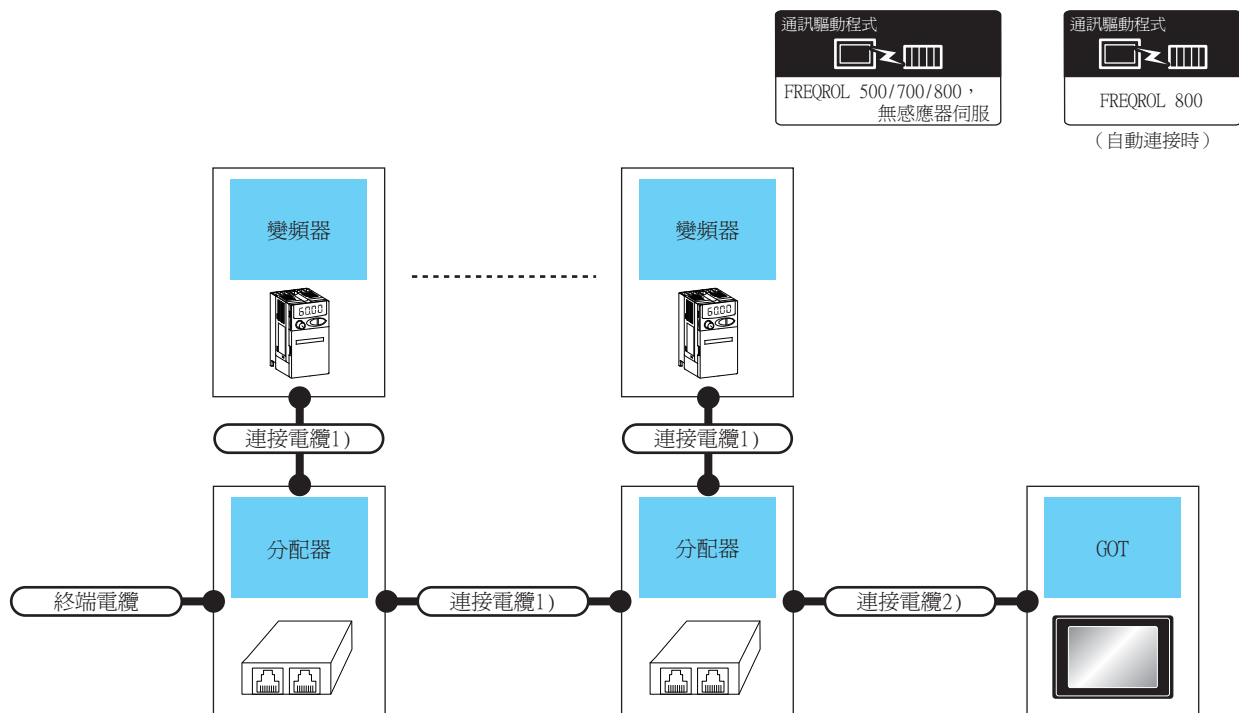


變頻器		連接電纜		GOT		可連接臺數	
型號名 ^{*3}	控制端子選配件	通訊形式	佈線圖編號	最大距離	選配裝置 ^{*4}		本體
FREQROL-A700/F700/F700P/L700/A800/F800/A800 Plus FREQROL-A800-E FREQROL-F800-E FREQROL-CS80 (PU埠)	-	RS-485	(使用者自製) RS-485佈線圖1)	500m	- (本體內建)		1臺變頻器對應1臺GOT
			(使用者自製) RS-485佈線圖10)	500m	GT15-RS4-9S		
			(使用者自製) RS-485佈線圖10)	500m	GT10-C02H-9SC		
			(使用者自製) RS-485佈線圖10)	500m	- (本體內建)		
FREQROL-A700/F700/F700P/L700/A800/F800/A800 Plus (內建RS485端子排)	-	RS-485	(使用者自製) RS-485佈線圖5)	500m	- (本體內建)		1臺變頻器對應1臺GOT
			(使用者自製) RS-485佈線圖5)	500m	GT15-RS4-9S		
			(使用者自製) RS-485佈線圖5)	500m	GT10-C02H-9SC		
			(使用者自製) RS-485佈線圖13)	500m	- (本體內建)		

變頻器			連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名 ^{*3}	控制端子選配件	通訊形式	佈線圖編號	最大距離	選配裝置 ^{*4}	本體	
FREQROL-A800-E	A8ERS ^{*2}	RS-485	 RS-485佈線圖5)	500m	— (本體內建)	 *1	1臺變頻器對應1臺GOT
					GT15-RS4-9S		
					GT10-C02H-9SC		
			— (本體內建)				
			 RS-485佈線圖13)	500m	— (本體內建)		

- *1 GOT (除了GS) 具有RS-485接口。GS具有RS-422接口。
- *2 控制端子選配件和PU埠不能同時使用。
- *3 GOT也可支援FREQROL-A700/A800的防爆型FREQROL-B/B3系列。
- *4 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

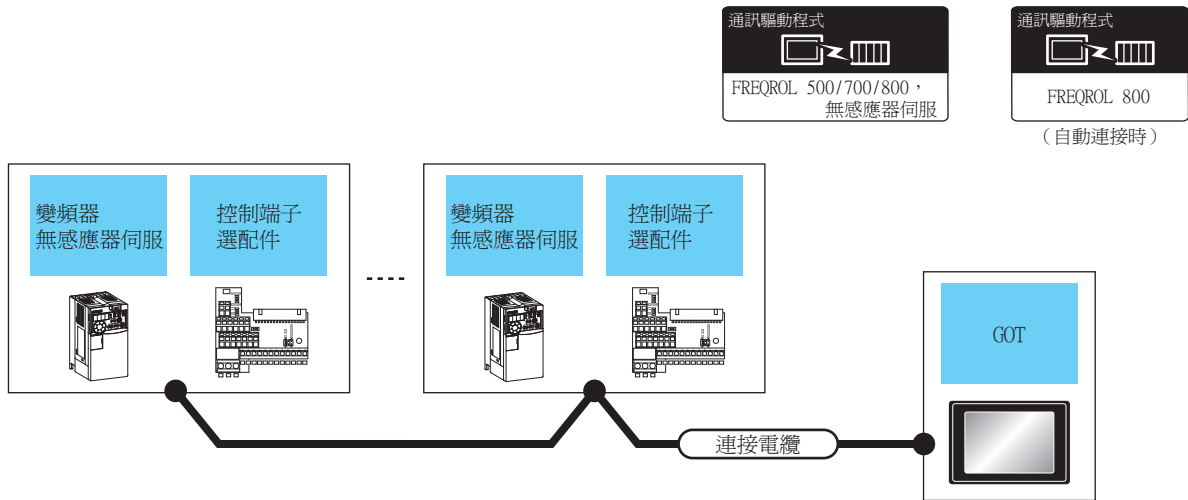
■2. 與多臺（最多31臺）變頻器連接時（使用分配器時）



變頻器		終端電纜	連接電纜1)	分配器*1	連接電纜2)	GOT		最大距離	可連接臺數
型號名*4	通訊形式		佈線圖編號	型號名	佈線圖編號	選配裝置*5	本體		
FREQROL-A700/F700/F700P/L700/A800/F800/A800 Plus FREQROL-A800-E FREQROL-F800-E FREQROL-CS80 (PU埠)	RS-485	RS-485佈線圖9) <small>使用時自製</small>	RS-485佈線圖3) <small>使用時自製</small>	BMJ-8 (推薦產品)	RS-485佈線圖1) <small>使用時自製</small>	— (本體內建)	GT 27 GT 25 GT 23 GT 07W 21 GT 21 ⁰⁵⁰ GS *3	500m	1臺GOT對應31臺變頻器*2
						GT15-RS4-9S	GT 27 GT 25		
						GT10-C02H-9SC	GT 21 ^{04R} GT 03P 21 ^{04R} 21 ^{04P} R4 GT 21 ^{03P} 21 ^{04P} R4		
				— (本體內建)	GT 21 ^{04R} GT 03P 21 ^{04R} 21 ^{04P} R4 GT 21 ^{03P} 21 ^{04P} R4				
				BMJ-8 (推薦產品)	RS-485佈線圖10) <small>使用時自製</small>	— (本體內建)			

- *1 分配器是株式會社八光電機製作所生產的產品。詳情請向株式會社八光電機製作所諮詢。
- *2 使用GS時，變頻器連接臺數為10臺。
- *3 GOT (除了GS) 具有RS-485接口。GS具有RS-422接口。
- *4 GOT也可支援FREQROL-A700/A800的防爆型FREQROL-B/B3系列。
- *5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■3. 與多臺（最多31臺）變頻器連接時（使用內建RS485端子排或控制端子選配件時）

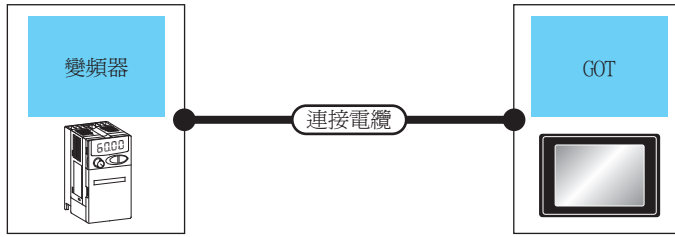


變頻器		連接電纜		GOT		最大距離	可連接臺數
型號名*3	控制端子選配件	通訊形式	佈線圖編號	選配裝置*4	本體		
FREQROL- A700/F700/F700P/ L700/A800/F800/ A800 Plus (RS485內建端子排)	-	RS-485	使用自製 RS-485佈線圖(6)	- (本體內建)	 *2	500m	1臺GOT對應31臺變頻器*1
				GT15-RS4-9S			
			GT10-C02H-9SC				
			使用自製 RS-485佈線圖(14)	- (本體內建)			
FREQROL-A800-E	A8ERS	RS-485	使用自製 RS-485佈線圖(6)	- (本體內建)	 *2	500m	1臺GOT對應31臺變頻器*1
				GT15-RS4-9S			
			GT10-C02H-9SC				
			使用自製 RS-485佈線圖(14)	- (本體內建)			

*1 使用GS時，變頻器連接臺數為10臺。
 *2 GOT（除了GS）具有RS-485接口。GS具有RS-422接口。
 *3 GOT也可支援FREQROL-A700/A800的防爆型FREQROL-B/B3系列。
 *4 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

14.2.5 與MD-CX522-□□K(-A0)連接時

■1. 與1臺變頻器連接時



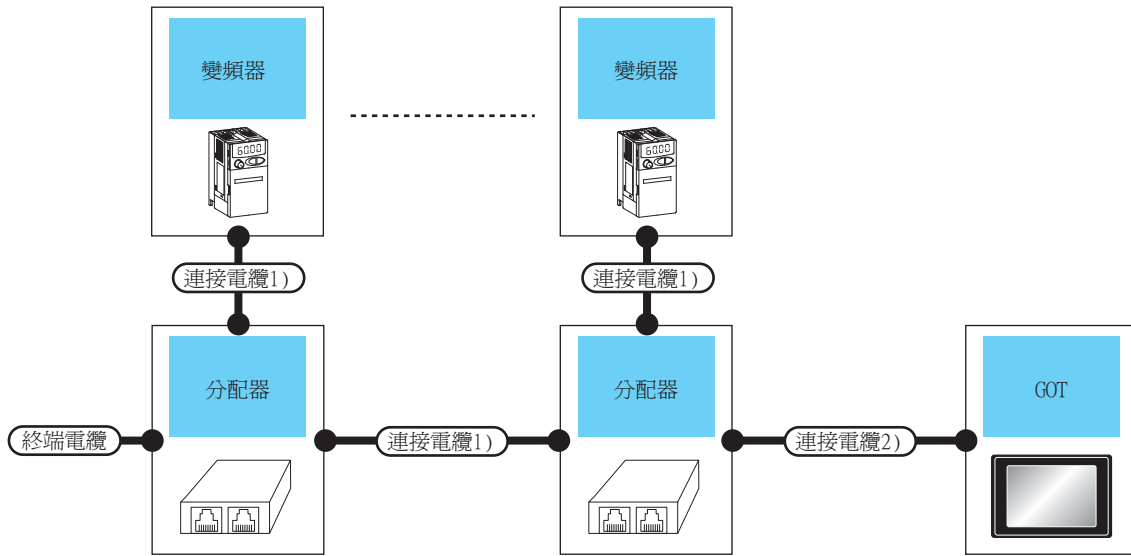
變頻器		連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名	通訊形式	佈線圖編號	最大距離	選配裝置*3	本體	
MD-CX522-□□K (-A0)*1	RS-485	<small>使用手 自製</small> RS-485佈線圖1)	20m	— (本體內建)	GT 27 GT 25 GT 23 GT 07W GT 21*50 GS	1臺變頻器對應1臺GOT
				GT15-RS4-9S	GT 27 GT 25	
				GT10-C02H-9SC	GT 04R GT 03P GT 21 2104P RA	
		<small>使用手 自製</small> RS-485佈線圖10)	20m	— (本體內建)	GT 04R GT 03P GT 21 2104P ETR4 GT 03P 2104P RA	

*1 請將變頻器側的接口連接到PU埠。

*2 GOT (除了GS) 具有RS-485接口。GS具有RS-422接口。

*3 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■2. 與多臺（最多31臺）變頻器連接時（使用分配器時）

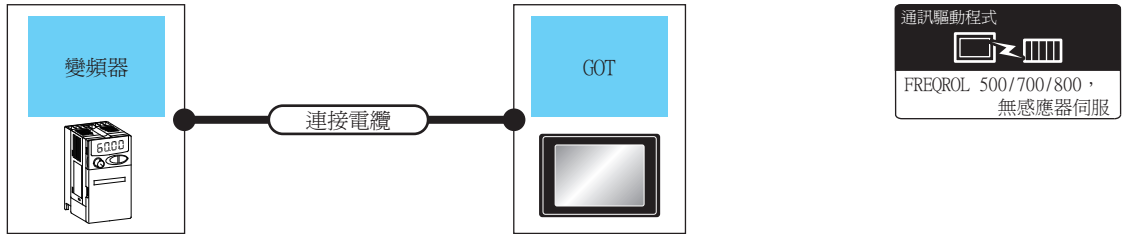


變頻器		終端電纜	連接電纜1)	分配器 ^{*2}	連接電纜2)	GOT		最大距離	可連接臺數
型號名	通訊形式		佈線圖編號	型號名	佈線圖編號	選配裝置 ^{*5}	本體		
MD-CX522 -□□K(-A0) ^{*1}	RS-485	RS-485佈線圖9) <small>（使用者自製）</small>	RS-485佈線圖3) <small>（使用者自製）</small>	BMJ-8 (推薦產品)	RS-485佈線圖1) <small>（使用者自製）</small>	— (本體內建)		20m	1臺GOT對應31臺變頻器 ^{*3}
						GT15-RS4-9S			
						GT10-C02H-9SC			
				BMJ-8 (推薦產品)	RS-485佈線圖1) <small>（使用者自製）</small>	— (本體內建)			

- *1 請將變頻器側的接口連接到PU埠。
- *2 分配器是株式會社八光電機製作所生產的產品。詳情請向株式會社八光電機製作所諮詢。
- *3 使用GS時，變頻器連接臺數為10臺。
- *4 GOT（除了GS）具有RS-485接口。GS具有RS-422接口。
- *5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

14.2.6 與IS70連接時

■1. 與1臺變頻器連接時

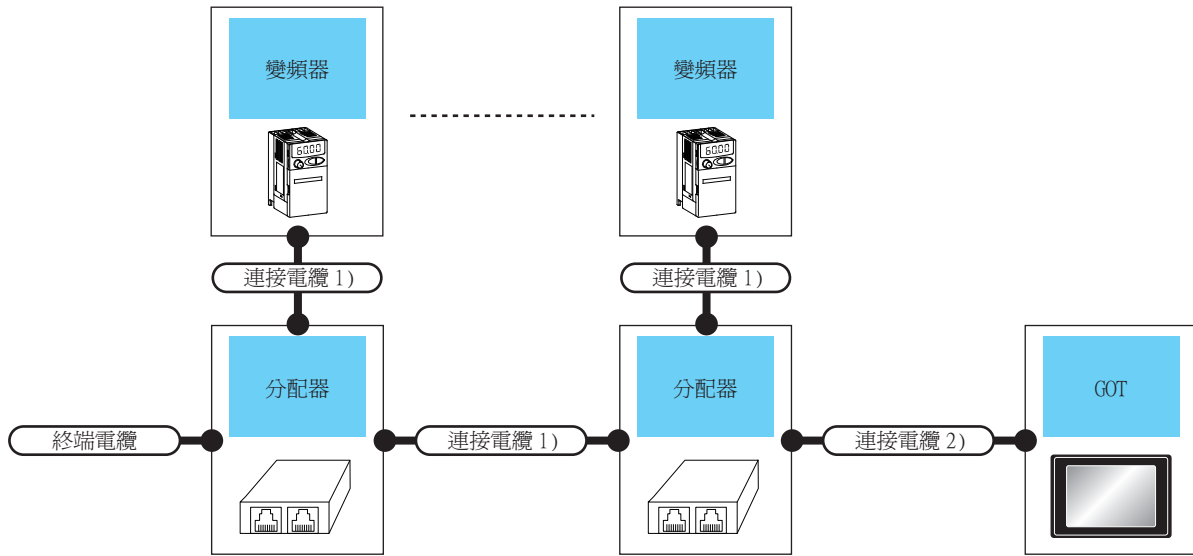


變頻器		連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名	通訊形式	佈線圖編號	最大距離	選配裝置	本體	
IS70*1	RS-485	<small>（使用者自製）</small> RS-485佈線圖1)	500m	—（本體內建）	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS *2	1臺變頻器對應1臺GOT
				GT15-RS4-9S	GT 27 GT 25	
				GT10-C02H-9SC	GT 21 ^{04R} GT 21 ^{03P} GT 21 ^{04P} GT 21 ^{04R}	
		—（本體內建）	GT 21 ^{04R} GT 21 ^{03P} GT 21 ^{04P} GT 21 ^{04R}			
		<small>（使用者自製）</small> RS-485佈線圖10)	500m	—（本體內建）		

*1 請將變頻器側的接口連接到PU埠。

*2 GOT（除了GS）具有RS-485接口。GS具有RS-422接口。

■2. 與多臺（最多31臺）變頻器連接時（使用分配器時）



變頻器		終端電纜	連接電纜1) 佈線圖編號	分配器*2 型號名	連接電纜2) 佈線圖編號	GOT		最大距離	可連接臺數
型號名	通訊形式					選配裝置	本體		
IS70*1	RS-485	RS-485佈線圖9) <small>（使用者自製）</small>	RS-485佈線圖3) <small>（使用者自製）</small>	BMJ-8 （推薦產品）	RS-485佈線圖1) <small>（使用者自製）</small>	—（本體內建）	 *4	500m	1臺GOT對應31 臺變頻器*3
						GT15-RS4-9S			
						GT10-C02H-9SC			
				—（本體內建）	 				
				BMJ-8 （推薦產品）	RS-485佈線圖 10) <small>（使用者自製）</small>	—（本體內建）			

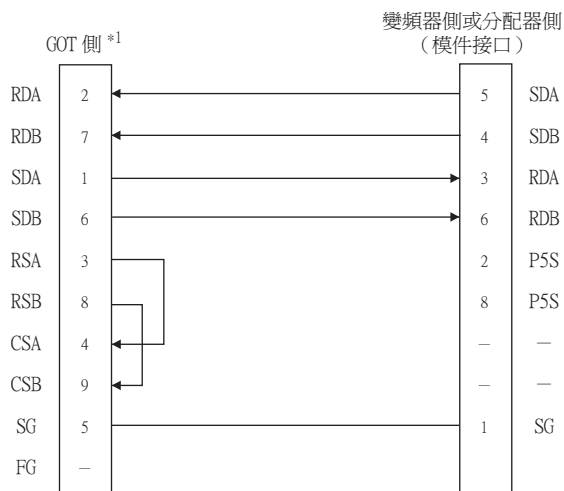
- *1 請將變頻器側的接口連接到PU埠。
- *2 分配器是株式會社八光電機製作所生產的產品。詳情請向株式會社八光電機製作所諮詢。
- *3 使用GS時，變頻器連接臺數為10臺。
- *4 GOT（除了GS）具有RS-485接口。GS具有RS-422接口。

14.2.7 佈線圖

連接GOT與變頻器的電纜的佈線圖如下所示。

■1. RS-485電纜

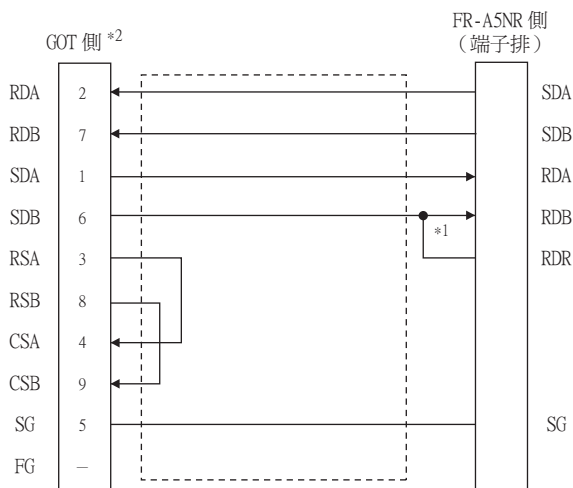
(1) RS-485佈線圖1)



*1 GT27、GT25 (GT2505-V除外)、GT23時，請將終端電阻設定為“無”。
GT2505-V、GT21時，請將終端電阻設定為“330Ω”。

➡ 1.4.3 GOT終端電阻

(2) RS-485佈線圖2)

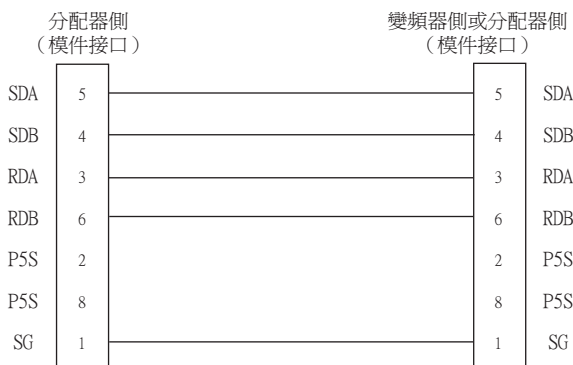


*1 在FR-A5NR的RDB、RDR之間連接終端電阻連接片。終端電阻連接片隨FR-A5NR附帶。

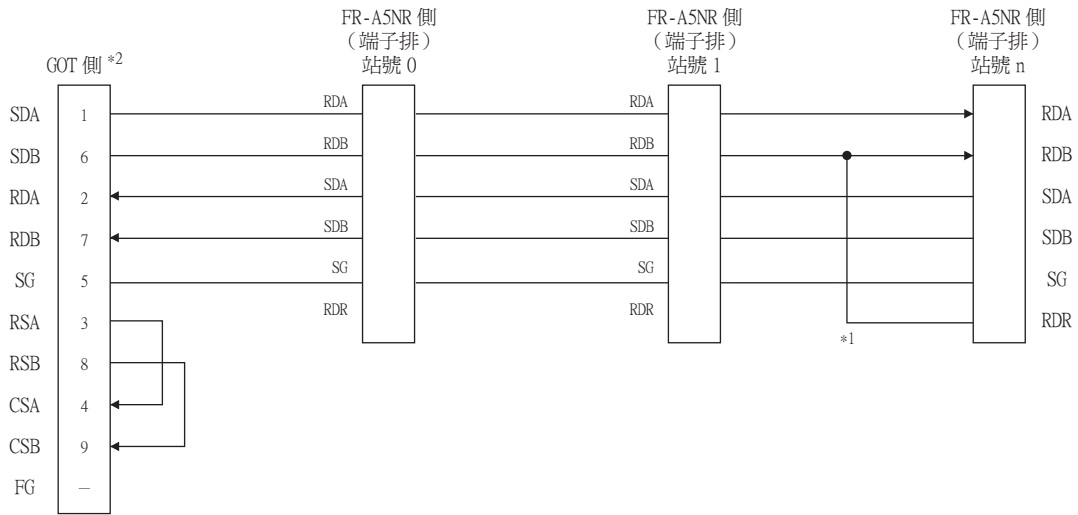
*2 GT27、GT25 (GT2505-V除外)、GT23時，請將終端電阻設定為“無”。
GT2505-V、GT21時，請將終端電阻設定為“330Ω”。

➡ 1.4.3 GOT終端電阻

(3) RS-485佈線圖3)



(4) RS-485佈線圖4)

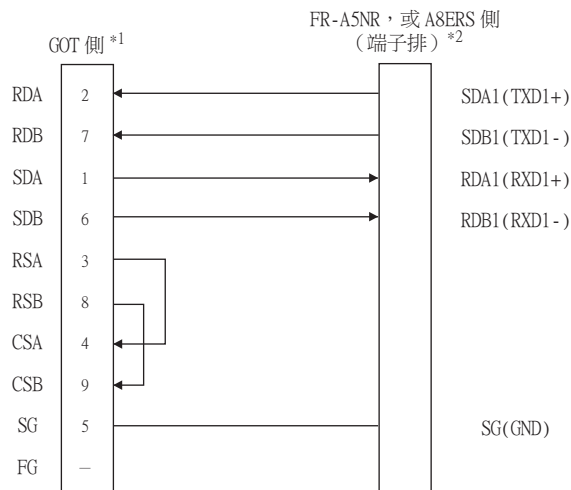


*1 在離GOT最遠的變頻器上連接的FR-A5NR的RDB、RDR之間連接終端電阻連接片。
終端電阻連接片隨FR-A5NR附帶。

*2 GT27、GT25 (GT2505-V除外)、GT23時，請將終端電阻設定為“有”。
GT2505-V、GT21時，請將終端電阻設定為“330Ω”。

➡ 1.4.3 GOT終端電阻

(5) RS-485佈線圖5)

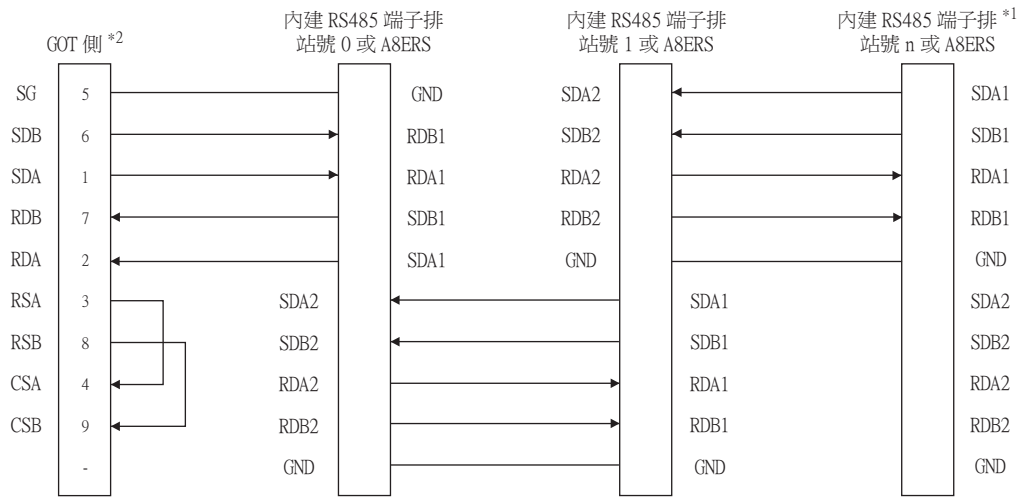


*1 GT27、GT25 (GT2505-V除外)、GT23時，請將終端電阻設定為“無”。
GT2505-V、GT21時，請將終端電阻設定為“330Ω”。

➡ 1.4.3 GOT終端電阻

*2 無法使用變頻器側內建RS485端子排的RDA2、RDB2、SDA2、SDB2端子。

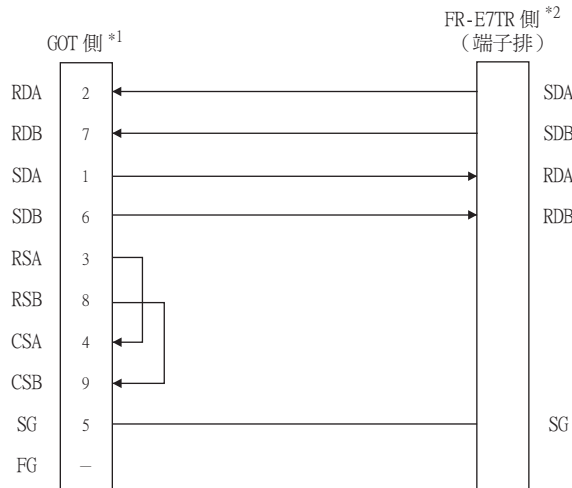
(6) RS-485佈線圖6)



- *1 將離GOT最遠的變頻器中內建的終端電阻開關設為“ON(100Ω)”。
- *2 GT27、GT25 (GT2505-V除外)、GT23時，請將終端電阻設定為“有”。
GT2505-V、GT21時，請將終端電阻設定為“330Ω”。

➡ 1.4.3 GOT終端電阻

(7) RS-485佈線圖7)

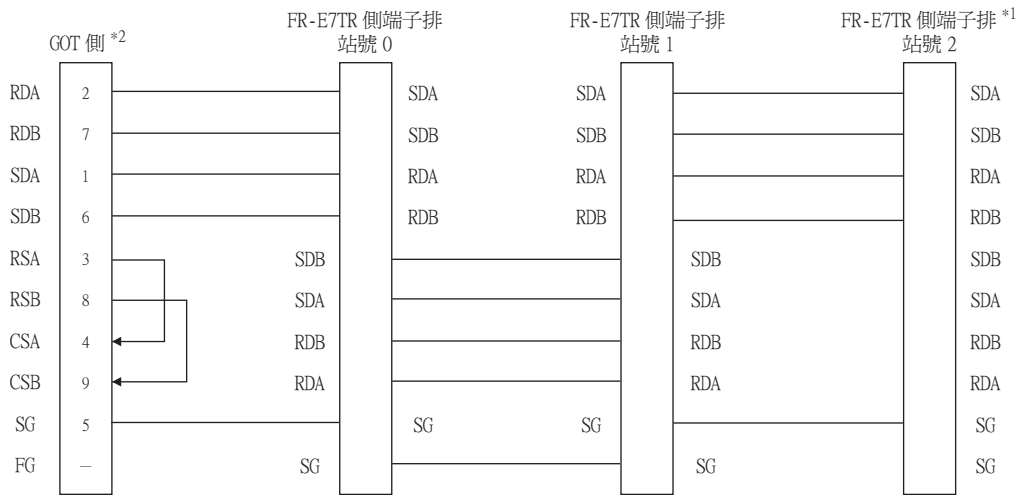


- *1 GT27、GT25 (GT2505-V除外)、GT23時，請將終端電阻設定為“無”。
GT2505-V、GT21時，請將終端電阻設定為“330Ω”。

➡ 1.4.3 GOT終端電阻

- *2 請將FR-E7TR的終端電阻開關設為“ON(100Ω)”。

(8) RS-485佈線圖8)

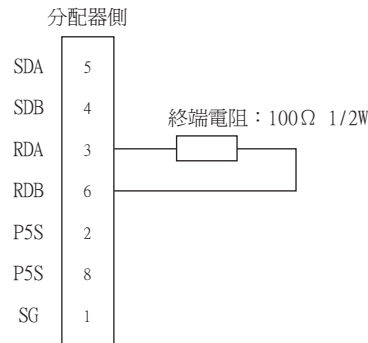


- *1 請將離GOT最遠的FR-E7TR的終端電阻開關設為“ON(100Ω)”。
- *2 GT27、GT25 (GT2505-V除外)、GT23時，請將終端電阻設定為“有”。

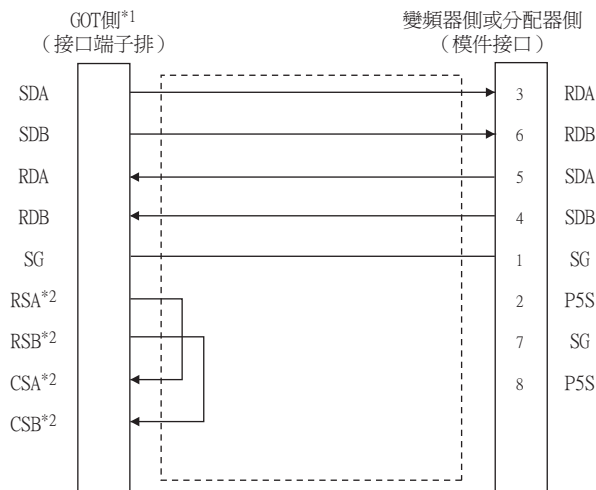
GT2505-V、GT21時，請將終端電阻設定為“330Ω”。

▣ 1.4.3 GOT終端電阻

(9) RS-485佈線圖9)



(10) RS-485佈線圖10)

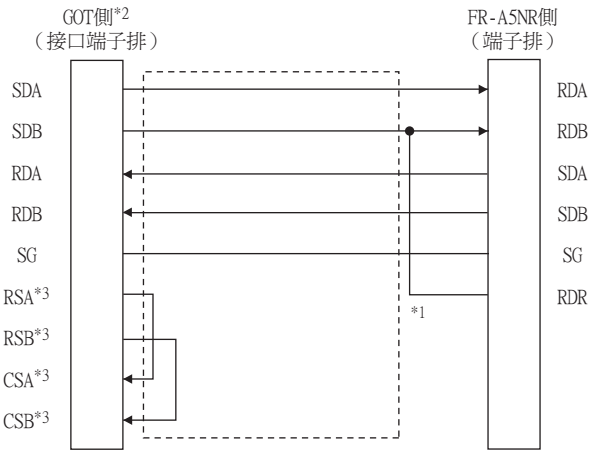



- *1 請將終端GOT側的終端電阻設為“330Ω”。

▣ 1.4.3 GOT終端電阻

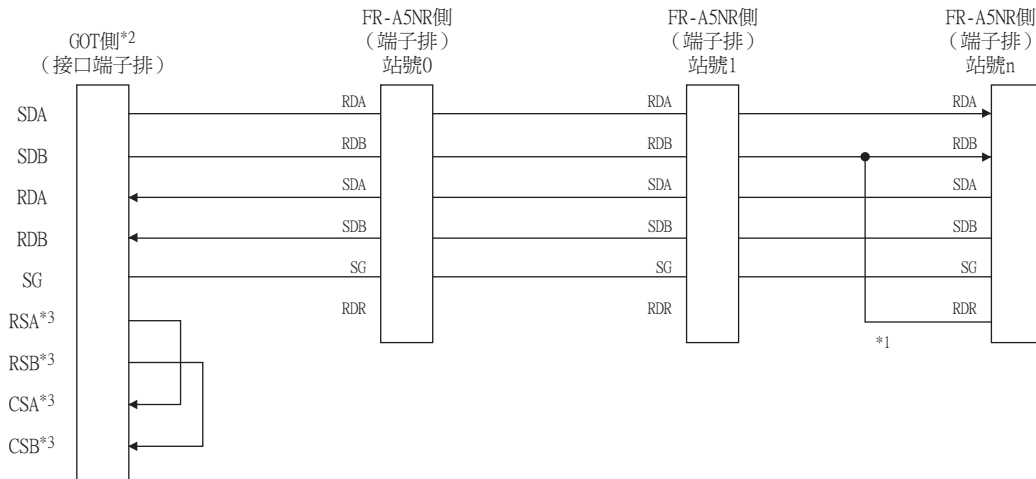
- *2 沒有訊號名稱 (RSA、RSB、CSA、CSB)。不需要繞回連接。


(11) RS-485佈線圖11)



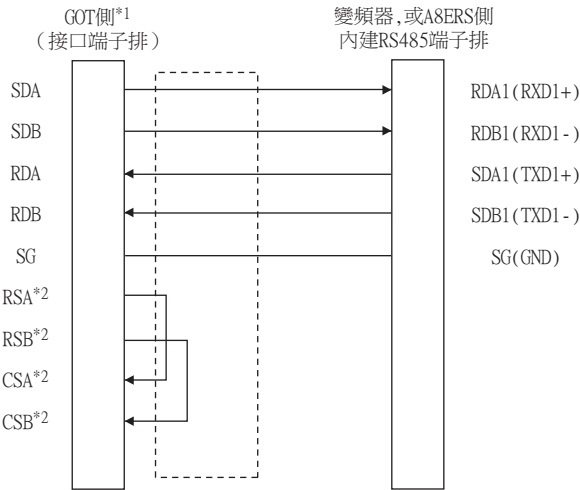
- *1 在FR-A5NR的RDB、RDR之間連接終端電阻連接片。終端電阻連接片隨FR-A5NR附帶。
- *2 請將終端GOT側的終端電阻設為“330Ω”。
- ➡ 1.4.3 GOT終端電阻
- *3  沒有訊號名稱（RSA、RSB、CSA、CSB）。不需要繞回連接。

(12) RS-485佈線圖12)




- *1 在離GOT最遠的變頻器上連接的FR-A5NR的RDB、RDR之間連接終端電阻連接片。終端電阻連接片隨FR-A5NR附帶。
- *2 請將終端GOT側的終端電阻設為“330Ω”。
- ➡ 1.4.3 GOT終端電阻
- *3  沒有訊號名稱（RSA、RSB、CSA、CSB）。不需要繞回連接。

(13)RS-485佈線圖13)

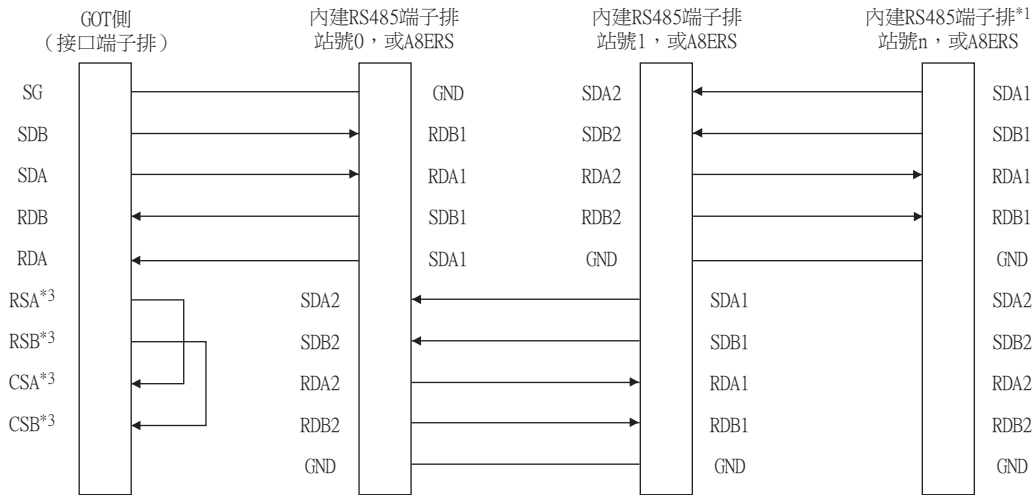


*1 請將終端GOT側的終端電阻設為“330Ω”。

➡ 1.4.3 GOT終端電阻

*2  沒有訊號名稱 (RSA、RSB、CSA、CSB)。不需要繞回連接。

(14)RS-485佈線圖14)



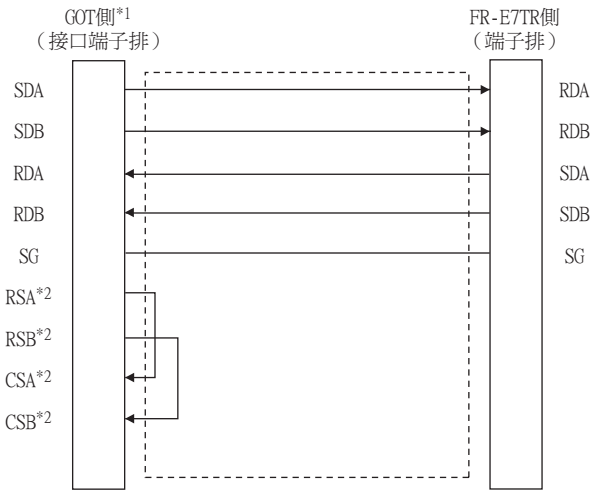
*1 請將離GOT最遠的變頻器中內建的終端電阻開關設為“ON(100Ω)”。

*2 請將終端GOT側的終端電阻設為“330Ω”。

➡ 1.4.3 GOT終端電阻

*3  沒有訊號名稱 (RSA、RSB、CSA、CSB)。不需要繞回連接。

(15) RS-485佈線圖15)

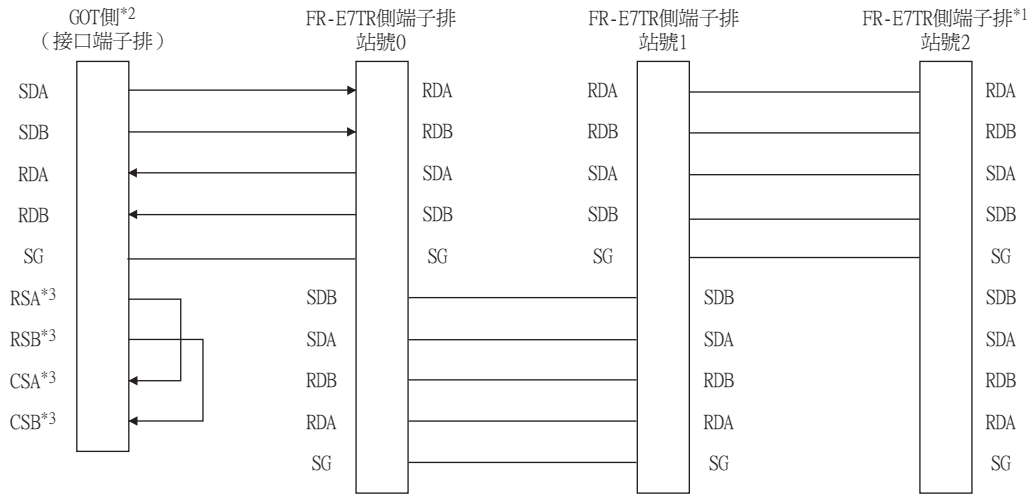


*1 請將終端GOT側的終端電阻設為“330Ω”。

➡ 1.4.3 GOT終端電阻

*2  沒有訊號名稱 (RSA、RSB、CSA、CSB)。不需要繞回連接。

(16) RS-485佈線圖16)



*1 請將離GOT最遠的變頻器中內建的終端電阻開關設為“ON(100Ω)”。

*2 請將終端GOT側的終端電阻設為“330Ω”。

➡ 1.4.3 GOT終端電阻

*3  沒有訊號名稱 (RSA、RSB、CSA、CSB)。不需要繞回連接。

■2. 製作電纜時的注意事項

(1) 電纜長度

請將RS-485電纜做成500m以內的長度。

(2) GOT側接口

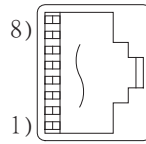
關於GOT側接口，請參照以下內容。

➡ 1.4.1 GOT的接口規格

(3) 變頻器的接口

(a) PU埠接口針腳配置

從變頻器裝置 (RECEPTACLE 側)
正面看



模組化插座

針腳編號	訊號名稱	備註
1	GND (SG)	
2	(P5S)	不使用
3	RXD+ (RDA)	
4	TXD- (SDB)	
5	TXD+ (SDA)	
6	RXD- (RDB)	
7	GND (SG)	
8	(P5S)	不使用

() 內為變頻器的手冊標記。

2)、8)pin (P5S) 是作業面板或參數模塊用的電源。
進行RS-485通訊時，請勿使用。

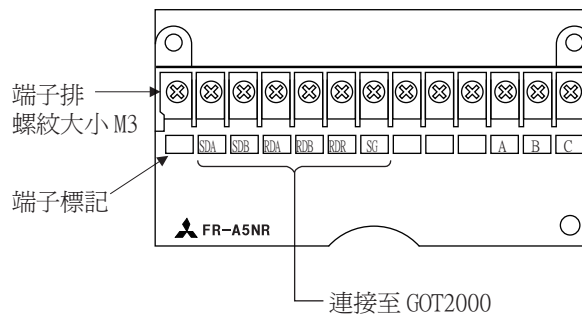
(b) 變頻器連接電纜側接口

接口/電纜請參考以下市售品。(請同時參閱變頻器的手冊。)

名稱	型號名	規格	製造商
接口	5-554720-3	RJ45接口	Tyco Electronics Japan G.K.
Modular Rosette (分配器)	BMJ-8	-	株式會社 八光電機製作所 TEL(03)-3806-9171
電纜	SGLPEV 0.5mm×4P	符合EIA568標準的電纜 (10BASE-T電纜等)	三菱電線工業株式會社

(4) FR-A5NR電腦連結選項板的端子排排列

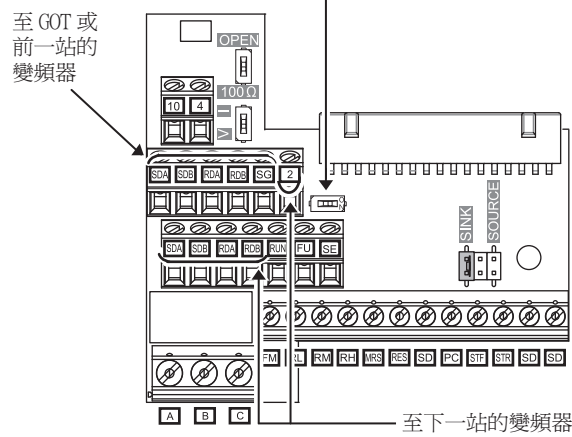
安裝在A500、F500、V500系列上使用。



(5) FR-E7TR控制端子選配件的端子排排列

安裝在E700系列、無感應器伺服（FREQROL-E700EX系列）上使用。

將端子 2/SG 切換開關置於右側（ON），
將端子 2 切換至端子 SG



■3. 終端電阻的設定

(1) GOT側

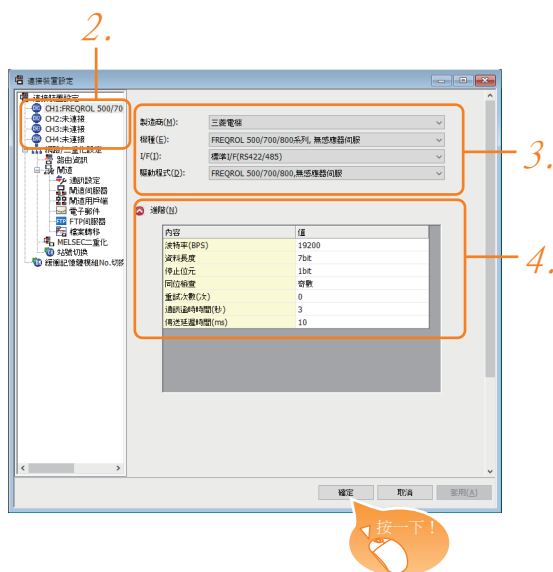
連接GOT與PLC時，需要在GOT側設置終端電阻。請設定終端電阻設定用DIP開關。
關於終端電阻的設定方法，請參照以下內容。

➡ 1.4.3 GOT終端電阻

14.2.8 GOT側的設定

■1. 設定通訊接口（連接裝置的設定）

設定連接裝置的通道。



Step 1. 選擇[通用設定]→[連接裝置設定]功能表。

Step 2. 顯示連接裝置的設定視窗，從清單功能表中選擇要使用的通道。

Step 3. 進行如下選擇。

- 製造商：三菱電機
- 機種：請根據所連接的機種進行設定。
- I/F：所使用的接口
- 驅動程式：
 - < 連接1臺或多臺FREQROL 500/700/800系列、無感應器伺服時 >
[FREQROL 500/700/800，無感應器伺服]
 - < 連接1臺或多臺FREQROL 800系列時 >
[FREQROL 800]
 - < 自動連接FREQROL 800系列時，或使用FREQROL 800系列的順控功能時 >
[FREQROL 800]

Step 4. 製造商、機種、I/F、驅動程式的設定完成後會顯示進階。
請根據所使用的環境進行設定。

➡ ■2. 連接裝置進階

設定完成後按一下 **確定** 按鈕。

POINT

連接裝置的設定可在[I/F連接清單]中進行確認。
關於詳情，請參照以下內容。

➡ 1.1.3 I/F連接清單

■2. 連接裝置進階

請根據所使用的環境進行設定。

(1) FREQROL 500/700/800、無感應器伺服

內容	值
波特率(BPS)	19200
資料長度	7bit
停止位元	1bit
同位檢查	奇數
重試次數(次)	0
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	10

項目	內容	範圍
波特率	變更與連接裝置的波特率時進行設定。 (預設：19200bps)	9600bps、 19200bps、 38400bps、 57600bps、 115200bps
資料長度	變更與連接裝置的資料長度時進行設定。 (預設：7bit)	7bit/8bit
停止位元	指定通訊時的停止位元長度。 (預設：1bit)	1bit/2bit
同位檢查	指定在通訊時是否進行同位檢查，以及檢查的方式。 (預設：奇數)	無 偶數 奇數
重試次數	指定通訊時的重試次數。 (預設：0次)	0~5次
通訊逾時時間	指定通訊時的逾時時間。 (預設：3秒)	1~30秒
傳送延遲時間	指定通訊時的傳送延遲時間。 (預設：10ms)	0~300ms

(2) FREQROL 800 (自動連接時)

內容	值
波特率(BPS)	115200
資料長度	8bit
停止位元	1bit
同位檢查	奇數
重試次數(次)	0
通訊逾時時間(秒)	3
本站位址	0
傳送延遲時間(ms)	10
調整時間(秒)	5
初始化等待時間(秒)	3
自動連接	有

項目	內容	範圍
波特率	變更與連接裝置的波特率時進行設定。 (預設：115200bps)	9600bps、 19200bps、 38400bps、 57600bps、 115200bps
資料長度	變更與連接裝置的資料長度時進行設定。 (預設：8bit)	8bit
停止位元	指定通訊時的停止位元長度。 (預設：1bit)	1bit
同位檢查	指定在通訊時是否進行同位檢查，以及檢查的方式。 (預設：奇數)	奇數
重試次數	指定通訊時的重試次數。 (預設：0次)	0~5次
通訊逾時時間	指定通訊時的逾時時間。 (預設：3秒)	1~30秒

項目	內容	範圍
本站位址	指定系統配置中的變頻器的站號。 (預設：0)	1~31
傳送延遲時間	指定通訊時的傳送延遲時間。 (預設：10ms)	0~300ms
調整時間	設定將GOT側的通訊設定傳送至變頻器側的時間。 (預設：5秒)	1~10秒
初始化等待時間	設定從變更通訊設定後至通訊開始的待機時間。 (預設：3秒)	1~10秒
自動連接	選擇有無自動連接。 (預設：有)	有 無

POINT

- (1) 通過實用程式進行的通訊接口的設定
通訊接口的設定也可在寫入工程資料的[連接裝置設定]後，通過實用程式的[連接裝置設定]進行變更。
關於實用程式的詳情，請參照以下手冊。
 ▶ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）
- (2) 連接裝置設定的設定內容的優先順序
通過GT Designer3或實用程式進行設定時，會根據最後設定的內容進行動作。

POINT

斷開多臺連接裝置中的一部分

GOT可以通過設定GOT內部元件將多臺連接裝置中的一部分斷開。

例如，可以將發生通訊逾時的異常站從連接裝置斷開。

關於GOT內部元件的設定內容的詳情，請參照以下手冊。

- ▶ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

14.2.9 變頻器的設定

關於變頻器的詳情，請參照各系列的手冊。

POINT

從GOT操作變頻器時

從GOT操作變頻器時，請設定變頻器側的參數，使得變頻器側的GOT連接目標進入有指令權的模式。

關於詳情，請參照以下手冊。

➡ 與GOT連接的變頻器的手冊

■1. 與FREQROL-S500、S500E、F500J系列連接時

請進行變頻器的通訊設定。

在更新各變頻器後，請務必進行變頻器重設。

(1) 通訊埠與對應參數

GOT連接目標	變頻器側參數
RS-485埠	Pr.79、n1~n7、n10~n12

(2) 變頻器的通訊設定

請使用PU（參數模塊）對通訊設定的參數進行設定。此時，將Pr.30（擴充功能顯示選擇）設定為1，在[顯示擴充功能參數]之後進行設定。

請勿通過GOT變更通訊設定的參數。否則，可能會無法與GOT進行通訊。

設定項目*1	參數編號*4	設定值	設定內容
通訊站號	n1(331)	0~31	➡ 14.2.10 站號設定
通訊速度*2	n2(332)	192*3	19200bps
停止位元長度*2	n3(333)	10	資料長度：7 位元 停止位元：1 位元
有無同位檢查位元*2	n4(334)	1	奇
通訊重試次數	n5(335)	--- (65535)	無異常停止
通訊檢查時間間隔	n6(336)	---	通訊檢查停止
等待時間設定	n7(337)	0	0ms
CR/LF選擇	n11(341)	1*3	CR：有、LF：無
通訊協定選擇*5	—	—	—
運行模式選擇	Pr.79	0*3	接通電源時為外部運行模式
連結上升沿模式選擇	n10(340)	1	電腦連結運行
E ² PROM寫入有無選擇	n12(342)	0*3	寫入RAM和EEPROM

*1 設定項目為FREQROL-S500、S500E、F500J系列的手冊中所記載的參數名稱。

*2 可以變更GOT的設定。

在變更了GOT的設定後，請同時變更變頻器的設定。

*3 為變頻器的預設值，因此無需變更設定。

*4 從GOT進行監視時，參數n1~n7、n10~n12分別與Pr.331~Pr.337、Pr.340~Pr.342對應。

() 內為使用參數模塊時的參數編號。

*5 變頻器無設定。

■2. 與FREQROL-E500系列連接時

請進行變頻器的通訊設定。
在更新各變頻器後，請務必進行變頻器重設。

(1) 通訊埠與對應參數

GOT連接目標	變頻器參數
PU接口	Pr.79、Pr.117~Pr.124、Pr.146、Pr.342

(2) 變頻器的通訊設定

請使用PU（參數模塊）對通訊設定的參數進行設定。
請勿通過GOT變更通訊設定的參數。否則，可能會無法與GOT進行通訊。

設定項目*1	參數編號	設定值	設定內容
通訊站號	Pr.117	0~31	➡ 14.2.10 站號設定
通訊速度*2	Pr.118	192*3	19200bps
停止位元長度*2	Pr.119	10	資料長度：7 位元 停止位元：1 位元
有無同位檢查位元*2	Pr.120	1	奇
通訊重試次數	Pr.121	9999 (65535)	無異常停止
通訊檢查時間間隔	Pr.122	9999	通訊檢查停止
等待時間設定	Pr.123	0	0ms
CR/LF有無選擇	Pr.124	1*3	CR：有、LF：無
通訊協定選擇*4	—	—	—
運行模式選擇	Pr.79	1*3	PU運行模式
通訊上升沿模式選擇*4	—	—	—
E ² PROM寫入有無選擇	Pr.342	0*3	寫入RAM和EEPROM
頻率設定指令選擇*5	Pr.146	9999	音量無效

- *1 設定項目為FREQROL-E500系列的手冊中所記載的參數名稱。
- *2 可以變更GOT的設定。
在變更了GOT的設定後，請同時變更變頻器的設定。
- *3 為變頻器的預設值，因此無需變更設定。
- *4 變頻器無設定。
- *5 本參數也需要設定。

■3. 與FREQROL-F500、F500L系列連接時

請進行變頻器的通訊設定。
在更新各變頻器後，請務必進行變頻器重設。

(1) 通訊埠與對應參數

GOT連接目標	變頻器參數
PU接口	Pr.79、Pr.117~Pr.124
FR-A5NR（選項模塊）	Pr.79、Pr.331~Pr.337、Pr.340~Pr.342

(2) 變頻器的通訊設定

請使用PU（參數模塊）對通訊設定的參數進行設定。此時，請將Pr.160（使用者群組讀取選擇）設定為0，在[允許讀取/寫入所有參數]之後進行設定。
請勿通過GOT變更通訊設定的參數。否則，可能會無法與GOT進行通訊。

設定項目*1	參數編號		設定值	設定內容	
	PU接口	FR-A5NR			
站號/變頻器站號	Pr.117	Pr.331	0~31	➡ 14.2.10 站號設定	
通訊速度*2	Pr.118	Pr.332	192*4	19200bps	
停止位元長度資料長度/停止位元長度*2	Pr.119	Pr.333	10	資料長度：7 位元 停止位元：1 位元	
有無同位檢查位元*2	Pr.120	Pr.334	1	奇	
通訊重試次數	Pr.121	Pr.335	9999	無異常停止	
通訊檢查時間間隔	Pr.122	Pr.336	9999	通訊檢查停止	
等待時間設定	Pr.123	Pr.337	0	0ms	
CR/LF有無選擇	Pr.124	Pr.341	1*3	CR：有、LF：無	
通訊協定選擇*5	—	—	—	—	
運行模式選擇	Pr.79		PU接口	1	固定為PU運行模式
			FR-A5NR	0*3	接通電源時為外部運行模式
連結上升沿模式選擇*6	—	Pr.340	1	電腦連結運行	
E ² PROM寫入有無選擇*6	—	Pr.342	0*3	寫入RAM和EEPROM	

*1 設定項目為FREQROL-F500、F500L、F500J系列及FR-A5NR的手冊中所記載的參數名稱。

*2 可以變更GOT的設定。
在變更了GOT的設定後，請同時變更變頻器的設定。

*3 為變頻器的預設值，因此無需變更設定。

*4 連接至變頻器的PU接口時，因為是預設值，所以無需變更設定。

*5 變頻器無設定。

*6 使用FR-A5NR時，需在變頻器側進行設定。

■ 4. 與FREQROL-A500、A500L系列連接時

請進行變頻器的通訊設定。
在更新各變頻器後，請務必進行變頻器重設。

(1) 通訊埠與對應參數

GOT連接目標	變頻器側參數
PU接口	Pr. 79、Pr. 117~Pr. 124、Pr. 342
FR-A5NR (選項模塊)	Pr. 79、Pr. 331~Pr. 337、Pr. 340~Pr. 342

(2) 變頻器的通訊設定

請使用PU (參數模塊) 對通訊設定的參數進行設定。此時，請勿通過GOT變更通訊設定的參數。否則，可能會無法與GOT進行通訊。

設定項目*1	參數編號		設定值	設定內容	
	PU接口	FR-A5NR			
通訊站號/變頻器站號	Pr. 117	Pr. 331	0~31	➡ 14.2.10 站號設定	
通訊速度*2	Pr. 118	Pr. 332	192*4	19200bps	
停止位元長度*2	Pr. 119	Pr. 333	10	資料長度：7 位元 停止位元：1 位元	
有無同位檢查位元*2	Pr. 120	Pr. 334	1	奇	
通訊重試次數	Pr. 121	Pr. 335	9999	無異常停止	
通訊檢查時間間隔	Pr. 122	Pr. 336	9999	通訊檢查停止	
等待時間設定	Pr. 123	Pr. 337	0	0ms	
CR/LF有無選擇	Pr. 124	Pr. 341	1*3	CR：有、LF：無	
通訊協定選擇*5	—	—	—	—	
運行模式選擇	Pr. 79		PU接口	1	固定為PU運行模式
			FR-A5NR	0*3	接通電源時為外部運行模式
連結上升沿模式選擇*6	—	Pr. 340	1	電腦連結運行	
E ² PROM寫入有無	Pr. 342		0*3	寫入RAM和EEPROM	

*1 設定項目為FREQROL-A500、A500L系列及FR-A5NR的手冊中所記載的參數名稱。

*2 可以變更GOT的設定。

在變更了GOT的設定後，請同時變更變頻器的設定。

*3 為變頻器的預設值，因此無需變更設定。

*4 連接至變頻器的PU接口時，因為是預設值，所以無需變更設定。

*5 變頻器無設定。

*6 使用FR-A5NR時，需在變頻器側進行設定。

■5. 與FREQROL-V500、V500L系列連接時

請進行變頻器的通訊設定。
在更新各變頻器後，請務必進行變頻器重設。

(1) 通訊埠與對應參數

GOT連接目標	變頻器側參數
PU接口	Pr.79、Pr.117~Pr.124、Pr.342
FR-A5NR（選項模塊）	Pr.79、Pr.331~Pr.337、Pr.340~Pr.342

(2) 變頻器的通訊設定

請使用PU（參數模塊）對通訊設定的參數進行設定。此時，請將Pr.160（擴充功能選擇）設定為1，在[允許讀取/寫入所有參數]之後進行設定。
請勿通過GOT變更通訊設定的參數。否則，可能會無法與GOT進行通訊。

設定項目*1	參數編號		設定值	設定內容	
	PU接口	FR-A5NR			
通訊站號/變頻器站號	Pr.117	Pr.331	0~31	➡ 14.2.10 站號設定	
通訊速度*2	Pr.118	Pr.332	192*4	19200bps	
停止位元長度資料長度/停止位元長度*2	Pr.119	Pr.333	10	資料長度：7 位元 停止位元：1 位元	
有無同位檢查位元*2	Pr.120	Pr.334	1	奇	
通訊重試次數	Pr.121	Pr.335	9999	無異常停止	
通訊檢查時間間隔	Pr.122	Pr.336	9999	通訊檢查停止	
等待時間設定	Pr.123	Pr.337	0	0ms	
CR/LF有無選擇	Pr.124	Pr.341	1*3	CR：有、LF：無	
通訊協定選擇*5	—	—	—	—	
運行模式選擇	Pr.79		PU接口	1	固定為PU運行模式
			FR-A5NR	0*3	接通電源時為外部運行模式
連結上升沿模式選擇*6	—	Pr.340	1	電腦連結運行	
E ² PROM寫入有無	Pr.342		0*3	寫入RAM和EEPROM	

*1 設定項目為FREQROL-V500、V500L系列及FR-A5NR的手冊中所記載的參數名稱。

*2 可以變更GOT的設定。
在變更了GOT的設定後，請同時變更變頻器的設定。

*3 為變頻器的預設值，因此無需變更設定。

*4 連接至變頻器的PU接口時，因為是預設值，所以無需變更設定。

*5 變頻器無設定。

*6 使用FR-A5NR時，需在變頻器側進行設定。

■ 6. 與FREQROL-E700系列連接時

請進行變頻器的通訊設定。
在更新各變頻器後，請務必進行變頻器重設。

(1) 通訊埠與對應參數

GOT連接目標	變頻器側參數
PU接口	Pr. 79、Pr. 117~Pr. 124、Pr. 340、Pr. 342、Pr. 549
FR-E7TR (RS-485端子排)	

(2) 變頻器的通訊設定

請使用PU（參數模塊）對通訊設定的參數進行設定。
請勿通過GOT變更通訊設定的參數。否則，可能會無法與GOT進行通訊。

設定項目*1	參數編號	設定值	設定內容
PU通訊站號	Pr. 117	0~31	➡ 14.2.10 站號設定
PU通訊速度*2	Pr. 118	192*3	19200bps
PU通訊停止位元長度*2	Pr. 119	10	資料長度：7 位元 停止位元：1 位元
PU通訊同位檢查*2	Pr. 120	1	奇
PU通訊重試次數	Pr. 121	9999	無異常停止
PU通訊檢查時間間隔	Pr. 122	9999	通訊檢查停止
PU通訊等待時間設定	Pr. 123	0	0ms
PU通訊CR/LF有無選擇	Pr. 124	1*3	CR：有、LF：無
通訊協定選擇	Pr. 549	0*3	三菱變頻器通訊協定
運行模式選擇	Pr. 79	0*3	接通電源時為外部運行模式
通訊上升沿模式選擇	Pr. 340	1	NET運行模式
通訊EEPROM寫入選擇	Pr. 342	0*3	寫入RAM和EEPROM

*1 設定項目為FREQROL-E700系列的手冊中所記載的參數名稱。

*2 可以變更GOT的設定。

在變更了GOT的設定後，請同時變更變頻器的設定。

*3 為變頻器的預設值，因此無需變更設定。

■7. 與FREQROL-D700/EJ700系列連接時

請進行變頻器的通訊設定。
在更新各變頻器後，請務必進行變頻器重設。

(1) 通訊埠與對應參數

GOT連接目標	變頻器側參數
PU接口	Pr.79、Pr.117~Pr.124、Pr.340、Pr.342、Pr.549

(2) 變頻器的通訊設定

請使用PU（參數模塊）對通訊設定的參數進行設定。此時，請將Pr.160（使用者群組讀取選擇）設定為0，在允許顯示簡單模式+擴充參數之後進行設定。

請勿通過GOT變更通訊設定的參數。否則，可能會無法與GOT進行通訊。

設定項目*1	參數編號	設定值	設定內容
PU通訊站號	Pr.117	0~31	14.2.10 站號設定
PU通訊速度*2	Pr.118	192*3	19200bps
PU通訊停止位元長度	Pr.119	10	資料長度：7 位元 停止位元：1 位元
PU通訊同位檢查*2	Pr.120	1	奇
PU重試次數	Pr.121	9999	無異常停止
PU通訊檢查間隔	Pr.122	9999	通訊檢查停止
PU通訊等待時間設定	Pr.123	0	0ms
PU通訊CR/LF選擇	Pr.124	1*3	CR：有、LF：無
通訊協定選擇	Pr.549	0*3	三菱變頻器通訊協定
運行模式選擇	Pr.79	0*3	接通電源時為外部運行模式
通訊上升沿模式選擇	Pr.340	1	NET運行模式
通訊EEPROM寫入選擇	Pr.342	0*3	寫入RAM和EEPROM

*1 設定項目為FREQROL-D700/EJ700系列的手冊中所記載的參數名稱。

*2 可以變更GOT的設定。

在變更了GOT的設定後，請同時變更變頻器的設定。

*3 為變頻器的預設值，因此無需變更設定。

■ 8. 與FREQROL-F700/F700P系列連接時

請進行變頻器的通訊設定。
在更新各變頻器後，請務必進行變頻器重設。

(1) 通訊埠與對應參數

GOT連接目標	變頻器側參數
PU接口	Pr.79、Pr.117~Pr.124、Pr.340、Pr.342
RS-485端子	Pr.79、Pr.331~Pr.337、Pr.340~Pr.342、Pr.549

(2) 變頻器的通訊設定

請使用PU（參數模塊）對通訊設定的參數進行設定。此時，請將Pr.160（使用者群組讀取選擇）設定為0，在允許顯示簡單模式+擴充參數之後進行設定。
請勿通過GOT變更通訊設定的參數。否則，可能會無法與GOT進行通訊。

設定項目*1	參數編號		設定值	設定內容	
	PU接口	RS-485端子			
PU通訊站號/RS-485通訊站號	Pr.117	Pr.331	0~31	➡ 14.2.10 站號設定	
PU通訊速度/RS-485通訊速度*2	Pr.118	Pr.332	192*4	19200bps	
PU通訊停止位元長度/RS-485通訊停止位元長度*2	Pr.119	Pr.333	10	資料長度：7 位元 停止位元：1 位元	
PU通訊同位檢查/ RS-485通訊同位檢查選擇*2	Pr.120	Pr.334	1	奇	
PU通訊重試次數/RS-485通訊重試次數	Pr.121	Pr.335	9999	無異常停止	
PU通訊檢查時間間隔/ RS-485通訊檢查時間間隔	Pr.122	Pr.336	9999*4	通訊檢查停止	
PU通訊等待時間設定/ RS-485通訊等待時間設定	Pr.123	Pr.337	0	0ms	
PU通訊CR/LF有無選擇/ RS-485通訊CR/LF選擇	Pr.124	Pr.341	1*3	CR：有、LF：無	
通訊協定選擇	—	Pr.549	0*3	三菱變頻器通訊協定	
運行模式選擇	Pr.79		PU接口	1	固定為PU運行模式
			RS-485	0*3	接通電源時為外部運行模式
通訊上升沿模式選擇	Pr.340		PU接口	0*3	根據Pr.79的設定
			RS-485	1	NET運行模式
通訊EEPROM寫入選擇	Pr.342		0*3	寫入RAM和EEPROM	

- *1 設定項目為FREQROL-F700系列的手冊中所記載的參數名稱。
- *2 可以變更GOT的設定。
在變更了GOT的設定後，請同時變更變頻器的設定。
- *3 為變頻器的預設值，因此無需變更設定。
- *4 連接至變頻器的PU接口時，因為是預設值，所以無需變更設定。

POINT

Pr.999中的自動設定（僅限FREQROL-F700P系列）

對Pr.999進行如下設定後，即可將除[變頻器站號]、[通訊EEPROM 寫入選擇]以外的通訊設定批量自動設定為GOT側的預設通訊設定。

參數編號	設定值	內容	參數設定模式下的操作
Pr.999*1	10	GOT初始設定（PU接口）	[AUTO]→[GOT]→[1]寫入
	11	GOT初始設定（RS-485端子）	—

*1 當監視Pr.999的值時，會始終對9999進行監視。

■9. 與FREQROL-F700PJ系列連接時

請進行變頻器的通訊設定。

更新各參數後，請務必進行變頻器重設。

(1) 通訊埠與對應參數

GOT連接對象	變頻器側參數
PU接口	Pr.79、Pr.117~Pr.124、Pr.340、Pr.342、Pr.549

(2) 變頻器的通訊設定

請使用PU（參數模塊）對通訊設定的參數進行設定。此時，請將Pr.160（擴充功能顯示選擇）設定為0，在允許顯示簡單模式+擴充參數之後進行設定。

請勿通過GOT變更通訊設定的參數。否則，可能會無法與GOT進行通訊。

設定項目*1	參數編號	設定值	設定內容
PU通訊站號	Pr.117	0~31	▶▶▶ 14.2.10 站號設定
PU通訊速度*2	Pr.118	192*3	19200bps
PU通訊停止位元長度	Pr.119	10	資料長度：7 位元 停止位元：1 位元
PU通訊同位檢查*2	Pr.120	1	奇數
PU重試次數	Pr.121	9999	無異常停止
PU通訊檢查間隔	Pr.122	9999	通訊檢查停止
PU通訊等待時間設定	Pr.123	0	0ms
PU通訊CR/LF選擇	Pr.124	1*3	CR：有、LF：無
通訊協定選擇	Pr.549	0*3	三菱變頻器通訊協定
運行模式選擇	Pr.79	0*3	接通電源時為外部運行模式
通訊上升沿模式選擇	Pr.340	1	NET運行模式
通訊EEPROM寫入選擇	Pr.342	0*3	寫入至RAM和EEPROM

*1 設定項目為FREQROL-F700PJ系列的手冊中所記載的參數名稱。

*2 可以變更GOT的設定。

在變更了GOT的設定後，請同時變更變頻器的設定。

*3 為變頻器的預設值，因此無需變更設定。

POINT

Pr.999中的自動設定

對Pr.999進行如下設定後，即可將除[變頻器站號]、[通訊EEPROM 寫入選擇]以外的通訊設定批量自動設定為GOT側的預設通訊設定。

參數編號	設定值	內容	參數設定模式下的操作
Pr.999*1	10	GOT初始設定（PU接口）	[AUTO]→[GOT]→[1]寫入

*1 當監視Pr.999的值時，會始終對9999進行監視。

■ 10. 與FREQROL-A700系列連接時

請進行變頻器的通訊設定。
在更新各變頻器後，請務必進行變頻器重設。

(1) 通訊埠與對應參數

GOT連接目標	變頻器側參數
PU接口	Pr.79、Pr.117~Pr.124、Pr.340、Pr.342
RS-485端子	Pr.79、Pr.331~Pr.337、Pr.340~Pr.342、Pr.549

(2) 變頻器的通訊設定

請使用PU（參數模塊）對通訊設定的參數進行設定。
請勿通過GOT變更通訊設定的參數。否則，可能會無法與GOT進行通訊。

設定項目*1	參數編號		設定值	設定內容
	PU接口	RS-485端子		
PU通訊站號/RS-485通訊站號	Pr.117	Pr.331	0~31	➡ 14.2.10 站號設定
PU通訊速度/RS-485通訊速度*2	Pr.118	Pr.332	192*4	19200bps
PU通訊停止位元長度/RS-485通訊停止位元長度*2	Pr.119	Pr.333	10	資料長度：7 位元 停止位元：1 位元
PU通訊同位檢查 RS-485通訊同位檢查選擇*2	Pr.120	Pr.334	1	奇
PU通訊重試次數/RS-485通訊重試次數	Pr.121	Pr.335	9999	無異常停止
PU通訊檢查時間間隔/ RS-485通訊檢查時間間隔	Pr.122	Pr.336	9999*4	通訊檢查停止
PU通訊等待時間設定/ RS-485通訊等待時間設定	Pr.123	Pr.337	0	0ms
PU通訊CR/LF有無選擇/ RS-485通訊CR/LF選擇	Pr.124	Pr.341	1*3	CR：有、LF：無
通訊協定選擇	—	Pr.549	0*3	三菱變頻器通訊協定
運行模式選擇	Pr.79	PU接口	1	固定為PU運行模式
		RS-485	0*3	接通電源時為外部運行模式
通訊上升沿模式選擇	Pr.340	PU接口	0*3	根據Pr.79的設定
		RS-485	1	NET運行模式
通訊EEPROM寫入選擇	Pr.342		0*3	寫入RAM和EEPROM

- *1 設定項目為FREQROL-A700系列的手冊中所記載的參數名稱。
- *2 可以變更GOT的設定。
在變更了GOT的設定後，請同時變更變頻器的設定。
- *3 為變頻器的預設值，因此無需變更設定。
- *4 連接至變頻器的PU接口時，因為是預設值，所以無需變更設定。

POINT

(1) Pr.999中的自動設定

對Pr.999進行如下設定後，即可將除[變頻器站號]、[通訊EEPROM 寫入選擇]以外的通訊設定批量自動設定為GOT側的預設通訊設定。

參數編號	設定值	內容	參數設定模式下的操作
Pr.999*1	10	GOT初始設定（PU接口）	[AUTO]→[GOT]→[1]寫入
	11	GOT初始設定（RS-485端子）	-

*1 當監視Pr.999的值時，會始終對9999進行監視。

(2) 可進行批量自動設定的變頻器

根據所使用的變頻器本體的SERIAL（生產編號）符號的不同，有可能無法進行參數的批量自動設定。關於詳情，請就近向各銷售公司諮詢。

■11. 與FREQROL-L700系列連接時

請進行變頻器的通訊設定。

在更新各變頻器後，請務必進行變頻器重設。

(1) 通訊埠與對應參數

GOT連接目標	變頻器側參數
PU接口	Pr. 79、Pr. 117~Pr. 124、Pr. 340、Pr. 342
RS-485端子	Pr. 79、Pr. 331~Pr. 337、Pr. 340~Pr. 342、Pr. 549

(2) 變頻器的通訊設定

請使用PU（參數模塊）對通訊設定的參數進行設定。

請勿通過GOT變更通訊設定的參數。否則，可能會無法與GOT進行通訊。

設定項目*1	參數編號		設定值	設定內容
	PU接口	RS-485端子		
PU通訊站號/RS-485通訊站號	Pr. 117	Pr. 331	0~31	➡ 14.2.10 站號設定
PU通訊速度/RS-485通訊速度*2	Pr. 118	Pr. 332	192*4	19200bps
PU通訊停止位元長度/RS-485通訊停止位元長度*2	Pr. 119	Pr. 333	10	資料長度：7 位元 停止位元：1 位元
PU通訊同位檢查/ RS-485通訊同位檢查選擇*2	Pr. 120	Pr. 334	1	奇
PU通訊重試次數/RS-485通訊重試次數	Pr. 121	Pr. 335	9999	無異常停止
PU通訊檢查時間間隔/ RS-485通訊檢查時間間隔	Pr. 122	Pr. 336	9999*4	通訊檢查停止
PU通訊等待時間設定/ RS-485通訊等待時間設定	Pr. 123	Pr. 337	0	0ms
PU通訊CR/LF有無選擇/ RS-485通訊CR/LF選擇	Pr. 124	Pr. 341	1*3	CR：有、LF：無
通訊協定選擇	—	Pr. 549	0*3	三菱變頻器通訊協定
運行模式選擇	Pr. 79	PU接口	1	固定為PU運行模式
		RS-485	0*3	接通電源時為外部運行模式
通訊上升沿模式選擇	Pr. 340	PU接口	0*3	根據Pr. 79的設定
		RS-485	1	NET運行模式
通訊EEPROM寫入選擇	Pr. 342		0*3	寫入RAM和EEPROM

*1 設定項目為FREQROL-L700系列的手冊中所記載的參數名稱。

*2 可以變更GOT的設定。

在變更了GOT的設定後，請同時變更變頻器的設定。

*3 為變頻器的預設值，因此無需變更設定。

*4 連接至變頻器的PU接口時，因為是預設值，所以無需變更設定。

■ 12. 與FREQROL-A800、F800系列連接時

變頻器的通訊設定方法有3種。

要在變頻器側批量自動設定GOT側的通訊設定並進行自動連接時，請參照以下內容。

➡ (2) 變頻器的通訊設定（自動連接）

要在變頻器側批量自動設定GOT側的預設通訊設定時，請參照以下內容。

➡ (3) Pr.999中的自動設定

要在變頻器側手動設定GOT側的通訊設定時，請參照以下內容。

➡ (4) 變頻器的通訊設定（手動設定）

在更新各變頻器後，請務必進行變頻器重設。

(1) 通訊埠與對應參數

GOT連接目標	變頻器側參數
PU接口	Pr.79、Pr.117~Pr.124、Pr.340、Pr.342、Pr.414
RS-485端子	Pr.79、Pr.331~Pr.337、Pr.340~Pr.342、Pr.414、Pr.549

(2) 變頻器的通訊設定（自動連接）

在GOT的通訊設定中自動連接設定為[有]時，變頻器的參數將被改寫為GOT通訊設定的內容。

請事先設定站號設定（Pr.117、Pr.331）和協定選擇（Pr.549）。

使用順控功能時，請事前設定順控功能動作選擇（Pr.414）。

請在GOT和變頻器與全部站點連接之後再進行自動連接。

自動連接後新增、變更了站，或無法正常切換通訊設定的情況下，請通過參數批量自動設定（Pr.999）另外進行個別的設定變更。

變頻器的電源在自動連接的識別過程中變為OFF時，請再次進行GOT自動連接。

沒能成功進行自動連接時，會出現通訊逾時錯誤。

自動連接正常結束後，將開始對各站點進行通常通訊。

通過自動連接可以改寫的參數如下所示。

設定項目	參數編號	
	PU接口	RS-485端子
PU通訊速度/RS-485通訊速度	Pr.118	Pr.332
PU通訊停止位元長度/RS-485通訊停止位元長度	Pr.119	Pr.333
PU通訊同位檢查 RS-485通訊同位檢查選擇	Pr.120	Pr.334
PU通訊重試次數/RS-485通訊重試次數	Pr.121	Pr.335
PU通訊檢查時間間隔/ RS-485通訊檢查時間間隔	Pr.122	Pr.336
PU通訊等待時間設定/ RS-485通訊等待時間設定	Pr.123	Pr.337
PU通訊CR/LF有無選擇/ RS-485通訊CR/LF選擇	Pr.124	Pr.341

(3) Pr.999中的自動設定

對Pr.999進行如下設定後，即可將通訊設定批量自動設定為GOT側的預設通訊設定。

參數編號	設定值	內容	參數設定模式下的操作
Pr.999*1	10	GOT（FREQROL 500/700/800，無感應器伺服）初始設定（PU接口）	[AUTO]→[GOT]→[1]寫入
	11	GOT（FREQROL 500/700/800，無感應器伺服）初始設定（RS-485端子）	-
	12	GOT（FREQROL 800）初始設定（PU接口）	[AUTO]→[GOT]→[2]寫入
	13	GOT（FREQROL 800）初始設定（RS-485端子）	-

*1 當監視Pr.999的值得時，會始終對999進行監視。

將Pr.999的值進行如上設定後，批量自動設定的值如下所示。

(a) Pr.999=10

Pr.No.	設定項目	設定值
79	運行模式選擇	1
118	PU通訊速度	192
119	PU通訊停止位元長度	10
120	PU通訊同位檢查	1
121	PU通訊重試次數	9999
122	PU通訊檢查時間間隔	9999
123	PU通訊等待時間設定	0ms
124	PU通訊CR/LF有無選擇	1
340	通訊上升沿模式選擇	0

(b) Pr.999=11

Pr.No.	設定項目	設定值
79	運行模式選擇	0
332	RS-485通訊速度	192
333	RS-485通訊停止位元長度	10
334	RS-485通訊同位檢查選擇	1
335	RS-485通訊重試次數	9999
336	RS-485通訊檢查時間間隔	9999
337	RS-485通訊等待時間設定	0ms
340	通訊上升沿模式選擇	1
341	RS-485通訊CR/LF選擇	1
549	通訊協定選擇	0

(c) Pr.999=12

Pr.No.	設定項目	設定值
79	運行模式選擇	1
118	PU通訊速度	1152
119	PU通訊停止位元長度	0
120	PU通訊同位檢查	1
121	PU通訊重試次數	9999
122	PU通訊檢查時間間隔	9999
123	PU通訊等待時間設定	0ms
124	PU通訊CR/LF有無選擇	1
340	通訊上升沿模式選擇	0
414	順控功能動作選擇	2 ^{*1}

*1 在批量自動設定前將Pr.414設定為1的情況下，設定值將不會被變更。

(d) Pr.999=13

Pr.No.	設定項目	設定值
79	運行模式選擇	0
332	RS-485通訊速度	1152
333	RS-485通訊停止位元長度	0
334	RS-485通訊同位檢查選擇	1
335	RS-485通訊重試次數	9999
336	RS-485通訊檢查時間間隔	9999
337	RS-485通訊等待時間設定	0ms
340	通訊上升沿模式選擇	1
341	RS-485通訊CR/LF選擇	1
414	順控功能動作選擇	2 ^{*1}
549	通訊協定選擇	0

*1 在批量自動設定前將Pr.414設定為1的情況下，設定值將不會被變更。

(4) 變頻器的通訊設定（手動設定）

請使用PU（作業面板或參數模塊）對通訊設定的參數進行設定。

請將Pr.160（使用者群組讀取選擇）設定為0，在允許顯示簡單模式+擴充參數之後進行設定。（FREQROL-F800的初始值為9999）

請勿通過GOT變更通訊設定的參數。否則，可能會無法與GOT進行通訊。

設定項目 ^{*1}	參數編號		設定值	設定內容	
	PU接口	RS-485端子			
PU通訊站號/RS-485通訊站號	Pr.117	Pr.331	0~31	➡ 14.2.10 站號設定	
PU通訊速度/RS-485通訊速度 ^{*2}	Pr.118	Pr.332	192 ^{*3}	19200bps	
PU通訊停止位元長度/資料長度/ RS-485通訊停止位元長度/資料長度 ^{*2}	Pr.119	Pr.333	10 ^{*4}	資料長度：7 位元 停止位元：1 位元	
PU通訊同位檢查 RS-485通訊同位檢查選擇 ^{*2}	Pr.120	Pr.334	1	奇	
PU通訊重試次數/RS-485通訊重試次數	Pr.121	Pr.335	9999	無異常停止	
PU通訊檢查時間間隔/ RS-485通訊檢查時間間隔	Pr.122	Pr.336	9999 ^{*3}	通訊檢查停止	
PU通訊等待時間設定/ RS-485通訊等待時間設定	Pr.123	Pr.337	0	0ms	
PU通訊CR/LF有無選擇/ RS-485通訊CR/LF選擇	Pr.124	Pr.341	1 ^{*5}	CR：有、LF：無	
通訊協定選擇	—	Pr.549	0 ^{*5}	三菱變頻器通訊協定	
運行模式選擇	Pr.79		PU接口	1	固定為PU運行模式
			RS-485	0 ^{*5}	接通電源時為外部運行模式
通訊上升沿模式選擇	Pr.340		PU接口	0 ^{*5}	根據Pr.79的設定
			RS-485	1	NET運行模式
通訊EEPROM寫入選擇	Pr.342		0 ^{*5}		寫入RAM和EEPROM
順控功能動作選擇 ^{*6}	Pr.414		1、2		設為1、2時啟用

*1 設定項目為FREQROL-A800、F800系列的手冊中所記載的參數名稱。

*2 可以變更GOT的設定。

在變更了GOT的設定後，請同時變更變頻器的設定。

*3 連接至變頻器的PU接口時，因為是預設值，所以無需變更設定。

*4 使用FREQROL F800驅動程式時，請設定為0。

*5 為變頻器的預設值，因此無需變更設定。

*6 變頻器側的預設值為0：停用，因此在利用順控功能時請將值變更為1或2。

■13. 與無感應器伺服（FREQR0L-E700EX系列）連接時

請進行無感應器伺服（FREQR0L-E700EX系列）的通訊設定。
在更新各變頻器後，請務必進行變頻器重設。

(1) 通訊埠與對應參數

GOT連接目標	無感應器伺服側參數
PU接口	Pr.79、Pr.117~Pr.124、Pr.340、Pr.342、Pr.549
FR-E7TR (RS-485端子排)	

(2) 無感應器伺服的通訊設定

請使用PU（作業面板或參數模塊）對通訊設定的參數進行設定。
請勿通過GOT變更通訊設定的參數。否則，可能會無法與GOT進行通訊。

設定項目*1	參數編號	設定值	設定內容
PU通訊站號	Pr.117	0~31	14.2.10 站號設定
PU通訊速度*2	Pr.118	192*3	19200bps
PU通訊停止位元長度*2	Pr.119	10	資料長度：7 位元 停止位元：1 位元
PU通訊同位檢查*2	Pr.120	1	奇
PU通訊重試次數	Pr.121	9999	無異常停止
PU通訊檢查時間間隔	Pr.122	9999	通訊檢查停止
PU通訊等待時間設定	Pr.123	0	0ms
PU通訊CR/LF有無選擇	Pr.124	1*3	CR：有、LF：無
通訊協定選擇	Pr.549	0*3	三菱變頻器通訊協定
運行模式選擇	Pr.79	0*3	接通電源時為外部運行模式
通訊上升沿模式選擇	Pr.340	1	NET運行模式
通訊EEPROM寫入選擇	Pr.342	0*3	寫入RAM和EEPROM

*1 設定項目為無感應器伺服（FREQR0L-E700EX系列）的手冊中所記載的參數名稱。

*2 可以變更GOT的設定。

在變更了GOT的設定後，請同時變更變頻器的設定。

*3 為無感應器伺服（FREQR0L-E700EX系列）的預設值，因此無需變更設定。

■ 14. 與MD-CX522-□□K(-A0)連接時

請進行變頻器的通訊設定。
更新各參數後，請務必進行變頻器重設。

(1) 通訊埠與對應參數

GOT連接目標	變頻器側參數
PU接口	Pr.79、Pr.117~Pr.124

(2) 變頻器的通訊設定

- 請使用PU（參數模塊）對通訊設定的參數進行設定。
- 請在對通訊設定的參數進行了設定後對變頻器實施重設。
- 請勿通過GOT變更通訊設定的參數。否則，可能會無法與GOT進行通訊。

設定項目 *1	參數編號	設定值	設定內容
站號	Pr.117	0~31	➡ 14.2.10 站號設定
通訊速度*2	Pr.118	192*3	19200bps
停止位元長度/資料長度*2	Pr.119	10	資料長度：7 位元 停止位元：1 位元
有無同位檢查位元*2	Pr.120	1	奇數
通訊重試次數	Pr.121	9999	無異常停止
通訊檢查時間間隔	Pr.122	9999	通訊檢查停止
等待時間設定	Pr.123	0	0ms
CR-LF有無選擇	Pr.124	1*3	CR：有、LF：無

*1 設定項目為MELIPM系列的手冊中所記載的參數名稱。

*2 可以變更GOT側的設定。

在變更了GOT側的設定後，請同時變更變頻器的設定。

*3 為變頻器的預設值，因此無需變更設定。

■ 15. 與FREQROL-CS80系列連接時

請進行變頻器的通訊設定。
在更新各變頻器後，請務必進行變頻器重設。

(1) 通訊埠與對應參數

GOT連接目標	變頻器側參數
PU接口	Pr. 79、Pr.117~Pr.124、Pr.340、Pr.342、Pr.549

(2) 變頻器的通訊設定（自動連接）

在GOT的通訊設定中自動連接設定為[有]時，變頻器的參數將被改寫為GOT通訊設定的內容。
請事先設定站號設定（Pr.117）。
運行模式（Pr.79，Pr.340）中，根據需要進行變更設定。
請在GOT和變頻器與全部站點連接之後再進行自動連接。
變頻器的電源在自動連接的識別過程中變為OFF時，請再次進行GOT自動連接。
沒能成功進行自動連接時，會出現通訊逾時錯誤。
自動連接正常結束後，將開始對各站點進行通常通訊。

透過自動連接可以改寫的參數如下所示。

設定項目	參數編號
	PU接口
PU通訊速度/RS-485通訊速度	Pr.118
PU通訊停止位元長度/RS-485通訊停止位元長度	Pr.119
PU通訊同位檢查 RS-485通訊同位檢查選擇	Pr.120
PU通訊重試次數/RS-485通訊重試次數	Pr.121
PU通訊檢查時間間隔/ RS-485通訊檢查時間間隔	Pr.122
PU通訊等待時間設定/ RS-485通訊等待時間設定	Pr.123
PU通訊CR/LF有無選擇/ RS-485通訊CR/LF選擇	Pr.124
通訊協定選擇	Pr.549

(3) 變頻器的通訊設定（手動設定）

請使用PU（參數模組）對通訊設定的參數進行設定。此時，請將Pr.160（使用者群組讀取選擇）設定為0，在允許顯示簡單模式+擴充參數之後進行設定。
請勿透過GOT變更通訊設定的參數。否則，可能會無法與GOT進行通訊。

設定項目*1	參數編號	設定值	設定內容
PU通訊站號	Pr.117	0~31	➡ 14.2.10 站號設定
PU通訊速度*2	Pr.118	192*3	19200bps
PU通訊停止位元長度	Pr.119	10	資料長度：7 位元 停止位元：1 位元
PU通訊同位檢查*2	Pr.120	1	奇
PU重試次數	Pr.121	9999	無異常停止
PU通訊檢查間隔	Pr.122	9999	通訊檢查停止
PU通訊等待時間設定	Pr.123	0	0ms
PU通訊CR/LF選擇	Pr.124	1*3	CR：有、LF：無
通訊協定選擇	Pr.549	0*3	三菱變頻器通訊協定
運行模式選擇	Pr.79	0*3	接通電源時為外部運行模式
通訊上升沿模式選擇	Pr.340	1	NET運行模式
通訊EEPROM寫入選擇	Pr.342	0*3	寫入RAM和EEPROM

*1 設定項目為FREQROL-CS80系列的手冊中所記載的參數名稱。

*2 可以變更GOT的設定。

在變更了GOT的設定後，請同時變更變頻器的設定。

*3 為變頻器的預設值，因此無需變更設定。

■ 16. 與IS70系列連接時

請進行變頻器的通訊設定。
在更新各變頻器後，請務必進行變頻器重設。

(1) 通訊埠與對應參數

GOT連接目標	變頻器側參數
PU接口	Pr.79、Pr.117~Pr.124、Pr.340、Pr.342、Pr.549

(2) 變頻器的通訊設定

請使用PU（參數模塊）對通訊設定的參數進行設定。此時，請將Pr.160（使用者群組讀取選擇）設定為0，在允許顯示簡單模式+擴充參數之後進行設定。
請勿通過GOT變更通訊設定的參數。否則，可能會無法與GOT進行通訊。

設定項目*1	參數編號	設定值	設定內容
PU通訊站號	Pr.117	0~31	➡ 14.2.10 站號設定
PU通訊速度*2	Pr.118	192*3	19200bps
PU通訊停止位元長度	Pr.119	10	資料長度：7 位元 停止位元：1 位元
PU通訊同位檢查*2	Pr.120	1	奇
PU重試次數	Pr.121	9999	無異常停止
PU通訊檢查間隔	Pr.122	9999	通訊檢查停止
PU通訊等待時間設定	Pr.123	0	0ms
PU通訊CR/LF選擇	Pr.124	1*3	CR：有、LF：無
通訊協定選擇	Pr.549	0*3	三菱變頻器通訊協定
運行模式選擇	Pr.79	0*3	接通電源時為外部運行模式
通訊上升沿模式選擇	Pr.340	1	NET運行模式
通訊EEPROM寫入選擇	Pr.342	0*3	寫入RAM和EEPROM

*1 設定項目為IS70系列的手冊中所記載的參數名稱。

*2 可以變更GOT的設定。

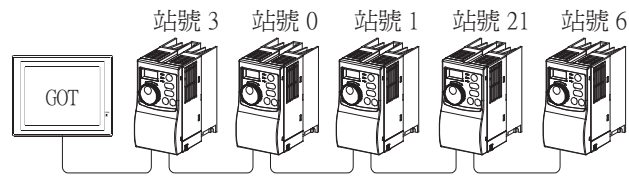
在變更了GOT的設定後，請同時變更變頻器的設定。

*3 為變頻器的預設值，因此無需變更設定。

14.2.10 站號設定

站號不可重複設定。

站號的設定與電纜的連接順序無關，出現空站號也沒有關係。



站號設定示例

■1. 直接指定

元件設定時，直接指定要變更的變頻器的站號。

指定範圍
0~31

■2. 間接指定

元件設定時，使用16位元的GOT內部暫存器間接指定要變更的變頻器的站號。

在GT Designer3上，站號指定為100~115時，站號指定所對應的GD10~GD25的值成為變頻器的站號。

指定站號	對應元件	設定範圍
100	GD10	0~31 設定超出上述範圍時，會發生元件超範圍錯誤。
101	GD11	
102	GD12	
103	GD13	
104	GD14	
105	GD15	
106	GD16	
107	GD17	
108	GD18	
109	GD19	
110	GD20	
111	GD21	
112	GD22	
113	GD23	
114	GD24	
115	GD25	

14.2.11 注意事項

■ 1. 變頻器系統的站號設定

根據所選擇的驅動程式，變頻器系統所需的站號不同。

- 選擇[FREQROL 500/700/800、無感應器伺服]時
在構建變頻器系統時，請務必確保0站存在。
- 選擇[FREQROL 800]時
在構建變頻器系統時，請務必確保本站位址所設定的站號存在。

■ 2. 連接個數

最多可連接31個變頻器。

■ 3. 參數設定

(1) 通訊參數變更

請勿通過GOT變更變頻器的各種通訊參數。
否則，將無法與變頻器進行通訊。

(2) 將[8888]或[9999]設定到變頻器的參數 (Pr) 中時

[8888]或[9999]是具有特別作用的數值。從GOT指定時，其結果如下所示。

變頻器的設定值	GOT的指定值
8888	65520
9999	65535

■ 4. 畫面切換元件、系統資訊元件

GOT僅與變頻器連接時，畫面切換元件、系統資訊元件請務必使用GD。

■ 5. GOT的時鐘管理

根據選擇的驅動程式，時鐘功能的啟用/停用會有所不同。

- 選擇[FREQROL 500/700/800、無感應器伺服]時
即使在GOT的時鐘管理中設定了[時間校準]、或[時間通知]，也將視作無效（保持）處理。
- 選擇[FREQROL 800]時
使用FREQROL 800系列的順控功能時，啟用時鐘功能。

■ 6. 可以設定的驅動程式

根據機種不同可以設定的驅動程式如下所示。

- 連接1臺或多臺FREQROL 500/700/800系列、無感應器伺服時
[FREQROL 500/700/800，無感應器伺服]
- 連接1臺或多臺FREQROL 800系列時
[FREQROL 800]
- 自動連接FREQROL 800系列時，或使用FREQROL 800系列的順控功能時
[FREQROL 800]

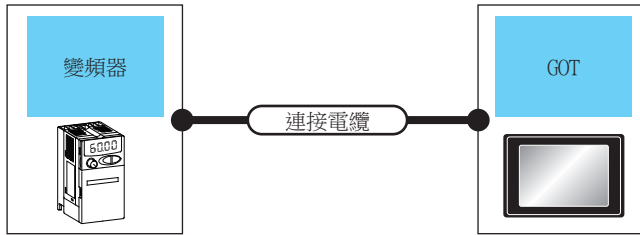
■ 7. 關於FREQROL 800系列的自動連接

自動連接所需時間為使用者設定的調整時間和初始化等待時間的時間之和。
通過監視自動連接狀態通知 (GS277) 可以確認自動連接處理的完成狀況。
關於詳情，請參照以下內容。

➡ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊

14.3 乙太網路連接

14.3.1 與FREQROL-A800/F800-E系列連接時



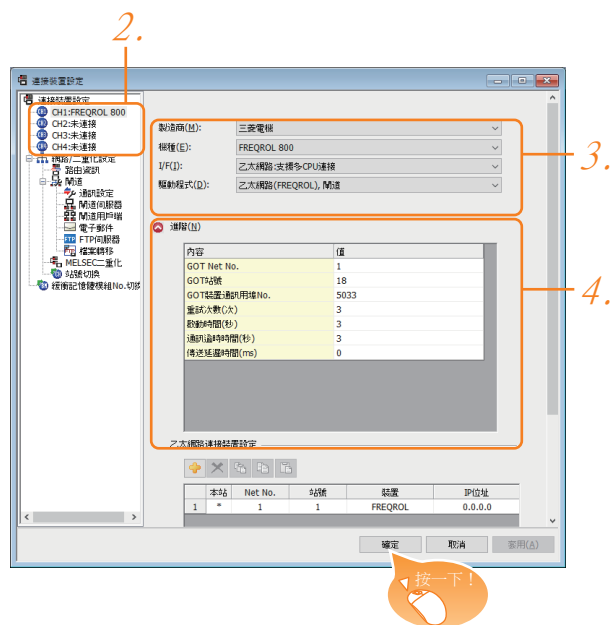
PLC		連接電纜*1*2	最大單段 長度*3	GOT		可連接臺數
型號名	通訊形式			選配裝置*4	本體	
FREQROL-A800-E FREQROL-F800-E	乙太網路	<ul style="list-style-type: none"> 100BASE-TX 遮罩雙絞線 (STP) 或非遮罩雙絞線 (UTP) 的5類以上 10BASE-T 遮罩雙絞線 (STP) 或非遮罩雙絞線 (UTP) 的3類以上 	100m	- (本體內建)		16臺GOT
				GT25-J71E71-100		

- *1 雙絞線的連接目標會因為所使用的乙太網路的網路系統的配置不同而有所不同。
請根據所使用的乙太網路的網路系統來連接乙太網路模塊、集線器、收發器等構成裝置。
請使用符合IEEE802.3 10BASE-T/100BASE-TX標準的電纜、接口和集線器。
- *2 可以使用直接電纜。
直接使用乙太網路連接CPU與GOT時可以使用交叉電纜。
 ■ GOT2000系列 主機使用說明書 (硬體篇)
- *3 集線器與節點間的長度。
最長距離因所使用的乙太網路裝置而異。
使用中繼式集線器時，可連接的臺數如下所示。
 - 10BASE-T：級聯連接最多4臺 (500m)
 - 100BASE-TX：級聯連接最多2臺 (205m)
 使用交換式集線器時，交換式集線器間的級聯連接理論上對可級聯的數量沒有限制。
關於有無限制，請向所使用的交換式集線器的製造商進行確認。
- *4 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

14.3.2 GOT側的設定

■1. 設定通訊接口（連接裝置的設定）

設定連接裝置的通道。



Step 1. 選擇[通用設定]→[連接裝置設定]功能表。

Step 2. 顯示連接裝置的設定視窗，從清單功能表中選擇要使用的通道。

Step 3. 進行如下選擇。

- 製造商：三菱電機
- 機種：FREQROL 800
- I/F：乙太網路:支援多CPU連接
- 驅動程式：乙太網路（FREQROL）、閘道

Step 4. 製造商、機種、I/F、驅動程式的設定完成後會顯示進階。
請根據所使用的環境進行設定。

➡ 14.3.2 ■2. 連接裝置進階

設定完成後按一下 **確定** 按鈕。

POINT

連接裝置的設定可在[I/F連接清單]中進行確認。
關於詳情，請參照以下內容。

➡ 1.1.3 I/F連接清單

■2. 連接裝置進階

請根據所使用的環境進行設定。

內容	值
GOT Net No.	1
GOT站號	18
GOT裝置通訊用埠No.	5033
重試次數(次)	3
啟動時間(秒)	3
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0

項目	內容	範圍
GOT網路No.	設定GOT的網路No.。 (預設：1)	1~239
GOT站號*1	設定GOT的站號。 (預設：18)	1~120
GOT裝置通訊用埠No.	設定用於GOT與乙太網路模塊進行連接的埠No.。 (預設：5033*2)	1024~5010、 5014~65534 (5011~5013、 49153~49170 除外)
重試次數	設定通訊逾時的重試次數。 如果重試之後仍無應答，則為通訊逾時。 (預設：3次)	0~5次
啟動時間	設定GOT啟動後到開始與PLC CPU進行通訊的時間。 (預設：3秒)	3~255秒
通訊逾時時間	設定通訊逾時的時間。 (預設：3秒)	1~90秒
傳送延遲時間	設定用於減少網路/連接目標PLC負荷的傳送延遲時間。 (預設：0ms)	0~10000 (×10ms)

*1 請務必將連接裝置進階中設定的[GOT站號]和乙太網路設定中設定的[站號]設定為不同的站號。

⇒ ■4. 乙太網路設定

*2 同一通訊驅動程式分配至多個通道時，第2個及之後設定的通訊驅動程式，[GOT 裝置通訊用埠No.]的預設值為No.6000以後的最小空號。

■3. GOT乙太網路設定

透過進行下列設定，GOT可以與不同的網路進行通訊。

(1) GOT IP位址設定

對下列通訊埠進行設定。

- 標準埠 (GT25-W時為埠1)
- 擴充埠 (GT25-W時為埠2)

(2) GOT乙太網路通用設定

對標準埠和擴充埠或埠1和埠2進行下列通用設定。

- [預設開道]
- [週邊S/W通訊用埠No.]
- [透明傳輸用埠No.]

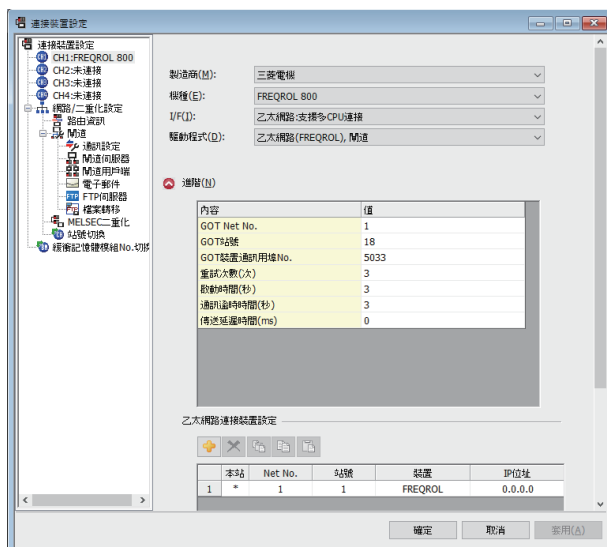
(3) IP篩選設定

設定IP篩選後，可以允許或攔截來自特定IP位址的存取。

關於詳情，請參照以下內容。

⇒ 1.1.2 GOT乙太網路設定

■ 4. 乙太網路設定



項目	內容	設定值
本站	顯示本站。(本站標註有*號。)	—
網路No.	設定連接目標乙太網路模塊的Net No.。 (預設：1)	1~239
站號*1	設定連接目標乙太網路模塊的站號。 (預設：1)	1~120
機種	FREQROL (固定)	FREQROL (固定)
IP位址	設定連接目標乙太網路模塊的IP位址。 (預設：無)	變頻器側的IP位址
埠No.	設定連接目標乙太網路模塊的埠No.。 (預設：5008)	變頻器側的埠No.
通訊方式	UDP、TCP (預設：UDP)	請與變頻器側保持一致。

*1 請務必將連接裝置進階中設定的[GOT站號]和乙太網路設定中設定的[站號]設定為不同的站號。

➡ ■ 2. 連接裝置進階

POINT

(1) 通過實用程式進行的通訊接口的設定
通訊接口的設定也可以在寫入工程資料的[連接裝置設定]後，通過實用程式的[連接裝置設定]進行變更。

關於實用程式的詳情，請參照以下手冊。

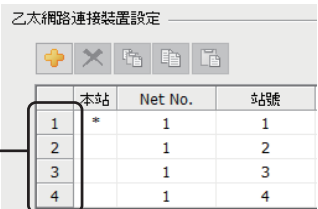
➡ GOT2000系列主機使用說明書 (實用程式篇)

(2) 連接裝置設定的設定內容的優先順序
通過GT Designer3或實用程式進行設定時，會根據最後設定的內容進行動作。

POINT

GT21和GS的乙太網路設定

- (1) 乙太網路設定的有效範圍
在GT21和GS中，乙太網路設定僅[1]~[4]為啟用。即使向GT21和GS本體寫入[5]以後的乙太網路設定，在GT21和GS本體側也為停用。
- (2) 本站設定的範圍
本站設定，請在乙太網路設定的[1]~[4]範圍內進行。



本站	Net No.	站號
1	*	1
2	1	2
3	1	3
4	1	4

14.3.3 變頻器的設定

關於變頻器的詳情，請參照各系列的手冊。

■ 1. 與FREQROL-A800/F800-E系列連接時

(1) 通訊設定

請進行變頻器的通訊設定。
在更新各變頻器後，請務必進行變頻器重設。

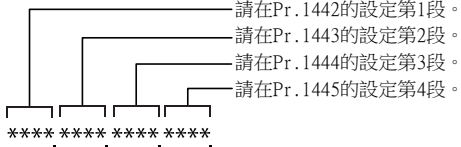

(a) 通訊埠與對應參數

GOT連接目標	變頻器側參數
乙太網路接口	Pr.79, Pr.340, Pr.342, Pr.414, Pr.502, Pr.549~551, Pr.779, Pr.1424~1429, Pr.1431~1432, Pr.1434~1455

(b) 變頻器的通訊設定

請使用PU（參數模塊）對通訊設定的參數進行設定。
請勿通過GOT變更通訊設定的參數。否則，可能會無法與GOT進行通訊。

設定項目*1	參數編號	設定值	設定內容
運行模式選擇	Pr.79	PU接口 1	固定為PU運行模式
		RS-485 0*3	接通電源時為外部運行模式
連結上升沿模式選擇	Pr.340	PU接口 0*3	根據Pr.79的設定
		RS-485 1	NET運行模式
通訊EEPROM寫入選擇	Pr.342	0	寫入RAM和EEPROM
順控功能動作選擇*4	Pr.414	1,2	設為1、2時啟用
通訊異常時停止模式選擇	Pr.502	0*3	設定為[0]。
通訊協定選擇	Pr.549	0*3	設定為[0]。
NET模式的操作權選擇	Pr.550	5	設定為[5]。
PU模式的操作權選擇	Pr.551	5	
通訊異常時運行頻率	Pr.779	9999*3	設定為[9999]。
乙太網通訊網路編號*2	Pr.1424	1~239	請依照GOT的設定。
乙太網路通訊站號*2	Pr.1425	1~120	
連結速度和雙工	Pr.1426	0	設定為[0]。
乙太網路功能選擇1*2	Pr.1427	5000~5002、5006~5008	請根據OT的設定。
乙太網路功能選擇2	Pr.1428	9999	設定為[9999]。
乙太網路功能選擇3	Pr.1429	9999	
乙太網斷線檢測功能選擇	Pr.1431	0*3	設定為[0]。
乙太網通訊檢查時間間隔	Pr.1432	9999*3	設定為[9999]。
乙太網IP位址1 (內建乙太網路)*2	Pr.1434	0~255	
乙太網IP位址2 (內建乙太網路)*2	Pr.1435		
乙太網IP位址3 (內建乙太網路)*2	Pr.1436		
乙太網IP位址4 (內建乙太網路)*2	Pr.1437		
子網路遮罩1*2	Pr.1438	0~255	
子網路遮罩2*2	Pr.1439		
子網路遮罩3*2	Pr.1440		
子網路遮罩4*2	Pr.1441		

設定項目*1	參數編號	設定值	設定內容
乙太網IP位址過濾 1	Pr.1442	0~255	 <p>請在Pr.1442的設定第1段。 請在Pr.1443的設定第2段。 請在Pr.1444的設定第3段。 請在Pr.1445的設定第4段。</p>
乙太網IP位址過濾 2	Pr.1443		
乙太網IP位址過濾 3	Pr.1444		
乙太網IP位址過濾 4	Pr.1445		
乙太網IP位址過濾 2範圍指定	Pr.1446	0~255， 9999	請針對獲得連接許可的網路裝置指定IP位址範圍。 Pr.1442~1445為“0”時，功能無效。
乙太網IP位址過濾 3範圍指定	Pr.1447		
乙太網IP位址過濾 4範圍指定	Pr.1448		
乙太網操作權指定IP位址1	Pr.1449	0 ~ 255	 <p>請在Pr.1449的設定第1段。 請在Pr.1450的設定第2段。 請在Pr.1451的設定第3段。 請在Pr.1452的設定第4段。</p>
乙太網操作權指定IP位址2	Pr.1450		
乙太網操作權指定IP位址3	Pr.1451		
乙太網操作權指定IP位址4	Pr.1452		
乙太網操作權指定IP位址3範圍 指定	Pr.1453	0~255， 9999	請針對獲得乙太網通訊時的運行操作權的網路裝置指定IP位址範圍。
乙太網操作權指定IP位址4範圍 指定	Pr.1454		
KeepAlive時間	Pr.1455	3600s*3	-

*1 設定項目為FREOROL-A800/F800-E系列的手冊中所記載的參數名稱。

*2 可以變更GOT的設定。

在變更了GOT的設定後，請同時變更變頻器的設定。

*3 為變頻器的預設值，因此無需變更設定。

*4 變頻器側的預設值為：停用，因此在利用順控功能時請將值變更為1或2。

14.3.4 注意事項

■1. 連接目標埠

請務必將乙太網路電纜連接到乙太網路埠。
如果誤將乙太網路電纜連接到PU埠，則可能造成設備損壞。

■2. 元件（RS、WS、A、Pr、PG、SP）的監視

無法從多臺GOT同時做1臺變頻器的元件（RS、WS、A、Pr、PG、SP）的顯示器。

14.4 可設定的元件範圍

GOT中可以使用的連接裝置的元件範圍如下所示。

下表的元件範圍為GT Designer3中可設定的最大值。

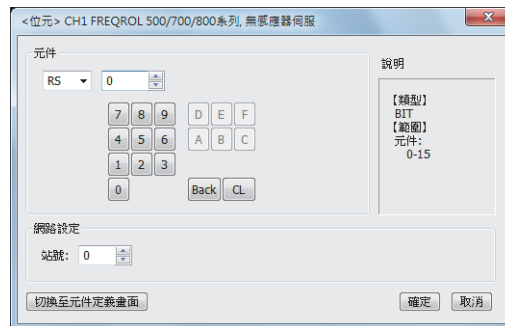
即使是同一系列的連接裝置，不同機種的元件規格也不同。

請根據實際使用的連接裝置的規格進行設定。

如果設定了不存在的元件及超出範圍的元件編號，元件設定正確的其他物件也可能無法監視。

1. 設定項目

(序列連接時)



項目	內容	
元件	設定元件名、元件編號、位元編號。 位元編號僅在進行字元元件的位元指定時才能設定。	
	站號	監視指定站號的變頻器。 0~31：監視指定站號的變頻器。 100~115：以GOT資料暫存器 (GD) 的值來指定要監視的變頻器的站號。*1
[切換至元件定義畫面]	➡ (2)	
說明	顯示[元件]中選擇的元件的類型及設定範圍。	

*1 變頻器的站號和GOT資料暫存器的關係如下所示。

站號	GOT資料暫存器 (GD)	設定範圍
100	GD10	0~31 (設定值超出上述範圍時，會發生元件超出範圍錯誤。)
101	GD11	
:	:	
114	GD24	
115	GD25	

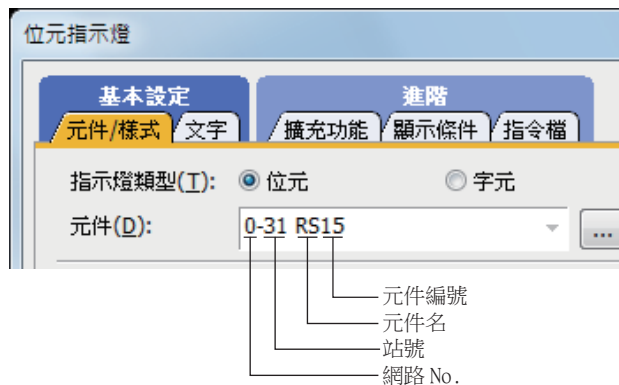
(乙太網路連接時)



項目	內容			
元件	設定元件名、元件編號、位元編號。 位元編號僅在進行字元元件的位元指定時才可設定。			
說明	顯示[元件]中選擇的元件的類型及設定範圍。			
網路設定	設定監視目標連接裝置的站號。			
	<table border="1"> <tr> <td>本站</td> <td>在監視本站的連接裝置時進行選擇。</td> </tr> <tr> <td>其他站</td> <td>在監視其他站的連接裝置時進行選擇。 選擇後，設定所監視的連接裝置的站號。 • 設定網路No.。 • 設定站號。</td> </tr> </table>	本站	在監視本站的連接裝置時進行選擇。	其他站
本站	在監視本站的連接裝置時進行選擇。			
其他站	在監視其他站的連接裝置時進行選擇。 選擇後，設定所監視的連接裝置的站號。 • 設定網路No.。 • 設定站號。			
[切換至元件定義畫面]	➡ (2)			

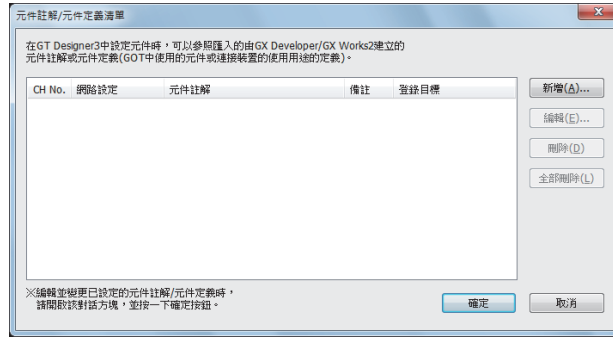
(1) 通過鍵盤直接輸入設定元件時

通過直接輸入進行設定時，請按以下方式進行設定。



(2) 設定元件註解/定義清單。

Step 1. 按[工程]→[元件註解/定義/標記匯入]→[元件註解/元件定義]順序操作後，即顯示以下對話方塊。

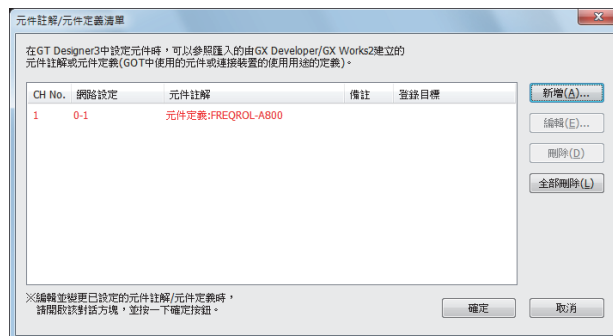


Step 2. 按一下[新增]按鈕。



Step 3. 在[連接裝置]中選擇變頻器機種，按一下[確定]按鈕。

Step 4. 確認變頻器機種，按一下[確定]按鈕。



Step 5. 在元件設定對話方塊設定元件，按一下[元件定義瀏覽]按鈕後，將顯示在GOT使用的變頻器用虛擬元件和變頻器定義的對應資訊。



此外，在本對話方塊中，可以搜尋及設定變頻器的定義等。

Step 6. 選擇搜尋方法。
 功能名搜尋：通過功能名進行搜尋時選擇。
 字串搜尋：通過字串進行搜尋時選擇。

Step 7. 選擇、輸入搜尋對象。

Step 8. 按一下[搜尋]按鈕。

Step 9. 顯示與指定條件一致的項目。
 顯示內容如下所示。
 元件：顯示GOT中使用的變頻器用的虛擬元件。
 定義：顯示變頻器的定義。
 簡稱：顯示變頻器的簡稱。

Step 10. 選擇要設定的元件。

Step 11. 按一下[確定]按鈕，步驟4中選擇的元件即被反映到元件設定對話方塊中。

POINT

輸入輔助功能

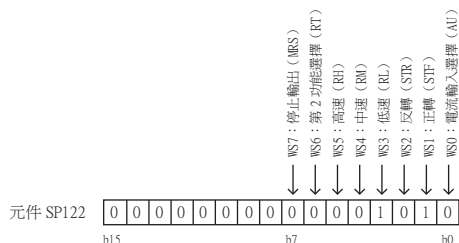
通過本操作步驟，使用了輸入輔助功能的元件設定成為可能。
 關於輸入輔助功能的詳情，請參照以下內容。

➡ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊

2. 變頻器 (FREQROL 500/700/800系列)、無感應器伺服 (FREQROL-E700EX)、IS70系列

元件名		可設定範圍	元件編號 表現形式
位元元件	變頻器狀態監視 (RS) ^{*3}	0-0 RS0~0-31 RS15 0-100 RS0~0-115 RS15	10進位數
	運行指令 (WS) ^{*4*5}	0-0 WS0~0-31 WS15 0-100 WS0~0-115 WS15	
字元元件	異常內容 (A) ^{*2*3}	0-0 A0~0-31 A7 0-100 A0~0-115 A7	10進位數
	參數 (Pr) ^{*1*2}	0-0 Pr0~0-31 Pr1500 0-100 Pr0~0-115 Pr1500	
	程式運行 (PG) ^{*1*2}	0-0 PG0~0-31 PG89 0-100 PG0~0-115 PG89	
	特殊參數 (SP) ^{*2*4*5}	0-0 SP108~0-31 SP127 0-100 SP108~0-115 SP127	

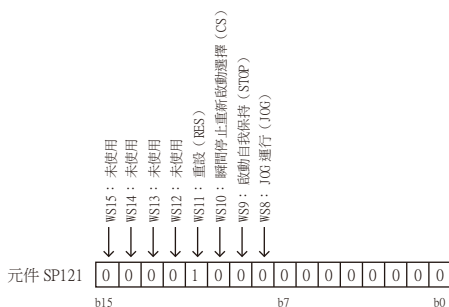
- *1 建立畫面時，請僅指定程式運行 (PG) 或參數 (Pr) 任意一方的元件。
請勿在1個畫面上混合指定PG (PG0~PG89) 和Pr (Pr900~Pr905) 的元件。
- *2 僅可進行16位元(1個字元)指定。
- *3 僅可讀取。
- *4 連接在PU接口、運行模式使用PU運行模式時，無法使用多段速運行 (W3~W7、SP121、SP122)。
要使用多段速運行，請執行以下任一作業。
 - 連接在RS-485端子、使用NET運行模式 (電腦連結運行模式) 進行運行
 - 以設定頻率 (SP109、SP110) 變更速度，通過正轉反轉 (WS1、WS2、SP121、SP122) 操作來運行。
- *5 WS僅可寫入。
但是，無法使多個WS同時ON。
(ON狀態以外的WS均為OFF狀態。)
WS0~WS7是對SP122 (字元元件) 的各個位元進行了分配而得到的，WS8~WS15是對SP121 (字元元件) 的各個位元進行了分配而得到的。
如果要進行與同時設定多個WS時等同的動作，請根據要設定為ON的位元的組合來計算值，並將計算出的值寫入SP122或SP121。
 - 高速(WS5)、中速(WS4)、低速(WS3)的設定
要設定高速(WS5)、中速(WS4)、低速(WS3)時，請根據需要向元件SP122中寫入數值。
如下圖所示，各種運動模式被分配給元件SP122。
下面以正轉(WS1)、低速(WS3)運行時為例進行說明。



在與元件SP122的正轉(WS1)、低速(WS3)對應的各bit中寫入1。
此範例，需要將元件SP122的元件值設定為000AH。

向元件SP122中寫入將000AH轉換為10進位數的數值10。

- JOG運行(WS8)、瞬間停止重新啟動選擇(WS9)、啟動自我保持(WS10)、重設(WS11)的設置
設定JOG運行(WS8)、瞬間停止重新啟動選擇(WS9)、啟動自我保持(WS10)、重設(WS11)時，請根據需要向元件SP121寫入數值。
如下圖所示，元件SP121中分配有各種轉模式。
以重設(WS11)的情況為例進行說明。



在與元件SP121的重設(WS11)對應的bit中寫入1。

此範例，需要將元件SP121的元件值設定為0800H。

向元件SP121中寫入將0800H轉換為10進位數的數值2048。

- 使用WS時，位元開關的動作無法使用[位元反轉]。
位元開關的動作請使用[位元點動]、[位元設定]、[位元重設]。

GOT中使用的變頻器用虛擬元件和變頻器資料的對應如下所示。

(1) 變頻器狀態監視

以FREQROL-A700系列為例，說明如下。關於FREQROL-A700以外的可設定項目，請參照以下手冊的內容。

▣ 所使用的變頻器的使用說明書（通訊功能（設定項目及設定資料））

元件名	內容*1
RS0	變頻器運行中（RUN）
RS1	正轉中（STF）
RS2	反轉中（STR）
RS3	頻率到達（SU）
RS4	超載（OL）
RS5	瞬間停止（IPF）
RS6	頻率偵測（FU）
RS7	發生異常（ABC1）
RS8	ABC2
RS9	未使用
RS10	未使用
RS11	未使用
RS12	未使用
RS13	未使用
RS14	未使用
RS15	發生異常

*1 可能會因變頻器側的參數而變更內容（輸入端子的功能）。請確認所使用的變頻器的功能。

▣ 變頻器的使用說明書（應用篇）通訊運行與設定

(2) 運行指令

以FREQROL-A700系列為例，說明如下。關於FREQROL-A700以外的可設定項目，請參照以下手冊的內容。

▣ 所使用的變頻器的使用說明書（通訊功能（設定項目及設定資料））

元件名	內容*1
WS0	電流輸入選擇（AU）
WS1	正轉（STF）
WS2	反轉（STR）
WS3	低速（RL）
WS4	中速（RM）
WS5	高速（RH）
WS6	第2功能選擇（RT）
WS7	輸出停止（MRS）
WS8*2	JOG運行（JOG）
WS9*2	瞬間停止重新啟動選擇（CS）
WS10*2	啟動自我保持（STOP）
WS11*2	重設（RES）
WS12	未使用
WS13	未使用
WS14	未使用
WS15	未使用

*1 可能會因變頻器側的參數而變更內容（輸入端子的功能）。請確認所使用的變頻器的功能。

▣ 變頻器的使用說明書（應用篇）通訊運行與設定

*2 請對與（ ）內的訊號對應的Pr.185、Pr.186、Pr.188、Pr.189進行寫入操作。

透過該寫入操作，可以操作運行指令WS8~WS11。

關於變頻器端參數的詳情，請參照以下手冊。

▣ 所使用變頻器的手冊

(3) 異常內容

元件名 ^{*1}	內容
A0	2次前的異常
A1	最新異常
A2	4次前的異常
A3	3次前的異常
A4	6次前的異常
A5	5次前的異常
A6	8次前的異常
A7	7次前的異常

*1 A0~A7僅可讀取。
寫入的物件（數值輸入等）無法使用。

(4) 參數

GOT中使用的變頻器用虛擬元件（參數（Pr））的編號與變頻器的參數No.相對應。
關於變頻器的參數，請參照下列手冊。

► 所使用變頻器的手冊

POINT

(1) Pr.37的監視

GOT無法監視FREQR0L-E500/S500(E)/F500J/D700/F700PJ/E700系列的參數（Pr.37）。

(2) 將[8888]或[9999]設定到變頻器的參數（Pr）中時

[8888]或[9999]是具有特別作用的數值。

通過GOT指定時，其結果如下所示。

變頻器的設定值	GOT的指定值
8888	65520
9999	65535

(3) 設定校正參數（Pr900~Pr905）時的注意事項

設定校正參數（Pr900~Pr905）時，根據所使用的元件編號及變頻器的機種，必須在擴充第2參數（SP108）中寫入以下值。

寫入擴充第2參數（SP108）中的值	內容
H00	OFFSET/增益
H01	模擬
H02	端子的模擬值

(5) 程式運行

本元件與FREQROL-A500系列的參數（Pr.201～Pr.230）相對應。

元件名	內容
PG0～PG9	程式設定1（運行頻率）
PG10～PG19 ^{*1}	程式設定1（時間）
PG20～PG29	程式設定1（旋轉方向）
PG30～PG39	程式設定2（運行頻率）
PG40～PG49 ^{*1}	程式設定2（時間）
PG50～PG59	程式設定2（旋轉方向）
PG60～PG69	程式設定3（運行頻率）
PG70～PG79 ^{*1}	程式設定3（時間）
PG80～PG89	程式設定3（旋轉方向）

*1 設定開始時間（PG10～PG19、PG40～PG49、PG70～PG79）時，高階8位元被指定為小時或分鐘，低階8位元被指定為分鐘或秒。
例）設定13點35分時

想要指定的時間	13點	35分鐘	備註
時、分分別被轉換為16進位數	H0D	H23	16進位數（HEX）
高階與低階的組合	輸入H0D23或 3363		—

(6) 特殊參數

GOT中使用的變頻器用的虛擬元件SP的編號與變頻器通訊功能的命令代碼相對應。
有關命令內容和讀取、寫入值，請參照下列手冊。

▣ 所使用變頻器的手冊

元件名	內容	命令代碼	
		讀取	寫入
SP108	第2參數切換	6CH	ECH
SP109 ^{*1}	設定頻率 (RAM)	6DH	EDH
SP110 ^{*1}	設定頻率 (RAM、E ² PROM)	6EH	EEH
SP111 ^{*1*2}	輸出頻率	6FH	—
SP112 ^{*2}	輸出電流	70H	—
SP113 ^{*2}	輸出電壓	71H	—
SP114 ^{*2}	特殊監視	72H	—
SP115	特殊監視選擇No.	73H	F3H
SP116	異常內容批量清除	—	F4H
	最新異常、2次前的異常	74H	—
SP117	3次前的異常、4次前的異常	75H	—
SP118	5次前的異常、6次前的異常	76H	—
SP119	7次前的異常、8次前的異常	77H	—
SP121	變頻器狀態監視 (擴充)	79H	F9H
	運行指令 (擴充)		
SP122	變頻器狀態監視	7AH	—
	運行指令	—	FAH
SP123	通訊模式	7BH	FBH
SP124 ^{*3}	參數全部清除	—	FCH
SP125 ^{*3}	重設變頻器	—	FDH
SP127	連結參數擴充設定	7FH	FFH

*1 下列條件同時成立時，GOT無法監視SP109～111。
(僅限FREQROL-E500/S500(E)/F500J/D700/700PJ/E700系列)

- Pr37≠0
- SP127=1

*2 SP111～SP114僅可讀取。
寫入的物件 (數值輸入等) 無法使用。

*3 SP124、SP125僅可寫入。
讀取的物件無法使用。

■ 3. 變頻器 (FREQROL 800系列)

(自動連接)

元件名		可設定範圍	元件編號 表現形式
位元元件	變頻器狀態監視 (RS) ^{*2}	0-0 RS0~0-31 RS15 0-100 RS0~0-115 RS15	10進位數
	運行指令 (WS) ^{*3*4}	0-0 WS0~0-31 WS15 0-100 WS0~0-115 WS15	
	輸入 (X)	0-0 X00~0-31 X7F 0-100 X0 0~0-115 X7F	16進位數
	輸出 (Y)	0-0 Y00~0-31 Y7F 0-100 Y0 0~0-115 Y7F	
	內部繼電器 (M)	0-0 M0~0-31 M127 0-100 M0~0-115 M127	10進位數
	計時器線圈 (TC)	0-0 TC0~0-31 TC15 0-100 TC0~0-115 TC15	
	計時器接點 (TT)	0-0 TT0~0-31 TT15 0-100 TT0~0-115 TT15	
	計數器線圈 (CC)	0-0 CC0~0-31 CC15 0-100 CC0~0-115 CC15	
	計數器接點 (CT)	0-0 CT0~0-31 CT15 0-100 CT0~0-115 CT15	
	保持計時器線圈 (SC)	0-0 SC0~0-31 SC15 0-100 SC0~0-115 SC15	
	保持計時器接點 (SS)	0-0 SS0~0-31 SS15 0-100 SS0~0-115 SS15	
	特殊繼電器 (SM) ^{*5}	0-0 SM0~0-31 SM2047 0-100 SM0~0-115 SM2047	
字元元件	異常內容 (A) ^{*1*2}	0-0 A0~0-31 A7 0-100 A0~0-115 A7	10進位數
	參數 (Pr) ^{*1}	0-0 Pr0~0-31 Pr1500 0-100 Pr0~0-115 Pr1500	
	特殊參數 (SP) ^{*1*3*4}	0-0 SP108~0-31 SP127 0-100 SP108~0-115 SP127	
	計時器當前值 (TN)	0-0 TN0~0-31 TN15 0-100 TN0~0-115 TN15	
	計數器當前值 (CN)	0-0 CN0~0-31 CN15 0-100 CN0~0-115 CN15	
	保持計時器當前值 (SN)	0-0 SN0~0-31 SN15 0-100 SN0~0-115 SN15	
	資料暫存器 (D)	0-0 D0~0-31 D255 0-100 D0~0-115 D255	
	特殊資料暫存器 (SD)	0-0 SD0~0-31 SD2047 0-100 SD0~0-115 SD2047	

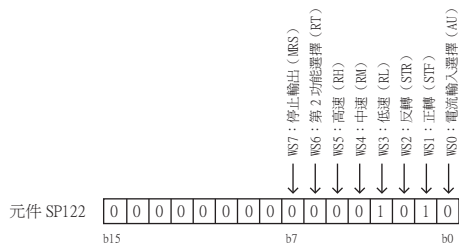
*1 僅可進行16位元(1個字元)指定。

*2 僅可讀取。

*3 連接在PU接口、運行模式使用PU運行模式時，無法使用多段速運行 (W3~W7、SP121、SP122)。要使用多段速運行，請執行以下任一作業。

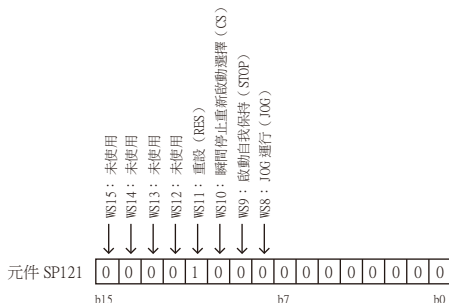
- 連接在RS-485端子、使用NET運行模式 (電腦連結運行模式) 進行運行
- 以設定頻率 (SP109、SP110) 變更速度，通過正轉反轉 (WS1、WS2、SP121、SP122) 操作來運行。

- *4 WS僅可寫入。
 但是，無法使多個WS同時ON。
 (ON狀態以外的WS均為OFF狀態。)
 WS0~WS7是對SP122 (字元元件) 的各個位元進行了分配而得到的，WS8~WS15是對SP121 (字元元件) 的各個位元進行了分配而得到的。
 如果要進行與同時設定多個WS時等同的動作，請根據要設定為ON的位元的組合來計算值，並將計算出的值寫入SP122或SP121。
 • 高速(WS5)、中速(WS4)、低速(WS3)的設定
 要設定高速(WS5)、中速(WS4)、低速(WS3)時，請根據需要向元件SP122中寫入數值。
 如下圖所示，各種運動模式被分配給元件SP122。
 下面以正轉(WS1)、低速(WS3)運行時為例進行說明。



在與元件SP122的正轉(WS1)、低速(WS3)對應的各bit中寫入1。
 此範例，需要將元件SP122的元件值設定為000AH。
 向元件SP122中寫入將000AH轉換為10進位數的數值10。

- JOG運行(WS8)、瞬間停止重新啟動選擇(WS9)、啟動自我保持(WS10)、重設(WS11)的設置
 設定JOG運行(WS8)、瞬間停止重新啟動選擇(WS9)、啟動自我保持(WS10)、重設(WS11)時，請根據需要向元件SP121寫入數值。
 如下圖所示，元件SP121中分配有各運動模式。
 以重設(WS11)的情況為例進行說明。



在與元件SP121的重設(WS11)對應的bit中寫入1。
 此範例，需要將元件SP121的元件值設定為0800H。
 向元件SP121中寫入將0800H轉換為10進位數的數值2048。
 使用WS時，位元開關的動作無法使用[位元反轉]。
 位元開關的動作請使用[位元點動]、[位元設定]、[位元重設]。

- *5 無法使用SM元件的位元指定。
 可使用的SM元件，請參照以下內容。
 ➡ A800 PLC FUNCTION PROGRAMMING MANUAL

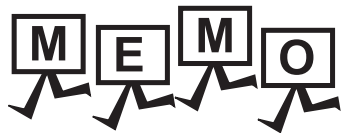
GOT中使用的變頻器用虛擬元件和變頻器資料的對應，請參照以下手冊內容。

- ➡ 所使用的變頻器的使用說明書 (通訊功能 (設定項目及設定資料))

POINT

無法進行自動連接時

在GOT的通訊設定中自動連接設定為[有]時，將在使用者設定的調整時間內改寫變頻器側的參數。
 無法進行自動連接時，請通過GT Designer3或實用程式延長調整時間。



A series of 20 horizontal lines for writing, spaced evenly down the page.

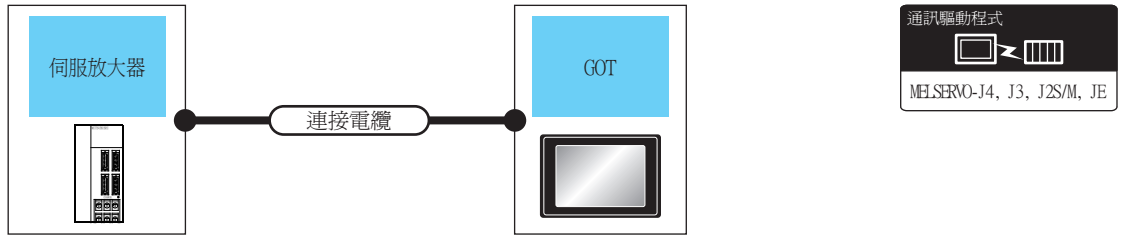
15. 伺服放大器連接

15.1	可連接機種清單	15 - 2
15.2	系統配置	15 - 3
15.3	乙太網路連接	15 - 27
15.4	可設定的元件範圍	15 - 38
15.5	注意事項	15 - 126

15.2 系統配置

15.2.1 與MELSERVO-J2-Super系列連接時

■ 1. 通過RS-232通訊連接時



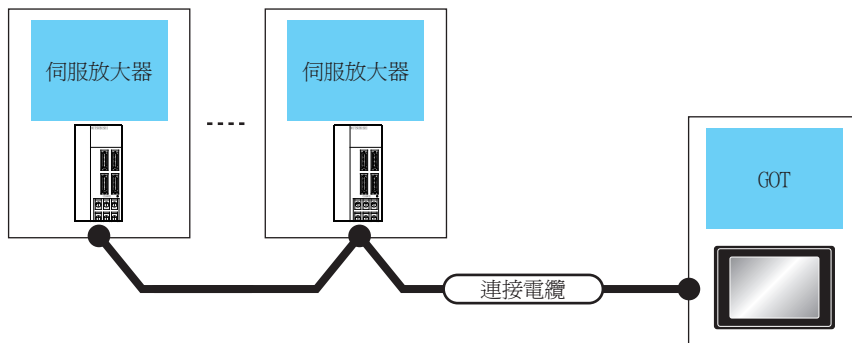
伺服放大器		連接電纜		GOT		可連接臺數
系列名	通訊形式	電纜型號名 佈線圖編號	最大距離	選配裝置 ^{*3}	本體	
MELSERVO- J2-Super ^{*1}	RS-232	MR-CPCATCBL3M(3m) 或 Ⓜ RS-232佈線圖1)	15m	— (本體內建)		1臺伺服放大器對應1臺 GOT
				GT15-RS2-9P		
				GT10-C02H-6PT9P ^{*2}		
		— (本體內建)				
		Ⓜ RS-232佈線圖3)	15m	— (本體內建)		

*1 請將伺服放大器側的接口連接到CN3上。

*2 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub (9針) 連接器盒接地。

*3 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■2. 通過RS-422通訊連接時

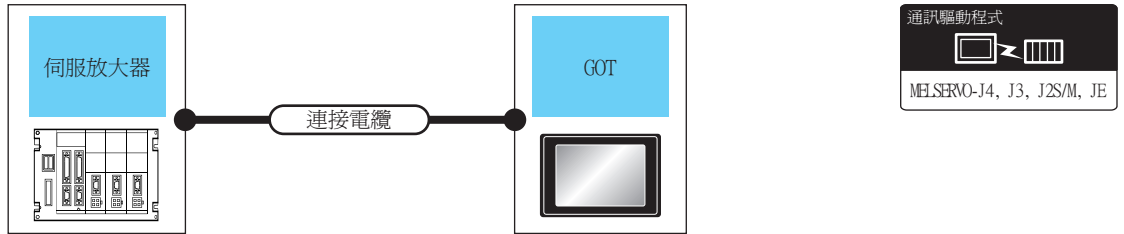


伺服放大器		連接電纜		GOT		最大距離	可連接臺數
系列名	通訊形式	佈線圖編號	選配裝置*3	本體			
MELSERVO-J2-Super*1	RS-422	RS-422佈線圖1)	— (本體內建)		30m	1臺GOT對應最多32臺伺服放大器 (多臺拖帶通訊)*2	
			GT15-RS4-9S				
			GT10-C02H-9SC				
		— (本體內建)					
		RS-422佈線圖6)	— (本體內建)				

- *1 請將伺服放大器側的接口連接到CN3上。
 *2 使用GS時，伺服放大器連接臺數為10臺。
 *3 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

15.2.2 與MELSERVO-J2M系列連接時

■1. 通過RS-232通訊連接時



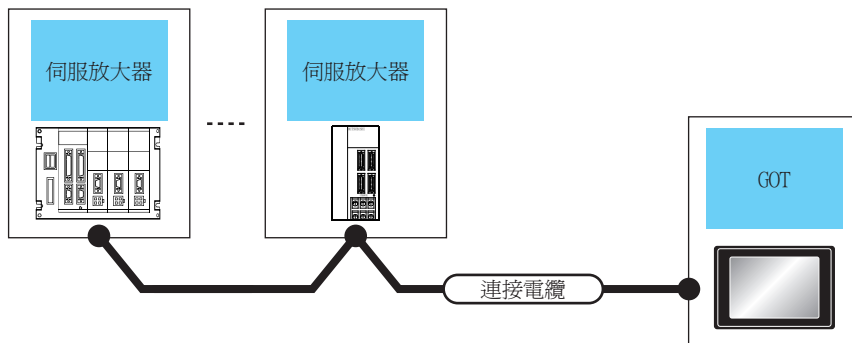
伺服放大器		連接電纜		GOT		可連接臺數
系列名	通訊形式	電纜型號名 佈線圖編號	最大距離	選配裝置 ^{*3}	本體	
MELSERVO-J2M ^{*1}	RS-232	MR-CPCATCBL3M(3m) 或 Ⓜ _{使用} Ⓜ _{自製} RS-232佈線圖1)	15m	— (本體內建)		1臺伺服放大器對應1臺GOT
				GT15-RS2-9P		
				GT10-C02H-6PT9P ^{*2}		
		MR-CPCATCBL3M(3m) 或 Ⓜ _{使用} Ⓜ _{自製} RS-232佈線圖1) + Ⓜ _{使用} Ⓜ _{自製} RS-232佈線圖2)	15m	— (本體內建)		
Ⓜ _{使用} Ⓜ _{自製} RS-232佈線圖3)	15m	— (本體內建)				

*1 請將伺服放大器側的接口連接到CN3上。

*2 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub（9針）連接器盒接地。

*3 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■2. 通過RS-422通訊連接時



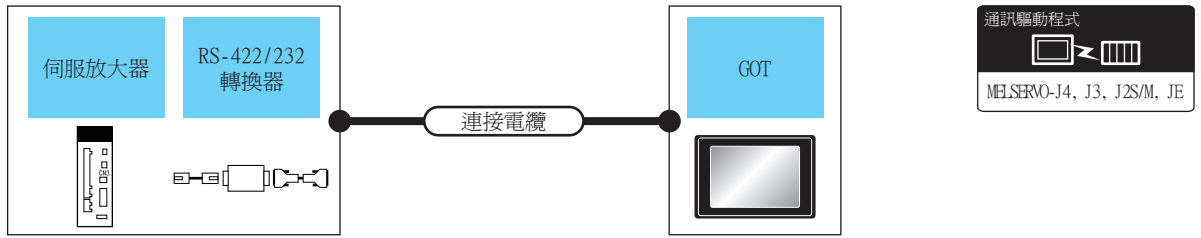
伺服放大器		連接電纜		GOT		可連接臺數
系列名	通訊形式	佈線圖編號	最大距離	選配裝置*3	本體	
MELSERVO-J2M*1	RS-422	(使用者自製) RS-422佈線圖1)	30m	— (本體內建)		1臺GOT對應0~31臺 伺服放大器*2
				GT15-RS4-9S		
		GT10-C02H-9SC				
		— (本體內建)				
		(使用者自製) RS-422佈線圖6)		— (本體內建)		

- *1 請將伺服放大器側的接口連接到CN3上。
- *2 使用GS時，伺服放大器連接臺數為10臺。
- *3 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

15.2.3 與MELSERVO-J4、J3系統連接

■1. 直接連接GOT與伺服放大器時

(1) 與1臺伺服放大器連接時



伺服放大器		連接電纜		GOT		可連接臺數	
系列名	RS-422/232轉換器 RS-422/232轉換電纜	通訊形式	電纜型號名 佈線圖編號	最大 距離	選配裝置*5		本體
MELSERVO-J4-A*1、 MELSERVO-J4-A-RJ*1、 MELSERVOJ3-A*1 MELSERVOJ3-T*1	DSV-CABV(1.5m)*2 或 FA-T-RS40VS*3	RS-232		15m	— (本體內建)		
					GT15-RS2-9P		
					GT10-C02H-6PT9P*4		
			RS-422		30m	— (本體內建)	
						GT15-RS4-9S	
						GT10-C02H-9SC	

*1 請將伺服放大器側的接口連接到CN3上。

*2 DSV-CABV是Diatrend公司的產品。詳情請向Diatrend公司諮詢。

*3 FA-T-RS40VS是MITSUBISHI ELECTRIC ENGINEERING COMPANY LIMITED的產品。詳情請向MITSUBISHI ELECTRIC ENGINEERING COMPANY LIMITED諮詢。

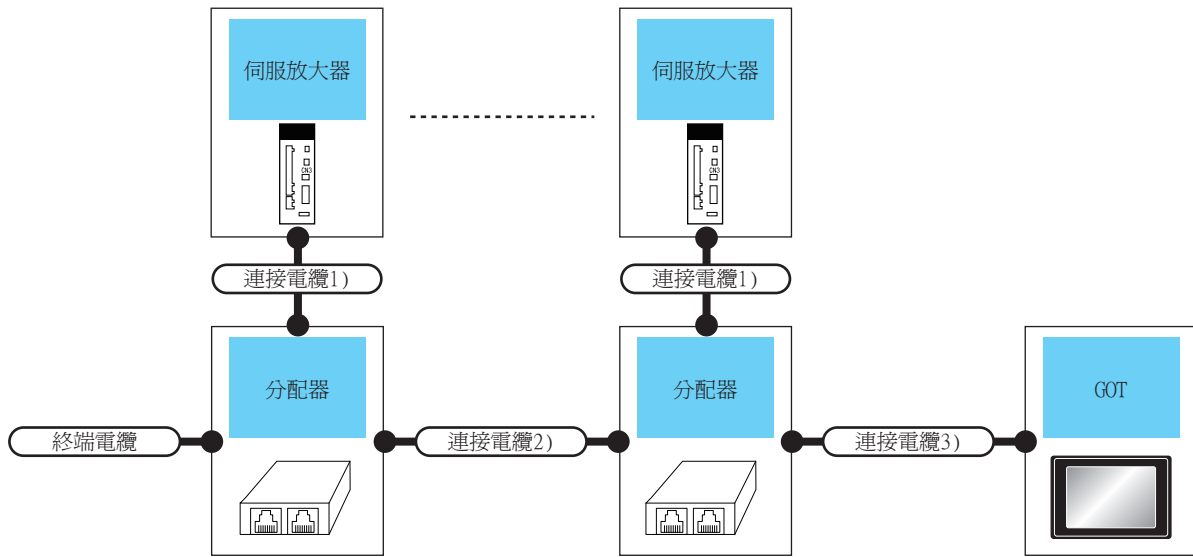
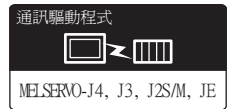
附帶有電纜 (RS-PCATCBL-0.5M(0.5m)、RS-422SCBL-2M(2m))。
請使用附帶的電纜。

* FA-T-RS40VS於2013年3月末停產。沒有生產代用品。

*4 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub (9針) 連接器盒接地。

*5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

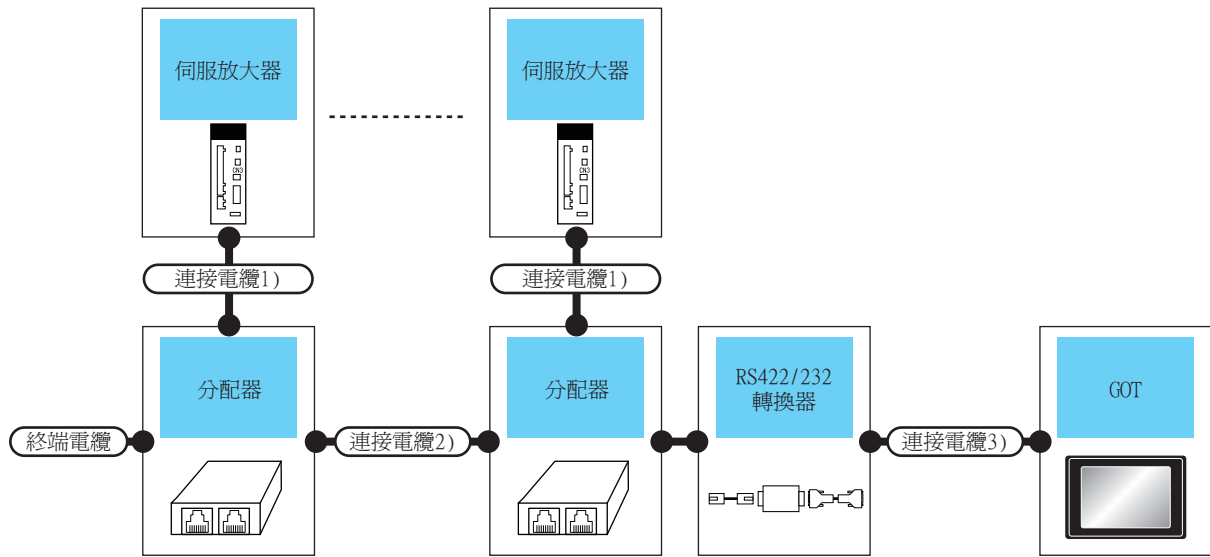
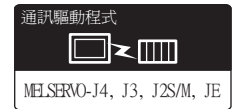
(2) 與多臺伺服放大器連接時（RS-422連接）



伺服放大器		終端電纜	連接電纜 1)	分配器*2	連接電纜 2)	分配器*2	連接電纜 3)	GOT		最大距離	可連接臺數
系列名	通訊形式	佈線圖編號	佈線圖編號	型號名	佈線圖編號	型號名	佈線圖編號	選配裝置*4	本體		
MELSERVO-J4-A*1、 MELSERVO-J4-A-RJ*1、 MELSERVOJ3-A*1 MELSERVOJ3-T*1	RS-422	RS-422佈線圖5) <small>（使用請自製）</small>	RS-422佈線圖4) <small>（使用請自製）</small>	BMJ-8 （推薦產品）	RS-422佈線圖2) <small>（使用請自製）</small>	BMJ-8 （推薦產品）	RS-422佈線圖1) <small>（使用請自製）</small>	—（本體內建）		30m	1臺GOT對應 32臺伺服放大器*3
								GT15-RS4-9S			
								GT10-C02H-9SC			
								—（本體內建）			

- *1 請將伺服放大器側的接口連接到CN3上。
- *2 分配器是株式會社八光電機製作所生產的產品。詳情請向株式會社八光電機製作所諮詢。
- *3 使用GS時，伺服放大器連接臺數為10臺。
- *4 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

(3) 與多臺伺服放大器連接時 (RS-232連接)



伺服放大器	終端電纜	連接電纜 1)	分配器 *3		RS-422/232轉換器*2	連接電纜 3)	GOT		最大 距離	可連接臺數		
			型號名	型號名			選配裝置*6	本體				
系列名	佈線圖 編號	佈線圖 編號	型號名	佈線圖 編號	型號名	型號名	通訊形式	佈線圖 編號	選配裝置*6	本體		
MELSERVO- J4-A*1、 MELSERVO- J4-A-RJ*1、 MELSERVOJ3 -A*1 MELSERVOJ3 -T*1	RS-422佈 線圖5) <small>使用書 自製</small>	RS-422佈 線圖4) <small>使用書 自製</small>	BMJ-8 (推薦 產品)	RS-422佈 線圖2) <small>使用書 自製</small>	BMJ-8 (推薦 產品)	FA-T- RS40VS	RS-232	-	— (本體內建)		30m	1臺GOT對應 32臺伺服放 大器*5
									GT15-RS2-9P			
									GT10-C02H- 6PT9P*4			
									RS-232佈 線圖2) <small>使用書 自製</small>	— (本體內建)		

*1 請將伺服放大器側的接口連接到CN3上。

*2 FA-T-RS40VS是MITSUBISHI ELECTRIC ENGINEERING COMPANY LIMITED的產品。有關產品的詳情請向MITSUBISHI ELECTRIC ENGINEERING COMPANY LIMITED諮詢。

附帶有電纜 (RS-PCATCBL-0.5M(0.5m)、RS-422SCBL-2M(2m))。請使用附帶的電纜。

* FA-T-RS40VS於2013年3月末停產。沒有生產代用品。

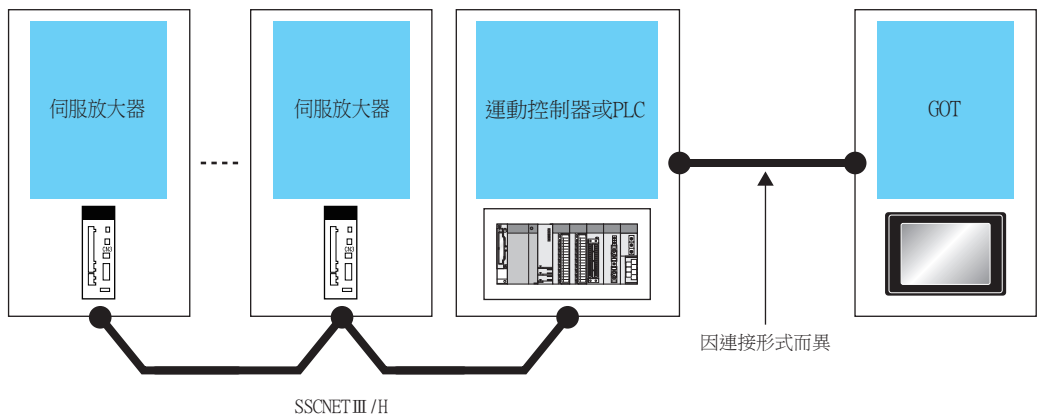
*3 分配器是株式會社八光電機製作所生產的產品。詳情請向株式會社八光電機製作所諮詢。

*4 使用副編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請不要將D-Sub (9針) 連接器盒接地。

*5 使用GS時，伺服放大器連接臺數為10臺。

*6 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

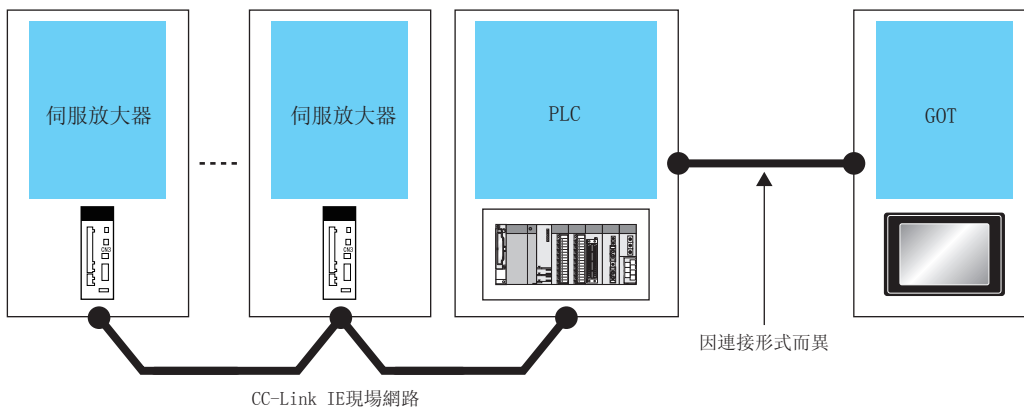
■2. 經由運動控制器或簡單運動模塊連接GOT與伺服放大器時



伺服放大器		運動控制器或PLC			GOT		可連接臺數
系列名	通訊形式	簡單運動控制器模組或主站/本地站模組	CPU機種	連接形式*1	選配裝置*5	本體	
MELSERVO-J4-□B MELSERVO-J4-□B-RJ MELSERVO-J4W2-□B MELSERVO-J4W3-□B	SSCNET III / H	-	RnMT Q17nDS Q170MS	關於GOT與運動控制器或PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ■ 乙太網路連接 ■ CPU直接連接 ■ 序列通訊連接 ■ 匯流排連接 ■ MELSECNET/H連接（PLC間網路）、MELSECNET/10連接（PLC間網路） ■ CC-Link IE控制器網路連接 ■ CC-Link IE現場網路連接 ■ CC-Link連接（智能設備站） ■ CC-Link連接（經由G4）	*2	*2	*2
		RD77MS	RnCPU				
		QD77MS*4	QnCPU				
		LD77MS	LnCPU				
		FX5-40SSC-S FX5-80SSC-S	FX5CPU				

- *1 對應的連接形式因CPU機種而異。
 ■ 各章 系統配置
- *2 選項裝置、GOT機種因連接形式而異。
 ■ 各章 系統配置
- *3 以下的可連接臺數按因連接形式而異。
 ■ 各章 系統配置
 - 1臺運動控制器或1臺PLC對應的GOT臺數
 - 1臺GOT對應的運動控制器或PLC臺數
- *4 請使用序列No.前5位為15041以後的產品。
- *5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■3. 經由簡單運動模組或CC-Link IE現場網路主站-本地站模組連接GOT與伺服放大器時



伺服放大器		PLC			GOT		可連接 臺數
系列名	通訊形式	簡單運動控制 器模組或主站/ 本地站模組	CPU機種	連接形式*1	選配裝置*6	本體	
MELSERVO-J4-□GF MELSERVO-J4-□GF-RJ	CC-Link IE現 場網路	RD77GF4*5 RD77GF8*5 RD77GF16*5 RD77GF32	RCPUCPU	關於GOT與運動控制器或PLC間的系統配置，請 參照以下內容。 ■ 乙太網路連接 ■ CPU直接連接 ■ 序列通訊連接 ■ 匯流排連接 ■ MELSECNET/H連接（PLC間網路）、 MELSECNET/10連接（PLC間網路） ■ CC-Link IE控制器網路連接 ■ CC-Link IE現場網路連接*4	*2	*2	*3
		QD77GF4*5 QD77GF8*5 QD77GF16*5	QCPU				
		RnENCPU	RCPUCPU				
		RJ71EN71 RJ71GF11-T2	RCPUCPU				
		QJ71GF11-T2*5	QCPU				

*1 對應的連接形式因CPU機種而異。

■ 各章 系統配置

*2 選配裝置、GOT機種因連接形式而異。

■ 各章 系統配置

*3 以下的可連接臺數按因連接形式而異。

■ 各章 系統配置

• 1臺PLC對應的GOT臺數

• 1臺GOT對應的PLC臺數

*4 CC-Link IE現場網路經由主站/本地站模組與伺服放大器連接時，請經由主站連接。此時，因使用其他網路訪問，需要進行路由設定。

*5 請使用以下版本以上的版本

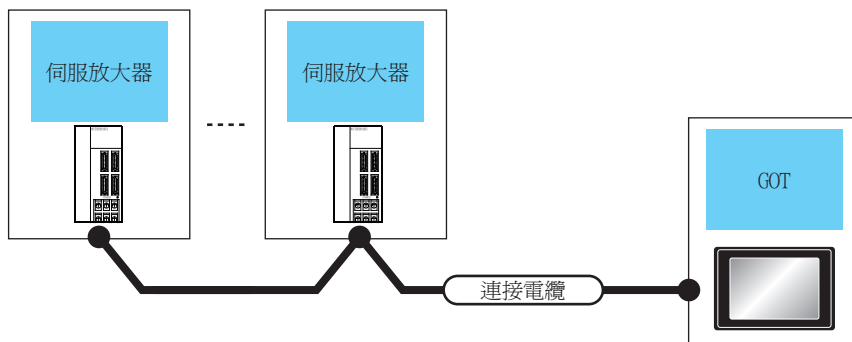
簡單運動控制器模組或主站/本地站模組	運動模式	I/O模式
RD77GF4、RD77GF8、RD77GF16	軟體版本[01]以上	軟體版本[02]以上
QD77GF4、QD77GF8、QD77GF16	從初始產品到	序列號的前5位18022以上
QJ71GF11-T2	-	序列號的前5位14102以上
LJ71GF11-T2	-	序列號的前5位14102以上

*6 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

15.2.4 與MR-JE-□A系列連接時

■ 1. 直接連接GOT與伺服放大器時

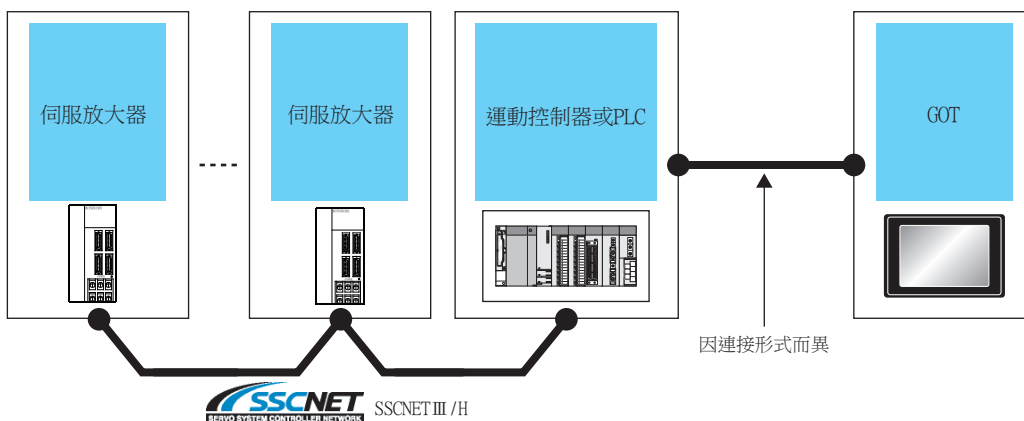
(1) 通過RS-422通訊連接時



伺服放大器		連接電纜	GOT		最大距離	可連接臺數
系列名	通訊形式	佈線圖編號	選配裝置 ^{*3}	本體		
MELSERVO-JE-A ^{*1}	RS-422	RS-422佈線圖2)	— (本體內建)		30m	1臺GOT對應最多32臺伺服放大器 ^{*2} (多臺拖帶通訊)
			GT15-RS4-9S			
			GT10-C02H-9SC			
		— (本體內建)				
		RS-422佈線圖6)	— (本體內建)			

- *1 請將伺服放大器側的接口連接到CN1上。
- *2 使用GS時，伺服放大器連接臺數為10臺。
- *3 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■2. 經由運動控制器或簡單運動模塊連接GOT與伺服放大器時



伺服放大器		運動控制器或PLC			GOT		可連接 臺數
系列名	通訊形式	簡單運動模塊	CPU type	連接形式*1	選配裝置	本體	
MELSERVO-JE-□B	SSCNET III / H	RD77MS*4	RnCPU	關於GOT與運動控制器或PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ■ 乙太網路連接 ■ CPU直接連接 ■ 序列通訊連接 ■ 匯流排連接 ■ MELSECNET/H連接（PLC間網路）、MELSECNET/10連接（PLC間網路） ■ CC-Link IE控制器網路連接 ■ CC-Link IE現場網路連接 ■ CC-Link連接（智能設備站） ■ CC-Link連接（經由G4）	*2	*2	*3
		QD77MS*5	QnCPU				
		LD77MS*5	LnCPU				
		FX5-40SSC-S	FX5CPU				

- *1 對應的連接形式因CPU機種而異。
 ■ 各章 系統配置
- *2 選項裝置、GOT機種因連接形式而異。
 ■ 各章 系統配置
- *3 以下的可連接臺數按因連接形式而異。
 ■ 各章 系統配置
- 1臺運動控制器或1臺PLC對應的GOT臺數
 - 1臺GOT對應的運動控制器或PLC臺數
- *4 請使用固件版本為“3”以上的版本。
- *5 請使用序列No.前5位為16102以後的產品。

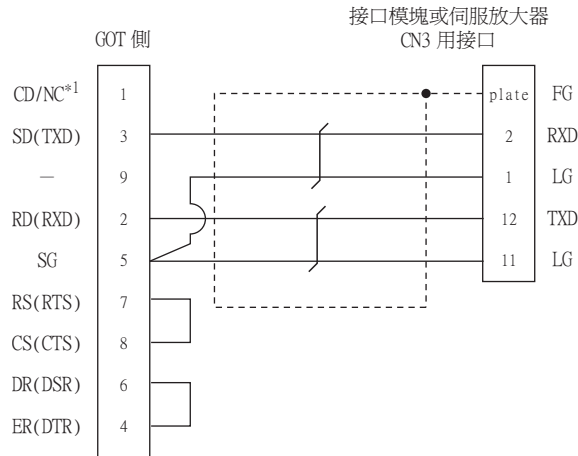
15.2.5 佈線圖

連接GOT與伺服放大器的電纜的佈線圖如下所示。

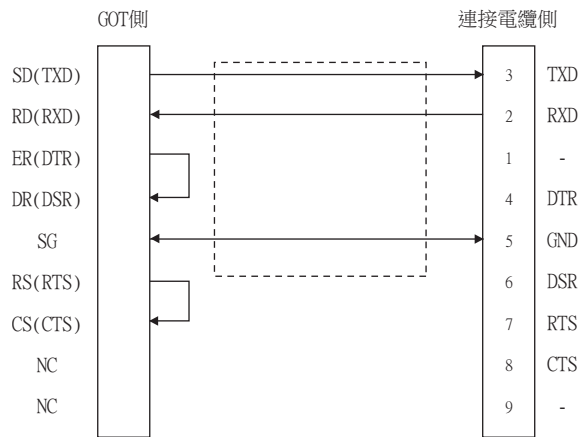
■ 1. RS-232電纜

(1) 佈線圖

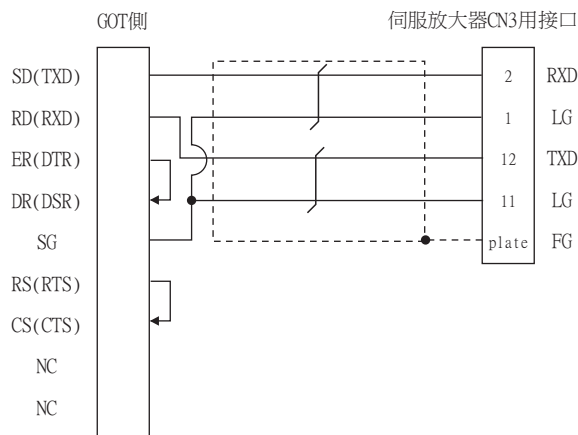
(a) RS-232佈線圖1)



(b) RS-232佈線圖2)



(c) RS-232佈線圖3)



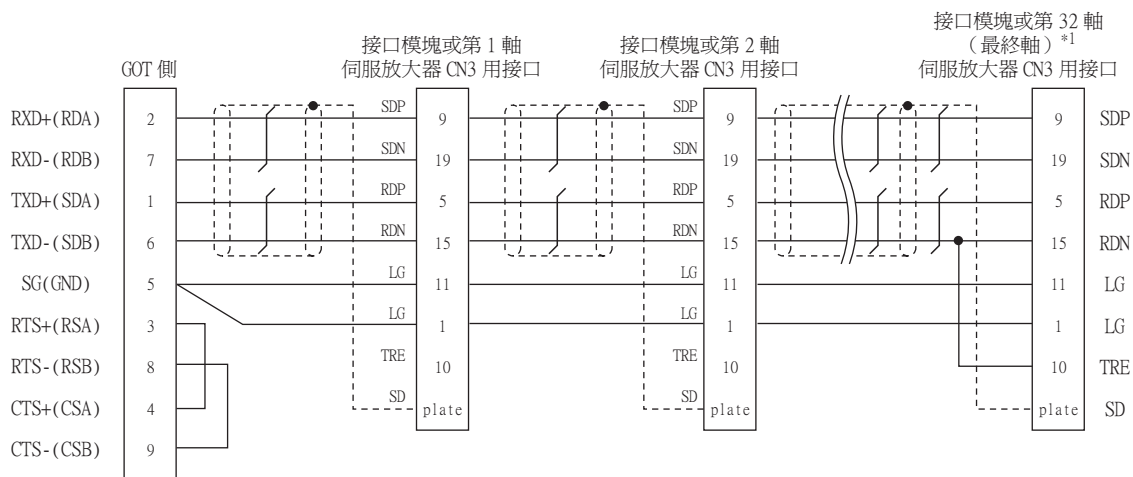
(2) 製作電纜時的注意事項

- (a) 電纜長度
請將RS-232電纜做成15m以內的長度。
- (b) GOT側接口
關於GOT側接口，請參照以下內容。
 ➡ 1.4.1 GOT的接口規格

■2. RS-422電纜

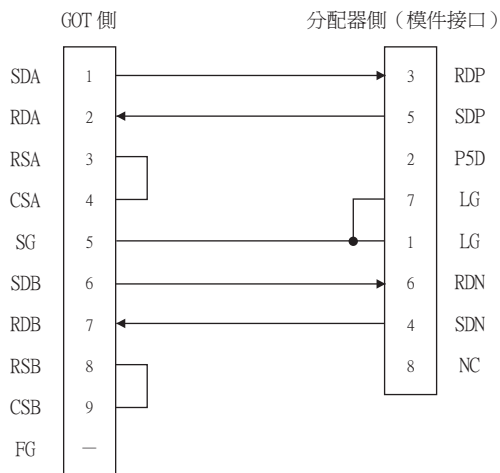
(1) 佈線圖

(a) RS-422佈線圖1)

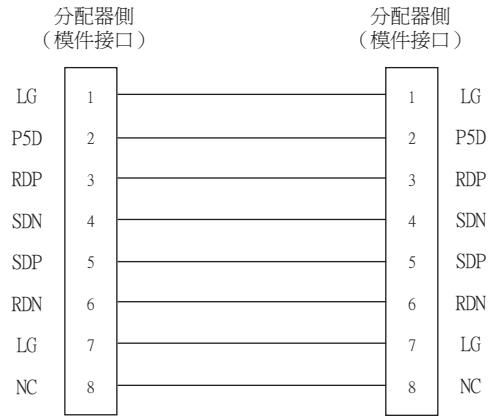


*1 請在最終軸上連接TRE和RDN。

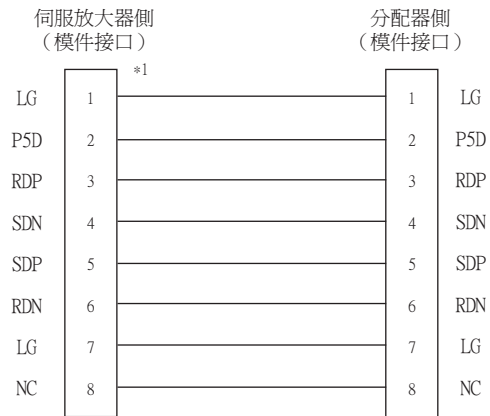
(b) RS-422佈線圖2)



(c) RS-422佈線圖3)

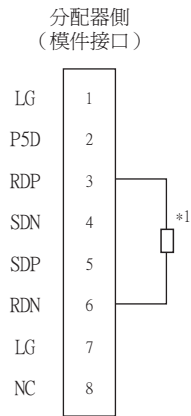


(d) RS-422佈線圖4)



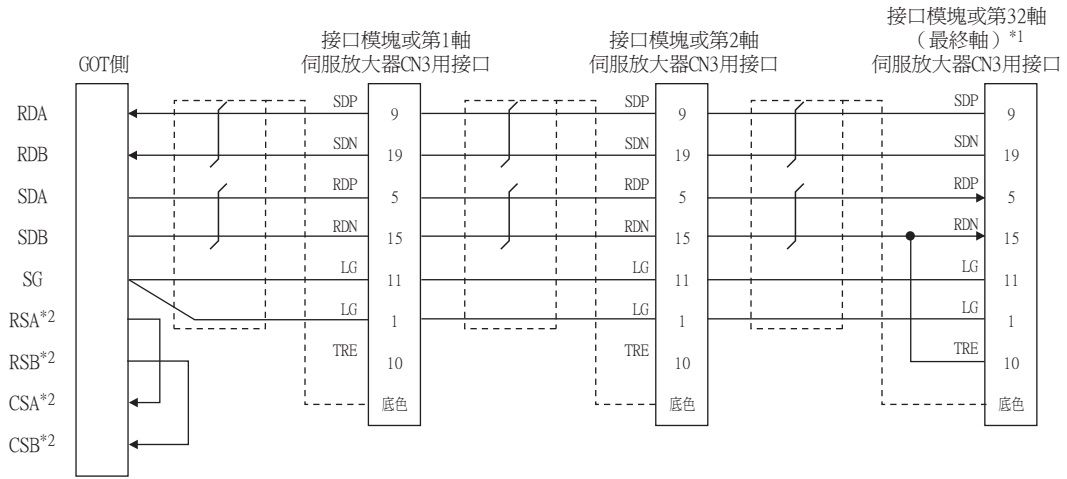
*1 分配器-伺服放大器間的佈線應儘可能地短。

(e) RS-422佈線圖5)



*1 請在RDP (3號針腳) 和RDN (6號針腳) 之間以150Ω的電阻進行終端處理。

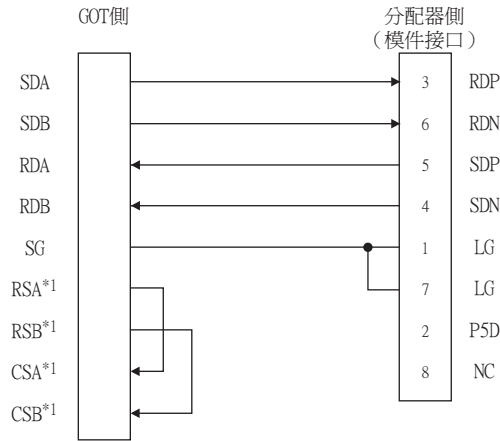
(f) RS-422佈線圖6)



*1 請在最終軸上連接TRE和RDN。

*2  沒有訊號名稱 (RSA、RSB、CSA、CSB)。不需要繞回連接。

(g) RS-422佈線圖7)



*1  沒有訊號名稱 (RSA、RSB、CSA、CSB)。不需要繞回連接。

(2) 製作電纜時的注意事項

(a) 電纜長度

請將RS-422電纜做成30m以內的長度。

(b) GOT側接口

關於GOT側接口，請參照以下內容。

➡ 1.4.1 GOT的接口規格

(c) 伺服放大器的接口

請使用與伺服放大器相容的接口。

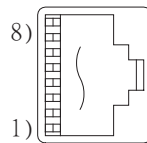
關於詳情，請參照以下內容。

➡ 所使用的伺服放大器的技術資料集

1) 伺服放大器的模件接口

- 模件接口的針腳配置

從伺服放大器本體（插座側）
正面看



模組化插座

針腳編號	訊號名稱
1	LG
2	PSD
3	RDP
4	SDN
5	SDP
6	RDN
7	LG
8	NC

- 伺服放大器連接電纜側接口
接口/電纜請參考以下市售品。
(請同時參閱伺服放大器的手冊。)

名稱	型號名	規格	製造商
接口	TM10P-88P (插頭)	RJ45接口	廣瀨電機株式會社
Modular Rosette (分配器)	BMJ-8	—	株式會社 八光電機製作所 TEL(03)-5614-7585
電纜	—	符合EIA568標準的電纜 (10BASE-T電纜等)	—

(3) 終端電阻的設定

(a) GOT側

連接GOT與伺服放大器時，需要在GOT側設置終端電阻。

1) GT27、GT25 (GT2505-V除外)、GT23時

請將終端電阻設定用DIP開關設定為“無”。

2) GT2505-V、GT21時

請將終端電阻切換開關設定為“330Ω”。

關於終端電阻的設定方法，請參照以下內容。

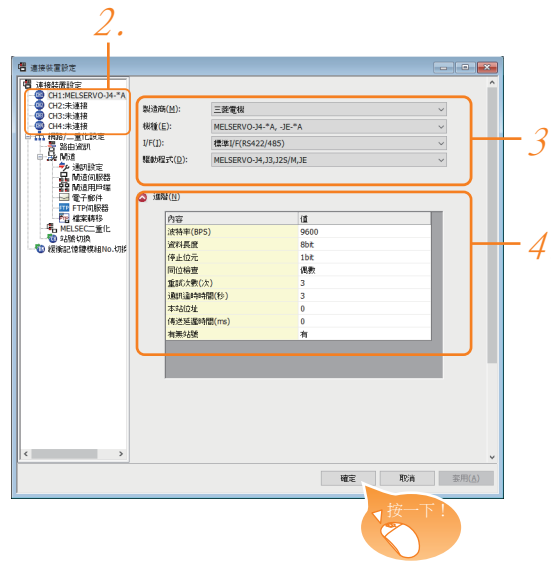
➡ 1.4.3 GOT終端電阻

15.2.6 GOT側的設定

■1. 直接連接GOT與伺服放大器時

(1) 設定通訊接口（連接裝置的設定）

設定連接裝置的通道。



Step 1. 選擇[通用設定]→[連接裝置設定]功能表。

Step 2. 顯示連接裝置的設定視窗，從清單功能表中選擇要使用的通道。

Step 3. 進行如下選擇。

- 製造商：三菱電機
- 機種：請根據所連接的機種進行設定。
- I/F：所使用的接口
- 驅動程式：MELSERVO-J4、J3、J2S/M、JE

Step 4. 製造商、機種、I/F、驅動程式的設定完成後會顯示進階。
請根據所使用的環境進行設定。

➡ (2) 連接裝置進階

設定完成後按一下[確定]按鈕。

POINT

連接裝置的設定可以在[I/F連接清單]中進行確認。
關於詳情，請參照以下內容。

➡ 1.1.3 I/F連接清單

(2) 連接裝置進階

請根據所使用的環境進行設定。

內容	值
波特率(BPS)	9600
資料長度	8bit
停止位元	1bit
同位檢查	偶數
重試次數(次)	3
通訊逾時時間(秒)	3
本站位址	0
傳送延遲時間(ms)	0
有無站號	有

項目	內容	範圍
波特率	變更與連接裝置的波特率時進行設定。 (預設：9600bps)	9600bps、19200bps、 38400bps、57600bps 115200bps
資料長度	變更與連接裝置的資料長度時進行設定。 (預設：8 bit)	固定為8 bit
停止位元	指定通訊時的停止位元長度。 (預設：1 bit)	固定為1 bit
同位檢查	指定在通訊時是否進行同位檢查，以及檢查的方式。 (預設：偶數)	固定為偶數
重試次數	指定通訊時的重試次數。 (預設：3次)	0~5次
通訊逾時時間	指定通訊時的逾時時間。 (預設：3秒)	3~30秒
本站位址	指定系統配置中的伺服放大器的站號。 (預設：0)	0~31
傳送延遲時間	為了調整從GOT發出通訊要求的時機而進行設定。 (預設：0ms)	0~300(ms)
有無站號	指定在通訊時是否使用站號。 指定為“有”時，站號固定為“0”。(預設：有)	有、無

POINT

- (1) 通過實用程式進行的通訊接口的設定
通訊接口的設定也可在寫入工程資料的[連接裝置設定]後，通過實用程式的[連接裝置設定]進行變更。
關於實用程式的詳情，請參照以下手冊。
 - ➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）
- (2) 連接裝置設定的設定內容的優先順序
通過GT Designer3或實用程式進行設定時，會根據最後設定的內容進行動作。

POINT

斷開多臺連接裝置中的一部分

GOT可以通過設定GOT內部元件將多臺連接裝置中的一部分斷開。例如，可以將發生通訊逾時的異常站從連接裝置斷開。

關於GOT內部元件的設定內容的詳情，請參照以下手冊。

- ➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

■2. 經由運動控制器或簡單運動模塊連接GOT與伺服放大器時

根據GOT與運動控制器或PLC的連接形式，GOT側的設定會有所不同。
關於GOT側設定的詳情，請參照以下內容。

- ➡ 5. 乙太網路連接
- ➡ 6. CPU直接連接
- ➡ 7. 序列通訊連接
- ➡ 8. 匯流排連接
- ➡ 9. MELSECNET/H連接（PLC間網路）、MELSECNET/10連接（PLC間網路）
- ➡ 10. CC-Link IE控制器網路連接
- ➡ 11. CC-Link IE現場網路連接
- ➡ 12. CC-Link連接（智能設備站）
- ➡ 13. CC-Link連接（經由G4）

15.2.7 伺服放大器側的設定

型號名	參照章節
MELSERVO-J2-Super系列	■ 1.
MELSERVO-J2M系列	■ 2.
MELSERVO-J4、J3、JE-□A、JE系列	■ 3.

■ 1. 與MELSERVO-J2-Super系列連接時

POINT

MELSERVO-J2-Super系列

關於MELSERVO-J2-Super系列的詳情，請參照以下手冊。

➡ MELSERVO-J2-Super系列的伺服放大器技術資料集

(1) MELSERVO-J2-Super系列的參數

請設定MELSERVO-J2-Super系列的參數。

項目	設定值
基本參數No.15	站號設定：0~31 (預設：0)*1
基本參數No.16	序列通訊功能選擇 (預設：0000) 基本參數 No. 16 <input type="text" value="3"/> <input type="text" value="2"/> <input type="text" value="0"/> <input type="text" value="1"/> 1) 序列通訊波特率選擇*2 0: 9600bps 1: 19200bps 2: 38400bps 3: 57600bps 2) 序列通訊I/F選擇 0: RS-232 1: RS-422 3) 通訊應答延遲時間選擇 0: 停用 1: 啟用 (在800μs以上的延遲時間後應答)
MR-J2S-□A時： 擴充參數2 No. 53 MR-J2S-□CP時： 擴充參數2 No. 57 MR-J2S-□CL時： 擴充參數2 No. 57	功能選擇8 (預設：0000)*3 擴充參數 2 No. 53 或 No. 57 <input type="text" value="0"/> <input type="text" value="1"/> <input type="text" value="0"/> <input type="text" value="0"/> 1) 通訊協定的站號選擇 0: 有站號 1: 無站號

*1 選擇站號時請確保不會與其他軸相重複。

*2 請根據GOT側的波特率設定波特率。
關於GOT側的波特率的設定方法，請參照以下內容。

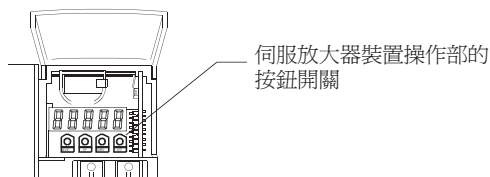
➡ (1) 設定通訊接口 (連接裝置的設定)

*3 變更設定值時，請將基本參數No.19設定為“000E”。

POINT

(1) 參數設定

通過伺服放大器裝置操作部的按鈕開關或設定軟體來設定參數。



(2) 設定了參數時

完成設定後關閉電源並重新接通電源後，啟用參數。

■2. 與MELSERVO-J2M系列連接時

POINT

MELSERVO-J2M系列

關於MELSERVO-J2M系列的詳情，請參照以下手冊。

➡ MELSERVO-J2M系列的伺服放大器技術資料集

(1) MELSERVO-J2M系列的參數

請設定MELSERVO-J2M系列的參數。

項目	設定值
基本IFU參數 No.0	序列通訊功能選擇 (預設：0000) 基本 IFU 參數 No.0 <input type="text" value="3"/> <input type="text" value="2"/> <input type="text" value="0"/> <input type="text" value="1"/>
	1) 序列通訊波特率選擇*1 0: 9600bps 1: 19200bps 2: 38400bps 3: 57600bps 2) 序列通訊I/F選擇 0: RS-232 1: RS-422 3) 通訊應答延遲時間選擇 0: 停用 1: 啟用 (在800 μs以上的延遲時間後應答)
基本IFU參數 No.10	接口模塊序列通訊站號選擇： 0~31 (預設：0)*2
基本IFU參數 No.11	第1插槽序列通訊站號選擇 0~31 (預設：1)*2
基本IFU參數 No.12	第2插槽序列通訊站號選擇 0~31 (預設：2)*2
基本IFU參數 No.13	第3插槽序列通訊站號選擇 0~31 (預設：3)*2
基本IFU參數 No.14	第4插槽序列通訊站號選擇 0~31 (預設：4)*2
基本IFU參數 No.15	第5插槽序列通訊站號選擇 0~31 (預設：5)*2
基本IFU參數 No.16	第6插槽序列通訊站號選擇 0~31 (預設：6)*2
基本IFU參數 No.17	第7插槽序列通訊站號選擇 0~31 (預設：7)*2
基本IFU參數 No.18	第8插槽序列通訊站號選擇 0~31 (預設：8)*2

*1 請根據GOT側的波特率設定波特率。
關於GOT側的波特率的設定方法，請參照以下內容。

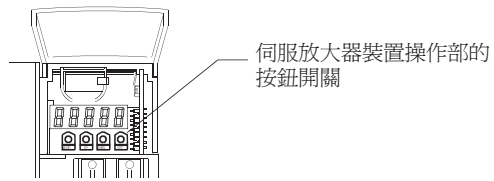
➡ (1) 設定通訊接口 (連接裝置的設定)

*2 選擇站號時，請確保不會與其他模塊重複。

POINT

(1) 參數設定

通過伺服放大器裝置操作部的按鈕開關或設定軟體來設定參數。



(2) 設定了參數時

完成設定後關閉電源並重新接通電源後，啟用參數。

■3. 與MELSERVO-J4、J3、JE-□A系列連接時

POINT

MELSERVO-J4、J3、JE-□A系列

關於MELSERVO-J4、J3、JE系列的詳情，請參照以下手冊。

➡ MELSERVO-J4、J3、JE系列的伺服放大器技術資料集

(1) MELSERVO-J4、J3、JE-□A系列的參數

請設定MELSERVO-J4、J3、JE系列的參數。

項目	設定值
基本參數 No. PC20	站號設定：0~31 (預設：0)*1
基本參數 No. PC21	序列通訊功能選擇 (預設：0000) 基本參數 No. PC21 <input type="text" value="2"/> <input type="text" value="1"/> <input type="text" value=""/> 1) 序列通訊波特率選擇*2 0: 9600bps 1: 19200bps 2: 38400bps 3: 57600bps 4: 115200bps 2) RS-422通訊應答延遲時間選擇 0: 停用 1: 啟用 (在800 μs以上的延遲時間後應答)

*1 選擇站號時請確保不會與其他軸相重複。

*2 請根據GOT側的波特率設定波特率。

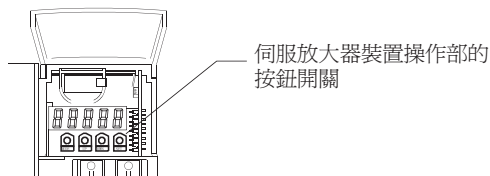
關於GOT側的波特率的設定方法，請參照以下內容。

➡ (1) 設定通訊接口 (連接裝置的設定)

POINT

(1) 參數設定

通過伺服放大器裝置操作部的按鈕開關或設定軟體來設定參數。



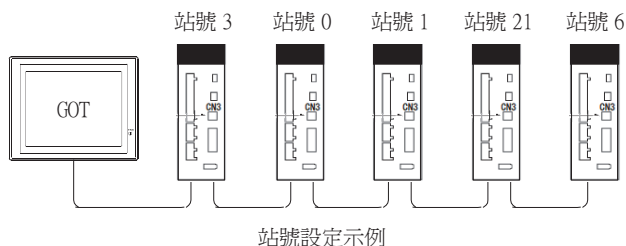
(2) 設定了參數時

完成設定後關閉電源並重新接通電源後，啟用參數。

15.2.8 站號設定

站號不可重複設定。

站號的設定與電纜的連接順序無關，出現空站號也沒有關係。



站號設定示例

1. 直接指定

元件設定時，直接指定要變更的伺服放大器的站號。

指定範圍
0~31

2. 間接指定

元件設定時，使用16位元的GOT內部暫存器（GD10~GD25）間接指定要變更的伺服放大器的站號。

在GT Designer3上，站號指定為100~115時，站號指定所對應的GD10~GD25的值成為伺服放大器的站號。

指定站號	對應元件	設定範圍
100	GD10	0~31 設定超出上述範圍時，會發生通訊逾時錯誤。
101	GD11	
102	GD12	
103	GD13	
104	GD14	
105	GD15	
106	GD16	
107	GD17	
108	GD18	
109	GD19	
110	GD20	
111	GD21	
112	GD22	
113	GD23	
114	GD24	
115	GD25	

3. 全部站點指定

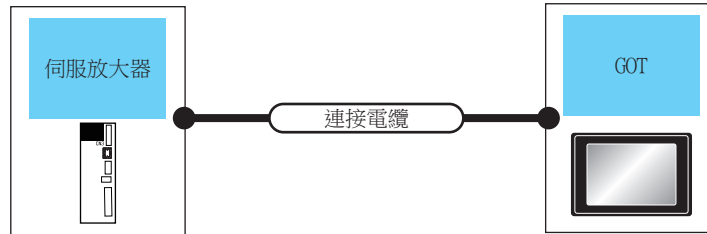
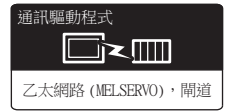
寫入動作和讀取動作的對象站不同。

- 寫入動作的對象為全部站點。
- 讀取動作的對象僅為00站。

15.3 乙太網路連接

15.3.1 與MELSERVO-JE-C系列連接

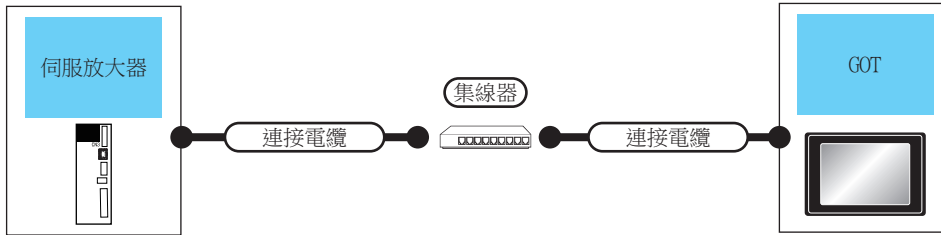
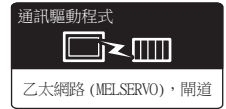
■1. 與1臺伺服放大器連接時



PLC		連接電纜*1*2	最大單段 長度*3	GOT		可連接臺數
型號名	通訊形式			選配裝置*4	本體	
MELSERVO-JE-C	乙太網路	<ul style="list-style-type: none"> 100BASE-TX 遮罩雙絞線 (STP) 或非遮罩雙絞線 (UTP) 的5類以上 	100 m	- (本體內建)		1臺GOT
				GT25-J71E71-100		

- *1 雙絞線的連接目標會因為所使用的乙太網路的網路系統的配置不同而有所不同。
請根據所使用的乙太網路的網路系統來連接乙太網路模組、集線器、收發器、無線區域網路介面卡 (NZ2WL-JPA、NZ2WL-JPS) 等構成裝置。
請使用符合IEEE802.3 100BASE-TX標準的電纜、接口和集線器。
關於能夠連接無線區域網路介面卡的對象裝置以及無線區域網路介面卡的設定方法，請參照所使用的無線區域網路介面卡的操作手冊。
- *2 直接使用乙太網路連接伺服放大器與GOT時，請使用交叉電纜。
▶▶▶ GOT2000系列本體使用說明書 (硬體篇)
- *3 集線器與節點間的長度。
最長距離因所使用的乙太網路裝置而異。
使用中繼式集線器時，可連接的臺數如下所示。
• 100BASE-TX：級聯連接最多2臺 (205m)
使用交換式集線器時，交換式集線器間的級聯連接理論上對可級聯的數量沒有限制。
關於有無限制，請向所使用的交換式集線器的製造商進行確認。
- *4 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

■2. 與多臺伺服放大器連接時



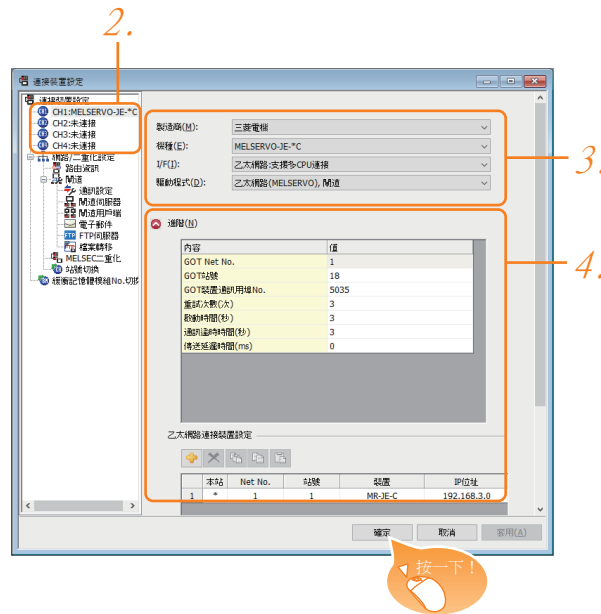
連接裝置	通訊形式	連接電纜		外部裝置	連接電纜		GOT		可連接臺數
		電纜型號名*3	最大單段長度*2		電纜型號名*3	最大單段長度*2	選配裝置*5	GOT本體	
MELSERVO-JE-C	乙太網路	<ul style="list-style-type: none"> 100BASE-TX 遮罩雙絞線 (STP) 或非遮罩雙絞線 (UTP) 的5類以上 	100m	集線器*1	<ul style="list-style-type: none"> 100BASE-TX 遮罩雙絞線 (STP) 或非遮罩雙絞線 (UTP) 的5類以上 	100m	- (本體內建)		伺服放大器:GOT為N:1時 針對1臺GOT，伺服放大器為128臺以下 伺服放大器:GOT為1:N時 針對1臺伺服放大器，GOT的臺數如下根據MELSERVO-JE-C*4
							GT25-J71E71-100		

- *1 請經由集線器與伺服放大器連接。
請使用符合IEEE802.3 100BASE-TX標準的電纜、接口和集線器。
- *2 集線器與節點間的長度。
最長距離因所使用的乙太網路裝置而異。
使用中繼式集線器時，可連接的臺數如下所示。
 - 100BASE-TX：級聯連接最多2臺（205m）
 使用交換式集線器時，交換式集線器間的級聯連接理論上對可級聯的數量沒有限制。
關於有無限制，請向所使用的交換式集線器的製造商進行確認。
- *3 雙絞線請使用直接電纜。
- *4 關於詳情，請參照MELSERVO-JE-C的手冊。
建議連接1臺GOT。
- *5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

15.3.2 GOT的設定

■1. 設定通訊接口（連接裝置的設定）

設定連接裝置的通道。



Step 1. 選擇[通用設定]→[連接裝置設定]功能表。

Step 2. 顯示連接裝置的設定視窗，從清單功能表中選擇要使用的通道。

Step 3. 進行如下選擇。

- 製造商：三菱電機
- 機種：MR-JE-C
- I/F：所使用的接口
- 驅動程式：乙太網路（MELSERVO），開道

Step 4. 製造商、機種、I/F、驅動程式的設定完成後會顯示進階。
請根據所使用的環境進行設定。

➡ 15.3.2 ■2. 連接裝置進階

設定完成後按一下[確定]按鈕。

POINT

連接裝置的設定可以在[I/F連接清單]中進行確認。
關於詳情，請參照以下內容。

➡ 1.1.3 I/F連接清單

■2. 連接裝置進階

請根據所使用的環境進行設定。

內容	值
GOT Net No.	1
GOT站號	18
GOT裝置通訊用埠No.	5035
重試次數(次)	3
啟動時間(秒)	3
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0

項目	內容	範圍
GOT網路No.	設定GOT的網路No.。 1 (固定)	1 (固定)
GOT站號*1	設定GOT的站號。 (預設：18)	1~254
GOT裝置通訊用埠No.	設定用於GOT與伺服放大器進行連接的埠No.。 (預設：5033)	1024 ~ 5010， 5014 ~ 65534 (5011 ~ 5013， 49153 ~ 49170除外)
重試次數	設定通訊逾時時的重試次數。 如果重試之後仍無應答，則為通訊逾時。 (預設：3次)	0~5次
啟動時間	設定GOT啟動後到開始與伺服放大器進行通訊的時間。 (預設：3秒)	3~255秒
通訊逾時時間	設定通訊逾時的時間。 (預設：3秒)	1~90秒
傳送延遲時間	設定用於減少網路/連接目標PLC負荷的傳送延遲時間。 (預設：0ms)	0~10000 (×10ms)

*1 對連接裝置進階中設定的[GOT站號]和乙太網路設定中設定的[站號]，請務必設定不同的站號。

➡ ■4. 乙太網路設定

■3. GOT乙太網路設定

透過進行下列設定，GOT可以與不同的網路進行通訊。

(1) GOT IP位址設定

對下列通訊埠進行設定。

- 標準埠 (GT25-W時為埠1)
- 擴充埠 (GT25-W時為埠2)

(2) GOT乙太網路通用設定

對標準埠和擴充埠或埠1和埠2進行下列通用設定。

- [預設閘道]
- [周邊S/W通訊用埠No.]
- [透明傳輸用埠No.]

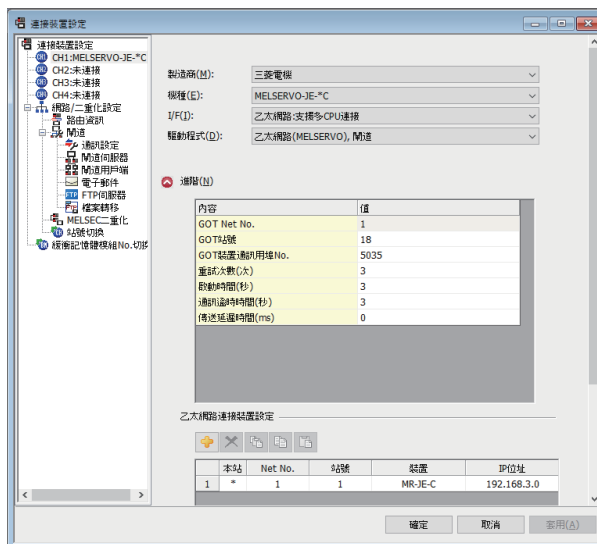
(3) IP篩選設定

設定IP篩選後，可以允許或攔截來自特定IP位址的存取。

關於詳情，請參照以下內容。

➡ 1.1.2 GOT乙太網路設定

■4. 乙太網路設定



項目	內容	範圍
本站	顯示本站。(本站標註有*號。)	-
網路No.	設定連接目標伺服放大器的網路No.。 1 (固定)	1 (固定)
Station No.*1	設定連接目標伺服放大器的站號。 (預設:無)	1~254
裝置	MR-JE-C (固定)	MR-JE-C (固定)
IP位址	設定連接目標伺服放大器的IP位址。 (預設:無)	伺服放大器的IP位址
埠No./通訊方式	設定連接目標伺服放大器的埠No.。 (預設:5010) 根據設定的埠No., 通訊方式有所不同。 • 埠No.為[5010]時, 通訊方式為[UDP (固定)]。 • 埠No.為[5012]時, 通訊方式為[TCP (固定)]。	

*1 對連接裝置進階中設定的[GOT站號]和乙太網路設定中設定的[站號], 請務必設定不同的站號。

➡ ■2. 連接裝置進階

POINT

- 透過實用程式進行的通訊接口的設定
通訊接口的設定也可在寫入工程資料的[連接裝置設定]後, 透過實用程式的[連接裝置設定]進行變更。
關於實用程式的詳情, 請參照以下手冊。
➡ GOT2000系列主機使用說明書 (實用程式篇)
- 連接裝置設定的設定內容的優先順序
透過GT Designer3或者實用程式進行設定時, 會根據最後設定的內容進行動作。

POINT

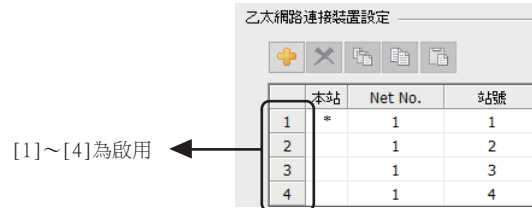
GT21和GS的乙太網路設定

(1) 乙太網路設定的有效範圍

在GT21和GS中，乙太網路設定僅[1]~[4]為啟用。即使向GT21和GS本體寫入[5]以後的乙太網路設定，在GT21和GS本體側也為停用。

(2) 本站設定的範圍

本站設定，請在乙太網路設定的[1]~[4]範圍內進行。



乙太網路連接裝置設定

	本站	Net No.	站號
1	*	1	1
2		1	2
3		1	3
4		1	4

[1]~[4]為啟用

15.3.3 伺服放大器側的設定

以下就如下所示的系統配置時的GOT以及伺服放大器的乙太網路接口的設定進行說明。

POINT

伺服放大器乙太網路埠

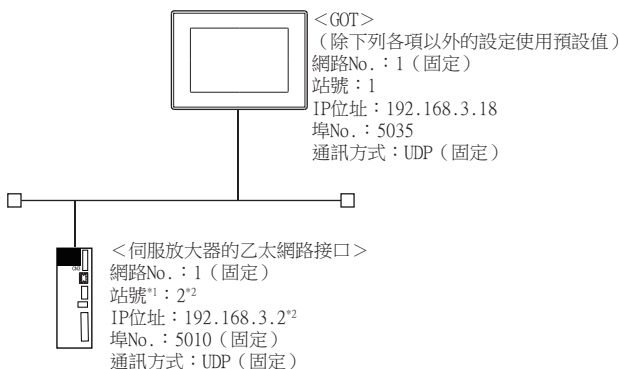
關於伺服放大器乙太網路埠的進階，請參照以下手冊。

➡ MR-JE-C的手冊

■1. GOT與1臺伺服放大器連接時

(1) 系統配置範例

請在進行GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路設定]的設定後進行連接。



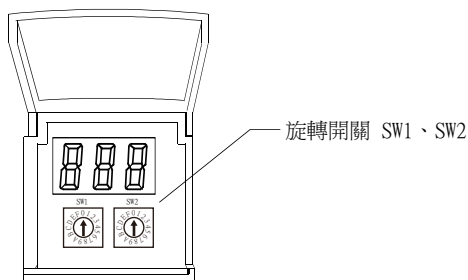
*1 PC No. 在伺服放大器側相當於“識別編號”。

*2 IP位址的第4段依據PC No. (識別編號)。

(2) 伺服放大器側的識別編號及IP位址的設定

透過伺服放大器前面的旋鈕開關SW1、SW2設定伺服放大器的識別編號。

IP位址的第4段依據伺服放大器的識別編號。



設定項目	設定範圍	設定值
識別編號	01 _H ~FE _H	02 _H
第1段*1	192 (預設)	192 (預設)
第2段*1	168 (預設)	168 (預設)
第3段*1	3 (預設)	3 (預設)
第4段	1~254 識別編號從16進位數轉換為10進位數的值是伺服放大器側IP位址的第4段值。 	2

*1 無法用旋轉開關SW1、SW2設定。

(3) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路設定]

(a) 連接裝置設定

項目	設定值 (使用預設值)
GOT網路No.	1
GOT站號	1
GOT裝置通信用埠No.	5035
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0ms

(b) GOT乙太網路設定 (標準埠時)

項目	設定值 (使用預設值)
GOT IP位址	192.168.3.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通信用埠No.	5015
透明傳輸用埠No.	5014

(c) 乙太網路設定

項目	設定值	
乙太網路設定No.1	本站	*
	網路No.	1 (固定)
	站號	2*1
	裝置	MR-JE-C
	IP位址	192.168.3.2
	埠No.*2	5010
	通訊方式*2	UDP

*1 請設定與GOT站號不同的值。

*2 可以進行以下[埠No.]、[通訊方式]的設定。

[埠No.] : 5012

[通訊方式] : TCP

(4) 確認伺服放大器的乙太網路接口的通訊狀態

(a) 使用Windows的命令提示字元時

請使用Windows的命令提示字元執行Ping命令。

1) 正常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.2
Reply from 192.168.3.39:bytes=32 time
<10ms TTL=32
```

2) 異常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.2
Request timed out.
```

(b) 異常結束時

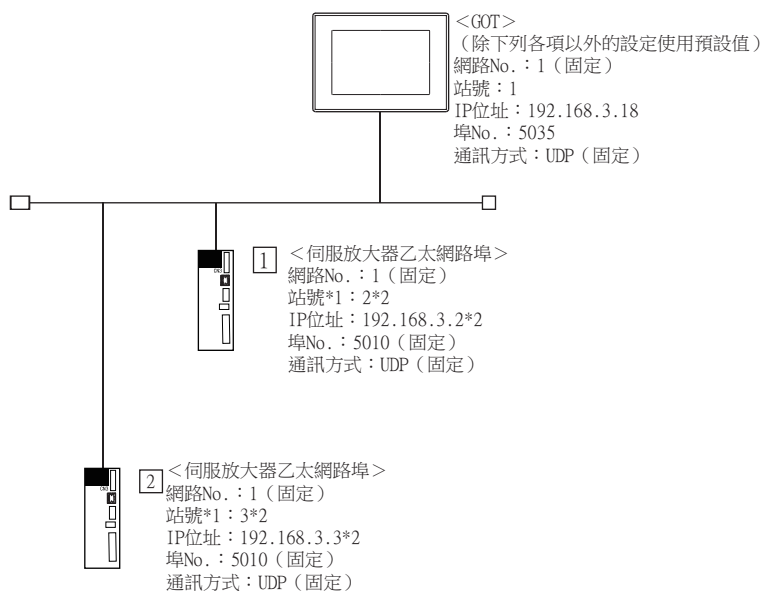
異常結束時請確認以下內容後再次執行Ping命令。

- 電纜連接狀態
- 開關設定、網路參數設定的內容
- PLC CPU的動作狀態 (是否發生異常)
- Ping命令中指定的伺服放大器的乙太網路接口的IP位址

■2. GOT與多臺伺服放大器連接時

(1) 系統配置範例

請在進行GT Designer3的[連接裝置設定]和[以太網路設定]的設定後進行連接。



*1 PC No.在伺服放大器側相當於“識別編號”。

*2 IP位址的第4段依據PC No. (識別編號)。

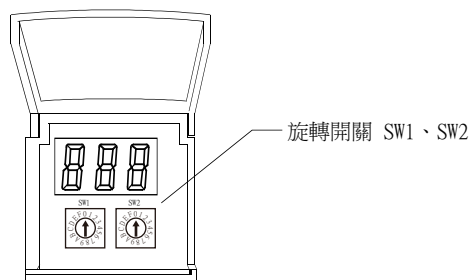
(2) 伺服放大器側的識別編號及IP位址的設定

透過伺服放大器前面的旋鈕開關SW1、SW2設定伺服放大器的識別編號。

IP位址的第4段依據伺服放大器的識別編號。

關於設定方法的詳情，請參照以下內容。

⇒ ■1. GOT與1臺伺服放大器連接時



設定項目	設定值	
	1	2
識別編號	02 _H	03 _H
第1段 ^{*1}	192 (預設)	192 (預設)
第2段 ^{*1}	168 (預設)	168 (預設)
第3段 ^{*1}	3 (預設)	3 (預設)
第4段	2	3

*1 無法用旋轉開關SW1、SW2設定。

(3) GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路設定]

(a) 連接裝置設定

項目	設定值 (使用預設值)
GOT網路No.	1
GOT站號	1
GOT裝置通信用埠No.	5035
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0 ms

(b) GOT乙太網路設定 (標準埠時)

項目	設定值 (使用預設值)
GOT IP位址	192.168.3.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通信用埠No.	5015
透明傳輸用埠No.	5014

(c) 乙太網路設定

項目	設定值		
	1	2	
乙太網路設定No.1	本站	*	-
	網路No.	1 (固定)	1 (固定)
	站號	2*1	3*1
	裝置	MR-JE-C	MR-JE-C
	IP位址	192.168.3.2	192.168.3.3
	埠No.*2	5010	5010
	通訊方式*2	UDP	UDP

*1 請設定與GOT站號不同的值。

*2 可以進行以下[埠No.]、[通訊方式]的設定。

[埠No.] : 5012

[通訊方式] : TCP

(4) 確認伺服放大器的乙太網路接口的通訊狀態

(a) 使用Windows的命令提示字元時

請使用Windows的命令提示字元執行Ping命令。

1) 正常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.2
Reply from 192.168.3.39:bytes=32 time
<10ms TTL=32
```

2) 異常結束時

```
C:\>Ping 192.168.3.2
Request timed out.
```

(b) 異常結束時

異常結束時請確認以下內容後再次執行Ping命令。

- 電纜連接狀態
- 開關設定、網路參數設定的內容
- PLC CPU的動作狀態 (是否發生異常)
- Ping命令中指定的伺服放大器的乙太網路接口的IP位址

POINT

透過旋轉開關SW1、SW2進行識別編號設定以外的通訊設定

除了透過旋轉開關SW1、SW2進行識別編號設定外，還可以透過以下方法進行通訊設定。

- 使用SLMP命令（IPAddressSet）的方法
- 使用MR Configurator2的方法

關於詳情，請參照以下手冊。

➡ MR-JE-C的手冊

15.4 可設定的元件範圍

GOT中可以使用的連接裝置的元件範圍如下所示。

下表的元件範圍為GT Designer3中可設定的最大值。

即使是同一系列的連接裝置，不同機種的元件規格也不同。

請根據實際使用的連接裝置的規格進行設定。

如果設定了不存在的元件及超出範圍的元件編號，元件設定正確的其他物件也可能無法監視。

15.4.1 直接連接GOT與伺服放大器時

■ 1. 元件設定

(序列連接時)



項目	內容	
元件	設定元件名、元件編號、位元編號。 位元編號僅在進行字元元件的位元指定時才能設定。	
說明	顯示[元件]中選擇的元件的類型及設定範圍。	
網路設定	全站	設定所設定的元件的監視目標。 將資料寫入已連接的所有伺服放大器時選定此項。 監視時，對站號0的伺服放大器進行監視。 (通過數值輸入寫入資料時，在輸入時對所連接的所有伺服放大器進行資料寫入，在非輸入狀態(顯示時)時監視站號0的伺服放大器。)
	站指定	在監視指定站號的伺服放大器時進行選擇。 選定後，在如下所示的範圍內設定伺服放大器的站號。 0~31： 監視指定站號的伺服放大器。 100~115： 以GOT資料暫存器(GD)的值來指定要監視的伺服放大器的站號。 ^{*1}
切換至元件定義畫面	按一下此按鈕，即在GOT中顯示所用伺服放大器的虛擬元件和伺服放大器定義的對應清單對話方塊。 在顯示的對話方塊中選擇項目後，在以下文字方塊中將顯示伺服放大器的定義。	

*1 詳情請參照以下內容。

站號	GOT資料暫存器(GD)	設定範圍
100	GD10	0~31 (設定值超出上述範圍時，會發生逾時錯誤。)
101	GD11	
:	:	
114	GD24	
115	GD25	

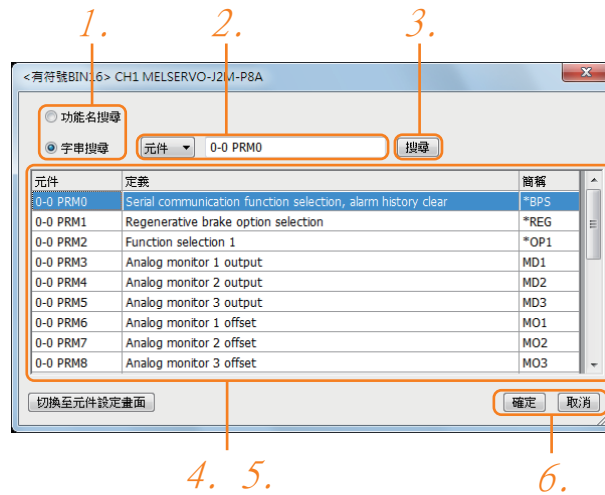
(乙太網路連接時)



項目	內容	
元件	設定元件名、元件編號、位元編號。 位元編號僅在進行字元元件的位元指定時才可設定。	
說明	顯示[元件]中選擇的元件的類型及設定範圍。	
網路設定	設定監視目標連接裝置的站號。	
	本站	在監視本站的連接裝置時進行選擇。
	其他站	在監視其他站的連接裝置時進行選擇。 選擇後，設定所監視的連接裝置的站號。
[元件定義瀏覽]	按一下此按鈕，即在GOT中顯示所用伺服放大器的虛擬元件和伺服放大器定義的對應清單對話方塊。 在顯示的對話方塊中選擇項目後，在以下文字方塊中將顯示伺服放大器的定義。	

(1) 元件定義對話方塊

在元件設定對話方塊中設定元件時，如果按一下[元件定義瀏覽]按鈕，即在GOT中顯示所用伺服放大器的虛擬元件和伺服放大器定義的對應清單。



此外，在本對話方塊中，可以搜尋及設定伺服放大器的定義等。

Step 1. 選擇搜尋方法。

功能名搜尋：通過功能名進行搜尋時選擇。

字串搜尋：通過字串進行搜尋時選擇。

Step 2. 選擇、輸入搜尋對象。

Step 3. 按一下[搜尋]按鈕。

Step 4. 顯示與指定條件一致的項目。

顯示內容如下所示。

元件：顯示GOT中使用的伺服放大器用的虛擬元件。

定義：顯示伺服放大器的定義。

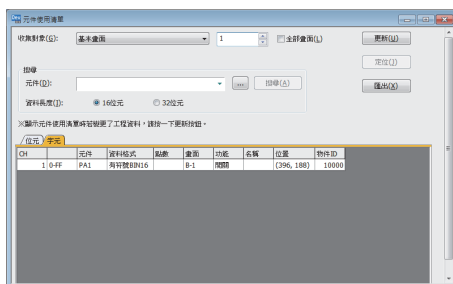
簡稱：顯示伺服放大器的簡稱。

Step 5. 選擇要設定的元件。

Step 6. 按一下[確定]按鈕，步驟4中選擇的元件即被反映到元件設定對話方塊中。

POINT

- (1) 網路設定中選擇全部站點時
在元件使用清單中或者列印時，將顯示網路No.0、站號FF。
(元件使用清單時的畫面)



- (2) 進行伺服放大器的監視時
請在詳閱所連接的伺服放大器的使用說明書、充分理解其內容的基礎上進行操作。
如果運行前未進行各參數的確認、調整，有些裝置可能會發生意外動作。
此外，請勿進行極端的調整變更，否則有可能會造成動作不穩定。
- (3) 關於簡稱前有*符號的參數
對於參數簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源OFF後再接通時，將啟用設定。
- (4) 關於伺服放大器用虛擬元件設定時的資料長度
設定元件時，請按如下所示設定資料長度。
 - PRM、ST、AL、PA、PB、PC、PD、POS、SPD、ACT、DCT、DWL、AUX
：16位元或32位元（取決於伺服放大器的資料。）
 - DI、DO、TMI、TMO、TMD
：32位元未按上述資料長度設定時，資料將無法在伺服放大器中正確設定，或者GOT無法正常監視。
 - (a) 監視時
 - 將16位元資料作為32位元資料處理時
高階16位元顯示為0。
 - 將32位元資料作為16位元資料處理時
僅顯示低階16位元的資料。
 - (b) 寫入時
GOT以所設定的資料長度的範圍進行寫入。但是，當寫入資料超出伺服放大器可設定值的範圍時，雖然伺服放大器側可以正常應答，但寫入資料在伺服放大器中無效。
- (5) 參數的寫入對象記憶體
參數可以寫入伺服放大器的RAM或E²PROM中。
 - (a) 寫入RAM時
請注意，如果伺服放大器的電源OFF，寫入的參數將消失。
 - (b) 寫入E²PROM時
即使伺服放大器的電源OFF，寫入的參數也不會消失。但是，寫入E²PROM的次數會有限制。
頻繁變更資料（1小時1次以上）時，請設定為寫入RAM。
詳情請參照所使用伺服放大器的手冊。
- (6) 使用伺服放大器用的虛擬元件時的[資料類型]及[顯示格式]
對象等的[資料類型]及[顯示格式]需符合虛擬元件的設定範圍的標記。
關於虛擬元件的設定範圍的標記，請參照以下內容。
 - ➡ 所使用的伺服放大器的技術資料集
MR Configurator2幫助[資料類型]及[顯示格式]請根據設定範圍的標記進行如下所示的設定。
 - 10進制數（僅限正數）時
[資料類型]：[有符號BIN16]（值為-32769以下或32768以上時為[有符號BIN32]）
[顯示格式]：[無符號10進制數]
 - 10進制數（含複數）時
[資料類型]：[有符號BIN16]（值為-32769以下或32768以上時為[有符號BIN32]）
[顯示格式]：[有符號10進制數]

- 16進位數時
[資料類型]：[無符號BIN16]（值為0 × 10000以上時為[無符號BIN32]）
[顯示格式]：[16進制數]
- 小數點標記時
[資料類型]：[實數]
[顯示格式]：[實數]
[整數部位數]：設定要在整數部分顯示的位數
[小數部位數]：設定要在小數部分顯示的位數
- 根據位數不同而標記不同時
[資料類型]：[無符號BIN16]（值為0 × 10000以上時為[無符號BIN32]）
[顯示格式]：[16進制數]
請在[運算/指令檔]欄標的[運算類型]中選擇[資料運算]，並設定為[屏蔽處理]或[移位處理]。

■2. MELSERVO-J2M-P8A

元件名 ^{*2}		可設定範圍	元件編號呈現格式
位元元件	伺服要求 (SP)	SP1~SP2	10進位數
	運行模式選擇 (OM)	OM0~OM4	
字元元件	基本參數擴充參數 (PRM) ^{*1}	PRM0~PRM29 PRM1000~PRM1029	
	狀態顯示 (ST)	ST0~ST2	
	警示 (AL)	AL0 AL11~AL13 AL200~AL205 AL210~AL215 AL230~AL235	
	外部輸入 (DI) ^{*3}	DI0~DI2	
	外部輸出 (DO)	DO0~DO1	
雙字元件	訊號針腳的強制輸出 (測試運行) (TMO)	TMO0	

- *1 PRM0~PRM29用於向伺服放大器的RAM中寫入。
PRM1000~PRM1029用於向伺服放大器的E²PROM中寫入。
PRM1000~PRM1029用於向伺服放大器的RAM中讀取。
- *2 無法進行連續元件的讀取/寫入。
- *3 僅可讀取。

POINT

SP、OM、TMO的使用注意事項

- (1) 位元元件時
僅可寫入。
[交替]無法用於位元開關的動作。
位元開關的動作請使用[置位]、[還原]、[位元點動]。
- (2) 字元元件、雙字元件時
僅可寫入。
無法使用數值輸入。
請使用資料寫入開關的[字元SET]進行寫入。

(1) 伺服要求

元件名	項目	簡稱
SP1	當前警示的清除	—
SP2	警示履歷的清除	—

(2) 運行模式選擇

元件名	項目	簡稱
OM0	通常模式 (解除測試運行模式)	—
OM4	輸出訊號 (DO) 強制輸出	—

(3) 基本參數、擴充參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PRM0、PRM1000	序列通訊功能選擇/清除警示履歷	*BPS
PRM1、PRM1001	再生選項選擇	*REG
PRM2、PRM1002	功能選擇1	*OP1
PRM3、PRM1003	模擬監視1輸出	MD1
PRM4、PRM1004	模擬監視2輸出	MD2
PRM5、PRM1005	模擬監視3輸出	MD3
PRM6、PRM1006	模擬監視1 OFFSET	MO1
PRM7、PRM1007	模擬監視2 OFFSET	MO2
PRM8、PRM1008	模擬監視3 OFFSET	MO3
PRM9、PRM1009	功能選擇2	*OP2
PRM10、PRM1010	接口模塊 序列通訊站號選擇	*ISN
PRM11、PRM1011	第1插槽序列 通訊站號選擇	*DSN1
PRM12、PRM1012	第2插槽序列 通訊站號選擇	*DSM2
PRM13、PRM1013	第3插槽序列 通訊站號選擇	*DSM3
PRM14、PRM1014	第4插槽序列 通訊站號選擇	*DSN4
PRM15、PRM1015	第5插槽序列 通訊站號選擇	*DSN5
PRM16、PRM1016	第6插槽序列 通訊站號選擇	*DSN6
PRM17、PRM1017	第7插槽序列 通訊站號選擇	*DSN7
PRM18、PRM1018	第8插槽序列 通訊站號選擇	*DSN8
PRM19、PRM1019	禁止寫入IFU參數	*BLK
PRM20、PRM1020	序列通訊 逾時選擇	SIC
PRM21~PRM29、PRM1021~PRM1029	製造商設定用	—

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服器放大器的電源關閉後再接通時，設定將變為有效。

(4) 狀態顯示

元件名	項目	簡稱
ST0	再生負荷率	—
ST1	母線電壓	—
ST2	波峰母線電壓	—

(5) 警示

元件名	項目	簡稱
AL0	當前警示編號的讀取	—
AL11	發生警示時的狀態 再生負荷率	—
AL12	發生警示時的狀態 母線電壓	—
AL13	發生警示時的狀態 波峰母線電壓	—
AL200	警示履歷的警示編號讀取 最新警示	—
AL201	警示履歷的警示編號讀取 1個之前的警示	—
AL202	警示履歷的警示編號讀取 2個之前的警示	—
AL203	警示履歷的警示編號讀取 3個之前的警示	—
AL204	警示履歷的警示編號讀取 4個之前的警示	—
AL205	警示履歷的警示編號讀取 5個之前的警示	—
AL210	警示履歷發生時間的讀取 最新警示	—
AL211	警示履歷發生時間的讀取 1個之前的警示	—
AL212	警示履歷發生時間的讀取 2個之前的警示	—
AL213	警示履歷發生時間的讀取 3個之前的警示	—
AL214	警示履歷發生時間的讀取 4個之前的警示	—
AL215	警示履歷發生時間的讀取 5個之前的警示	—
AL230	警示履歷警示詳情資料 最新警示	—
AL231	警示履歷警示詳情資料 1個之前的警示	—
AL232	警示履歷警示詳情資料 2個之前的警示	—
AL233	警示履歷警示詳情資料 3個之前的警示	—
AL234	警示履歷警示詳情資料 4個之前的警示	—
AL235	警示履歷警示詳情資料 5個之前的警示	—

(6) 外部I/O訊號

元件名	項目	簡稱
D10	外部輸入針腳狀態CN1A/CN1B	—
D11	外部輸入針腳狀態CN5	—
D12	外部輸入針腳狀態CN4A/CN4B	—
D00	外部輸出針腳狀態CN1A/CN1B	—
D01	外部輸出針腳狀態CN4A/CN4B	—

(7) 訊號針腳的強制輸出（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TM00	訊號針腳的強制輸出	—

■ 3. MELSERVO-J2M-*DU

元件名*2		可設定範圍	元件編號呈現格式
位元元件	伺服要求 (SP)	SP0~SP6	10進位數
	運行模式選擇 (OM)	OM0~OM4	
	指令要求 (測試運行用) (TMB)	TMB0~TMB1	
字元元件	基本參數/擴充參數 (PRM) *1	PRM0~PRM84 PRM1000~PRM1084	
	狀態顯示 (ST)	ST0~ST10	
	警示 (AL)	AL0 AL11~AL21 AL200~AL205 AL210~AL215 AL230~AL235	
雙字元件	測試運行時輸入訊號 (測試運行用) (TMI)	TMI0	
	訊號針腳的強制輸出 (測試運行用) (TMO)	TMO0	
	設定資料 (測試運行用) (TMD)	TMD0~TMD2	

- *1 PRM0~PRM84用於向伺服放大器的RAM中寫入。
PRM1000~PRM1084用於向伺服放大器的E²PROM中寫入。
PRM1000~PRM1084用於向伺服放大器的RAM中讀取。
- *2 無法進行連續元件的讀取/寫入。

POINT

SP、OM、TMB、TMI、TMO、TMD的使用注意事項

- (1) 位元元件時
僅可寫入。
[交替]無法用於位元開關的動作。
位元開關的動作請使用[置位]、[還原]、[位元點動]。
- (2) 字元元件、雙字元件時
僅可寫入。
無法使用數值輸入。
請使用資料寫入開關的[字元SET]進行寫入。

GOT中使用的伺服放大器用虛擬元件和伺服放大器資料的對應如下所示。

(1) 伺服要求

元件名	項目	簡稱
SP0	狀態顯示資料的清除	—
SP1	當前警示的清除	—
SP2	警示履歷的清除	—
SP3	外部輸入訊號禁止	—
SP4	外部輸出訊號禁止	—
SP5	外部輸入訊號禁止的解除	—
SP6	外部輸出訊號禁止的解除	—

(2) 運行模式選擇

元件名	項目	簡稱
OM0	通常模式（解除測試運行模式）	—
OM1	JOG運行	—
OM2	定位運行	—
OM3	無電機運行	—
OM4	輸出訊號（DO）強制輸出	—

(3) 指令要求（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMB0	加減速時常數的解除	—
TMB1	暫停指令	—

(4) 基本參數、擴充參數

元件名	項目	簡稱*1
PRM0、PRM1000	製造商設定用	—
PRM1、PRM1001	功能選擇1	*OP1
PRM2、PRM1002	自動調諧	ATU
PRM3、PRM1003	電子齒輪分子（指令脈衝倍率分子）	CMX
PRM4、PRM1004	電子齒輪分母（指令脈衝倍率分母）	CDV
PRM5、PRM1005	定位範圍	INP
PRM6、PRM1006	位置控制增益1	PG1
PRM7、PRM1007	位置指令加減速時常數（位置校平）	PST
PRM8~PRM15、PRM1008~PRM1015	製造商設定用	—
PRM16、PRM1016	清除警示履歷	*BPS
PRM17~PRM18、PRM1017~PRM1018	製造商設定用	—
PRM19、PRM1019	DRU參數 寫入禁止	*BLK
PRM20、PRM1020	功能選擇2	*OP2
PRM21、PRM1021	功能選擇3（指令脈衝選擇）	*OP3
PRM22、PRM1022	功能選擇4	*OP4
PRM23、PRM1023	前饋增益	FFC
PRM24、PRM1024	零速度	ZSP
PRM25~PRM26、PRM1025~PRM1026	製造商設定用	—
PRM27、PRM1027	偵測器輸出脈衝	*ENR
PRM28、PRM1028	內部轉矩限制1	TL1
PRM29~PRM32、PRM1029~PRM1032	製造商設定用	—
PRM33、PRM1033	電磁制動器順控程式輸出	MBR
PRM34、PRM1034	針對伺服電機的負慣性動量比	GD2
PRM35、PRM1035	位置控制增益2	PG2

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PRM36、PRM1036	速度控制增益1	VG1
PRM37、PRM1037	速度控制增益2	VG2
PRM38、PRM1038	速度積分補償	VIC
PRM39、PRM1039	速度微分補償	VDC
PRM40~PRM41、PRM1040~PRM1041	製造商設定用	—
PRM42、PRM1042	輸入訊號選擇1	*D11
PRM43~PRM50、PRM1043~PRM1050	製造商設定用	—
PRM51、PRM1051	功能選擇6	*OP6
PRM52~PRM53、PRM1052~PRM1053	製造商設定用	—
PRM54、PRM1054	功能選擇9	*OP9
PRM55、PRM1055	功能選擇A	*OPA
PRM56~PRM57、PRM1056~PRM1057	製造商設定用	—
PRM58、PRM1058	機械共振抑制過濾器1	NH1
PRM59、PRM1059	機械共振抑制過濾器2	NH2
PRM60、PRM1060	低通過濾器/自適應減振控制	LPF
PRM61、PRM1061	針對伺服電機的負荷慣性動量比2	GD2B
PRM62、PRM1062	位置控制增益2變更比例	PG2B
PRM63、PRM1063	速度控制增益2變更比例	VG2B
PRM64、PRM1064	速度積分補償變更比例	VICB
PRM65、PRM1065	增益切換選擇	*CDP
PRM66、PRM1066	增益切換條件	CDS
PRM67、PRM1067	增益切換時常數	CDT
PRM68、PRM1068	製造商設定用	—
PRM69、PRM1069	指令脈衝倍率分子2	CMX2
PRM70、PRM1070	指令脈衝倍率分子3	CMX3
PRM71、PRM1071	指令脈衝倍率分子4	CMX4
PRM72~PRM75、PRM1072~PRM1075	製造商設定用	—
PRM76、PRM1076	內部轉矩限制2	TL2
PRM77~PRM84、PRM1077~PRM1084	製造商設定用	—

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源關閉後再接通時，設定將變為有效。

(5) 狀態顯示

元件名	項目	簡稱
ST0	回饋脈衝累積	—
ST1	伺服電機旋轉速度	—
ST2	滯留脈衝	—
ST3	指令脈衝累積	—
ST4	指令脈衝頻率	—
ST5	實效負荷率	—
ST6	波峰負荷率	—
ST7	瞬時發生轉矩	—
ST8	旋轉1圈內的位置	—
ST9	ABS計數器	—
ST10	負荷慣性動量比	—

(6) 警示

元件名	項目	簡稱
AL0	當前警示編號的讀取	—
AL11	發生警示時的狀態 回饋脈衝累積	—
AL12	發生警示時的狀態 伺服電機旋轉速度	—
AL13	發生警示時的狀態 滯留脈衝	—
AL14	發生警示時的狀態 指令脈衝累積	—
AL15	發生警示時的狀態 指令脈衝頻率	—
AL16	發生警示時的狀態 實效負荷率	—
AL17	發生警示時的狀態 波峰負荷率	—
AL18	發生警示時的狀態 瞬時轉矩	—
AL19	發生警示時的狀態 旋轉1圈內的位置	—
AL20	發生警示時的狀態 ABS計數器	—
AL21	發生警示時的狀態 負荷慣性動量比	—
AL200	警示履歷的警示編號讀取 最新警示	—
AL201	警示履歷的警示編號讀取 1個之前的警示	—
AL202	警示履歷的警示編號讀取 2個之前的警示	—
AL203	警示履歷的警示編號讀取 3個之前的警示	—
AL204	警示履歷的警示編號讀取 4個之前的警示	—
AL205	警示履歷的警示編號讀取 5個之前的警示	—
AL210	警示履歷發生時間的讀取 最新警示	—
AL211	警示履歷發生時間的讀取 1個之前的警示	—
AL212	警示履歷發生時間的讀取 2個之前的警示	—
AL213	警示履歷發生時間的讀取 3個之前的警示	—
AL214	警示履歷發生時間的讀取 4個之前的警示	—
AL215	警示履歷發生時間的讀取 5個之前的警示	—
AL230	警示履歷警示詳情資料 最新警示	—
AL231	警示履歷警示詳情資料 1個之前的警示	—
AL232	警示履歷警示詳情資料 2個之前的警示	—
AL233	警示履歷警示詳情資料 3個之前的警示	—
AL234	警示履歷警示詳情資料 4個之前的警示	—
AL235	警示履歷警示詳情資料 5個之前的警示	—

(7) 測試運行時輸入訊號 (測試運行用)

元件名	項目	簡稱
TMI0	測試運行時輸入訊號	—

(8) 訊號針腳的強制輸出（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMO0	訊號針腳的強制輸出	—

(9) 設定資料（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMD0	測試運行模式用資料（旋轉速度）	—
TMD1	測試運行模式用資料（加減速時常數）	—
TMD2	測試運行模式用資料（脈衝移動量）	—

■ 4. MELSERVO-J2S-*A

元件名*2		可設定範圍	元件編號呈現格式
位元元件	伺服要求（SP）	SP0～SP6	10進位數
	運行模式選擇（OM）	OM0～OM4	
	指令要求（測試運行用）（TMB）	TMB0～TMB1	
字元元件	基本參數/擴充參數（PRM）*1	PRM0～PRM84 PRM1000～PRM1084	
	狀態顯示（ST）	ST0～ST14	
	警示（AL）	AL0～AL1 AL11～AL25 AL200～AL205 AL210～AL215 AL230～AL235	
	外部輸入（DI）*3	DI0	
	外部輸出（DO）	DO0	
雙字元件	測試運行時輸入訊號（測試運行用）（TMI）	TMI0	
	訊號針腳的強制輸出（測試運行用）（TMO）	TMO0	
	設定資料（測試運行用）（TMD）	TMD0～TMD2	

*1 PRM0～PRM84用於向伺服放大器的RAM中寫入。

PRM1000～PRM1084用於向伺服放大器的E²PROM中寫入。
PRM1000～PRM1084用於向伺服放大器的RAM中讀取。

*2 無法進行連續元件的讀取/寫入。

*3 僅可讀取。

POINT

SP、OM、TMB、TMI、TMO、TMD的使用注意事項

(1) 位元元件時

僅可寫入。

[交替]無法用於位元開關的動作。

位元開關的動作請使用[置位]、[還原]、[位元點動]。

(2) 字元元件、雙字元件時

僅可寫入。

無法使用數值輸入。

請使用資料寫入開關的[字元SET]進行寫入。

GOT中使用的伺服放大器用虛擬元件和伺服放大器資料的對應如下所示。

(1) 伺服要求

元件名	項目	簡稱
SP0	狀態顯示資料的清除	—
SP1	當前警示的清除	—
SP2	警示履歷的清除	—
SP3	外部輸入訊號禁止	—
SP4	外部輸出訊號禁止	—
SP5	外部輸入訊號禁止的解除	—
SP6	外部輸出訊號禁止的解除	—

(2) 運行模式選擇

元件名	項目	簡稱
OM0	通常模式（解除測試運行模式）	—
OM1	JOG運行	—
OM2	定位運行	—
OM3	無電機運行	—
OM4	輸出訊號（DO）強制輸出	—

(3) 指令要求（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMB0	加減速時常數的解除	—
TMB1	暫停指令	—

(4) 基本參數、擴充參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PRM0、PRM1000	控制模式/再生選項選擇	*STY
PRM1、PRM1001	功能選擇1	*OP1
PRM2、PRM1002	自動調諧	ATU
PRM3、PRM1003	電子齒輪分子（指令脈衝倍率分子）	CMX
PRM4、PRM1004	電子齒輪分母（指令脈衝倍率分母）	CDV
PRM5、PRM1005	定位範圍	INP
PRM6、PRM1006	位置控制增益1	PG1
PRM7、PRM1007	位置指令加減速時常數	PST
PRM8、PRM1008	內部速度指令1/限制1	SC1
PRM9、PRM1009	內部速度指令2/限制2	SC2
PRM10、PRM1010	內部速度指令3/限制3	SC3
PRM11、PRM1011	速度加速時常數	STA
PRM12、PRM1012	速度減速時常數	STB
PRM13、PRM1013	S字加減速時常數	STC
PRM14、PRM1014	轉矩指令時常數	TQC
PRM15、PRM1015	站號設定	*SNO
PRM16、PRM1016	序列通訊功能選擇/清除警示履歷	*BPS
PRM17、PRM1017	模擬監視輸出	MOD
PRM18、PRM1018	狀態顯示選擇	*DMD
PRM19、PRM1019	禁止寫入參數	*BLK
PRM20、PRM1020	功能選擇2	*OP2
PRM21、PRM1021	功能選擇3（指令脈衝選擇）	*OP3
PRM22、PRM1022	功能選擇4	*OP4
PRM23、PRM1023	前饋增益	FFC
PRM24、PRM1024	零速度	ZSP
PRM25、PRM1025	模擬速度指令最大旋轉速度/限制最大旋轉速度	VCM
PRM26、PRM1026	模擬轉矩指令最大輸出	TLC
PRM27、PRM1027	偵測器輸出脈衝	*ENR
PRM28、PRM1028	內部轉矩限制1	TL1
PRM29、PRM1029	模擬速度指令OFFSET/限制OFFSET	VCO
PRM30、PRM1030	模擬轉矩指令OFFSET/限制OFFSET	TLO
PRM31、PRM1031	模擬監視1 OFFSET	MO1
PRM32、PRM1032	模擬監視2 OFFSET	MO2
PRM33、PRM1033	電磁制動器順程式輸出	MBR
PRM34、PRM1034	針對伺服電機的負荷慣性動量比	GD2
PRM35、PRM1035	位置控制增益2	PG2
PRM36、PRM1036	速度控制增益1	VG1
PRM37、PRM1037	速度控制增益2	VG2
PRM38、PRM1038	速度積分補償	VIC
PRM39、PRM1039	速度微分補償	VDC
PRM40、PRM1040	製造商設定用	—
PRM41、PRM1041	輸入訊號自動ON選擇	*DIA
PRM42、PRM1042	輸入訊號選擇1	*D11
PRM43、PRM1043	輸入訊號選擇2（CN1B-5）	*D12
PRM44、PRM1044	輸入訊號選擇3（CN1B-14）	*D13
PRM45、PRM1045	輸入訊號選擇4（CN1A-8）	*D14
PRM46、PRM1046	輸入訊號選擇5（CN1B-7）	*D15

元件名	項目	簡稱*1
PRM47、PRM1047	輸入訊號選擇6 (CN1B-8)	*DI6
PRM48、PRM1048	輸入訊號選擇7 (CN1B-9)	*DI7
PRM49、PRM1049	輸入訊號選擇1	*DO1
PRM50、PRM1050	製造商設定用	—
PRM51、PRM1051	功能選擇6	*OP6
PRM52、PRM1052	製造商設定用	—
PRM53、PRM1053	功能選擇8	*OP8
PRM54、PRM1054	功能選擇9	*OP9
PRM55、PRM1055	功能選擇A	*OPA
PRM56、PRM1056	序列通訊 逾時選擇	SIC
PRM57、PRM1057	製造商設定用	—
PRM58、PRM1058	機械共振抑制過濾器1	NH1
PRM59、PRM1059	機械共振抑制過濾器2	NH2
PRM60、PRM1060	低通過濾器/自適應減振控制	LPF
PRM61、PRM1061	針對伺服電機的負荷慣性動量比2	GD2B
PRM62、PRM1062	位置控制增益2變更比例	PG2B
PRM63、PRM1063	速度控制增益2變更比例	VG2B
PRM64、PRM1064	速度積分補償變更比例	VICB
PRM65、PRM1065	增益切換選擇	*CDP
PRM66、PRM1066	增益切換條件	CDS
PRM67、PRM1067	增益切換時常數	CDT
PRM68、PRM1068	製造商設定用	—
PRM69、PRM1069	指令脈衝倍率分子2	CMX2
PRM70、PRM1070	指令脈衝倍率分子3	CMX3
PRM71、PRM1071	指令脈衝倍率分子4	CMX4
PRM72、PRM1072	內部速度指令4/限制4	SC4
PRM73、PRM1073	內部速度指令5/限制5	SC5
PRM74、PRM1074	內部速度指令6/限制6	SC6
PRM75、PRM1075	內部速度指令7/限制7	SC7
PRM76、PRM1076	內部轉矩限制2	TL2
PRM77~PRM84、PRM1077~PRM1084	製造商設定用	—

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源關閉後再接通時，設定將變為有效。

(5) 狀態顯示

元件名	項目	簡稱
ST0	回饋脈衝累積	—
ST1	伺服電機旋轉速度	—
ST2	滯留脈衝	—
ST3	指令脈衝累積	—
ST4	指令脈衝頻率	—
ST5	模擬速度指令電壓/速度限制電壓	—
ST6	模擬轉矩指令電壓/限制電壓	—
ST7	再生負荷率	—
ST8	實效負荷率	—
ST9	波峰負荷率	—
ST10	瞬時發生轉矩	—
ST11	旋轉1圈內的位置	—
ST12	ABS計數器	—
ST13	負荷慣性動量比	—
ST14	母線電壓	—

(6) 警示

元件名	項目	簡稱
AL0	當前警示編號的讀取	—
AL1	當前警示詳細資料的讀取	—
AL11	發生警示時的狀態 回饋脈衝累積	—
AL12	發生警示時的狀態 伺服電機旋轉速度	—
AL13	發生警示時的狀態 滯留脈衝	—
AL14	發生警示時的狀態 指令脈衝累積	—
AL15	發生警示時的狀態 指令脈衝頻率	—
AL16	發生警示時的狀態 速度指令電壓/速度限制電壓	—
AL17	發生警示時的狀態 模擬轉矩指令電壓/模擬轉矩限制電壓	—
AL18	發生警示時的狀態 再生負荷率	—
AL19	發生警示時的狀態 實效負荷率	—
AL20	發生警示時的狀態 波峰負荷率	—
AL21	發生警示時的狀態 瞬時轉矩	—
AL22	發生警示時的狀態 旋轉1圈內的位置	—
AL23	發生警示時的狀態 ABS計數器	—
AL24	發生警示時的狀態 負荷慣性動量比	—
AL25	發生警示時的狀態 母線電壓	—
AL200	警示履歷的警示編號讀取 最新警示	—
AL201	警示履歷的警示編號讀取 1個之前的警示	—
AL202	警示履歷的警示編號讀取 2個之前的警示	—
AL203	警示履歷的警示編號讀取 3個之前的警示	—
AL204	警示履歷的警示編號讀取 4個之前的警示	—
AL205	警示履歷的警示編號讀取 5個之前的警示	—
AL210	警示履歷發生時間的讀取 最新警示	—

元件名	項目	簡稱
AL211	警示履歷發生時間的讀取 1個之前的警示	—
AL212	警示履歷發生時間的讀取 2個之前的警示	—
AL213	警示履歷發生時間的讀取 3個之前的警示	—
AL214	警示履歷發生時間的讀取 4個之前的警示	—
AL215	警示履歷發生時間的讀取 5個之前的警示	—
AL230	警示履歷警示詳情資料 最新警示	—
AL231	警示履歷警示詳情資料 1個之前的警示	—
AL232	警示履歷警示詳情資料 2個之前的警示	—
AL233	警示履歷警示詳情資料 3個之前的警示	—
AL234	警示履歷警示詳情資料 4個之前的警示	—
AL235	警示履歷警示詳情資料 5個之前的警示	—

(7) 外部I/O訊號

元件名	項目	簡稱
D10	外部輸入針腳狀態	—
D00	外部輸出針腳狀態	—

(8) 測試運行時輸入訊號（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMI0	測試運行時輸入訊號狀態	—

(9) 訊號針腳的強制輸出（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMO0	訊號針腳的強制輸出狀態	—

(10) 設定資料（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMD0	測試運行模式用資料（旋轉速度）	—
TMD1	測試運行模式用資料（加減速時常數）	—
TMD2	測試運行模式用資料（脈衝移動量）	—

5. MELSERVO-J2S-*CP

元件名 ^{*3}		可設定範圍	元件編號呈現格式
位元元件	伺服要求 (SP)	SP0~SP6	10進位數
	運行模式選擇 (OM)	OM0~OM4	
	指令要求 (測試運行用) (TMB)	TMB0~TMB1	
字元元件	基本參數 擴充參數 (PRM) ^{*1}	PRM0~PRM90 PRM1000~PRM1090	
	狀態顯示 (ST)	ST0~ST16	
	警示 (AL)	AL0~AL1 AL11~AL27 AL200~AL205 AL210~AL215 AL230~AL235	
	外部輸入 (DI) ^{*4}	DI0~DI2	
	外部輸出 (DO)	DO0~DO1	
	號碼表 (位置) (POS) ^{*2}	POS1~POS31 POS1001~POS1031	
	號碼表 (速度) (SPD) ^{*2}	SPD1~SPD31 SPD1001~SPD1031	
	號碼表 (加速時常數) (ACT) ^{*2}	ACT1~ACT31 ACT1001~ACT1031	
	號碼表 (減速時常數) (DCT) ^{*2}	DCT1~DCT31 DCT1001~DCT1031	
	號碼表 (駐留) (DWL) ^{*2}	DWL1~DWL31 DWL1001~DWL1031	
號碼表 (輔助功能) (AUX) ^{*2}	AUX1~AUX31 AUX1001~AUX1031		
雙字元件	測試運行時輸入訊號 (測試運行用) (TMI)	TMI0	
	訊號針腳的強制輸出 (測試運行用) (TMO)	TMO0	
	設定資料 (測試運行用) (TMD)	TMD0~TMD2	

*1 PRM的0~90用於向伺服放大器的RAM中寫入。

PRM的1000~1090用於向伺服放大器的E²PROM中寫入。
PRM1000~PRM1090用於向伺服放大器的RAM中讀取。

*2 寫入號碼表中時，請使用POS、SPD、ACT、DCT、DWL、AUX的1001~1031 (E²PROM的區域)。
即使執行向POS、SPD、ACT、DCT、DWL、AUX的1~31 (RAM的區域)中寫入，值也不會被反映。

*3 無法進行連續元件的讀取/寫入。

*4 DI0~DI1僅可讀取。

POINT

SP、OM、TMB、TMI、TMO、TMD的使用注意事項

- (1) 位元元件時
僅可寫入。
[交替]無法用於位元開關的動作。
位元開關的動作請使用[置位]、[還原]、[位元點動]。
- (2) 字元元件、雙字元件時
僅可寫入。
無法使用數值輸入。
請使用資料寫入開關的[字元SET]進行寫入。

GOT中使用的伺服放大器用虛擬元件和伺服放大器資料的對應如下所示。

(1) 伺服要求

元件名	項目	簡稱
SP0	狀態顯示資料的清除	—
SP1	當前警示的清除	—
SP2	警示履歷的清除	—
SP3	外部輸入訊號禁止	—
SP4	外部輸出訊號禁止	—
SP5	外部輸入訊號禁止的解除	—
SP6	外部輸出訊號禁止的解除	—

(2) 運行模式選擇

元件名	項目	簡稱
OM0	通常模式（解除測試運行模式）	—
OM1	JOG運行	—
OM2	定位運行	—
OM3	無電機運行	—
OM4	輸出訊號（DO）強制輸出	—

(3) 指令要求（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMB0	加減速時常數的解除	—
TMB1	暫停指令	—

(4) 基本參數、擴充參數

元件名	項目	簡稱*1
PRM0、PRM1000	指令方式/再生選項選擇	*STY
PRM1、PRM1001	進給功能選擇	*FTY
PRM2、PRM1002	功能選擇1	*OP1
PRM3、PRM1003	自動調諧	ATU
PRM4、PRM1004	電子齒輪分子	*CMX
PRM5、PRM1005	電子齒輪分母	*CDV
PRM6、PRM1006	定位範圍	INP
PRM7、PRM1007	位置控制增益1	PG1
PRM8、PRM1008	原點回歸類型	*ZTY
PRM9、PRM1009	原點回歸速度	ZRF
PRM10、PRM1010	蠕變速度	CRF
PRM11、PRM1011	原點移位置	ZST
PRM12、PRM1012	粗略一致輸出範圍	CRP
PRM13、PRM1013	JOG速度	JOG
PRM14、PRM1014	S字加減速時常數	*STC
PRM15、PRM1015	站號設定	*SNO
PRM16、PRM1016	序列通訊功能選擇/清除警示履歷	*BPS
PRM17、PRM1017	模擬監視輸出	MOD
PRM18、PRM1018	狀態顯示選擇	*DMD
PRM19、PRM1019	禁止寫入參數	*BLK
PRM20、PRM1020	選擇功能2	*OP2
PRM21、PRM1021	製造商設定用	—
PRM22、PRM1022	選擇功能4	*OP4
PRM23、PRM1023	序列通訊逾時選擇	SIC
PRM24、PRM1024	前饋增益	FFC

元件名	項目	簡稱*1
PRM25、PRM1025	超程OFFSET	VCO
PRM26、PRM1026	轉矩限制OFFSET	TLO
PRM27、PRM1027	偵測器輸出脈衝	*ENR
PRM28、PRM1028	內部轉矩限制1	TL1
PRM29、PRM1029	內部轉矩限制2	TL2
PRM30、PRM1030	間隙補償量	*BKC
PRM31、PRM1031	模擬監視1 OFFSET	MO1
PRM32、PRM1032	模擬監視2 OFFSET	MO2
PRM33、PRM1033	電磁制動器順控程式輸出	MBR
PRM34、PRM1034	針對伺服電機的負荷慣性動量比	GD2
PRM35、PRM1035	位置控制增益2	PG2
PRM36、PRM1036	速度控制增益1	VG1
PRM37、PRM1037	速度控制增益2	VG2
PRM38、PRM1038	速度積分補償	VIC
PRM39、PRM1039	速度微分補償	VDC
PRM40~PRM41、PRM1040~PRM1041	製造商設定用	—
PRM42、PRM1042	原點回歸位置資料	*ZPS
PRM43、PRM1043	近點夾具後的移動量	DCT
PRM44、PRM1044	接觸式原點回歸解除時間	ZTM
PRM45、PRM1045	接觸式原點回歸轉矩限制值	ZTT
PRM46、PRM1046	軟體限制+	*LMP
PRM47、PRM1047		
PRM48、PRM1048	軟體限制-	*LMN
PRM49、PRM1049		
PRM50、PRM1050	位置範圍輸出位址+	*LPP
PRM51、PRM1051		
PRM52、PRM1052	位置範圍輸出位址-	*LNP
PRM53、PRM1053		
PRM54、PRM1054	製造商設定用	—
PRM55、PRM1055	選擇功能6	*OP6
PRM56、PRM1056	製造商設定用	—
PRM57、PRM1057	選擇功能8	*OP8
PRM58、PRM1058	選擇功能9	*OP9
PRM59、PRM1059	選擇功能A	*OPA
PRM60、PRM1060	製造商設定用	—
PRM61、PRM1061	機械共振抑制過濾器1	NH1
PRM62、PRM1062	機械共振抑制過濾器2	NH2
PRM63、PRM1063	低通過濾器/自適應減振控制	LPF
PRM64、PRM1064	針對伺服電機的負荷慣性動量比2	GD2B
PRM65、PRM1065	位置控制增益2變更比例	PG2B
PRM66、PRM1066	速度控制增益2變更比例	VG2B
PRM67、PRM1067	速度積分補償變更比例	VICB
PRM68、PRM1068	增益切換選擇	*CDP
PRM69、PRM1069	增益切換條件	CDS
PRM70、PRM1070	增益切換時常數	CDT
PRM71~PRM90、PRM1071~PRM1090	製造商設定用	—

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源關閉後再接通時，設定將變為有效。

(5) 狀態顯示

元件名	項目	簡稱
ST0	當前位置	—
ST1	指令位置	—
ST2	指令殘餘距離	—
ST3	號碼表No.	—
ST4	回饋脈衝累積	—
ST5	伺服電機旋轉速度	—
ST6	滯留脈衝	—
ST7	超程	—
ST8	轉矩限制電壓	—
ST9	再生負荷率	—
ST10	實效負荷率	—
ST11	波峰負荷率	—
ST12	瞬時發生轉矩	—
ST13	旋轉1圈內的位置	—
ST14	ABS計數器	—
ST15	負荷慣性動量比	—
ST16	母線電壓	—

(6) 警示

元件名	項目	簡稱
AL0	當前警示編號的讀取	—
AL1	當前警示詳細資料的讀取	—
AL11	發生警示時的狀態 當前位置	—
AL12	發生警示時的狀態 指令位置	—
AL13	發生警示時的狀態 指令殘餘距離	—
AL14	發生警示時的狀態 號碼表No.	—
AL15	發生警示時的狀態 回饋脈衝累積	—
AL16	發生警示時的狀態 伺服電機旋轉速度	—
AL17	發生警示時的狀態 滯留脈衝	—
AL18	發生警示時的狀態 超程	—
AL19	發生警示時的狀態 轉矩限制電壓	—
AL20	發生警示時的狀態 再生負荷率	—
AL21	發生警示時的狀態 實效負荷率	—
AL22	發生警示時的狀態 波峰負荷率	—
AL23	發生警示時的狀態 瞬時發生轉矩	—
AL24	發生警示時的狀態 旋轉1圈內的位置	—
AL25	發生警示時的狀態 ABS計數器	—
AL26	發生警示時的狀態 負荷慣性動量比	—
AL27	發生警示時的狀態 母線電壓	—
AL200	警示履歷的警示編號讀取 最新警示	—
AL201	警示履歷的警示編號讀取 1個之前的警示	—
AL202	警示履歷的警示編號讀取 2個之前的警示	—
AL203	警示履歷的警示編號讀取 3個之前的警示	—
AL204	警示履歷的警示編號讀取 4個之前的警示	—

元件名	項目	簡稱
AL205	警示履歷的警示編號讀取 5個之前的警示	—
AL210	警示履歷發生時間的讀取 最新警示	—
AL211	警示履歷發生時間的讀取 1個之前的警示	—
AL212	警示履歷發生時間的讀取 2個之前的警示	—
AL213	警示履歷發生時間的讀取 3個之前的警示	—
AL214	警示履歷發生時間的讀取 4個之前的警示	—
AL215	警示履歷發生時間的讀取 5個之前的警示	—
AL230	警示履歷警示詳情資料 最新警示	—
AL231	警示履歷警示詳情資料 1個之前的警示	—
AL232	警示履歷警示詳情資料 2個之前的警示	—
AL233	警示履歷警示詳情資料 3個之前的警示	—
AL234	警示履歷警示詳情資料 4個之前的警示	—
AL235	警示履歷警示詳情資料 5個之前的警示	—

(7) 外部I/O訊號

元件名	項目	簡稱
DI0	輸入針腳狀態	—
DI1	外部輸入針腳狀態	—
DI2	因通訊而啟動的輸入元件的狀態	—
DO0	輸出元件狀態	—
DO1	外部輸出針腳狀態	—

(8) 號碼表（位置）

元件名	項目	簡稱
POS1～POS31、POS1001～POS1031	號碼表（位置） No.1～31	—
SPD1～SPD31、SPD1001～SPD1031	號碼表（速度） No.1～31	—
ACT1～ACT31、ACT1001～ACT1031	號碼表（加速時常數） No.1～31	—
DCT1～DCT31、DCT1001～DCT1031	號碼表（減速時常數） No.1～31	—
DWL1～DWL31、DWL1001～DWL1031	號碼表（駐留） No.1～31	—
AUX1～AUX31、AUX1001～AUX1031	號碼表（輔助功能） No.1～31	—

(9) 測試運行時輸入訊號（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TM10	測試運行時輸入訊號	—

(10) 訊號針腳的強制輸出（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMO0	訊號針腳的強制輸出	—

(11) 設定資料（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMD0	測試運行模式用資料（旋轉速度）	—
TMD1	測試運行模式用資料（加減速時常數）	—
TMD2	測試運行模式用資料（脈衝移動量）	—

■ 6. MELSERVO-J2S-*CL

元件名 ^{*2}		可設定範圍	元件編號呈現格式
位元元件	伺服要求（SP）	SP0～SP6	10進位數
	運行模式選擇（OM）	OM0～OM4	
	指令要求（測試運行用）（TMB）	TMB0～TMB1	
字元元件	基本參數/擴充參數（PRM） ^{*1}	PRM0～PRM90 PRM1000～PRM1090	
	狀態顯示（ST）	ST0～ST17	
	警示（AL）	AL0～AL1 AL11～AL28 AL200～AL205 AL210～AL215 AL230～AL235	
	外部輸入（DI） ^{*4}	DI0～DI2	
	外部輸出（DO）	DO0～DO1	
	當前位置鎖存資料（LD）	LD1	
	通用暫存器（Rx）值（RR） ^{*3}	RR1～RR4 RR1001～RR1004	
通用暫存器（Dx）值（RD）	RD1～RD4		
雙字元件	測試運行時輸入訊號（測試運行用）（TMI）	TMI0	
	訊號針腳的強制輸出（測試運行用）（TMO）	TMO0	
	設定資料（測試運行用）（TMD）	TMD0～TMD2	

- *1 PRM的0～90用於向伺服放大器的RAM中寫入。
PRM的1000～1090用於向伺服放大器的E²PROM中寫入。
PRM1000～PRM1090用於向伺服放大器的RAM中讀取。
- *2 無法進行連續元件的讀取/寫入。
- *3 請以整數向Rx中寫入。
- *4 DI0～DI1僅可讀取。

POINT

SP、OM、TMB、TMI、TMO、TMD的使用注意事項

- (1) 位元元件時
僅可寫入。
[交替]無法用於位元開關的動作。
位元開關的動作請使用[置位]、[還原]、[位元點動]。
- (2) 字元元件、雙字元件時
僅可寫入。
無法使用數值輸入。
請使用資料寫入開關的[字元SET]進行寫入。

GOT中使用的伺服放大器用虛擬元件和伺服放大器資料的對應如下所示。

(1) 伺服要求

元件名	項目	簡稱
SP0	狀態顯示資料的清除	—
SP1	當前警示的清除	—
SP2	警示履歷的清除	—
SP3	外部輸入訊號禁止	—
SP4	外部輸出訊號禁止	—
SP5	外部輸入訊號禁止的解除	—
SP6	外部輸出訊號禁止的解除	—

(2) 運行模式選擇

元件名	項目	簡稱
OM0	通常模式（解除測試運行模式）	—
OM1	JOG運行	—
OM2	定位運行	—
OM3	無電機運行	—
OM4	輸出訊號（DO）強制輸出	—

(3) 指令要求（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMB0	加減速時常數的解除	—
TMB1	暫停指令	—

(4) 基本參數、擴充參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PRM0、PRM1000	指令方式/再生選項選擇	*STY
PRM1、PRM1001	進給功能選擇	*FTY
PRM2、PRM1002	功能選擇1	*OP1
PRM3、PRM1003	自動調諧	ATU
PRM4、PRM1004	電子齒輪分子	*CMX
PRM5、PRM1005	電子齒輪分母	*CDV
PRM6、PRM1006	定位範圍	INP
PRM7、PRM1007	位置控制增益1	PG1
PRM8、PRM1008	原點回歸類型	*ZTY
PRM9、PRM1009	原點回歸速度	ZRF
PRM10、PRM1010	蠕變速度	CRF
PRM11、PRM1011	原點移位量	ZST
PRM12、PRM1012	製造商設定用	—
PRM13、PRM1013	JOG速度	JOG
PRM14、PRM1014	S字加減速時常數	*STC
PRM15、PRM1015	站號設定	*SNO
PRM16、PRM1016	序列通訊功能選擇/清除警示履歷	*BPS
PRM17、PRM1017	模擬監視輸出	MOD
PRM18、PRM1018	狀態顯示選擇	*DMD
PRM19、PRM1019	禁止寫入參數	*BLK
PRM20、PRM1020	選擇功能2	*OP2
PRM21、PRM1021	製造商設定用	—
PRM22、PRM1022	選擇功能4	*OP4
PRM23、PRM1023	序列通訊逾時選擇	SIC
PRM24、PRM1024	前饋增益	FFC

元件名	項目	簡稱*1
PRM25、PRM1025	超程OFFSET	VCO
PRM26、PRM1026	轉矩限制OFFSET	TL0
PRM27、PRM1027	偵測器輸出脈衝	*ENR
PRM28、PRM1028	內部轉矩限制1	TL1
PRM29、PRM1029	內部轉矩限制2	TL2
PRM30、PRM1030	間隙補償量	*BKC
PRM31、PRM1031	模擬監視1 OFFSET	MO1
PRM32、PRM1032	模擬監視2 OFFSET	MO2
PRM33、PRM1033	電磁制動器順程式輸出	MBR
PRM34、PRM1034	針對伺服電機的負荷慣性動量比	GD2
PRM35、PRM1035	位置控制增益2	PG2
PRM36、PRM1036	速度控制增益1	VG1
PRM37、PRM1037	速度控制增益2	VG2
PRM38、PRM1038	速度積分補償	VIC
PRM39、PRM1039	速度微分補償	VDC
PRM40、PRM1040	JOG運行加減速時常數	JTC
PRM41、PRM1041	原點回歸加減速時常數	ZTS
PRM42、PRM1042	原點回歸位置資料	*ZPS
PRM43、PRM1043	近點夾具後的移動量	DCT
PRM44、PRM1044	接觸式原點回歸解除時間	ZIM
PRM45、PRM1045	接觸式原點回歸轉矩限制值	ZIT
PRM46、PRM1046	軟體限制+	*LMP
PRM47、PRM1047		
PRM48、PRM1048	軟體限制-	*LMN
PRM49、PRM1049		
PRM50、PRM1050	位置範圍輸出位址+	*LPP
PRM51、PRM1051		
PRM52、PRM1052	位置範圍輸出位址-	*LNP
PRM53、PRM1053		
PRM54、PRM1054	製造商設定用	—
PRM55、PRM1055	選擇功能6	*OP6
PRM56、PRM1056	製造商設定用	—
PRM57、PRM1057	選擇功能8	*OP8
PRM58、PRM1058	選擇功能9	*OP9
PRM59、PRM1059	選擇功能A	*OPA
PRM60、PRM1060	製造商設定用	—
PRM61、PRM1061	機械共振抑制過濾器1	NH1
PRM62、PRM1062	機械共振抑制過濾器2	NH2
PRM63、PRM1063	低通過濾器/自適應減振控制	LPF
PRM64、PRM1064	針對伺服電機的負荷慣性動量比2	GD2B
PRM65、PRM1065	位置控制增益2變更比例	PG2B
PRM66、PRM1066	速度控制增益2變更比例	VG2B
PRM67、PRM1067	速度積分補償變更比例	VICB
PRM68、PRM1068	增益切換選擇	*CDP
PRM69、PRM1069	增益切換條件	CDS
PRM70、PRM1070	增益切換時常數	CDT
PRM71~PRM73、PRM1071~PRM1073	製造商設定用	—
PRM74、PRM1074	OUT1輸出時間設定	OUT1

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PRM75、PRM1075	OUT2輸出時間設定	OUT2
PRM76、PRM1076	OUT3輸出時間設定	OUT3
PRM71~PRM73、PRM1071~PRM1073	程式輸入極性選擇1	SYC1
PRM78~PRM90、PRM1078~PRM1090	製造商設定用	—

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服器放大器的電源關閉後再接通時，設定將變為有效。

(5) 狀態顯示

元件名	項目	簡稱
ST0	當前位置	—
ST1	指令位置	—
ST2	指令殘餘距離	—
ST3	程式No.	—
ST4	步No.	—
ST5	回饋脈衝累積	—
ST6	伺服電機旋轉速度	—
ST7	滯留脈衝	—
ST8	超程	—
ST9	轉矩限制電壓	—
ST10	再生負荷率	—
ST11	實效負荷率	—
ST12	波峰負荷率	—
ST13	瞬時發生轉矩	—
ST14	旋轉1圈內的位置	—
ST15	ABS計數器	—
ST16	負荷慣性動量比	—
ST17	母線電壓	—

(6) 警示

元件名	項目	簡稱
AL0	當前警示編號的讀取	—
AL1	當前警示詳細資料的讀取	—
AL11	發生警示時的狀態 當前位置	—
AL12	發生警示時的狀態 指令位置	—
AL13	發生警示時的狀態 指令殘餘距離	—
AL14	發生警示時的狀態 程式No.	—
AL15	發生警示時的狀態 步No.	—
AL16	發生警示時的狀態 回饋脈衝累積	—
AL17	發生警示時的狀態 伺服電機旋轉速度	—
AL18	發生警示時的狀態 滯留脈衝	—
AL19	發生警示時的狀態 超程	—
AL20	發生警示時的狀態 轉矩限制電壓	—
AL21	發生警示時的狀態 再生負荷率	—
AL22	發生警示時的狀態 實效負荷率	—
AL23	發生警示時的狀態 波峰負荷率	—
AL24	發生警示時的狀態 瞬時發生轉矩	—
AL25	發生警示時的狀態 旋轉1圈內的位置	—
AL26	發生警示時的狀態 ABS計數器	—
AL27	發生警示時的狀態 負荷慣性動量比	—
AL28	發生警示時的狀態 母線電壓	—

元件名	項目	簡稱
AL200	警示履歷的警示編號讀取 最新警示	—
AL201	警示履歷的警示編號讀取 1個之前的警示	—
AL202	警示履歷的警示編號讀取 2個之前的警示	—
AL203	警示履歷的警示編號讀取 3個之前的警示	—
AL204	警示履歷的警示編號讀取 4個之前的警示	—
AL205	警示履歷的警示編號讀取 5個之前的警示	—
AL210	警示履歷發生時間的讀取 最新警示	—
AL211	警示履歷發生時間的讀取 1個之前的警示	—
AL212	警示履歷發生時間的讀取 2個之前的警示	—
AL213	警示履歷發生時間的讀取 3個之前的警示	—
AL214	警示履歷發生時間的讀取 4個之前的警示	—
AL215	警示履歷發生時間的讀取 5個之前的警示	—
AL230	警示履歷警示詳情資料 最新警示	—
AL231	警示履歷警示詳情資料 1個之前的警示	—
AL232	警示履歷警示詳情資料 2個之前的警示	—
AL233	警示履歷警示詳情資料 3個之前的警示	—
AL234	警示履歷警示詳情資料 4個之前的警示	—
AL235	警示履歷警示詳情資料 5個之前的警示	—

(7) 外部I/O訊號

元件名	項目	簡稱
DI0	輸入針腳狀態	—
DI1	外部輸入針腳狀態	—
DI2	因通訊而啟動的輸入元件的狀態	—
DO0	輸出元件狀態	—
DO1	外部輸出針腳狀態	—

(8) 當前位置鎖存資料

元件名	項目	簡稱
LD1	當前位置鎖存資料	—

(9) 通用暫存器 (Rx) 值

元件名	項目	簡稱
RR1、RR1001	通用暫存器 (R1) 值	—
RR2、RR1002	通用暫存器 (R2) 值	—
RR3、RR1003	通用暫存器 (R3) 值	—
RR4、RR1004	通用暫存器 (R4) 值	—

(10) 通用暫存器 (Dx) 值

元件名	項目	簡稱
RD1	通用暫存器 (D1) 值	—
RD2	通用暫存器 (D2) 值	—
RD3	通用暫存器 (D3) 值	—
RD4	通用暫存器 (D4) 值	—

(11) 測試運行時輸入訊號 (測試運行用)

元件名	項目	簡稱
TM10	測試運行時輸入訊號	—

(12) 訊號針腳的強制輸出 (測試運行用)

元件名	項目	簡稱
TM00	訊號針腳的強制輸出	—

(13) 設定資料 (測試運行用)

元件名	項目	簡稱
TMD0	測試運行模式用資料 (旋轉速度)	—
TMD1	測試運行模式用資料 (加減速時常數)	—
TMD2	測試運行模式用資料 (脈衝移動量)	—

■7. MELSERVO-J3-*A

	元件名*2	可設定範圍	元件編號呈現格式
位元元件	伺服要求 (SP)	SP0~SP6	10進位數
	運行模式選擇 (OM)	OM0~OM4	
	指令要求 (測試運行用) (TMB)	TMB1~TMB6	
字元元件	基本設定參數 (PA)*1	PA1~PA19 PA1001~PA1019	
	增益/過濾器參數 (PB)*1	PB1~PB45 PB1001~PB1045	
	擴充設定參數 (PC)*1	PC1~PC50 PC1001~PC1050	
	I/O設定參數 (PD)*1	PD1~PD30 PD1001~PD1030	
	狀態顯示 (ST)*3	ST0~ST14	
	警示 (AL)*3	AL0~AL1 AL11~AL25 AL200~AL205 AL210~AL215 AL230~AL235	
	外部輸入 (DI)*4	DI0~DI2	
外部輸出 (DO)*3	DO0~DO1		
雙字元件	測試運行時輸入訊號 (測試運行用) (TMI)	TMI0	
	訊號針腳的強制輸出 (測試運行用) (TMO)	TMO0	
	設定資料 (測試運行用) (TMD)	TMD0~TMD1 TMD3	

*1 PA、PB、PC、PD的1~50用於向伺服放大器的RAM中寫入。

PA、PB、PC、PD的1001~1050用於向伺服放大器的E²PROM中寫入。

PA、PB、PC、PD的1001~1050用於向伺服放大器的RAM中讀取。

*2 無法進行連續元件的讀取/寫入。

*3 僅可讀取。

*4 DI0~DI1僅可讀取。

POINT

SP、OM、TMB、TMI、TMO、TMD的使用注意事項

- (1) 位元元件時
僅可寫入。
[交替]無法用於位元開關的動作。
位元開關的動作請使用[置位]、[還原]、[位元點動]。
- (2) 字元元件、雙字元件時
僅可寫入。
無法使用數值輸入。
請使用資料寫入開關的[字元SET]進行寫入。

GOT中使用的伺服放大器用虛擬元件和伺服放大器資料的對應如下所示。

(1) 伺服要求

元件名	項目	簡稱
SP0	狀態顯示資料的清除	—
SP1	當前警示的清除	—
SP2	警示履歷的清除	—
SP3	外部輸入訊號禁止	—
SP4	外部輸出訊號禁止	—
SP5	外部輸入訊號禁止的解除	—
SP6	外部輸出訊號禁止的解除	—

(2) 運行模式選擇

元件名	項目	簡稱
OM0	通常模式（解除測試運行模式）	—
OM1	JOG運行	—
OM2	定位運行	—
OM3	無電機運行	—
OM4	輸出訊號（DO）強制輸出	—

(3) 指令要求（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMB1	暫停指令	—
TMB2	啟動指令	—
TMB3	定位方向的選擇（正轉）	—
TMB4	定位方向的選擇（反轉）	—
TMB5	殘餘距離的重新啟動	—
TMB6	殘餘距離清除	—

(4) 基本參數、擴充參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PA1、PA1001	控制模式	*STY
PA2、PA1002	再生選項	*REG
PA3、PA1003	絕對位置偵測系統	*ABS
PA4、PA1004	功能選擇A-1	*AOP1
PA5、PA1005	每旋轉1圈的指令輸入脈衝數	*FBP
PA6、PA1006	電子齒輪分子（指令輸入脈衝倍率分子）	CMX
PA7、PA1007	電子齒輪分母（指令輸入脈衝倍率分母）	CDV
PA8、PA1008	自動調諧模式	ATU
PA9、PA1009	自動調諧應答性	RSP
PA10、PA1010	定位範圍	INP
PA11、PA1011	正轉轉矩限制	TLP
PA12、PA1012	反轉轉矩限制	TLN
PA13、PA1013	指令脈衝輸入形態	*PLSS
PA14、PA1014	旋轉方向選擇	*POL
PA15、PA1015	偵測器輸出脈衝	*ENR
PA16~PA18、PA1016~PA1018	製造商設定用	—
PA19、PA1019	禁止寫入參數	*BLK

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源關閉後再接通時，設定將變為有效。

(5) 增益/過濾器參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PB1、PB1001	自適應調諧模式（自適應濾波器II）	FILT
PA2、PB1002	減振控制調諧模式（高級減振控制）	VRF1
PB3、PB1003	位置指令加減速時常數（位置校平）	PST
PB4、PB1004	前饋增益	FFC
PB5、PB1005	製造商設定用	—
PB6、PB1006	對伺服電機的負荷慣性動量比	GD2
PB7、PB1007	模式控制增益	PG1
PB8、PB1008	位置控制增益	PG2
PB9、PB1009	速度控制增益	VG2
PB10、PB1010	速度積分補償	VIC
PB11、PB1011	速度微分補償	VDC
PB12、PB1012	製造商設定用	—
PB13、PB1013	機械共振抑制過濾器1	NH1
PB14、PB1014	凹槽形狀選擇1	NHQ1
PB15、PB1015	機械共振抑制過濾器2	NH2
PB16、PB1016	凹槽形狀選擇2	NHQ2
PB17、PB1017	製造商設定用	—
PB18、PB1018	低通過濾器設定	LPF
PB19、PB1019	減振控制 振動頻率設定	VRF1
PB20、PB1020	減振控制 共振頻率設定	VRF2
PB21~PB22、PB1021~PB1022	製造商設定用	—
PB23、PB1023	低通過濾器選擇	VFBF
PB24、PB1024	微振動抑制控制選擇	*MVS
PB25、PB1025	功能選擇B-1	*BOP1
PB26、PB1026	增益切換選擇	*CDP
PB27、PB1027	增益切換條件	CDL
PB28、PB1028	增益切換時常數	CDT
PB29、PB1029	增益切換 針對伺服電機的負荷慣性動量比	GD2B
PB30、PB1030	增益切換 位置控制增益	PG2B
PB31、PB1031	增益切換 速度控制增益	VG2B
PB32、PB1032	增益切換 速度積分補償	VICB
PB33、PB1033	增益切換 減振控制振動頻率設定	VRF1B
PB34、PB1034	增益切換 減振控制共振頻率設定	VRF2B
PB35~PB45、PB1035~PB1045	製造商設定用	—

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源關閉後再接通時，設定將變為有效。

(6) 擴充設定參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PC1、PC1001	速度加速時常數	STA
PC2、PC1002	速度減速時常數	STB
PC3、PC1003	S字加速時常數	STC
PC4、PC1004	轉矩指令時常數	TQC
PC5、PC1005	內部速度指令1/限制1	SC1
PC6、PC1006	內部速度指令2/限制2	SC2
PC7、PC1007	內部速度指令3/限制3	SC3
PC8、PC1008	內部速度指令4/限制4	SC4
PC9、PC1009	內部速度指令5/限制5	SC5
PC10、PC1010	內部速度指令6/限制6	SC6
PC11、PC1011	內部速度指令7/限制7	SC7
PC12、PC1012	模擬速度指令最大旋轉速度/限制最大旋轉速度	VCM
PC13、PC1013	模擬轉矩指令最大輸出	TLC
PC14、PC1014	模擬監視1輸出	MOD1
PC15、PC1015	模擬監視2輸出	MOD2
PC16、PC1016	電磁制動器順控程式輸出	MBR
PC17、PC1017	零速度	ZSP
PC18、PC1018	清除警示履歷	*BPS
PC19、PC1019	偵測器脈衝輸出選擇	*ENRS
PC20、PC1020	站號設定	*SNO
PC21、PC1021	通訊功能選擇	*SOP
PC22、PC1022	功能選擇C-1	*COP1
PC23、PC1023	功能選擇C-2	*COP2
PC24、PC1024	功能選擇C-3	*COP3
PC25、PC1025	製造商設定用	—
PC26、PC1026	功能選擇C-5	*COP5
PC27~PC29、PC1027~PC1029	製造商設定用	—
PC30、PC1030	速度加速時常數2	STA2
PC31、PC1031	速度減速時常數2	STB2
PC32、PC1032	指令輸入脈衝倍率分子2	CMX2
PC33、PC1033	指令輸入脈衝倍率分子3	CMX3
PC34、PC1034	指令輸入脈衝倍率分子4	CMX4
PC35、PC1035	內部轉矩限制2	TL2
PC36、PC1036	狀態顯示選擇	*DMD
PC37、PC1037	模擬速度指令OFFSET/限制OFFSET	VCO
PC38、PC1038	模擬轉矩指令OFFSET/限制OFFSET	TPO
PC39、PC1039	模擬監視1 OFFSET	MO1
PC40、PC1040	模擬監視2 OFFSET	MO2
PC41~PC50、PC1041~PC1050	製造商設定用	—

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源關閉後再接通時，設定將變為有效。

(7) I/O設定參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PD1、PD1001	輸入訊號自動ON選擇1	*DIA1
PD2、PD1002	製造商設定用	—
PD3、PD1003	輸入訊號元件選擇1 (CN1-15)	*DI1
PD4、PD1004	輸入訊號元件選擇2 (CN1-16)	*DI2
PD5、PD1005	輸入訊號元件選擇3 (CN1-17)	*DI3
PD6、PD1006	輸入訊號元件選擇4 (CN1-18)	*DI4
PD7、PD1007	輸入訊號元件選擇5 (CN1-19)	*DI5
PD8、PD1008	輸入訊號元件選擇6 (CN1-41)	*DI6
PD9、PD1009	製造商設定用	—
PD10、PD1010	輸入訊號元件選擇8 (CN1-43)	*DI8
PD11、PD1011	輸入訊號元件選擇9 (CN1-44)	*DI9
PD12、PD1012	輸入訊號元件選擇10 (CN1-45)	*DI10
PD13、PD1013	輸出訊號元件選擇1 (CN1-22)	*DO1
PD14、PD1014	輸出訊號元件選擇2 (CN1-23)	*DO2
PD15、PD1015	輸出訊號元件選擇3 (CN1-24)	*DO3
PD16、PD1016	輸出訊號元件選擇4 (CN1-25)	*DO4
PD17、PD1017	製造商設定用	—
PD18、PD1018	輸出訊號元件選擇6 (CN1-49)	*DO6
PD19、PD1019	輸入過濾器設定	*DIF
PD20、PD1020	功能選擇D-1	*DOP1
PD21、PD1021	製造商設定用	—
PD22、PD1022	功能選擇D-3	*DOP3
PD23、PD1023	製造商設定用	—
PD24、PD1024	功能選擇D-5	*DOP5
PD25~PD30、PD1025~PD1030	製造商設定用	—

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源關閉後再接通時，設定將變為有效。

(8) 狀態顯示

元件名	項目	簡稱
ST0	回饋脈衝累積	—
ST1	伺服電機旋轉速度	—
ST2	滯留脈衝	—
ST3	指令脈衝累積	—
ST4	指令脈衝頻率	—
ST5	模擬速度指令電壓/速度限制電壓	—
ST6	模擬轉矩指令電壓/限制電壓	—
ST7	再生負荷率	—
ST8	實效負荷率	—
ST9	波峰負荷率	—
ST10	瞬時發生轉矩	—
ST11	旋轉1圈內的位置	—
ST12	ABS計數器	—
ST13	負荷慣性動量比	—
ST14	母線電壓	—

(9) 警示

元件名	項目	簡稱
AL0	當前警示編號的讀取	—
AL1	當前警示詳細資料的讀取	—
AL11	發生警示時的狀態 回饋脈衝累積	—
AL12	發生警示時的狀態 伺服電機旋轉速度	—
AL13	發生警示時的狀態 滯留脈衝	—
AL14	發生警示時的狀態 指令脈衝累積	—
AL15	發生警示時的狀態 指令脈衝頻率	—
AL16	發生警示時的狀態 速度指令電壓/速度限制電壓	—
AL17	發生警示時的狀態 模擬轉矩指令電壓/模擬轉矩限制電壓	—
AL18	發生警示時的狀態 再生負荷率	—
AL19	發生警示時的狀態 實效負荷率	—
AL20	發生警示時的狀態 波峰負荷率	—
AL21	發生警示時的狀態 瞬時轉矩	—
AL22	發生警示時的狀態 旋轉1圈內的位置	—
AL23	發生警示時的狀態 ABS計數器	—
AL24	發生警示時的狀態 負荷慣性動量比	—
AL25	發生警示時的狀態 母線電壓	—
AL200	警示履歷的警示編號讀取 最新警示	—
AL201	警示履歷的警示編號讀取 1個之前的警示	—
AL202	警示履歷的警示編號讀取 2個之前的警示	—
AL203	警示履歷的警示編號讀取 3個之前的警示	—
AL204	警示履歷的警示編號讀取 4個之前的警示	—
AL205	警示履歷的警示編號讀取 5個之前的警示	—
AL210	警示履歷發生時間的讀取 最新警示	—
AL211	警示履歷發生時間的讀取 1個之前的警示	—
AL212	警示履歷發生時間的讀取 2個之前的警示	—
AL213	警示履歷發生時間的讀取 3個之前的警示	—
AL214	警示履歷發生時間的讀取 4個之前的警示	—
AL215	警示履歷發生時間的讀取 5個之前的警示	—
AL230	警示履歷警示詳情資料 最新警示	—
AL231	警示履歷警示詳情資料 1個之前的警示	—
AL232	警示履歷警示詳情資料 2個之前的警示	—
AL233	警示履歷警示詳情資料 3個之前的警示	—
AL234	警示履歷警示詳情資料 4個之前的警示	—
AL235	警示履歷警示詳情資料 5個之前的警示	—

(10)外部輸入

元件名	項目	簡稱
DI0	輸入元件狀態	—
DI1	外部輸入針腳狀態	—
DI2	因通訊而啟動的輸入元件的狀態	—

(11)外部輸出

元件名	項目	簡稱
DO0	輸出元件狀態	—
DO1	外部輸出針腳狀態	—

(12)測試運行時輸入訊號（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMI0	測試運行時輸入訊號	—

(13)訊號針腳的強制輸出（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMO0	訊號針腳的強制輸出	—

(14)設定資料（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMD0	測試運行模式用資料（旋轉速度）	—
TMD1	測試運行模式用資料（加減速時常數）	—
TMD2	製造商設定用	—
TMD3	測試運行模式用資料（移動量）	—

8. MELSERVO-J3-*T

元件名*5		可設定範圍	元件編號呈現格式
位元元件	伺服要求 (SP)	SP0~SP6	10進位數
	運行模式選擇 (OM)	OM0~OM5	
	指令要求 (測試運行用) (TMB)	TMB1~TMB6	
字元元件	基本設定參數 (PA) *1	PA1~PA19 PA1001~PA1019	10進位數
	增益/過濾器參數 (PB) *1	PB1~PB45 PB1001~PB1045	
	擴充設定參數 (PC) *1	PC1~PC50 PC1001~PC1050	
	I/O設定參數 (PD) *1	PD1~PD30 PD1001~PD1030	
	選項模塊參數 (PO) *1	PO1~PO35 PO1001~PO1035	
	狀態顯示 (ST) *4	ST0~ST17	
	警示 (AL) *4	AL0~AL1 AL11~AL28 AL200~AL205 AL210~AL215 AL230~AL235	
	外部輸入 (DI) *6	DI0~DI7	
	外部輸出 (DO) *4	DO0~DO4	
	號碼表 (位置) (POS) *2	POS1~POS255 POS1001~POS1255	
	號碼表 (速度) (SPD) *2	SPD1~SPD255 SPD1001~SPD1255	
	號碼表 (加速時常數) (ACT) *2	ACT1~ACT255 ACT1001~ACT1255	
	號碼表 (減速時常數) (DCT) *2	DCT1~DCT255 DCT1001~DCT1255	
	號碼表 (駐留) (DWL) *2	DWL1~DWL255 DWL1001~DWL1255	
	號碼表 (輔助功能) (AUX) *2	AUX1~AUX255 AUX1001~AUX1255	
號碼表 (M代碼) (MCD) *2*3	MCD1~MCD255 MCD1001~MCD1255		
雙字元件	測試運行時輸入訊號 (測試運行用) (TMI)	TMI0~TMI2	
	訊號針腳的強制輸出 (測試運行用) (TMO)	TMO0~TMO1	
	設定資料 (測試運行用) (TMD)	TMD0~TMD1 TMD3	

*1 PA、PB、PC、PD、PO的1~50用於向伺服放大器的RAM中寫入。

PA、PB、PC、PD、PO的1001~1050用於向伺服放大器的E²PROM中寫入。

PA、PB、PC、PD、PO的1001~1050用於向伺服放大器的RAM中讀取。

*2 寫入號碼表中時，請使用POS、SPD、ACT、DCT、DWL、AUX、MCD的1001~1255 (E²PROM的區域)。

即使執行向POS、SPD、ACT、DCT、DWL、AUX、MCD的1~255 (RAM的區域)中寫入，值也不會被反映。

*3 MCD無法作為實數處理。

*4 僅可讀取。

*5 無法進行連續元件的讀取/寫入。

*6 DI0~DI4僅可讀取。

POINT

SP、OM、TMB、TMI、TMO、TMD的使用注意事項

- (1) 位元元件時
僅可寫入。
[交替]無法用於位元開關的動作。
位元開關的動作請使用[置位]、[還原]、[位元點動]。
- (2) 字元元件、雙字元元件時
僅可寫入。
無法使用數值輸入。
請使用資料寫入開關的[字元SET]進行寫入。

GOT中使用的伺服放大器用虛擬元件和伺服放大器資料的對應如下所示。

(1) 伺服要求

元件名	項目	簡稱
SP0	狀態顯示資料的清除	—
SP1	當前警示的清除	—
SP2	警示履歷的清除	—
SP3	外部輸入訊號禁止	—
SP4	外部輸出訊號禁止	—
SP5	外部輸入訊號禁止的解除	—
SP6	外部輸出訊號禁止的解除	—

(2) 運行模式選擇

元件名	項目	簡稱
OM0	通常模式（解除測試運行模式）	—
OM1	JOG運行	—
OM2	定位運行	—
OM3	無電機運行	—
OM4	輸出訊號（DO）強制輸出	—
OM5	1步進給	—

(3) 指令要求（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMB1	暫停指令	—
TMB2	啟動指令	—
TMB3	定位方向的選擇（正轉）	—
TMB4	定位方向的選擇（反轉）	—
TMB5	殘餘距離的重新啟動	—
TMB6	殘餘距離清除	—

(4) 基本設定參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PA1、PA1001	控制模式	*STY
PA2、PA1002	再生選項	*REG
PA3、PA1003	絕對位置偵測系統	*ABS
PA4、PA1004	功能選擇A-1	*AOP1
PA5、PA1005	進給功能選擇	*FTY
PA6、PA1006	電子齒輪分子	*CMX
PA7、PA1007	電子齒輪分母	*CDV
PA8、PA1008	自動調諧模式	ATU
PA9、PA1009	自動調諧應答性	RSP
PA10、PA1010	定位範圍	INP
PA11、PA1011	正轉轉矩限制	TLP
PA12、PA1012	反轉轉矩限制	TLN
PA13、PA1013	製造商設定用	—
PA14、PA1014	旋轉方向選擇	*POL
PA15、PA1015	偵測器輸出脈衝	*ENR
PA16~PA18、PA1016~PA1018	製造商設定用	—
PA19、PA1019	禁止寫入參數	*BLK

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源關閉後再接通時，設定將變為有效。

(5) 增益/過濾器參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PB1、PB1001	自適應調諧模式（自適應濾波器I1）	FILT
PA2、PB1002	減振控制調諧模式（進階減振控制）	VRFT
PB3、PB1003	製造商設定用	—
PB4、PB1004	前饋增益	FFC
PB5、PB1005	製造商設定用	—
PB6、PB1006	針對伺服電機的負荷慣性動量比	GD2
PB7、PB1007	模式控制增益	PG1
PB8、PB1008	位置控制增益	PG2
PB9、PB1009	速度控制增益	VG2
PB10、PB1010	速度積分補償	VIC
PB11、PB1011	速度微分補償	VDC
PB12、PB1012	製造商設定用	—
PB13、PB1013	機械共振抑制過濾器1	NH1
PB14、PB1014	凹槽形狀選擇1	NHQ1
PB15、PB1015	機械共振抑制過濾器2	NH2
PB16、PB1016	凹槽形狀選擇2	NHQ2
PB17、PB1017	製造商設定用	—
PB18、PB1018	低通過濾器設定	LPF
PB19、PB1019	減振控制 振動頻率設定	VRF1
PB20、PB1020	減振控制 共振頻率設定	VRF2
PB21~PB22、PB1021~PB1022	製造商設定用	—
PB23、PB1023	低通過濾器選擇	VFBF
PB24、PB1024	微振動抑制控制選擇	*MVS
PB25、PB1025	製造商設定用	—
PB26、PB1026	增益切換選擇	*CDP
PB27、PB1027	增益切換條件	CDL

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PB28、PB1028	增益切換時常數	CDT
PB29、PB1029	增益切換 針對伺服電機的負荷慣性動量比	GD2B
PB30、PB1030	增益切換 位置控制增益	PG2B
PB31、PB1031	增益切換 速度控制增益	VG2B
PB32、PB1032	增益切換 速度積分補償	VICB
PB33、PB1033	增益切換 減振控制振動頻率設定	VRF1B
PB34、PB1034	增益切換 減振控制共振頻率設定	VRF2B
PB35~PB45、PB1035~PB1045	製造商設定用	—

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源關閉後再接通時，設定將變為有效。

(6) 擴充設定參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PC1、PC1001	製造商設定用	—
PC2、PC1002	原點回歸類型	*ZTY
PC3、PC1003	原點回歸方向	*ZDIR
PC4、PC1004	原點回歸速度	ZRF
PC5、PC1005	蠕變速度	CRF
PC6、PC1006	原點移位量	ZST
PC7、PC1007	原點回歸位置資料	*ZPS
PC8、PC1008	近點夾具後的移動量	DCT
PC9、PC1009	接觸式原點回歸接觸時間	ZTM
PC10、PC1010	接觸式原點回歸轉矩限制值	ZTT
PC11、PC1011	粗略一致輸出範圍	CRP
PC12、PC1012	JOG速度	JOG
PC13、PC1013	S字加減速時常數	*STC
PC14、PC1014	間隙補償量	*BKC
PC15、PC1015	製造商設定用	—
PC16、PC1016	電磁制動器順控程式輸出	MBR
PC17、PC1017	零速度	ZSP
PC18、PC1018	清除警示履歷	*BPS
PC19、PC1019	偵測器脈衝輸出選擇	*ENRS
PC20、PC1020	站號設定	*SNO
PC21、PC1021	RS-422通訊功能選擇	*SOP
PC22、PC1022	功能選擇C-1	*COP1
PC23、PC1023	製造商設定用	—
PC24、PC1024	功能選擇C-3	*COP3
PC25、PC1025	製造商設定用	—
PC26、PC1026	功能選擇C-5	*COP5
PC27、PC1027	製造商設定用	—
PC28、PC1028	功能選擇C-7	*COP7
PC29~PC30、PC1029~PC1030	製造商設定用	—
PC31、PC1031	軟體限制+Low	LMPL
PC32、PC1032	軟體限制+High	LMPH
PC33、PC1033	軟體限制-Low	LMNL
PC34、PC1034	軟體限制-High	LMNH
PC35、PC1035	內部轉矩限制2	TL2
PC36、PC1036	狀態顯示選擇	*DMD
PC37、PC1037	位置範圍輸出位址+Low	*LPPL
PC38、PC1038	位置範圍輸出位址+High	*LPPH

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PC39、PC1039	位置範圍輸出位址-Low	*LNPL
PC40、PC1040	位置範圍輸出位址-High	*LNPH
PC41~PC50、PC1041~PC1050	製造商設定用	—

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源關閉後再接通時，設定將變為有效。

(7) I/O設定參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PD1、PD1001	輸入訊號自動ON選擇1	*DIA1
PD2、PD1002	製造商設定用	—
PD3、PD1003	輸入訊號自動ON選擇3	*DIA3
PD4、PD1004	輸入訊號自動ON選擇4	*DIA4
PD5、PD1005	製造商設定用	—
PD6、PD1006	輸入訊號元件選擇2 (CN6-2)	*DI2
PD7、PD1007	輸入訊號元件選擇3 (CN6-3)	*DI3
PD8、PD1008	輸入訊號元件選擇4 (CN6-4)	*DI4
PD9、PD1009	輸出訊號元件選擇1 (CN6-14)	*DO1
PD10、PD1010	輸出訊號元件選擇2 (CN6-15)	*DO2
PD11、PD1011	輸出訊號元件選擇3 (CN6-16)	*DD3
PD12~PD15、PD1012~PD1015	製造商設定用	—
PD16、PD1016	輸入極性選擇	*DIAB
PD17~PD18、PD1017~PD1018	製造商設定用	—
PD19、PD1019	輸入過濾器設定	*DIF
PD20、PD1020	功能選擇D-1	*DOP1
PD21、PD1021	製造商設定用	—
PD22、PD1022	功能選擇D-3	*DOP3
PD23、PD1023	製造商設定用	—
PD24、PD1024	功能選擇D-5	*DOP5
PD25~PD30、PD1025~PD1030	製造商設定用	—

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源關閉後再接通時，設定將變為有效。

(8) 選項模塊參數

元件名	項目	簡稱
PO1、PO1001	製造商設定用	—
PO2、PO1002	MR-J3-D01 輸入訊號元件選擇1 (CN10-21、26)	*OD11
PO3、PO1003	MR-J3-D01 輸入訊號元件選擇2 (CN10-27、28)	*OD12
PO4、PO1004	MR-J3-D01 輸入訊號元件選擇3 (CN10-29、30)	*OD13
PO5、PO1005	MR-J3-D01 輸入訊號元件選擇4 (CN10-31、32)	*OD14
PO6、PO1006	MR-J3-D01 輸入訊號元件選擇5 (CN10-33、34)	*OD15
PO7、PO1007	MR-J3-D01 輸入訊號元件選擇6 (CN10-35、36)	*OD16
PO8、PO1008	MR-J3-D01 輸出訊號元件選擇1 (CN10-46、47)	*ODO1
PO9、PO1009	MR-J3-D01 輸出訊號元件選擇2 (CN10-48、49)	*ODO2
PO10、PO1010	功能選擇0-1	*OOP1
PO11、PO1011	製造商設定用	—
PO12、PO1012	功能選擇0-3	*OOP3

元件名	項目	簡稱
P013、P01013	MR-J3-D01模擬監視1輸出	MOD1
P014、P01014	MR-J3-D01模擬監視2輸出	MOD2
P015、P01015	MR-J3-D01模擬監視1 OFFSET	M01
P016、P01016	MR-J3-D01模擬監視2 OFFSET	M02
P017~P020、P01017~P01020	製造商設定用	—
P021、P01021	MR-J3-D01超程OFFSET	VCO
P022、P01022	MR-J3-D01模擬轉矩限制OFFSET	TLO
P023~P035、P01023~P01035	製造商設定用	—

(9) 狀態顯示

元件名	項目	簡稱
ST0	當前位置	—
ST1	指令位置	—
ST2	指令殘餘距離	—
ST3	號碼表No.	—
ST4	回饋脈衝累積	—
ST5	伺服電機旋轉速度	—
ST6	滯留脈衝	—
ST7	超程電壓	—
ST8	超程	—
ST9	模擬轉矩指令電壓/限制電壓	—
ST10	再生負荷率	—
ST11	實效負荷率	—
ST12	波峰負荷率	—
ST13	瞬時發生轉矩	—
ST14	旋轉1圈內的位置	—
ST15	ABS計數器	—
ST16	負荷慣性動量比	—
ST17	母線電壓	—

(10) 警示

元件名	項目	簡稱
AL0	當前警示編號的讀取	—
AL1	當前警示詳細資料的讀取	—
AL11	發生警示時的狀態 當前位置	—
AL12	發生警示時的狀態 指令位置	—
AL13	發生警示時的狀態 指令殘餘距離	—
AL14	發生警示時的狀態 號碼表No.	—
AL15	發生警示時的狀態 回饋脈衝累積	—
AL16	發生警示時的狀態 伺服電機旋轉速度	—
AL17	發生警示時的狀態 滯留脈衝	—
AL18	發生警示時的狀態 超程電壓	—
AL19	發生警示時的狀態 超程	—
AL20	發生警示時的狀態 模擬轉矩限制電壓	—
AL21	發生警示時的狀態 再生負荷率	—
AL22	發生警示時的狀態 實效負荷率	—
AL23	發生警示時的狀態 波峰負荷率	—
AL24	發生警示時的狀態 瞬時轉矩	—
AL25	發生警示時的狀態 旋轉1圈內的位置	—
AL26	發生警示時的狀態 ABS計數器	—
AL27	發生警示時的狀態 負荷慣性動量比	—
AL28	發生警示時的狀態 母線電壓	—
AL200	警示履歷的警示編號讀取 最新警示	—
AL201	警示履歷的警示編號讀取 1個之前的警示	—
AL202	警示履歷的警示編號讀取 2個之前的警示	—
AL203	警示履歷的警示編號讀取 3個之前的警示	—
AL204	警示履歷的警示編號讀取 4個之前的警示	—
AL205	警示履歷的警示編號讀取 5個之前的警示	—
AL210	警示履歷發生時間的讀取 最新警示	—
AL211	警示履歷發生時間的讀取 1個之前的警示	—
AL212	警示履歷發生時間的讀取 2個之前的警示	—
AL213	警示履歷發生時間的讀取 3個之前的警示	—
AL214	警示履歷發生時間的讀取 4個之前的警示	—
AL215	警示履歷發生時間的讀取 5個之前的警示	—
AL230	警示履歷警示詳情資料 最新警示	—
AL231	警示履歷警示詳情資料 1個之前的警示	—
AL232	警示履歷警示詳情資料 2個之前的警示	—
AL233	警示履歷警示詳情資料 3個之前的警示	—

元件名	項目	簡稱
AL234	警示履歷警示詳情資料 4個之前的警示	—
AL235	警示履歷警示詳情資料 5個之前的警示	—

(11) 外部輸入

元件名	項目	簡稱
D10	輸入元件狀態1	—
D11	輸入元件狀態2	—
D12	輸入元件狀態3	—
D13	外部輸入針腳狀態1	—
D14	外部輸入針腳狀態2	—
D15	因通訊而啟動的輸入元件的狀態1	—
D16	因通訊而啟動的輸入元件的狀態2	—
D17	因通訊而啟動的輸入元件的狀態3	—

(12) 外部輸出

元件名	項目	簡稱
D00	輸出元件狀態1	—
D01	輸出元件狀態2	—
D02	輸出元件狀態3	—
D03	外部輸出針腳狀態1	—
D04	外部輸出針腳狀態2	—

(13) 號碼表（位置）

元件名	項目	簡稱
POS1～POS255、POS1001～POS1255	號碼表（位置）No.1～255	—
SPD1～SPD255、SPD1001～SPD1255	號碼表（速度）No.1～255	—
ACT1～ACT255、ACT1001～ACT1255	號碼表（加速時常數）No.1～255	—
DCT1～DCT255、DCT1001～DCT1255	號碼表（減速時常數）No.1～255	—
DWL1～DWL255、DWL1001～DWL1255	號碼表（駐留）No.1～255	—
AUX1～AUX255、AUX1001～AUX1255	號碼表（輔助功能）No.1～255	—
MCD1～MCD255、MCD1001～MCD1255	號碼表（M代碼）No.1～255	—

(14) 測試運行時輸入訊號（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TM10	測試運行時輸入訊號1	—
TM11	測試運行時輸入訊號2	—
TM12	測試運行時輸入訊號3	—

(15) 訊號針腳的強制輸出（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TM00	訊號針腳的強制輸出（CN6）	—
TM01	訊號針腳的強制輸出（CN10）	—

(16) 設定資料（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMD0	測試運行模式用資料（旋轉速度）	—
TMD1	測試運行模式用資料（加減速時常數）	—
TMD3	測試運行模式用資料（移動量）	—

■ 9. MELSERVO-J4-*A、JE-*A

元件名*2		可設定範圍	元件編號表現形式
位元元件	伺服要求 (SP)	SP0~SP6	10進位數
	運行模式選擇 (OM)	OM0~OM2 OM4	
	指令要求 (測試運行用) (TMB)	TMB1~TMB6	
	一鍵通調整指令 (OTI)*5	OTI0~OTI5	
字元元件	基本設定參數 (PA)*1	PA1~PA32 PA1001~PA1032	
	增益、過濾器參數 (PB)*1	PB1~PB64 PB1001~PB1064	
	擴充設定參數 (PC)*1	PC1~PC80 PC1001~PC1080	
	I/O設定參數 (PD)*1	PD1~PD48 PD1001~PD1048	
	擴充設定2參數 (PE)*1	PE1~PE64 PE1001~PE1064	
	擴充設定3 參數 (PE)*1	PF1~PF48 PF1001~PF1048	
	線性伺服電機/DD電機設定參數 (PL)*2*6	PL1~PL48 PL1001~PL1048	
	狀態顯示 (ST)*3	ST0~ST41	
	警示 (AL)*3	AL0~AL1 AL11~AL25 AL200~AL205 AL210~AL215 AL230~AL235	
	警示 (ALM)*3	ALM0~ALM1 ALM11~ALM52 ALM200~ALM215 ALM220~ALM235 ALM240~ALM255	
	機械診斷資料 (MD)*3	MD0~MD11	
	一鍵式調整資料 (OTS)*3	OTS0~OTS3	
	外部輸入 (DI)*4	DI0~DI2	
	外部輸出 (DO)*3	DO0~DO1	
壽命診斷 (ALD)*3	ALD0~ALD1		
雙字元件	測試運行時輸入訊號 (測試運行用) (TMI)	TMI0	
	訊號針腳的強制輸出 (測試運行用) (TMO)	TMO0	
	設定資料 (測試運行用) (TMD)	TMD0~TMD1 TMD3	

- *1 PA、PB、PC、PD、PE、PF、PL的1~80用於向伺服放大器的RAM中寫入。
PA、PB、PC、PD、PE、PF、PL的1001~1080用於向伺服放大器的E²PROM中寫入。
PA、PB、PC、PD、PE、PF、PL的1001~1080用於向伺服放大器的RAM中讀取。
- *2 無法進行連續元件的讀取/寫入。
- *3 僅可讀取。
- *4 DI0~DI1僅可讀取。
- *5 僅可寫入。
- *6 在MELSERVO-JE無法使用。

POINT

SP、OM、TMB、TMI、TMO、TMD的使用注意事項

- (1) 位元元件時
僅可寫入。
[交替]無法用於位元開關的動作。
位元開關的動作請使用[置位]、[還原]、[位元點動]。
- (2) 字元元件、雙字元元件時
僅可寫入。
無法使用數值輸入。
請使用資料寫入開關的[字元SET]進行寫入。

GOT中使用的伺服放大器用虛擬元件以及與伺服放大器資料的對應如下所示。

(1) 伺服要求

元件名	項目	簡稱
SP0	狀態顯示資料的清除	—
SP1	當前警示的清除	—
SP2	警示履歷的清除	—
SP3	外部輸入訊號禁止	—
SP4	外部輸出訊號禁止	—
SP5	外部輸入訊號禁止的解除	—
SP6	外部輸出訊號禁止的解除	—

(2) 運行模式選擇

元件名	項目	簡稱
OM0	通常模式（解除測試運行模式）	—
OM1	JOG運行	—
OM2	定位運行	—
OM4	輸出訊號（DO）強制輸出	—

(3) 指令要求（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMB1	暫停指令	—
TMB2	啟動指令	—
TMB3	定位方向的選擇（正轉）	—
TMB4	定位方向的選擇（反轉）	—
TMB5	殘餘距離的重新啟動	—
TMB6	殘餘距離清除	—

(4) 一鍵式調整指令

元件名	項目	簡稱
OTI0	一鍵式調諧開始命令（基本設定）	—
OTI1	一鍵式調諧開始命令（High設定）	—
OTI2	一鍵式調諧開始命令（Low設定）	—
OTI3	一鍵式調諧停止命令	—
OTI4	調整前參數變更命令（出廠值）	—
OTI5	調整前參數變更命令（一鍵式調諧調整前）	—

(5) 基本設定參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PA1、PA1001	運行模式	*STY
PA2、PA1002	再生選項	*REG
PA3、PA1003 ^{*2}	絕對位置偵測系統	*ABS
PA4、PA1004	功能選擇A-1	*AOP1
PA5、PA1005	每旋轉1圈的指令輸入脈衝數	*FBP
PA6、PA1006	電子齒輪分子（指令輸入脈衝倍率分子）	CMX
PA7、PA1007	電子齒輪分母（指令輸入脈衝倍率分母）	CDV
PA8、PA1008	自動調諧模式	ATU
PA9、PA1009	自動調諧應答性	RSP
PA10、PA1010	定位範圍	INP
PA11、PA1011	正轉轉矩限制	TLP
PA12、PA1012	反轉轉矩限制	TLN
PA13、PA1013	指令脈衝輸入形態	*PLSS
PA14、PA1014	旋轉方向選擇	*POL
PA15、PA1015	編碼器輸出脈衝	*ENR
PA16、PA1016	編碼器輸出脈衝2	*ENR2
PA17~PA18、PA1017~PA1018	製造商設定用	-
PA19、PA1019	禁止寫入參數	*BLK
PA20、PA1020	堅固磁碟機（Tough Drive）設定	*TDS
PA21、PA1021	功能選擇A-3	*AOP3
PA22、PA1022	製造商設定用	-
PA23、PA1023	磁碟機記錄器(Drive Recorder)任意警示觸發設定	DRAT
PA24、PA1024	功能選擇A-4	*AOP4
PA25、PA1025	一鍵式調整 過沖容許層級	OTHOV
PA26、PA1026	功能選擇A-5	*AOP5
PA27~PA32、PA1027~PA1032	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

*2 雖然MELSERVO-JE和IMELSERVO-J4為相同機種，但是參數功能中也有不同之處。
使用MELSERVO-JE系列時，請參照以下內容。

▣ MELSERVO-J4、J3、JE系列的伺服放大器技術資料集

(6) 增益/過濾器參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PB1、PB1001	自適應調諧模式（自適應濾波器11）	FILT
PB2、PB1002	減振控制調諧模式（進階減振控制）	VRFT
PB3、PB1003	位置指令加減速時常數（位置校平）	PST
PB4、PB1004	前饋增益	FFC
PB5、PB1005	製造商設定用	-
PB6、PB1006	負荷慣性動量比	GD2
PB7、PB1007	模式控制增益	PG1
PB8、PB1008	位置控制增益	PG2
PB9、PB1009	速度控制增益	VG2
PB10、PB1010	速度積分補償	VIC
PB11、PB1011	速度微分補償	VDC
PB12、PB1012	過衝量補正	OVA
PB13、PB1013	機械共振抑制過濾器1	NH1
PB14、PB1014	陷波形狀選擇1	NHQ1

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PB15、PB1015	機械共振抑制過濾器2	NH2
PB16、PB1016	陷波形狀選擇2	NHQ2
PB17、PB1017	軸共振抑制過濾器	NHF
PB18、PB1018	低通過濾器設定	LPF
PB19、PB1019	減振控制1 振動頻率設定	VRF11
PB20、PB1020	減振控制1 共振頻率設定	VRF12
PB21、PB1021	減振控制1 振動頻率衰減設定	VRF13
PB22、PB1022	減振控制1 共振頻率衰減設定	VRF14
PB23、PB1023	低通過濾器選擇	VFBF
PB24、PB1024	微振動抑制控制選擇	*MVS
PB25、PB1025	功能選擇B-1	*BOP1
PB26、PB1026	增益切換功能	*CDP
PB27、PB1027	增益切換條件	CDL
PB28、PB1028	增益切換時常數	CDT
PB29、PB1029	增益切換 負荷慣性動量比	GD2B
PB30、PB1030	增益切換 位置控制增益	PG2B
PB31、PB1031	增益切換 速度控制增益	VG2B
PB32、PB1032	增益切換 速度積分補償	VICB
PB33、PB1033	增益切換 減振控制1 振動頻率設定	VRF1B
PB34、PB1034	增益切換 減振控制1 共振頻率設定	VRF2B
PB35、PB1035	增益切換 減振控制1 振動頻率衰減設定	VRF3B
PB36、PB1036	增益切換 減振控制1 共振頻率衰減設定	VRF4B
PB37~PB44、PB1037~PB1044	製造商設定用	—
PB45、PB1045	指令陷波濾波器	CNHF
PB46、PB1046	機械共振抑制過濾器3	NH3
PB47、PB1047	陷波形狀選擇3	NHQ3
PB48、PB1048	機械共振抑制過濾器4	NH4
PB49、PB1049	陷波形狀選擇4	NHQ4
PB50、PB1050	機械共振抑制過濾器5	NH5
PB51、PB1051	陷波形狀選擇5	NHQ5
PB52、PB1052	減振控制2 振動頻率設定	VRF21
PB53、PB1053	減振控制2 共振頻率設定	VRF22
PB54、PB1054	減振控制2 振動頻率衰減設定	VRF23
PB55、PB1055	減振控制2 共振頻率衰減設定	VRF24
PB56、PB1056	增益切換 減振控制2 振動頻率設定	VRF21B
PB57、PB1057	增益切換 減振控制2 共振頻率設定	VRF22B
PB58、PB1058	增益切換 減振控制2 振動頻率衰減設定	VRF23B
PB59、PB1059	增益切換 減振控制2 共振頻率衰減設定	VRF24B
PB60、PB1060	增益切換 模式控制增益	PG1B
PB61~PB64、PB1061~PB1064	製造商設定用	—

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

(7) 擴充設定參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PC1、PC1001	速度加速時常數	STA
PC2、PC1002	速度減速時常數	STB
PC3、PC1003	S字加速時常數	STC
PC4、PC1004	轉矩指令時常數	TQC
PC5、PC1005	內部速度指令1	SC1
	內部速度限制1	
PC6、PC1006	內部速度指令2	SC2
	內部速度限制2	
PC7、PC1007	內部速度指令3	SC3
	內部速度限制3	
PC8、PC1008	內部速度指令4	SC4
	內部速度限制4	
PC9、PC1009	內部速度指令5	SC5
	內部速度限制5	
PC10、PC1010	內部速度指令6	SC6
	內部速度限制6	
PC11、PC1011	內部速度指令7	SC7
	內部速度限制7	
PC12、PC1012	模擬速度指令最大旋轉速度	VCM
	模擬速度限制最大旋轉速度	
PC13、PC1013	模擬轉矩指令最大輸出	TLC
PC14、PC1014	模擬監視1輸出	MOD1
PC15、PC1015	模擬監視2輸出	MOD2
PC16、PC1016	電磁制動器順控程式輸出	MBR
PC17、PC1017	零速度	ZSP
PC18、PC1018	清除警示履歷	*BPS
PC19、PC1019	編碼器輸出脈衝選擇	*ENRS
PC20、PC1020 ^{*2}	站號設定	*SNO
PC21、PC1021 ^{*2}	通訊功能選擇	*SOP
PC22、PC1022	功能選擇C-1	*COP1
PC23、PC1023	功能選擇C-2	*COP2
PC24、PC1024	功能選擇C-3	*COP3
PC25、PC1025	製造商設定用	—
PC26、PC1026	功能選擇C-5	*COP5
PC27、PC1027 ^{*2}	功能選擇C-6	*COP6
PC28、PC1028	製造商設定用	—
PC29、PC1029	製造商設定用	—
PC30、PC1030	速度加速時常數2	STA2
PC31、PC1031	速度減速時常數2	STB2
PC32、PC1032	指令輸入脈衝倍率分子2	CMX2
PC33、PC1033	指令輸入脈衝倍率分子3	CMX3
PC34、PC1034	指令輸入脈衝倍率分子4	CMX4
PC35、PC1035	內部轉矩限制2	TL2
PC36、PC1036	狀態顯示選擇	*DMD
PC37、PC1037	模擬速度指令OFFSET	VCO
	模擬速度限制OFFSET	

元件名	項目	簡稱*1
PC38、PC1038	模擬轉矩指令OFFSET	TPO
	模擬轉矩限制OFFSET	
PC39、PC1039	模擬監視1 OFFSET	MO1
PC40、PC1040	模擬監視2 OFFSET	MO2
PC41~PC42、PC1041~PC1042	製造商設定用	—
PC43、PC1043	誤差過大警示偵測等級	ERZ
PC44~PC50、PC1044~PC1050	製造商設定用	—
PC51、PC1051	強制停止時 減速時常數	RSBR
PC52、PC1052	製造商設定用	—
PC53、PC1053	製造商設定用	—
PC54、PC1054	升降軸提升量	RSUP1
PC55~PC59、PC1055~PC1059	製造商設定用	—
PC60、PC1060	功能選擇C-D	*COPD
PC61~PC72、PC1061~PC1072	製造商設定用	—
PC73、PC1073	誤差過大警告等級	ERW
PC74~PC80、PC1074~PC1080	製造商設定用	—

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

*2 雖然MELSERVO-JE和MELSERVO-J4為相同機種，但是參數功能中也有不同之處。
使用MELSERVO-JE系列時，請參照以下內容。

▣ MELSERVO-J4、J3、JE系列的伺服放大器技術資料集

(8) I/O設定參數

元件名	項目	簡稱*1
PD1、PD1001	輸入訊號自動ON選擇1	*DIA1
PD2、PD1002	製造商設定用	—
PD3、PD1003	輸入訊號元件選擇1L	*DI1L
PD4、PD1004	輸入訊號元件選擇1H	*DI1H
PD5、PD1005*2	輸入訊號元件選擇2L	*DI2L
PD6、PD1006*2	輸入訊號元件選擇2H	*DI2H
PD7、PD1007*2	輸入訊號元件選擇3L	*DI3L
PD8、PD1008*2	輸入訊號元件選擇3H	*DI3H
PD9、PD1009*2	輸入訊號元件選擇4L	*DI4L
PD10、PD1010*2	輸入訊號元件選擇4H	*DI4H
PD11、PD1011	輸入訊號元件選擇5L	*DI5L
PD12、PD1012	輸入訊號元件選擇5H	*DI5H
PD13、PD1013	輸入訊號元件選擇6L	*DI6L
PD14、PD1014	輸入訊號元件選擇6H	*DI6H
PD15~PD16、PD1015~PD1016	製造商設定用	—
PD17、PD1017	輸入訊號元件選擇8L	*DI8L
PD18、PD1018	輸入訊號元件選擇8H	*DI8H
PD19、PD1019	輸入訊號元件選擇9L	*DI9L
PD20、PD1020	輸入訊號元件選擇9H	*DI9H
PD21、PD1021*2	輸入訊號元件選擇10L	*DI10L
PD22、PD1022*2	輸入訊號元件選擇10H	*DI10H
PD23、PD1023*2	輸出訊號元件選擇1	*DO1
PD24、PD1024	輸出訊號元件選擇2	*DO2
PD25、PD1025	輸出訊號元件選擇3	*DO3
PD26、PD1026*2	輸出訊號元件選擇4	*DO4
PD27、PD1027	製造商設定用	—

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PD28、PD1028	輸出訊號元件選擇6	*D06
PD29、PD1029	輸入過濾器設定	*D1F
PD30、PD1030	功能選擇D-1	*DOP1
PD31、PD1031	製造商設定用	—
PD32、PD1032	功能選擇D-3	*DOP3
PD33、PD1033	製造商設定用	—
PD34、PD1034	功能選擇D-5	*DOP5
PD35~PD42、PD1035~PD10420	製造商設定用	—
PD43、PD1043	輸入元件選擇11L	*D111L
PD44、PD1044	輸入元件選擇11H	*D111H
PD45、PD1045	輸入元件選擇12L	*D112L
PD46、PD1046	輸入元件選擇12H	*D112H
PD47~PD48、PD1047~PD1048	製造商設定用	—

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

*2 雖然MELSERVO-JE和MELSERVO-J4為相同機種，但是參數功能中也有不同之處。
使用MELSERVO-JE系列時，請參照以下內容。

▣ MELSERVO-J4、J3、JE系列的伺服放大器技術資料集

(9) 擴充設定2參數

元件名	項目	簡稱
PE1~PE40、PE1000~PE1040	製造商設定用	—
PE41、PE1041	功能選擇E-3	EOP3
PE42~PE64、PE1042~PE1064	製造商設定用	—

(10) 擴充設定3參數

元件名	項目	簡稱
PF1~PF8、PF1001~PF1008	製造商設定用	—
PF9、PF1009 ^{*1}	功能選擇F-5	*FOP5
PF10~PF14、PF1010~PF1014	製造商設定用	—
PF15、PF1015 ^{*1}	電子式動態制動器動作時間	DBT
PF16~PF20、PF1016~PF1020	製造商設定用	—
PF21、PF1021	磁碟機記錄器動作切換時間設定	DRT
PF22、PF1022	製造商設定用	—
PF23、PF1023	振動堅固磁碟機 振動偵測等級	OSCL1
PF24、PF1024	振動堅固磁碟機功能選擇	OSCL2
PF25、PF1025	瞬停堅固磁碟機 偵測時間	CVAT
PF26~PF30、PF1026~PF1030	製造商設定用	—
PF31、PF1031	機械診斷功能 低速時摩擦推定區域判定速度	FRIC
PF32~PF48、PF1032~PF1048	製造商設定用	—

*1 雖然MELSERVO-JE和MELSERVO-J4為相同機種，但是參數功能中也有不同之處。
使用MELSERVO-JE系列時，請參照以下內容。

▣ MELSERVO-J4、J3、JE系列的伺服放大器技術資料集

(11) 線性伺服電機/DD電機設定參數

元件名 ^{*2}	項目	簡稱 ^{*1}
PL1、PL1001	線性伺服電機/DD電機功能選擇1	*LIT1
PL2、PL1002	線性編碼器解析度設定 分子	*LIM
PL3、PL1003	線性編碼器解析度設定 分母	*LID
PL4、PL1004	線性伺服電機/DD電機功能選擇2	*LIT2
PL5、PL1005	位置偏差異常偵測等級	LB1
PL6、PL1006	速度偏差異常偵測等級	LB2

元件名*2	項目	簡稱*1
PL7、PL1007	轉矩/推力偏差異常偵測等級	LB3
PL8、PL1008	線性伺服電機/DD電機功能選擇3	*LIT3
PL9、PL1009	磁極偵測電壓等級	LPWM
PL10~PL16、PL1010~PL1016	製造商設定用	-
PL17、PL1017	磁極偵測 微小位置偵測方式 功能選擇	LTSTS
PL18、PL1018	磁極偵測 微小位置偵測方式 同定訊號振	IDLV
PL19~PL48、PL1019~PL1048	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

*2 在MELSERVO-JE無法使用。

(12) 狀態顯示

元件名	項目	簡稱
ST0	回饋脈衝累積	-
ST1	伺服電機旋轉速度	-
ST2	滯留脈衝	-
ST3	指令脈衝累積	-
ST4	指令脈衝頻率	-
ST5	模擬速度指令電壓/速度限制電壓	-
ST6	模擬轉矩指令電壓/限制電壓	-
ST7	再生負荷率	-
ST8	實效負荷率	-
ST9	波峰負荷率	-
ST10	瞬時發生轉矩	-
ST11	旋轉1圈內的位置 (單位: 1pulse)	-
ST12	ABS計數器	-
ST13	負荷慣性動量比	-
ST14	母線電壓	-
ST15~ST31	製造商設定用	-
ST32	編碼器內部溫度	-
ST33	整定時間	-
ST34	振動偵測頻率	-
ST35	堅固磁碟機次數	-
ST36~ST39	製造商設定用	-
ST40	模塊耗電1 (單位: 1W)	-
ST41	模塊累積耗電量1 (單位: 1Wh)	-

(13) 警示 (MELSERVO-J3-*A相容)

元件名	項目	簡稱
AL0	當前警示編號的讀取	-
AL1*1	當前警示詳細資料的讀取	-
AL11	發生警示時的狀態 回饋脈衝累積	-
AL12	發生警示時的狀態 伺服電機旋轉速度	-
AL13	發生警示時的狀態 滯留脈衝	-
AL14	發生警示時的狀態 指令脈衝累積	-
AL15	發生警示時的狀態 指令脈衝頻率	-
AL16	警示發生時的狀態 速度指令電壓/速度限制電壓	-
AL17	發生警示時的狀態 模擬轉矩指令電壓/模擬轉矩限制電壓	-
AL18	發生警示時的狀態 再生負荷率	-
AL19	發生警示時的狀態 實效負荷率	-
AL20	發生警示時的狀態 波峰負荷率	-

元件名	項目	簡稱
AL21	發生警示時的狀態 瞬時轉矩	—
AL22	發生警示時的狀態 旋轉1圈內的位置 (單位: 1pulse)	—
AL23	發生警示時的狀態 ABS計數器	—
AL24	發生警示時的狀態 負荷慣性動量比	—
AL25	發生警示時的狀態 母線電壓	—
AL200	警示履歷的警示編號讀取 最新警示	—
AL201	警示履歷的警示編號讀取 1個之前的警示	—
AL202	警示履歷的警示編號讀取 2個之前的警示	—
AL203	警示履歷的警示編號讀取 3個之前的警示	—
AL204	警示履歷的警示編號讀取 4個之前的警示	—
AL205	警示履歷的警示編號讀取 5個之前的警示	—
AL210	警示履歷發生時間的讀取 最新警示	—
AL211	警示履歷發生時間的讀取 1個之前的警示	—
AL212	警示履歷發生時間的讀取 2個之前的警示	—
AL213	警示履歷發生時間的讀取 3個之前的警示	—
AL214	警示履歷發生時間的讀取 4個之前的警示	—
AL215	警示履歷發生時間的讀取 5個之前的警示	—
AL230	警示履歷警示詳情資料 最新警示	—
AL231	警示履歷警示詳情資料 1個之前的警示	—
AL232	警示履歷警示詳情資料 2個之前的警示	—
AL233	警示履歷警示詳情資料 3個之前的警示	—
AL234	警示履歷警示詳情資料 4個之前的警示	—
AL235	警示履歷警示詳情資料 5個之前的警示	—

*1 雖然MELSERVO-JE和MELSERVO-J4為相同機種，但是參數功能中也有不同之處。
使用MELSERVO-JE系列時，請參照以下內容。

▣ MELSERVO-J4、J3、JE系列的伺服放大器技術資料集

(14) 警示 (MELSERVO-J4- *A擴充)

元件名	項目	簡稱
ALM0	當前警示編號的讀取	—
ALM1 ^{*1}	當前警示詳細資料的讀取	—
ALM11	發生警示時的狀態 回饋脈衝累積	—
ALM12	發生警示時的狀態 伺服電機旋轉速度	—
ALM13	發生警示時的狀態 滯留脈衝	—
ALM14	發生警示時的狀態 指令脈衝累積	—
ALM15	發生警示時的狀態 指令脈衝頻率	—
ALM16	警示發生時的狀態 模擬速度指令電壓/速度限制電壓	—
ALM17	發生警示時的狀態 模擬轉矩指令電壓/限制電壓	—

元件名	項目	簡稱
ALM18	發生警示時的狀態 再生負荷率	—
ALM19	發生警示時的狀態 實效負荷率	—
ALM20	發生警示時的狀態 波峰負荷率	—
ALM21	發生警示時的狀態 瞬時發生轉矩	—
ALM22	發生警示時的狀態 旋轉1圈內的位置 (單位: 1pulse)	—
ALM23	發生警示時的狀態 ABS計數器	—
ALM24	發生警示時的狀態 負荷慣性動量比	—
ALM25	發生警示時的狀態 母線電壓	—
ALM26~ALM42	製造商設定用	—
ALM43	發生警示時的編碼器內部溫度	—
ALM44	發生警示時的整定時間	—
ALM45	發生警示時的振動偵測頻率	—
ALM46	發生警示時的堅固磁碟機次數	—
ALM47~ALM50	製造商設定用	—
ALM51	發生警示時的模塊耗電1 (單位: 1W)	—
ALM52	發生警示時的模塊累積耗電量1 (1Wh單位)	—
ALM200	警示履歷的警示編號讀取 最新警示	—
ALM201	警示履歷的警示編號讀取 1個之前的警示	—
ALM202	警示履歷的警示編號讀取 2個之前的警示	—
ALM203	警示履歷的警示編號讀取 3個之前的警示	—
ALM204	警示履歷的警示編號讀取 4個之前的警示	—
ALM205	警示履歷的警示編號讀取 5個之前的警示	—
ALM206	警示履歷的警示編號讀取 6個之前的警示	—
ALM207	警示履歷的警示編號讀取 7個之前的警示	—
ALM208	警示履歷的警示編號讀取 8個之前的警示	—
ALM209	警示履歷的警示編號讀取 9個之前的警示	—
ALM210	警示履歷的警示編號讀取 10個之前的警示	—
ALM211	警示履歷的警示編號讀取 11個之前的警示	—
ALM212	警示履歷的警示編號讀取 12個之前的警示	—
ALM213	警示履歷的警示編號讀取 13個之前的警示	—
ALM214	警示履歷的警示編號讀取 14個之前的警示	—
ALM215	警示履歷的警示編號讀取 15個之前的警示	—
ALM220	警示履歷發生時間的讀取 最新警示	—
ALM221	警示履歷發生時間的讀取 1個之前的警示	—
ALM222	警示履歷發生時間的讀取 2個之前的警示	—

元件名	項目	簡稱
ALM223	警示履歷發生時間的讀取 3個之前的警示	—
ALM224	警示履歷發生時間的讀取 4個之前的警示	—
ALM225	警示履歷發生時間的讀取 5個之前的警示	—
ALM226	警示履歷發生時間的讀取 6個之前的警示	—
ALM227	警示履歷發生時間的讀取 7個之前的警示	—
ALM228	警示履歷發生時間的讀取 8個之前的警示	—
ALM229	警示履歷發生時間的讀取 9個之前的警示	—
ALM230	警示履歷發生時間的讀取 10個之前的警示	—
ALM231	警示履歷發生時間的讀取 11個之前的警示	—
ALM232	警示履歷發生時間的讀取 12個之前的警示	—
ALM233	警示履歷發生時間的讀取 13個之前的警示	—
ALM234	警示履歷發生時間的讀取 14個之前的警示	—
ALM235	警示履歷發生時間的讀取 15個之前的警示	—
ALM240	警示履歷警示詳細資料 最新警示	—
ALM241	警示履歷警示詳細資料 1個之前的警示	—
ALM242	警示履歷警示詳細資料 2個之前的警示	—
ALM243	警示履歷警示詳細資料 3個之前的警示	—
ALM244	警示履歷警示詳細資料 4個之前的警示	—
ALM245	警示履歷警示詳細資料 5個之前的警示	—
ALM246	警示履歷警示詳細資料 6個之前的警示	—
ALM247	警示履歷警示詳細資料 7個之前的警示	—
ALM248	警示履歷警示詳細資料 8個之前的警示	—
ALM249	警示履歷警示詳細資料 9個之前的警示	—
ALM250	警示履歷警示詳細資料 10個之前的警示	—
ALM251	警示履歷警示詳細資料 11個之前的警示	—
ALM252	警示履歷警示詳細資料 12個之前的警示	—
ALM253	警示履歷警示詳細資料 13個之前的警示	—
ALM254	警示履歷警示詳細資料 14個之前的警示	—
ALM255	警示履歷警示詳細資料 15個之前的警示	—

*1 雖然MELSERVO-JE和MELSERVO-J4為相同機種，但是參數功能中也有不同之處。
使用MELSERVO-JE系列時，請參照以下內容。

▣ MELSERVO-J4、J3、JE系列的伺服放大器技術資料集

(15) 機械診斷資料

元件名	項目	簡稱
MD0	機械診斷資料 站號讀取	—
MD1	機械診斷資料 測試運行 (SON-ON) 轉移判定讀取	—
MD2	機械診斷資料 機械診斷狀態讀取	—
MD3	機械診斷資料 正轉轉矩時 靜摩擦讀取	—
MD4	機械診斷資料 正轉轉矩時 動摩擦 (額定速度時) 讀取	—
MD5	機械診斷資料 反轉轉矩時 靜摩擦讀取	—
MD6	機械診斷資料 反轉轉矩時 動摩擦 (額定速度時) 讀取	—
MD7	機械診斷資料 停止並伺服鎖定時 振動頻率讀取	—
MD8	機械診斷資料 停止並伺服鎖定時 振動等級讀取	—
MD9	機械診斷資料 運行中 診斷頻率讀取	—
MD10	機械診斷資料 運行中 診斷等級讀取	—
MD11	機械診斷資料 額定速度讀取	—

(16) 一鍵式調整資料

元件名	項目	簡稱
OTS0	一鍵式調諧的狀態確認讀取	—
OTS1	錯誤代碼取得讀取	—
OTS2	整定時間讀取	—
OTS3	過衝量讀取	—

(17) 外部輸入

元件名	項目	簡稱
D10	輸入針腳狀態	—
D11	外部輸入針腳狀態	—
D12	因通訊而啟動的輸入元件的狀態	—

(18) 外部輸出

元件名	項目	簡稱
DO0	輸出元件狀態	—
DO1	外部輸出針腳狀態	—

(19) 壽命診斷

元件名	項目	簡稱
ALD0	通電時間累積	—
ALD1	浪湧繼電器ON/OFF次數	—

(20) 測試運行時輸入訊號 (測試運行用)

元件名	項目	簡稱
TM10	測試運行時輸入訊號	—

(21) 訊號針腳的強制輸出 (測試運行用)

元件名	項目	簡稱
TM00	訊號針腳的強制輸出	—

(22) 設定資料 (測試運行用)

元件名	項目	簡稱
TMD0	測試運行模式用資料 (旋轉速度)	—
TMD1	測試運行模式用資料 (加減速時常數)	—
TMD3	測試運行模式用資料 (移動量)	—

10. MELSERVO-J4-*A-RJ

	元件名*3	可設定範圍	元件編號呈現格式
位元元件	伺服要求 (SP)	SP0~SP6	10進位數
	運行模式選擇 (OM)	OM0~OM2 OM4~OM5	
	指令要求 (測試運行用) (TMB)	TMB1~TMB6	
	一鍵式調整指令 (OTI) *1	OTI0~OTI5	
字元元件	基本設定參數 (PA) *2	PA1~PA32 PA1001~PA1032	
	增益、過濾器參數 (PB) *2	PB1~PB64 PB1001~PB1064	
	擴充設定參數 (PC) *2	PC1~PC80 PC1001~PC1080	
	I/O設定參數 (PD) *2	PD1~PD48 PD1001~PD1048	
	擴充設定2 參數 (PE) *2	PE1~PE64 PE1001~PE1064	
	擴充設定3 參數 (PE) *2	PF1~PF48 PF1001~PF1048	
	選項模塊參數 (PO) *2	PO1~PO32 PO1001~PO1032	
	線性伺服電機/DD 電機設定參數 (PL) *2	PL1~PL48 PL1001~PL1048	
	定位控制參數 (PT) *2	PT1~PT48 PT1001~PT1048	
	狀態顯示 (ST) *4	ST0~ST48	
	警示 (當前警示·J3相容) (AL) *4	AL0~AL1 AL11~AL25	
	警示 (警示履歷·J3相容) (AL) *4	AL200~AL205 AL210~AL215 AL230~AL235	
	警示 (當前警示·J4擴充) (ALM) *4	ALM0~ALM1 ALM11~ALM59	
	警示 (警示履歷·J4擴充) (ALM) *4	ALM200~ALM215 ALM220~ALM235 ALM240~ALM255	
	號碼表 (位置) (POS) *5	POS1~POS255 POS1001~POS1255	
	號碼表 (速度) (SPD) *5	SPD1~SPD255 SPD1001~SPD1255	
	號碼表 (加速時常數) (ACT) *5	ACT1~ACT255 ACT1001~ACT1255	
	號碼表 (減速時常數) (DCT) *5	DCT1~DCT255 DCT1001~DCT1255	
	號碼表 (駐留) (DWL) *5	DWL1~DWL255 DWL1001~DWL1255	
	號碼表 (輔助功能) (AUX) *5	AUX1~AUX255 AUX1001~AUX1255	
	號碼表 (M代碼) (MCD) *5*6	MCD1~MCD255 MCD1001~MCD1255	
	機械診斷資料 (MD) *4	MD0~MD11	
一鍵式調整資料 (OTS) *4	OTS0~OTS3		
外部輸入 (DI) *7	DI0~DI6		
外部輸出 (DO) *4	DO0~DO4		

元件名*3		可設定範圍	元件編號呈現格式
雙字元件	當前位置鎖存資料 (LD) *4	LD0~LD1	10進位數
	通用暫存器 (Rx) 值 (RR) *8	RR1~RR4 RR1001~RR1004	
	通用暫存器 (Dx) 值 (RD)	RD1~RD4	
	壽命診斷 (ALD) *4	ALD0~ALD1	
	測試運行時輸入訊號 (測試運行用) (TMI)	TMI0~TMI2	
	訊號針腳的強制輸出 (測試運行用) (TMO)	TMO0	
	設定資料 (測試運行用) (TMD)	TMD0~TMD1 TMD3	

*1 僅可寫入。

*2 PA、PB、PC、PD、PE、PF、PL、PO、PT的1~80用於向伺服放大器的RAM中寫入。

PA、PB、PC、PD、PE、PF、PL、PO、PT的1001~1080用於向伺服放大器的E²PROM中寫入。

PA、PB、PC、PD、PE、PF、PL、PO、PT的1001~1080用於向伺服放大器的RAM中讀取。

*3 無法進行連續元件的讀取/寫入。

*4 僅可讀取。

*5 寫入號碼表中時，請使用POS、SPD、ACT、DCT、DWL、AUX、MCD的1001~1255 (E²PROM的區域)。

即使執行向POS、SPD、ACT、DCT、DWL、AUX、MCD的1~255 (RAM的區域)中寫入，值也不會被反映。

*6 MCD無法作為實數處理。

*7 DI0~DI3僅可讀取。

*8 請以整數向Rx中寫入。

POINT

SP、OM、TMB、TMI、TMO、TMD的使用注意事項

(1) 位元元件時

僅可寫入。

[交替]無法用於位元開關的動作。

位元開關的動作請使用[置位]、[還原]、[位元點動]。

(2) 字元元件、雙字元件時

僅可寫入。

無法使用數值輸入。

請使用資料寫入開關的[字元SET]進行寫入。

GOT中使用的伺服放大器用虛擬元件以及與伺服放大器資料的對應如下所示。

(1) 伺服要求

元件名	項目	簡稱
SP0	狀態顯示資料的清除	—
SP1	當前警示的清除	—
SP2	警示履歷的清除	—
SP3	外部輸入訊號禁止	—
SP4	外部輸出訊號禁止	—
SP5	外部輸入訊號禁止的解除	—
SP6	外部輸出訊號禁止的解除	—

(2) 運行模式選擇

元件名	項目	簡稱
OM0	通常模式 (解除測試運行模式)	—
OM1	JOG運行	—
OM2	定位運行	—
OM4	輸出訊號 (DO) 強制輸出	—
OM5	1步進給運行	—

(3) 指令要求 (測試運行)

元件名	項目	簡稱
TMB1	暫停指令	-
TMB2	啟動指令	-
TMB3	定位方向的選擇 (正轉)	-
TMB4	定位方向的選擇 (反轉)	-
TMB5	殘餘距離的重新啟動	-
TMB6	殘餘距離清除	-

(4) 一鍵式調整指令

元件名	項目	簡稱
OT10	一鍵式調諧開始命令 (基本設定)	-
OT11	一鍵式調諧開始命令 (High設定)	-
OT12	一鍵式調諧開始命令 (Low設定)	-
OT13	一鍵式調諧停止指令	-
OT14	調整前參數變更命令 (出廠值)	-
OT15	調整前參數變更指令 (一鍵式調諧調整前)	-

(5) 基本設定參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PA1、PA1001	運行模式	*STY
PA2、PA1002	再生選項	*REG
PA3、PA1003	絕對位置偵測系統	*ABS
PA4、PA1004	功能選擇A-1	*AOP1
PA5、PA1005	1 每旋轉1圈的指令輸入脈衝數	*FBP
PA6、PA1006	電子齒輪分子 (指令輸入脈衝倍率分子)/機械側齒輪齒數	*CMX
PA7、PA1007	電子齒輪分母 (指令輸入脈衝倍率分母)/伺服電機側齒輪齒數	*CDV
PA8、PA1008	自動調諧模式	ATU
PA9、PA1009	自動調諧應答性	RSP
PA10、PA1010	定位完成範圍	INP
PA11、PA1011	正轉轉矩限制/正方向推力限制	TLP
PA12、PA1012	反轉轉矩限制/負方向推力限制	TLN
PA13、PA1013	指令脈衝輸入形態	*PLSS
PA14、PA1014	旋轉方向選擇/移動方向選擇	*POL
PA15、PA1015	編碼器輸出脈衝	*ENR
PA16、PA1016	編碼器輸出脈衝2	*ENR2
PA17、PA1017	伺服電機系列設定	*MSR
PA18、PA1018	伺服電機類型設定	*MTY
PA19、PA1019	禁止寫入參數	*BLK
PA20、PA1020	堅固型磁碟機設定	*TDS
PA21、PA1021	功能選擇A-3	*AOP3
PA22、PA1022	位置控制配置選擇	*PCS
PA23、PA1023	磁碟機記錄器任意警示觸發設定	DRAT
PA24、PA1024	功能選擇A-4	AOP4
PA25、PA1025	一鍵式調整 過衝容許等級	OTHOV
PA26、PA1026	功能選擇A-5	*AOP5
PA27~PA32、PA1027~PA1032	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

(6) 增益/過濾器參數

元件名	項目	簡稱*1
PB1、PB1001	自適應調諧模式（自適應濾波器I1）	FILT
PB2、PB1002	減振控制調諧模式（高級減振控制I1）	VRFT
PB3、PB1003	位置指令加減速時常數（位置校平）	PST
PB4、PB1004	前饋增益	FFC
PB5、PB1005	製造商設定用	-
PB6、PB1006	負荷慣性動量比/負荷重量比	GD2
PB7、PB1007	模式控制增益	PG1
PB8、PB1008	位置控制增益	PG2
PB9、PB1009	速度控制增益	VG2
PB10、PB1010	速度積分補償	VIC
PB11、PB1011	速度微分補償	VDC
PB12、PB1012	過衝量補正	OVA
PB13、PB1013	機械共振抑制過濾器1	NH1
PB14、PB1014	陷波形狀選擇1	NHQ1
PB15、PB1015	機械共振抑制過濾器2	NH2
PB16、PB1016	陷波形狀選擇2	NHQ2
PB17、PB1017	軸共振抑制過濾器	NHF
PB18、PB1018	低通過濾器設定	LPF
PB19、PB1019	減振控制1 振動頻率設定	VRF11
PB20、PB1020	減振控制1 共振頻率設定	VRF12
PB21、PB1021	減振控制1 振動頻率衰減設定	VRF13
PB22、PB1022	減振控制1 共振頻率衰減設定	VRF14
PB23、PB1023	低通過濾器選擇	VFBF
PB24、PB1024	微振動抑制控制選擇	*MVS
PB25、PB1025	功能選擇B-1	*BOP1
PB26、PB1026	增益切換功能	*CDP
PB27、PB1027	增益切換條件	CDL
PB28、PB1028	增益切換時常數	CDT
PB29、PB1029	增益切換 負荷慣性動量比/負荷重量比	GD2B
PB30、PB1030	增益切換 位置控制增益	PG2B
PB31、PB1031	增益切換 速度控制增益	VG2B
PB32、PB1032	增益切換 速度積分補償	VICB
PB33、PB1033	增益切換 減振控制1 振動頻率設定	VRF1B
PB34、PB1034	增益切換 減振控制1 共振頻率設定	VRF2B
PB35、PB1035	增益切換 減振控制1 振動頻率衰減設定	VRF3B
PB36、PB1036	增益切換 減振控制1 共振頻率衰減設定	VRF4B
PB37~PB44、PB1037~PB1044	製造商設定用	-
PB45、PB1045	指令陷波濾波器	CNHF
PB46、PB1046	機械共振抑制過濾器3	NH3
PB47、PB1047	陷波形狀選擇3	NHQ3
PB48、PB1048	機械共振抑制過濾器4	NH4
PB49、PB1049	陷波形狀選擇4	NHQ4
PB50、PB1050	機械共振抑制過濾器5	NH5
PB51、PB1051	陷波形狀選擇5	NHQ5
PB52、PB1052	減振控制2 振動頻率設定	VRF21
PB53、PB1053	減振控制2 共振頻率設定	VRF22
PB54、PB1054	減振控制2 振動頻率衰減設定	VRF23

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PB55、PB1055	減振控制2 共振頻率衰減設定	VRF24
PB56、PB1056	增益切換 減振控制2 振動頻率設定	VRF21B
PB57、PB1057	增益切換 減振控制2 共振頻率設定	VRF22B
PB58、PB1058	增益切換 減振控制2 振動頻率衰減設定	VRF23B
PB59、PB1059	增益切換 減振控制2 共振頻率衰減設定	VRF24B
PB60、PB1060	增益切換 模式控制增益	PG1B
PB61~PB64、PB1061~PB1064	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

(7) 擴充設定參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PC1、PC1001	JOG 運行加速時常數/加速時常數1	STA
PC2、PC1002	JOG 運行減速時常數/減速時常數1	STB
PC3、PC1003	S字加減速時常數	*STC
PC4、PC1004	轉矩指令時常數/推力指令時常數	TQC
PC5、PC1005	自動運行速度1	SC1
PC6、PC1006	自動運行速度2	SC2
PC7、PC1007	手動運行速度1	SC3
PC8、PC1008	內部速度指令4/限制4	SC4
PC9、PC1009	內部速度指令5/限制5	SC5
PC10、PC1010	內部速度指令6/限制6	SC6
PC11、PC1011	內部速度指令7/限制7	SC7
PC12、PC1012	模擬速度指令最大旋轉速度/限制最大旋轉速度	VCM
PC13、PC1013	模擬轉矩指令最大輸出	TLC
PC14、PC1014	模擬監視1輸出	MOD1
PC15、PC1015	模擬監視2輸出	MOD2
PC16、PC1016	電磁制動器順程式輸出	MBR
PC17、PC1017	零速度	ZSP
PC18、PC1018	清除警示履歷	*BPS
PC19、PC1019	編碼器輸出脈衝選擇	*ENRS
PC20、PC1020	站號設定	*SNO
PC21、PC1021	RS-422通訊功能選擇	*SOP
PC22、PC1022	功能選擇C-1	*COP1
PC23、PC1023	功能選擇C-2	*COP2
PC24、PC1024	功能選擇C-3	*COP3
PC25、PC1025	製造商設定用	-
PC26、PC1026	功能選擇C-5	*COP5
PC27、PC1027	功能選擇C-6	*COP6
PC28、PC1028	功能選擇C-7	*COP7
PC29、PC1029	製造商設定用	-
PC30、PC1030	原點回歸加速時常數/加速時常數2	STA2
PC31、PC1031	原點回歸減速時常數/減速時常數2	STB2
PC32、PC1032	指令輸入脈衝倍率分子2	CMX2
PC33、PC1033	指令輸入脈衝倍率分子3	CMX3
PC34、PC1034	指令輸入脈衝倍率分子4	CMX4
PC35、PC1035	內部轉矩限制2/內部推力限制2	TL2
PC36、PC1036	狀態顯示選擇	*DMD
PC37、PC1037	模擬超程OFFSET	VCO
PC38、PC1038	模擬轉矩限制OFFSET	TPO

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PC39、PC1039	模擬監視1 OFFSET	MO1
PC40、PC1040	模擬監視2 OFFSET	MO2
PC41~PC42、PC1041~PC1042	製造商設定用	-
PC43、PC1043	誤差過大警示偵測等級	ERZ
PC44、PC1044	功能選擇C-9	*COP9
PC45、PC1045	功能選擇C-A	*COPA
PC46~PC50、PC1046~PC1050	製造商設定用	-
PC51、PC1051	強制停止時 減速時常數	RSBR
PC52~PC53、PC1052~PC1053	製造商設定用	-
PC54、PC1054	升降軸提升量	RSUP1
PC55~PC59、PC1055~PC1059	製造商設定用	-
PC60、PC1060	功能選擇C-D	*COPD
PC61~PC65、PC1061~PC1065	製造商設定用	-
PC66、PC1066	標記檢測範圍+ (Low)	LPSPL
PC67、PC1067	標記檢測範圍+ (High)	LPSPH
PC68、PC1068	標記檢測範圍- (Low)	LPSNL
PC69、PC1069	標記檢測範圍- (High)	LPSNH
PC70、PC1070	Modbus -RTU通訊站號設定	*SNOM
PC71、PC1071	功能選擇C-F	*COPF
PC72、PC1072	功能選擇C-G	*COPG
PC73、PC1073	誤差過大警告等級	ERW
PC74~PC80、PC1074~PC1080	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

(8) I/O設定參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PD1、PD1001	輸入訊號自動ON選擇1	*DIA1
PD2、PD1002	製造商設定用	-
PD3、PD1003	輸入訊號元件選擇1L	*DI1L
PD4、PD1004	輸入訊號元件選擇1H	*DI1H
PD5、PD1005	輸入訊號元件選擇2L	*DI2L
PD6、PD1006	輸入訊號元件選擇2H	*DI2H
PD7、PD1007	輸入訊號元件選擇3L	*DI3L
PD8、PD1008	輸入訊號元件選擇3H	*DI3H
PD9、PD1009	輸入訊號元件選擇4L	*DI4L
PD10、PD1010	輸入訊號元件選擇4H	*DI4H
PD11、PD1011	輸入訊號元件選擇5L	*DI5L
PD12、PD1012	輸入訊號元件選擇5H	*DI5H
PD13、PD1013	輸入訊號元件選擇6L	*DI6L
PD14、PD1014	輸入訊號元件選擇6H	*DI6H
PD15~PD16、PD1015~PD1016	製造商設定用	-
PD17、PD1017	輸入訊號元件選擇8L	*DI8L
PD18、PD1018	輸入訊號元件選擇8H	*DI8H
PD19、PD1019	輸入訊號元件選擇9L	*DI9L
PD20、PD1020	輸入訊號元件選擇9H	*DI9H
PD21、PD1021	輸入訊號元件選擇10L	*DI10L
PD22、PD1022	輸入訊號元件選擇10H	*DI10H
PD23、PD1023	輸出元件選擇1	*DO1
PD24、PD1024	輸出元件選擇2	*DO2

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PD25、PD1025	輸出元件選擇3	*D03
PD26、PD1026	輸出元件選擇4	*D04
PD27、PD1027	製造商設定用	-
PD28、PD1028	輸出元件選擇6	*D06
PD29、PD1029	輸入過濾器設定	*DIF
PD30、PD1030	功能選擇D-1	*DOP1
PD31、PD1031	功能選擇D-2	*DOP2
PD32、PD1032	功能選擇D-3	*DOP3
PD33、PD1033	功能選擇D-4	*DOP4
PD34、PD1034	功能選擇D-5	*DOP5
PD35~PD40、PD1035~PD1040	製造商設定用	-
PD41、PD1041	輸入訊號自動ON選擇3	*DIA3
PD42、PD1042	輸入訊號自動ON選擇4	*DIA4
PD43、PD1043	輸入元件選擇11L	*DI11L
PD44、PD1044	輸入元件選擇11H	*DI11H
PD45、PD1045	輸入元件選擇12L	*DI12L
PD46、PD1046	輸入元件選擇12H	*DI12H
PD47、PD1047	輸出元件選擇7	*D07
PD48、PD1048	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

(9) 擴充設定2參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PE1、PE1001	全封閉功能選擇1	*FCT1
PE2、PE1002	製造商設定用	-
PE3、PE1003	全封閉功能選擇2	*FCT2
PE4、PE1004	全封閉控制 回饋脈衝電子齒輪1 分子	*FBN
PE5、PE1005	全封閉控制 回饋脈衝電子齒輪1 分母	*FBD
PE6、PE1006	全封閉控制 速度偏差異常偵測等級	BC1
PE7、PE1007	全封閉控制 位置偏差異常偵測等級	BC2
PE8、PE1008	全封閉雙回饋濾波器	DUF
PE9、PE1009	製造商設定用	-
PE10、PE1010	全封閉功能選擇3	FCT3
PE11~PE33、PE1011~PE1033	製造商設定用	-
PE34、PE1034	全封閉控制 回饋脈衝電子齒輪2 分子	*FBN2
PE35、PE1035	全封閉控制 回饋脈衝電子齒輪2 分母	*FBD2
PE36~PE40、PE1036~PE1040	製造商設定用	-
PE41、PE1041	功能選擇E-3	EOP3
PE42~PE43、PE1042~PE1043	製造商設定用	-
PE44、PE1044	空轉運動控制 正側補償值選擇	LMCP
PE45、PE1045	空轉運動控制 負側補償值選擇	LMCN
PE46、PE1046	空轉運動控制濾波器設定	LMFLT
PE47、PE1047	轉矩OFFSET	TOF
PE48、PE1048	空轉運動控制補償功能選擇	*LMOP
PE49、PE1049	空轉運動控制補償時機	LMCD
PE50、PE1050	空轉運動控制補償盲區	LMCT
PE51~PE64、PE1051~PE1064	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

(10) 擴充設定3參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PF1~PF8、PF1001~PF1008	製造商設定用	-
PF9、PF1009	功能選擇F-5	*FOP5
PF10~PF14、PF1010~PF1014	製造商設定用	-
PF15、PF1015	電子式動態制動器動作時間	DBT
PF16~PF17、PF1016~PF1017	製造商設定用	-
PF18、PF1018	STO診斷異常檢測時間	*STOD
PF19~PF20、PF1019~PF1020	製造商設定用	-
PF21、PF1021	磁碟機記錄器動作切換時間設定	DRT
PF22、PF1022	製造商設定用	-
PF23、PF1023	振動堅固型磁碟機 振動偵測等級	OSCL1
PF24、PF1024	振動堅固型磁碟機 功能選擇	OSCL2
PF25、PF1025	SEMI-F47 功能 瞬停偵測時間	CVAT
PF26~PF30、PF1026~PF1030	製造商設定用	-
PF31、PF1031	機械診斷功能 低速時摩擦推定區域判定速度	FRIC
PF32~PF33、PF1032~PF1033	製造商設定用	-
PF34、PF1034	RS-422通訊功能選擇3	*SOP3
PF35~PF44、PF1035~PF1044	製造商設定用	-
PF45、PF1045	功能選擇F-12	*FOP12
PF46、PF1046	Modbus-RTU通訊 通訊逾時時間	MIC
PF47~PF48、PF1047~PF1048	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

(11) 選項模塊參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
P01、P01001	製造商設定用	-
P02、P01002	MR-D01輸入元件選擇1	*OD11
P03、P01003	MR-D01輸入元件選擇2	*OD12
P04、P01004	MR-D01輸入元件選擇3	*OD13
P05、P01005	MR-D01輸入元件選擇4	*OD14
P06、P01006	MR-D01輸入元件選擇5	*OD15
P07、P01007	MR-D01輸入元件選擇6	*OD16
P08、P01008	MR-D01輸出元件選擇1	*ODO1
P09、P01009	MR-D01輸出元件選擇2	*ODO2
P010、P01010	功能選擇0-1	*OOP1
P011、P01011	功能選擇0-2	*OOP2
P012、P01012	功能選擇0-3	*OOP3
P013、P01013	MR-D01模擬監視1輸出選擇	OMOD1
P014、P01014	MR-D01模擬監視2輸出選擇	OMOD2
P015、P01015	MR-D01模擬監視1偏置	OMO1
P016、P01016	MR-D01模擬監視2偏置	OMO2
P017~P020、P01017~P01020	製造商設定用	-
P021、P01021	MR-D01超程偏置	OVCO
P022、P01022	MR-D01模擬轉矩限制偏置	OTLO
P023~P026、P01023~P01026	製造商設定用	-
P027、P01027	MR-D01輸入元件選擇7	*OD17
P028、P01028	MR-D01輸入元件選擇8	*OD18
P029~P032、P01029~P01032	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

(12) 線性伺服電機/DD電機設定參數

元件名	項目	簡稱*1
PL1、PL1001	線性伺服電機/DD電機功能選擇1	*LIT1
PL2、PL1002	線性編碼器解析度設定 分子	*LIM
PL3、PL1003	線性編碼器解析度設定 分母	*LID
PL4、PL1004	線性伺服電機/DD電機功能選擇2	*LIT2
PL5、PL1005	位置偏差異常偵測等級	LB1
PL6、PL1006	速度偏差異常偵測等級	LB2
PL7、PL1007	轉矩/推力偏差異常偵測等級	LB3
PL8、PL1008	線性伺服電機/DD電機功能選擇3	*LIT3
PL9、PL1009	磁極偵測電壓等級	LPWM
PL10~PL16、PL1010~PL1016	製造商設定用	-
PL17、PL1017	磁極偵測 微小位置偵測方式 功能選擇	LTSTS
PL18、PL1018	磁極偵測 微小位置偵測方式 同定訊號振	IDLV
PL19~PL48、PL1019~PL1048	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

(13) 定位控制參數

元件名	項目	簡稱*1
PT1、PT1001	指令模式選擇	*CTY
PT2、PT1002	功能選擇T-1	*TOP1
PT3、PT1003	進給功能選擇	*FTY
PT4、PT1004	原點回歸類型	*ZTY
PT5、PT1005	原點回歸速度	ZRF
PT6、PT1006	蠕變速度	CRF
PT7、PT1007	原點移位置	ZST
PT8、PT1008	原點回歸位置資料	*ZPS
PT9、PT1009	近點夾具後的移動量	DCT
PT10、PT1010	接觸式原點回歸 接觸時間	ZTM
PT11、PT1011	接觸式原點回歸轉矩限制值	ZTT
PT12、PT1012	粗略一致輸出範圍	CRP
PT13、PT1013	JOG運行	JOG
PT14、PT1014	間隙補償量	*BKC
PT15、PT1015	軟體限制+(Low)	LMPL
PT16、PT1016	軟體限制+(High)	LMPH
PT17、PT1017	軟體限制+(Low)	LMNL
PT18、PT1018	軟體限制+(High)	LMNH
PT19、PT1019	位置範圍輸出位址+(Low)	*LPPL
PT20、PT1020	位置範圍輸出位址+(High)	*LPPH
PT21、PT1021	位置範圍輸出位址+(Low)	*LNPL
PT22、PT1022	位置範圍輸出位址+(High)	*LNPH
PT23、PT1023	OUT1 輸出設定時間	OUT1
PT24、PT1024	OUT2 輸出設定時間	OUT2
PT25、PT1025	OUT3 輸出設定時間	OUT3
PT26、PT1026	功能選擇T-2	*TOP2
PT27、PT1027	運行模式選擇	*ODM
PT28、PT1028	旋轉1圈分割數	*STN
PT29、PT1029	功能選擇T-3	*TOP3
PT30、PT1030	標記感應器停止移動量 (Low)	MSTL
PT31、PT1031	標記感應器停止移動量 (High)	MSTH
PT32~PT33、PT1032~PT1033	製造商設定用	-
PT34、PT1034	號碼表/程式預設	*PDEF
PT35、PT1035	功能選擇T-5	*TOP5
PT36~PT37、PT1036~PT1037	製造商設定用	-
PT38、PT1038	功能選擇T-7	*TOP7
PT39、PT1039	轉矩限制延遲時間	INT
PT40、PT1040	站號原點移位置	*SZS
PT41、PT1041	原點回歸禁止選擇	ORP
PT42、PT1042	數位超程最低倍率	*OVM
PT43、PT1043	數位超程步長	*OVS
PT45、PT1045	原點回歸類型2	*CZTY
PT44~PT48、PT1044~PT1048	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

(14) 狀態顯示

元件名	項目	簡稱
ST0	回饋脈衝累積	—
ST1	伺服電機旋轉速度	—
ST2	滯留脈衝	—
ST3	指令脈衝累積	—
ST4	指令脈衝頻率	—
ST5	模擬速度指令電壓/模擬速度限制電壓	—
ST6	模擬轉矩限制電壓/模擬轉矩指令電壓	—
ST7	再生負荷率	—
ST8	實效負荷率	—
ST9	波峰負荷率	—
ST10	瞬時發生轉矩	—
ST11	旋轉1圈內的位置	—
ST12	ABS計數器	—
ST13	負荷慣性動量比	—
ST14	母線電壓	—
ST15	機械端回饋脈衝累積	—
ST16	機械端滯留脈衝	—
ST17	機械端編碼器訊息1/Z 相計數器	—
ST18	機械端編碼器資訊2	—
ST19~ST21	製造商設定用	—
ST22	伺服電機電熱調節器溫度	—
ST23	伺服電機端回饋脈衝累積 (齒輪後)	—
ST24	電氣角	—
ST25~ST29	製造商設定用	—
ST30	伺服電機端、機械端位置偏差	—
ST31	伺服電機端、機械端速度偏差	—
ST32	編碼器內部溫度	—
ST33	整定時間	—
ST34	振動偵測頻率	—
ST35	堅固型磁碟機次數	—
ST36~ST39	製造商設定用	—
ST40	模塊耗電	—
ST41	模塊累計耗電量	—
ST42	當前位置	—
ST43	指令位置	—
ST44	指令殘餘距離	—
ST45	號碼表編號/程式編號/站號位置編號	—
ST46	步No.	—
ST47	模擬超程電壓	—
ST48	超程等級	—

(15) 警示 (MELSERVO-J3-*A相容)

元件名	項目	簡稱
AL0	當前警示編號的讀取	—
AL1	當前警示詳細資料的讀取	—
AL11	發生警示時的狀態 回饋脈衝累積	—
AL12	發生警示時的狀態 伺服電機旋轉速度	—
AL13	發生警示時的狀態 滯留脈衝	—
AL14	發生警示時的狀態 指令脈衝累積	—
AL15	發生警示時的狀態 指令脈衝頻率	—
AL16	警示發生時的狀態 模擬速度指令電壓/速度限制電壓	—
AL17	發生警示時的狀態 模擬轉矩指令電壓/限制電壓	—
AL18	發生警示時的狀態 再生負荷率	—
AL19	發生警示時的狀態 實效負荷率	—
AL20	發生警示時的狀態 波峰負荷率	—
AL21	發生警示時的狀態 瞬時發生轉矩	—
AL22	發生警示時的狀態 旋轉1圈內的位置 (單位: 1pulse)	—
AL23	發生警示時的狀態 ABS計數器	—
AL24	發生警示時的狀態 負荷慣性動量比	—
AL25	發生警示時的狀態 母線電壓	—
AL200	警示履歷的警示編號讀取 最新警示	—
AL201	警示履歷的警示編號讀取 1個之前的警示	—
AL202	警示履歷的警示編號讀取 2個之前的警示	—
AL203	警示履歷的警示編號讀取 3個之前的警示	—
AL204	警示履歷的警示編號讀取 4個之前的警示	—
AL205	警示履歷的警示編號讀取 5個之前的警示	—
AL210	警示履歷發生時間的讀取 最新警示	—
AL211	警示履歷發生時間的讀取 1個之前的警示	—
AL212	警示履歷發生時間的讀取 2個之前的警示	—
AL213	警示履歷發生時間的讀取 3個之前的警示	—
AL214	警示履歷發生時間的讀取 4個之前的警示	—
AL215	警示履歷發生時間的讀取 5個之前的警示	—
AL230	警示履歷警示詳細資料 最新警示	—
AL231	警示履歷警示詳細資料 1個之前的警示	—
AL232	警示履歷警示詳細資料 2個之前的警示	—
AL233	警示履歷警示詳細資料 3個之前的警示	—
AL234	警示履歷警示詳細資料 4個之前的警示	—
AL235	警示履歷警示詳細資料 5個之前的警示	—

(16) 警示 (MELSERVO-J4-*A 擴充)

元件名	項目	簡稱
ALM0	當前警示編號的讀取	—
ALM1	當前警示詳細資料的讀取	—
ALM11	發生警示時的狀態 回饋脈衝累積	—
ALM12	發生警示時的狀態 伺服電機旋轉速度	—
ALM13	發生警示時的狀態 滯留脈衝	—
ALM14	發生警示時的狀態 指令脈衝累積	—
ALM15	發生警示時的狀態 指令脈衝頻率	—
ALM16	警示發生時的狀態 模擬速度指令電壓/速度限制電壓	—
ALM17	發生警示時的狀態 模擬轉矩指令電壓/限制電壓	—

元件名	項目	簡稱
ALM18	發生警示時的狀態 再生負荷率	-
ALM19	發生警示時的狀態 實效負荷率	-
ALM20	發生警示時的狀態 波峰負荷率	-
ALM21	發生警示時的狀態 瞬時發生轉矩	-
ALM22	發生警示時的狀態 旋轉1圈內的位置	-
ALM23	發生警示時的狀態 ABS計數器	-
ALM24	發生警示時的狀態 負荷慣性動量比	-
ALM25	發生警示時的狀態 母線電壓	-
ALM26	發生警示時的狀態 機械端回饋脈衝累積	-
ALM27	發生警示時的狀態 機械端滯留脈衝	-
ALM28	發生警示時的狀態 機械端偵測器資訊1	-
ALM29	發生警示時的狀態 機械端偵測器資訊2	-
ALM30~ALM32	製造商設定用	-
ALM33	發生警示時的狀態 伺服電機電熱調節器溫度	-
ALM34	發生警示時的狀態 伺服電機端回饋脈衝累積 (齒輪前)	-
ALM35	發生警示時的狀態 電氣角	-
ALM36~ALM40	製造商設定用	-
ALM41	發生警示時的狀態 伺服電機端、機械端位置偏差	-
ALM42	發生警示時的狀態 伺服電機端、機械端速度偏差	-
ALM43	發生警示時的編碼器內部溫度	-
ALM44	發生警示時的整定時間	-
ALM45	發生警示時的振動偵測頻率	-
ALM46	發生警示時的堅固型磁碟機次數	-
ALM47~ALM50	製造商設定用	-
ALM51	發生警示時的狀態 模塊耗電	-
ALM52	發生警示時的狀態 模塊累計耗電量	-
ALM53	發生警示時的狀態 當前位置	-
ALM54	發生警示時的狀態 指令位置	-
ALM55	發生警示時的狀態 指令殘餘距離	-
ALM56	發生警示時的狀態 號碼表編號/程式編號/站號位置編號	-
ALM57	發生警示時的狀態 步No.	-
ALM58	發生警示時的狀態 模擬超程電壓	-
ALM59	發生警示時的狀態 超程等級	-
ALM200	警示履歷的警示編號讀取 最新警示	-
ALM201	警示履歷的警示編號讀取 1個之前的警示	-
ALM202	警示履歷的警示編號讀取 2個之前的警示	-
ALM203	警示履歷的警示編號讀取 3個之前的警示	-
ALM204	警示履歷的警示編號讀取 4個之前的警示	-
ALM205	警示履歷的警示編號讀取 5個之前的警示	-
ALM206	警示履歷的警示編號讀取 6個之前的警示	-
ALM207	警示履歷的警示編號讀取 7個之前的警示	-
ALM208	警示履歷的警示編號讀取 8個之前的警示	-
ALM209	警示履歷的警示編號讀取 9個之前的警示	-
ALM210	警示履歷的警示編號讀取 10個之前的警示	-
ALM211	警示履歷的警示編號讀取 11個之前的警示	-
ALM212	警示履歷的警示編號讀取 12個之前的警示	-
ALM213	警示履歷的警示編號讀取 13個之前的警示	-
ALM214	警示履歷的警示編號讀取 14個之前的警示	-

元件名	項目	簡稱
ALM215	警示履歷的警示編號讀取 15個之前的警示	—
ALM220	警示履歷發生時間的讀取 最新警示	—
ALM221	警示履歷發生時間的讀取 1個之前的警示	—
ALM222	警示履歷發生時間的讀取 2個之前的警示	—
ALM223	警示履歷發生時間的讀取 3個之前的警示	—
ALM224	警示履歷發生時間的讀取 4個之前的警示	—
ALM225	警示履歷發生時間的讀取 5個之前的警示	—
ALM226	警示履歷發生時間的讀取 6個之前的警示	—
ALM227	警示履歷發生時間的讀取 7個之前的警示	—
ALM228	警示履歷發生時間的讀取 8個之前的警示	—
ALM229	警示履歷發生時間的讀取 9個之前的警示	—
ALM230	警示履歷發生時間的讀取 10個之前的警示	—
ALM231	警示履歷發生時間的讀取 11個之前的警示	—
ALM232	警示履歷發生時間的讀取 12個之前的警示	—
ALM233	警示履歷發生時間的讀取 13個之前的警示	—
ALM234	警示履歷發生時間的讀取 14個之前的警示	—
ALM235	警示履歷發生時間的讀取 15個之前的警示	—
ALM240	警示履歷警示詳細資料 最新警示	—
ALM241	警示履歷警示詳細資料 1個之前的警示	—
ALM242	警示履歷警示詳細資料 2個之前的警示	—
ALM243	警示履歷警示詳細資料 3個之前的警示	—
ALM244	警示履歷警示詳細資料 4個之前的警示	—
ALM245	警示履歷警示詳細資料 5個之前的警示	—
ALM246	警示履歷警示詳細資料 6個之前的警示	—
ALM247	警示履歷警示詳細資料 7個之前的警示	—
ALM248	警示履歷警示詳細資料 8個之前的警示	—
ALM249	警示履歷警示詳細資料 9個之前的警示	—
ALM250	警示履歷警示詳細資料 10個之前的警示	—
ALM251	警示履歷警示詳細資料 11個之前的警示	—
ALM252	警示履歷警示詳細資料 12個之前的警示	—
ALM253	警示履歷警示詳細資料 13個之前的警示	—
ALM254	警示履歷警示詳細資料 14個之前的警示	—
ALM255	警示履歷警示詳細資料 15個之前的警示	—

(17) 號碼表

元件名	項目	簡稱
POS1~POS255、POS1001~POS1255	號碼表（位置）	—
SPD1~SPD255、SPD1001~SPD1255	號碼表（速度）	—
ACT1~ACT255、ACT1001~ACT1255	號碼表（加速時常數）	—
DCT1~DCT255、DCT1001~DCT1255	號碼表（減速時常數）	—
DWL1~DWL255、DWL1001~DWL1255	號碼表（駐留）	—
AUX1~AUX255、AUX1001~AUX1255	號碼表（輔助功能）	—
MCD1~MCD255、MCD1001~MCD1255	號碼表（M代碼）	—

(18) 機械診斷資料

元件名	項目	簡稱
MD0	機械診斷資料 編號讀取	—
MD1	機械診斷資料 測試運行 (SON-ON) 轉移判定讀取	—
MD2	機械診斷資料 機械診斷狀態讀取	—
MD3	機械診斷資料 正轉轉矩時 靜摩擦讀取	—
MD4	機械診斷資料 正轉轉矩時 動摩擦 (額定速度時) 讀取	—
MD5	機械診斷資料 反轉轉矩時 靜摩擦讀取	—
MD6	機械診斷資料 正轉轉矩時 動摩擦 (額定速度時) 讀取	—
MD7	機械診斷資料 停止並伺服鎖定時 振動頻率讀取	—
MD8	機械診斷資料 停止並伺服鎖定時 振動等級讀取	—
MD9	機械診斷資料 運行中 診斷頻率讀取	—
MD10	機械診斷資料 運行中 診斷等級讀取	—
MD11	機械診斷資料 額定速度讀取	—

(19) 一鍵式調整資料

元件名	項目	簡稱
OTS0	一鍵式調諧的狀態確認讀取	—
OTS1	錯誤代碼取得讀取	—
OTS2	整定時間讀取	—
OTS3	過衝量讀取	—

(20) 外部輸入

元件名	項目	簡稱
D10	輸入元件狀態1	—
D11	輸入元件狀態2	—
D12	輸入元件狀態3	—
D13	外部輸入針腳狀態	—
D14	因通訊而啟動的輸入元件的狀態1	—
D15	因通訊而啟動的輸入元件的狀態2	—
D16	因通訊而啟動的輸入元件的狀態3	—

(21) 外部輸出

元件名	項目	簡稱
D00	輸出元件狀態1	—
D01	輸出元件狀態2	—
D02	輸出元件狀態3	—
D03	輸出元件狀態4	—
D04	外部輸出針腳狀態	—

(22) 當前位置鎖存資料

元件名	項目	簡稱
LD0	位置資料單位	—
LD1	當前位置鎖存資料	—

(23) 通用暫存器 (Rx) 值

元件名	項目	簡稱
RR1、RR1001	通用暫存器 (R1) 值	—
RR2、RR1002	通用暫存器 (R2) 值	—
RR3、RR1003	通用暫存器 (R3) 值	—
RR4、RR1004	通用暫存器 (R4) 值	—

(24) 通用暫存器 (Dx) 值

元件名	項目	簡稱
RD1	通用暫存器 (D1) 值	—
RD2	通用暫存器 (D2) 值	—
RD3	通用暫存器 (D3) 值	—
RD4	通用暫存器 (D4) 值	—

(25) 壽命診斷

元件名	項目	簡稱
ALD0	通電時間累積	—
ALD1	浪湧繼電器ON/OFF 次數	—

(26) 測試運行時輸入訊號 (測試運行用)

元件名	項目	簡稱
TM10	測試運行時輸入訊號1	—
TM11	測試運行時輸入訊號2	—
TM12	測試運行時輸入訊號3	—

(27) 訊號針腳的強制輸出 (測試運行用)

元件名	項目	簡稱
TM00	訊號針腳的強制輸出	—

(28) 設定資料 (測試運行用)

元件名	項目	簡稱
TMD0	測試運行模式用資料 (旋轉速度)	—
TMD1	測試運行模式用資料 (加減速時常數)	—
TMD3	測試運行模式用資料 (移動量)	—

■ 11. MELSERVO-JE-*C

	元件名*2	可設定範圍	元件編號表達格式
位元元件	伺服要求 (SP) *5	SP0~SP6	10進位數
	運行模式選擇 (OM) *5	OM0~OM2 OM4~OM5	
	指令要求 (測試運行用) (TMB) *5	TMB1~TMB6	
	一鍵式調整指令 (OTI) *5	OTI0~OTI5	
字元元件	基本設定參數 (PA) *1	PA1~PA32 PA1001~PA1032	
	增益、過濾器參數 (PB) *1	PB1~PB64 PB1001~PB1064	
	擴充設定參數 (PC) *1	PC1~PC80 PC1001~PC1080	
	I/O參數 (PD) *1	PD1~PD48 PD1001~PD1048	
	擴充設定2參數 (PE) *1	PE1~PE64 PE1001~PE1064	
	擴充設定3參數 (PF) *1	PF1~PF48 PF1001~PF1048	
	定位控制參數 (PT) *1	PT1~PT80 PT1001~PT1080	
	網路設定參數 (PN) *1	PN1~PD48 PN1001~PN1048	
	狀態顯示 (ST) *3	ST0~ST48	
	警示 (ALM) *3	ALM0~ALM1 ALM11~ALM59 ALM200~ALM215 ALM220~ALM235 ALM240~ALM255	
	機械診斷資料 (MD) *3	MDO~MD11	
	一鍵式調整資料 (OTS) *3	OTS0~OTS3	
	外部輸入 (DI) *4	DI0~DI6	
	外部輸出 (DO) *3	DO0~DO4	
雙字元件	當前位置鎖存資料 (LD) *3	LD0~LD1	
	通用暫存器 (Rx) 值 (RR) *1	RR1~RR4	
	通用暫存器 (Dx) 值 (RD)	RD1~RD4	
	壽命診斷 (ALD) *3	ALD0~ALD1	
	測試運行時輸入訊號 (測試運行用) (TMI) *5	TMI0~TMI2	
	訊號針腳的強制輸出 (測試運行用) (TMO) *5	TMO0	
	設定資料 (測試運行用) (TMD) *5	TMD0~TMD1 TMD3	

- *1 PA, PB, PC, PD, PT, PN, PE, PF, RR的1~80用於向伺服放大器的RAM中寫入。
PA, PB, PC, PD, PT, PN, PE, PF, RR的1001~1080用於向伺服放大器的E2PROM中寫入。
PA, PB, PC, PD, PT, PN, PE, PF, RR的1001~1080用於向伺服放大器的RAM中讀取。
- *2 無法進行連續元件的讀取/寫入。
- *3 僅可讀取。
- *4 DI0~DI6僅可讀取。
- *5 僅可寫入。

POINT

SP、OM、TMB、TMI、TMO、TMD的使用注意事項

- (1) 位元元件時
僅可寫入。
[交替]無法用於位元開關的動作。
位元開關的動作請使用[置位]、[還原]、[位元點動]。
- (2) 字元元件、雙字元元件時
僅可寫入。
無法使用數值輸入。
請使用資料寫入開關的[資料設定]進行寫入。

GOT中使用的伺服放大器用虛擬元件和伺服放大器資料的對應如下所示。

(1) 伺服要求

元件名	項目	簡稱
SP0	狀態顯示資料的清除	-
SP1	當前警示的清除	-
SP2	警示履歷的清除	-
SP3	外部輸入訊號禁止	-
SP4	外部輸出訊號禁止	-
SP5	外部輸入訊號禁止的解除	-
SP6	外部輸出訊號禁止的解除	-

(2) 運行模式選擇

元件名	項目	簡稱
OM0	通常模式（解除測試運行模式）	-
OM1	JOG運行	-
OM2	定位運行	-
OM4	輸出訊號（DO）強制輸出	-
OM5	1步進給運行	-

(3) 指令要求（測試運行用）

元件名	項目	簡稱
TMB1	暫停指令	-
TMB2	啟動指令	-
TMB3	定位方向的選擇（正轉）	-
TMB4	定位方向的選擇（反轉）	-
TMB5	殘餘距離的重新啟動	-
TMB6	殘餘距離清除	-

(4) 一鍵式調整指令

元件名	項目	簡稱
OT10	一鍵式調諧開始命令（基本設定）	-
OT11	一鍵式調諧開始命令（High設定）	-
OT12	一鍵式調諧開始命令（Low設定）	-
OT13	一鍵式調諧停止指令	-
OT14	調整前參數變更命令（出廠值）	-
OT15	調整前參數變更指令（一鍵式調諧調整前）	-

(5) 基本設定參數

元件名	項目	簡稱*1
PA1、PA1001	運行模式	*STY
PA2、PA1002	再生選項	*REG
PA3、PA1003*2	絕對位置偵測系統	*ABS
PA4、PA1004	功能選擇A-1	*AOP1
PA5、PA1005	每旋轉1圈的指令輸入脈衝數	*FBP
PA6、PA1006	電子齒輪分子	CMX
PA7、PA1007	電子齒輪分母	CDV
PA8、PA1008	自動調諧模式	ATU
PA9、PA1009	自動調諧模式	RSP
PA10、PA1010	定位完成範圍	INP
PA11、PA1011	正轉轉矩限制	TLP
PA12、PA1012	反轉轉矩限制	TLN
PA13、PA1013	指令脈衝輸入形態	*PLSS
PA14、PA1014	旋轉方向選擇	*POL
PA15、PA1015	編碼器輸出脈衝	*ENR
PA16、PA1016	編碼器輸出脈衝2	*ENR2
PA17~PA18、PA1017~PA1018	製造商設定用	—
PA19、PA1019	禁止寫入參數	*BLK
PA20、PA1020	堅固型磁碟機設定	*TDS
PA21、PA1021	功能選擇A-3	*AOP3
PA22、PA1022	製造商設定用	—
PA23、PA1023	磁碟機記錄器任意警示觸發設定	DRAT
PA24、PA1024	功能選擇A-4	*AOP4
PA25、PA1025	一鍵式調整 過沖容許層級	OTHOV
PA26、PA1026	功能選擇A-5	*AOP5
PA27、PA1027	製造商設定用	—
PA28、PA1028	功能選擇A-6	*AOP6
PA29~PA32、PA1029~PA1032	製造商設定用	—

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

(6) 增益/過濾器參數

元件名	項目	簡稱*1
PB1、PB1001	自適應調諧模式（自適應濾波器I1）	FILT
PB2、PB1002	減振控制調諧模式（高級減振控制I1）	VRFT
PB3、PB1003	位置指令加減速時常數（位置校平）	PST
PB4、PB1004	前饋增益	FFC
PB5、PB1005	製造商設定用	-
PB6、PB1006	負荷慣性動量比/負荷重量比	GD2
PB7、PB1007	模式控制增益	PG1
PB8、PB1008	位置控制增益	PG2
PB9、PB1009	速度控制增益	VG2
PB10、PB1010	速度積分補償	VIC
PB11、PB1011	速度微分補償	VDC
PB12、PB1012	過衝量補正	OVA
PB13、PB1013	機械共振抑制過濾器1	NH1
PB14、PB1014	陷波形狀選擇1	NHQ1
PB15、PB1015	機械共振抑制過濾器2	NH2
PB16、PB1016	陷波形狀選擇2	NHQ2
PB17、PB1017	軸共振抑制過濾器	NHF
PB18、PB1018	低透過濾器設定	LPF
PB19、PB1019	減振控制1 振動頻率設定	VRF11
PB20、PB1020	減振控制1 共振頻率設定	VRF12
PB21、PB1021	減振控制1 振動頻率衰減設定	VRF13
PB22、PB1022	減振控制1 共振頻率衰減設定	VRF14
PB23、PB1023	低透過濾器選擇	VFBF
PB24、PB1024	微振動抑制控制選擇	*MVS
PB25、PB1025	功能選擇B-1	*BOP1
PB26、PB1026	增益切換功能	*CDP
PB27、PB1027	增益切換條件	CDL
PB28、PB1028	增益切換時常數	CDT
PB29、PB1029	增益切換 負荷慣性動量比/負荷重量比	GD2B
PB30、PB1030	增益切換 位置控制增益	PG2B
PB31、PB1031	增益切換 速度控制增益	VG2B
PB32、PB1032	增益切換 速度積分補償	VICB
PB33、PB1033	增益切換 減振控制1 振動頻率設定	VRF1B
PB34、PB1034	增益切換 減振控制1 共振頻率設定	VRF2B
PB35、PB1035	增益切換 減振控制1 振動頻率衰減設定	VRF3B
PB36、PB1036	增益切換 減振控制1 共振頻率衰減設定	VRF4B
PB37~PB44、PB1037~PB1044	製造商設定用	-
PB45、PB1045	指令陷波濾波器	CNHF
PB46、PB1046	機械共振抑制過濾器3	NH3
PB47、PB1047	陷波形狀選擇3	NHQ3
PB48、PB1048	機械共振抑制過濾器4	NH4
PB49、PB1049	陷波形狀選擇4	NHQ4
PB50、PB1050	機械共振抑制過濾器5	NH5
PB51、PB1051	陷波形狀選擇5	NHQ5
PB52、PB1052	減振控制2 振動頻率設定	VRF21
PB53、PB1053	減振控制2 共振頻率設定	VRF22
PB54、PB1054	減振控制2 振動頻率衰減設定	VRF23

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PB55、PB1055	減振控制2 共振頻率衰減設定	VRF24
PB56、PB1056	增益切換 減振控制2 振動頻率設定	VRF21B
PB57、PB1057	增益切換 減振控制2 共振頻率設定	VRF22B
PB58、PB1058	增益切換 減振控制2 振動頻率衰減設定	VRF23B
PB59、PB1059	增益切換 減振控制2 共振頻率衰減設定	VRF24B
PB60、PB1060	增益切換 模式控制增益	PG1B
PB61~PB64、PB1061~PB1064	製造商設定用	-

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

(7) 擴充設定參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PC1、PC1001	速度加速時常數	STA
PC2、PC1002	速度減速時常數	STB
PC3、PC1003	S字加減速時常數	STC
PC4、PC1004	轉矩指令時常數	TQC
PC5、PC1005	內部速度指令1	SC1
PC6、PC1006	內部速度指令2	SC2
PC7、PC1007	內部速度指令3	SC3
PC8、PC1008	內部速度指令4	SC4
PC9、PC1009	內部速度指令5	SC5
PC10、PC1010	內部速度指令6	SC6
PC11、PC1011	內部速度指令7	SC7
PC12、PC1012	模擬速度指令最大旋轉速度	VCM
PC13、PC1013	模擬轉矩指令最大輸出	TLC
PC14~PC15、PC1014~PC1015	製造商設定用	—
PC16、PC1016	針對伺服電機的負荷慣性動量比	MBR
PC17、PC1017	零速度	ZSP
PC18、PC1018	清除警示履歷	*BPS
PC19、PC1019	編碼器輸出脈衝選擇	*ENRS
PC20~PC21、PC1020~PC1021	製造商設定用	—
PC22、PC1022	功能選擇C-1	*COP1
PC23、PC1023	功能選擇C-2	*COP2
PC24、PC1024	功能選擇C-3	*COP3
PC25、PC1025	功能選擇C-4	*COP4
PC26、PC1026	功能選擇C-5	*COP5
PC27、PC1027	功能選擇C-6	*COP6
PC28、PC1028	製造商設定用	—
PC29、PC1029	功能選擇C-8	*COP8
PC30、PC1030	速度加速時常數2	STA2
PC31、PC1031	速度減速時常數2	STB2
PC32、PC1032	指令輸入脈衝倍率分子2	CMX2
PC33、PC1033	指令輸入脈衝倍率分子3	CMX3
PC34、PC1034	指令輸入脈衝倍率分子4	CMX4
PC35、PC1035	內部轉矩限制2	TL2
PC36、PC1036	製造商設定用	—
PC37、PC1037	原點回歸加速時常數	VCO
PC38、PC1038	原點回歸減速時常數	TPO
PC39~PC42、PC1041~PC1042	製造商設定用	—
PC43、PC1043	誤差過大警示偵測等級	ERZ

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PC44~PC45、PC1044~PC1045	製造商設定用	—
PC46、PC1046	轉矩限制時常數	TLFT
PC47~PC50、PC1047~PC1050	製造商設定用	—
PC51、PC1051	強制停止時 減速時常數	RSBR
PC52~PC53、PC1052~PC1053	製造商設定用	—
PC54、PC1054	升降軸提升量	RSUP1
PC55~PC59、PC1055~PC1059	製造商設定用	—
PC60、PC1060	功能選擇C-D	*COPD
PC61~PC72、PC1061~PC1072	製造商設定用	—
PC73、PC1073	誤差過大警告等級	ERW
PC74、PC1074	製造商設定用	—
PC75、PC1075	跟蹤誤差輸出等級	FEWL
PC76、PC1076	跟蹤誤差輸出等級	FEWH
PC77、PC1077	跟蹤誤差輸出過濾器時間	FEWF
PC78~PC80、PC1078~PC1080	製造商設定用	—

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

(8) I/O設定參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PD1、PD1001	輸入訊號自動ON選擇1	*DIA1
PD2~PD4、PD1002~PD1004	製造商設定用	—
PD5、PD1005	輸入元件選擇1L	*DI1L
PD6、PD1006	輸入元件選擇1M	*DI1M
PD7、PD1007	輸入元件選擇1H	*DI1H
PD8、PD1008	輸入元件選擇2L	*DI2L
PD9、PD1009	輸入元件選擇2M	*DI2M
PD10、PD1010	輸入元件選擇2H	*DI2H
PD11、PD1011	輸入元件選擇3L	*DI3L
PD12、PD1012	輸入元件選擇3M	*DI3M
PD13、PD1013	輸入元件選擇3H	*DI3H
PD14、PD1014	輸入元件選擇4L	*DI4L
PD15、PD1015	輸入元件選擇4M	*DI4M
PD16、PD1016	輸入元件選擇4H	*DI4H
PD17、PD1017	輸入元件選擇5L	*DI5L
PD18、PD1018	輸入元件選擇5M	*DI5M
PD19、PD1019	輸入元件選擇5H	*DI5H
PD20~PD22、PD1020~PD1022	製造商設定用	—
PD23、PD1023	輸入元件選擇7L	*DI7L
PD24、PD1024	輸入元件選擇7M	*DI7M
PD25、PD1025	輸入元件選擇7H	*DI7H
PD26、PD1026	輸入元件選擇8L	*DI8L
PD27、PD1027	輸入元件選擇8M	*DI8M
PD28、PD1028	輸入元件選擇8H	*DI8H
PD29、PD1029	輸出元件選擇1	*DO1
PD30、PD1030	輸出元件選擇2	*DO2
PD31、PD1031	輸出元件選擇3	*DO3
PD32、PD1032	輸出元件選擇4	*DO4
PD33、PD1033	製造商設定用	—
PD34、PD1034	輸入過濾器設定	*DIF

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PD35、PD1035	功能選擇D-1	*DOP1
PD36、PD1036	製造商設定用	—
PD37、PD1037	功能選擇D-2	*DOP3
PD38、PD1038	功能選擇D-3	*DOP4
PD39、PD1039	功能選擇D-4	*DOP5
PD40～PD48、PD1040～PD1048	製造商設定用	—

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

(9) 擴充設定2參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PE1～PE40、PE1000～PE1040	製造商設定用	—
PE41、PE1041	功能選擇E-3	EOP3
PE42～PE43、PE1042～PE1043	製造商設定用	—
PE44、PE1044	空轉運動控制 正側補償值選擇	LMCP
PE45、PE1045	空轉運動控制 負側補償值選擇	LMCN
PE46、PE1046	空轉運動控制濾波器設定	LMFLT
PE47、PE1047	轉矩偏置	TOF
PE48、PE1048	空轉運動控制補償功能選擇	*LMOP
PE49、PE1049	空轉運動控制補償時機	LMCD
PE50、PE1050	空轉運動控制補償盲区	LMCT
PE51～PE64、PE1050～PE1064	製造商設定用	—

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

(10) 擴充設定3參數

元件名	項目	簡稱 ^{*1}
PF1～PF8、PF1001～PF1008	製造商設定用	—
PF9、PF1009	功能選擇F-5	*FOP5
PF10～PF14、PF1010～PF1014	製造商設定用	—
PF15、PF1015	電子式動態制動器動作時間	DBT
PF16～PF20、PF1016～PF1020	製造商設定用	—
PF21、PF1021	磁碟機記錄器動作切換時間設定	DRT
PF22、PF1022	製造商設定用	—
PF23、PF1023	振動堅固型磁碟機振動偵測等級	OSCL1
PF24、PF1024	振動堅固型磁碟機功能選擇	OSCL2
PF25、PF1025	瞬停堅固磁碟機 偵測時間	CVAT
PF26～PF30、PF1026～PF1030	製造商設定用	—
PF31、PF1031	機械診斷功能 低速時摩擦推定區域判定速度	FRIC
PF32～PF48、PF1032～PF1048	製造商設定用	—

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

(11) 定位控制參數

元件名	項目	簡稱*1
PT1、PT1001	指令模式選擇	*CTY
PT2、PT1002	製造商設定用	—
PT3、PT1003	進給功能選擇	*FTY
PT4、PT1004	製造商設定用	—
PT5、PT1005	原點回歸速度	ZRF
PT6、PT1006	蠕變速度	CRF
PT7、PT1007	原點移位置	ZST
PT8、PT1008	製造商設定用	—
PT9、PT1009	近點夾具後的移動量	DCT
PT10、PT1010	接觸式原點回歸接觸時間	ZTM
PT11、PT1011	接觸式原點回歸轉矩限制值	ZTT
PT12~PT14、PT1012~PT1014	製造商設定用	—
PT15、PT1015	位置範圍輸出位址+ (Low)	LMPH
PT16、PT1016	位置範圍輸出位址+ (High)	LMPH
PT17、PT1017	位置範圍輸出位址- (Low)	LMNL
PT18、PT1018	位置範圍輸出位址- (High)	LMNH
PT19~PT25、PT1019~PT1025	製造商設定用	—
PT26、PT1026	功能選擇T-2	*TOP2
PT27~PT28、PT1027~PT1028	製造商設定用	—
PT29、PT1029	功能選擇T-3	*TOP3
PT30~PT40、PT1030~PT1040	製造商設定用	—
PT41、PT1041	原點回歸禁止選擇	ORP
PT42~PT44、PT1042~PT1044	製造商設定用	—
PT45、PT1045	原點回歸方式	HMM
PT46~PT48、PT1046~PT1048	製造商設定用	—
PT49、PT1049	轉矩斜率	TQS
PT50、PT1050	配置檔案速度指令	PVC
PT51、PT1051	配置檔案最大速度	MPVC
PT52、PT1052	速度限制	VLMT
PT53~PT56、PT1053~PT1056	製造商設定用	—
PT57、PT1057	原點移位置 (擴充參數)	ZSTH
PT58、PT1058	原點回歸位置資料 (擴充參數)	*ZPSH
PT59、PT1059	近點夾具後的移動量 (擴充參數)	DCTH
PT60、PT1060	功能選擇T-8	*TOP8
PT61、PT1061	原點回歸加速時常數	HMA
PT62、PT1062	原點回歸減速時常數	HMB
PT63、PT1063	零速度2等級	ZSP2L
PT64、PT1064	零速度2過濾器時間	ZSP2F
PT65、PT1065	定位完成2輸出範圍	INP2R
PT66、PT1066	定位完成2輸出過濾器時間	INP2F
PT67、PT1067	速度到達2輸出範圍	SA2R
PT68、PT1068	速度到達2輸出過濾器時間	SA2F
PT69~PT80、PT1069~PT1080	製造商設定用	—

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

(12) 網路設定參數

元件名	項目	簡稱*1
PN1、PN1001	製造商設定用	—
PN2、PN1002	通訊異常檢測時間	CERT
PN3~PN5、PN1003~PN1005	製造商設定用	—
PN6、PN1006	功能選擇N-1	NOP1
PN7、PN1007	製造商設定用	—
PN8、PN1008	功能選擇N-2	NOP2
PN9、PN1009	製造商設定用	—
PN10、PN1010	乙太網路通訊逾時選擇	EIC
PN11、PN1011	IP位址設定1	*IPAD1
PN12、PN1012	IP位址設定2	*IPAD2
PN13、PN1013	IP位址設定3	*IPAD3
PN14、PN1014	IP位址設定4	*IPAD4
PN15、PN1015	子網路遮罩設定1	*SNMK1
PN16、PN1016	子網路遮罩設定2	*SNMK2
PN17、PN1017	子網路遮罩設定3	*SNMK3
PN18、PN1018	子網路遮罩設定4	*SNMK4
PN19、PN1019	預設閘道設定1	*DGW1
PN20、PN1020	預設閘道設定2	*DGW2
PN21、PN1021	預設閘道設定3	*DGW3
PN22、PN1022	預設閘道設定4	*DGW4
PN23、PN1023	KeepAlive時間選擇	*KAA
PN24、PN1024	IP位址過濾器1	*IPAF1
PN25、PN1025	IP位址過濾器2	*IPAF2
PN26、PN1026	IP位址過濾器3	*IPAF3
PN27、PN1027	IP位址過濾器4	*IPAF4
PN28、PN1028	IP位址過濾器2範圍指定	*IPFR2
PN29、PN1029	IP位址過濾器3範圍指定	*IPFR3
PN30、PN1030	IP位址過濾器4範圍指定	*IPFR4
PN31、PN1031	操作指定IP位址1	*IPOA1
PN32、PN1032	操作指定IP位址2	*IPOA2
PN33、PN1033	操作指定IP位址3	*IPOA3
PN34、PN1034	操作指定IP位址4	*IPOA4
PN35、PN1035	操作指定IP位址3範圍指定	*IPOR3
PN36、PN1036	操作指定IP位址4範圍指定	*IPOR4
PN37~PN48、PN1037~PN1048	製造商設定用	—

*1 對於簡稱前有*號的參數，在設定後將伺服放大器的電源置於OFF後再接通時，設定將變為有效。

(13) 狀態顯示

元件名	項目	簡稱
ST0	回饋脈衝累積	—
ST1	伺服電機旋轉速度	—
ST2	滯留脈衝	—
ST3	指令脈衝累積	—
ST4	指令脈衝頻率	—
ST5	模擬速度指令電壓	—
ST6	模擬轉矩指令電壓	—
ST7	再生負荷率	—
ST8	實效負荷率	—
ST9	波峰負荷率	—
ST10	瞬時發生轉矩	—
ST11	旋轉1圈內的位置 (單位: 1pulse)	—
ST12	ABS計數器	—
ST13	負慣性動量比	—
ST14	母線電壓	—
ST15~ST31	製造商設定用	—
ST32	編碼器內部溫度	—
ST33	整定時間	—
ST34	振動偵測頻率	—
ST35	堅固型磁碟機次數	—
ST36~ST39	製造商設定用	—
ST40	模組耗電 (單位: 1W)	—
ST41	模組累計耗電量 (單位: 1Wh)	—
ST42	當前位置	—
ST43	指令位置	—
ST44	指令殘餘距離	—
ST45~ST48	製造商設定用	—

(14) 警示 (MELSERVO-J4-*A擴充)

元件名	項目	簡稱
ALM0	當前警示編號的讀取	—
ALM1*1	當前警示詳細資料的讀取	—
ALM11	發生警示時的狀態 回饋脈衝累積	—
ALM12	發生警示時的狀態 伺服電機旋轉速度	—
ALM13	發生警示時的狀態 滯留脈衝	—
ALM14	發生警示時的狀態 指令脈衝累積	—
ALM15	發生警示時的狀態 指令脈衝頻率	—
ALM16	警示發生時的狀態 模擬速度指令電壓/速度限制電壓	—
ALM17	發生警示時的狀態 模擬轉矩指令電壓/限制電壓	—
ALM18	發生警示時的狀態 再生負荷率	—
ALM19	發生警示時的狀態 實效負荷率	—
ALM20	發生警示時的狀態 波峰負荷率	—
ALM21	發生警示時的狀態 瞬時發生轉矩	—
ALM22	發生警示時的狀態 旋轉1圈內的位置 (單位: 1pulse)	—
ALM23	發生警示時的狀態 ABS計數器	—
ALM24	發生警示時的狀態 負荷慣性動量比	—
ALM25	發生警示時的狀態 母線電壓	—
ALM26~ALM42	製造商設定用	—
ALM43	發生警示時的編碼器內部溫度	—
ALM44	發生警示時的整定時間	—
ALM45	發生警示時的振動偵測頻率	—
ALM46	發生警示時的堅固磁碟機次數	—
ALM47~ALM50	製造商設定用	—
ALM51	發生警示時的模組耗電1 (單位: 1W)	—
ALM52	發生警示時的模組累積耗電量1 (1Wh單位)	—
ALM53	發生警示時的狀態 當前位置	—
ALM54	發生警示時的狀態 指令位置	—
ALM55	發生警示時的狀態 指令殘餘距離	—
ALM56~ALM59	製造商設定用	—
ALM200	警示履歷的警示編號讀取 最新警示	—
ALM201	警示履歷的警示編號讀取 1個之前的警示	—
ALM202	警示履歷的警示編號讀取 2個之前的警示	—
ALM203	警示履歷的警示編號讀取 3個之前的警示	—
ALM204	警示履歷的警示編號讀取 4個之前的警示	—
ALM205	警示履歷的警示編號讀取 5個之前的警示	—
ALM206	警示履歷的警示編號讀取 6個之前的警示	—
ALM207	警示履歷的警示編號讀取 7個之前的警示	—
ALM208	警示履歷的警示編號讀取 8個之前的警示	—
ALM209	警示履歷的警示編號讀取 9個之前的警示	—
ALM210	警示履歷的警示編號讀取 10個之前的警示	—
ALM211	警示履歷的警示編號讀取 11個之前的警示	—
ALM212	警示履歷的警示編號讀取 12個之前的警示	—
ALM213	警示履歷的警示編號讀取 13個之前的警示	—
ALM214	警示履歷的警示編號讀取 14個之前的警示	—
ALM215	警示履歷的警示編號讀取 15個之前的警示	—
ALM220	警示履歷發生時間的讀取 最新警示	—
ALM221	警示履歷發生時間的讀取 1個之前的警示	—

元件名	項目	簡稱
ALM222	警示履歷發生時間的讀取 2個之前的警示	—
ALM223	警示履歷發生時間的讀取 3個之前的警示	—
ALM224	警示履歷發生時間的讀取 4個之前的警示	—
ALM225	警示履歷發生時間的讀取 5個之前的警示	—
ALM226	警示履歷發生時間的讀取 6個之前的警示	—
ALM227	警示履歷發生時間的讀取 7個之前的警示	—
ALM228	警示履歷發生時間的讀取 8個之前的警示	—
ALM229	警示履歷發生時間的讀取 9個之前的警示	—
ALM230	警示履歷發生時間的讀取 10個之前的警示	—
ALM231	警示履歷發生時間的讀取 11個之前的警示	—
ALM232	警示履歷發生時間的讀取 12個之前的警示	—
ALM233	警示履歷發生時間的讀取 13個之前的警示	—
ALM234	警示履歷發生時間的讀取 14個之前的警示	—
ALM235	警示履歷發生時間的讀取 15個之前的警示	—
ALM240	警示履歷警示詳細資料 最新警示	—
ALM241	警示履歷警示詳細資料 1個之前的警示	—
ALM242	警示履歷警示詳細資料 2個之前的警示	—
ALM243	警示履歷警示詳細資料 3個之前的警示	—
ALM244	警示履歷警示詳細資料 4個之前的警示	—
ALM245	警示履歷警示詳細資料 5個之前的警示	—
ALM246	警示履歷警示詳細資料 6個之前的警示	—
ALM247	警示履歷警示詳細資料 7個之前的警示	—
ALM248	警示履歷警示詳細資料 8個之前的警示	—
ALM249	警示履歷警示詳細資料 9個之前的警示	—
ALM250	警示履歷警示詳細資料 10個之前的警示	—
ALM251	警示履歷警示詳細資料 11個之前的警示	—
ALM252	警示履歷警示詳細資料 12個之前的警示	—
ALM253	警示履歷警示詳細資料 13個之前的警示	—
ALM254	警示履歷警示詳細資料 14個之前的警示	—
ALM255	警示履歷警示詳細資料 15個之前的警示	—

(15) 機械診斷資料

元件名	項目	簡稱
MD0	機械診斷資料 編號讀取	—
MD1	機械診斷資料 測試運行 (SON-ON) 轉移判定讀取	—
MD2* ¹	機械診斷資料 機械診斷狀態讀取	—
MD3* ²	機械診斷資料 正轉轉矩時靜摩擦讀取	—
MD4* ²	機械診斷資料 正轉轉矩時動摩擦 (額定速度時) 讀取	—
MD5* ²	機械診斷資料 反轉轉矩時靜摩擦讀取	—
MD6* ²	機械診斷資料 正轉轉矩時動摩擦 (額定速度時) 讀取	—
MD7* ²	機械診斷資料 停止並伺服鎖定時振動頻率讀取	—
MD8* ²	機械診斷資料 停止並伺服鎖定時振動等級讀取	—
MD9* ²	機械診斷資料 運行中診斷頻率讀取	—
MD10* ²	機械診斷資料 運行中診斷等級讀取	—
MD11	機械診斷資料 額定速度讀取	—

- *1 在機械診斷狀態的推定中狀態下，請勿從其他的GOT向處於推定中狀態的伺服放大器寫入參數。
向處於推定中狀態的伺服放大器進行參數寫入時，伺服放大器可能會誤動作。
- *2 在讀取機械診斷狀態 (MD2)，推定完成以外 (推定中或警告) 的狀態下，請勿進行摩擦推定狀態 (MD3~MD6)、振動狀態 (MD7~MD10) 的監視。
推定完成時，進行監視的情況下，請在監視物件中設定[顯示/動作條件]，以設定成僅在推定完成時監視。
[顯示/動作條件]的詳情請參照以下手冊。
 ■ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊

(16) 一鍵式調整資料

元件名	項目	簡稱
OTS0	一鍵式調諧的狀態確認讀取	—
OTS1	錯誤代碼取得讀取	—
OTS2	整定時間讀取	—
OTS3	過衝量讀取	—

(17) 外部輸入

元件名	項目	簡稱
D10	輸入元件狀態1	—
D11	輸入元件狀態2	—
D12	輸入元件狀態3	—
D13	外部輸入針腳狀態	—
D14	因通訊而啟動的輸入元件的狀態1	—
D15	因通訊而啟動的輸入元件的狀態2	—

(18) 外部輸出

元件名	項目	簡稱
D00	輸出元件狀態	—
D01	輸出元件狀態1	—
D02	輸出元件狀態2	—
D04	外部輸出針腳狀態	—

(19) 當前位置鎖存資料

元件名	項目	簡稱
LD0	位置資料單位	—
LD1	當前位置鎖存資料	—

(20) 通用暫存器 (Rx) 值

元件名	項目	簡稱
RR1・RR1001	通用暫存器 (R1) 值	—
RR2・RR1002	通用暫存器 (R2) 值	—
RR3・RR1003	通用暫存器 (R3) 值	—
RR4・RR1004	通用暫存器 (R4) 值	—

(21) 通用暫存器 (Dx) 值

元件名	項目	簡稱
RD1	通用暫存器 (D1) 值	—
RD2	通用暫存器 (D2) 值	—
RD3	通用暫存器 (D3) 值	—
RD4	通用暫存器 (D4) 值	—

(22) 壽命診斷

元件名	項目	簡稱
ALD0	通電時間累積	—
ALD1	浪湧繼電器ON/OFF次數	—

(23) 測試運行時輸入訊號 (測試運行用)

元件名	項目	簡稱
TM10	測試運行時輸入訊號1	—
TM11	測試運行時輸入訊號2	—
TM12	測試運行時輸入訊號3	—

(24) 訊號針腳的強制輸出 (測試運行用)

元件名	項目	簡稱
TMO0	訊號針腳的強制輸出	—

(25) 設定資料 (測試運行用)

元件名	項目	簡稱
TMD0	測試運行模式用資料 (旋轉速度)	—
TMD1	測試運行模式用資料 (加減速時常數)	—
TMD3	測試運行模式用資料 (移動量)	—

15.4.2 經由運動控制器或簡單運動模塊連接GOT與伺服放大器時

■1. 元件設定



關於元件設定的詳情，請參照以下內容。

- ➡ 2. 可設定的元件範圍

15.5 注意事項

■1. 伺服系統的站號設定

在構建伺服系統時，請務必保證本站位址所設定的站號存在。
關於本站位址設定的詳情，請參照以下內容。

- ➡ (1) 設定通訊接口（連接裝置的設定）

■2. GOT的時鐘管理

伺服放大器中沒有時鐘功能，因此，即使在GOT的時鐘管理中設定了[時間校準]、或[時間通知]，也將視作無效（保持）處理。

■3. 使用GOT的伺服放大器/測試運行

伺服放大器/測試運行中，當GOT和伺服放大器間的通訊中斷0.5[ms]以上時，伺服放大器將會減速停止並伺服鎖定。在伺服/測試運行中，請通過在GOT畫面上對伺服放大器的狀態顯示進行監視等方式保持持續不間斷的通訊。

■4. 與多臺GOT連接時

請勿從多臺GOT同時監視相同的伺服放大器。從多臺GOT同時寫入至相同的伺服放大器元件時，伺服放大器可能會發生誤動作。

■5. 多個GOT與伺服放大器和乙太網路連接時

多台GOT同時監視（讀取）1臺伺服放大器時，伺服放大器可能無法接收全部指令，因此，GOT可能無法正常監視（讀取）伺服放大器。

■6. 通過通道號、PLC、伺服放大器同時監視時

(1) 監視速度下降

- PLC和伺服放大器的元件在同一畫面進行監視時，監視速度下降。
- 多臺伺服放大器的元件在同一畫面進行監視時，監視速度下降。

(2) 監視速度下降的改善方法

- 通過多通道化，將PLC元件與伺服放大器元件的監視器分別設定在不同的通道上。
- 僅通過乙太網路連接進行多通道化時，請選擇“埠No.”，將兩個或其中一個通道的乙太網路設定的通訊方式變為“TCP”。

■7. 在同一通訊通道上同時監視多軸伺服放大器時

(1) 監視速度下降

在同一畫面或背景下監視多軸伺服放大器的元件，監視速度會顯著下降。

(2) 監視速度下降的改善方法

- 請在同一畫面或背景下，將同時監視的軸數減少至4個軸以下。
- 通過多通道化，將多軸伺服放大器的監視器按每4個軸分別設定在不同的通道上。

16. 機械手臂控制器連接

16.1	可連接機種清單	16 - 2
16.2	系統配置	16 - 2
16.3	GOT側的設定	16 - 3
16.4	機械手臂控制器的設定	16 - 6
16.5	可設定的元件範圍	16 - 11
16.6	注意事項	16 - 11

16. 機械手臂控制器連接

16.1 可連接機種清單

可連接的機種如下所示。

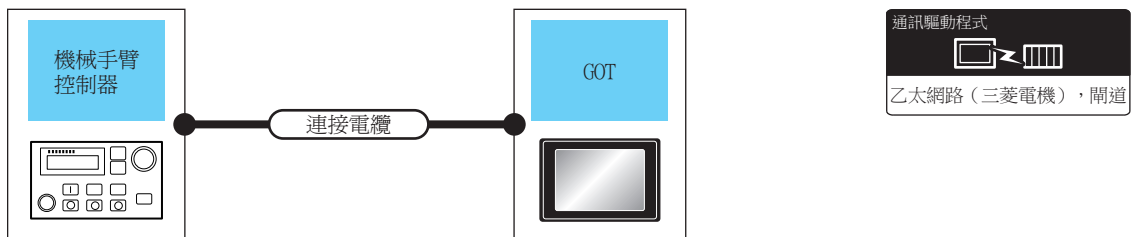
系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT ^{*2}	參照章節
機械手臂控制器 ^{*1}	CR800-D CRnD-700 CR750-D CR751-D	○	乙太網路		➡ 16.2.1



*1 關於與CR800-R(R16RTCPU)，CRnQ-700/CR750-Q/CR751-Q(Q172DRCPU)之間的連接，請參照三菱電機PLC連接（第5章～第13章）。

*2 連接機械手臂控制器時，請在安全柵欄外側使用GOT。

16.2 系統配置

16.2.1 與機械手臂控制器（CR800-D、CRnD-700）連接時



機械手臂控制器		連接電纜 ^{*2}	最大距離 ^{*3}	GOT		可連接臺數
型號名	通訊形式			選配裝置 ^{*8}	本體	
CR800-D ^{*4*5} CRnD-700 ^{*6*7} CR750-D ^{*6*7} CR751-D ^{*6*7}	乙太網路	雙絞線電纜 • 10BASE-T 遮罩雙絞線（STP）或非遮罩雙絞線（UTP）3、4、5類 • 100BASE-TX 遮罩雙絞線（STP）5、5e類	100m	—（本體內建）		1臺GOT
				GT25-J71E71-100		

*1 雙絞線的連接目標會因為所使用的乙太網路的網路系統的配置不同而有所不同。請根據所使用的乙太網路的網路系統來連接乙太網路模塊、集線器、收發器等構成裝置。請使用符合IEEE802.3 10BASE-T/100BASE-TX標準的電纜、接口和集線器。

*2 可以使用直接電纜。

直接使用乙太網路連接OnUDE(H)CPU與GOT時可以使用交叉電纜。

*3 集線器與節點間的長度。

最長距離因所使用的乙太網路裝置而異。

使用中繼式集線器時，可連接的臺數如下所示。

• 10BASE-T：級聯連接最多4臺（500m）

• 100BASE-TX：級聯連接最多2臺（205m）

使用交換式集線器時，交換式集線器間的級聯連接理論上對可級聯的數量沒有限制。

關於有無限制，請向所使用的交換式集線器的製造商進行確認。

*4 關於CR800-D側的系統配置，請參照以下手冊。

➡ CR800-D手冊

*5 GT Designer3的[乙太網路設定]的[機種]選擇[CR800]。

關於GT Designer3的[乙太網路設定]，請參照以下內容。

➡ 16.3.4 乙太網路設定

*6 關於CRnD-700、CR750-D/CR751-D的系統配置，請參照以下手冊。

➡ CR1D/CR2D/CR3D Controller Controller INSTRUCTION MANUAL

*7 GT Designer3的[乙太網路設定]的[機種]選擇[CRnD-700]。

關於GT Designer3的[乙太網路設定]，請參照以下內容。

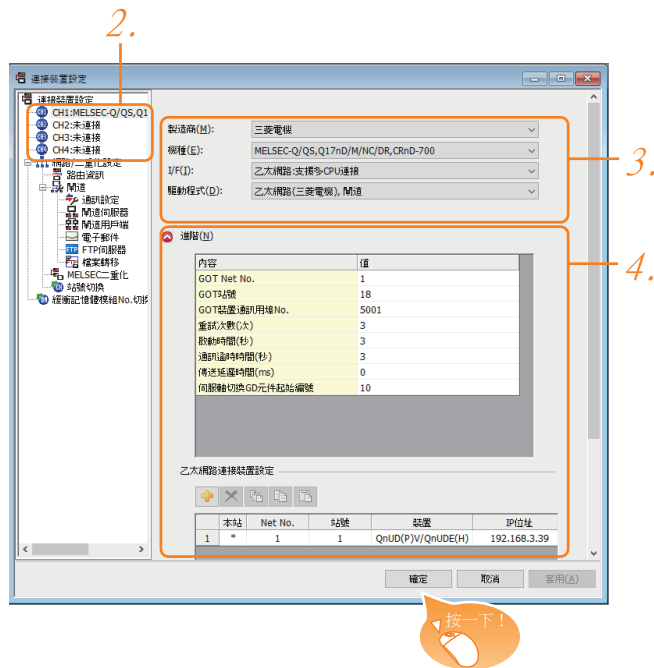
➡ 16.3.4 乙太網路設定

*8 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

16.3 GOT側的設定

16.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

設定連接裝置的通道。



Step 1. 選擇[通用設定]→[連接裝置設定]功能表。

Step 2. 顯示連接裝置的設定視窗，從清單功能表中選擇要使用的通道。

Step 3. 進行如下選擇。

- 製造商：三菱電機
- 機種：請根據所連接的機種進行設定。
- I/F：乙太網路:支援多CPU連接
- 驅動程式：
乙太網路（三菱電機），閘道

Step 4. 製造商、機種、I/F、驅動程式的設定完成後會顯示進階。
請根據所使用的環境進行設定。

▣ 16.3.2 連接裝置進階

設定完成後按一下[確定]按鈕。

POINT

連接裝置的設定可以在[I/F連接清單]中進行確認。
關於詳情，請參照以下內容。

▣ 1.1.3 I/F連接清單

16.3.2 連接裝置進階

請根據所使用的環境進行設定。

內容	值
GOT Net No.	1
GOT站號	18
GOT裝置通訊用埠No.	5001
重試次數(次)	3
啟動時間(秒)	3
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0
伺服軸切換GD元件起始編號	10

項目	內容	範圍
GOT Net No.	設定GOT的網路No.。(預設：1)	1～239
GOT站號 ^{*1}	設定GOT的站號。(預設：18)	1～64
GOT裝置通訊用埠No.	設定用於GOT與乙太網路模塊進行連接的埠No.。(預設：5001 ^{*2})	1024～5010、5014～65534 (5011、5012、5013除外)
重試次數	設定通訊逾時時的重試次數。 如果重試之後仍無應答，則為通訊逾時。(預設：3次)	0～5次
啟動時間	設定GOT啟動後到開始與PLC CPU進行通訊的時間。(預設：3秒)	3～255秒
通訊逾時時間	設定通訊逾時的時間。(預設：3秒)	3～90秒
傳送延遲時間	設定用於減少網路/連接目標PLC負荷的傳送延遲時間。(預設：0ms)	0～10000(×10ms)
伺服軸切換GD元件起始編號	設定伺服軸切換GD元件起始編號。(預設：10)	<GT27、GT25、GT23時> 0～65520 <GT21、GS時> 0～2032

*1 請務必將連接裝置進階中設定的[GOT站號]和乙太網路設定中設定的[站號]設定為不同的站號。

➡ 16.3.4 乙太網路設定

*2 同一通訊驅動程式分配至多個通道時，第2個及之後設定的通訊驅動程式，[GOT 裝置通訊用埠No.]的預設值為No.6000以後的最小空號。

16.3.3 GOT乙太網路設定

透過進行下列設定，GOT可以與不同的網路進行通訊。

■ 1. GOT IP位址設定

對下列通訊埠進行設定。

- 標準埠 (GT25-W時為埠1)
- 擴充埠 (GT25-W時為埠2)

■ 2. GOT乙太網路通用設定

對標準埠和擴充埠或埠1和埠2進行下列通用設定。

- [預設閘道]
- [週邊S/W通訊用埠No.]
- [透明傳輸用埠No.]

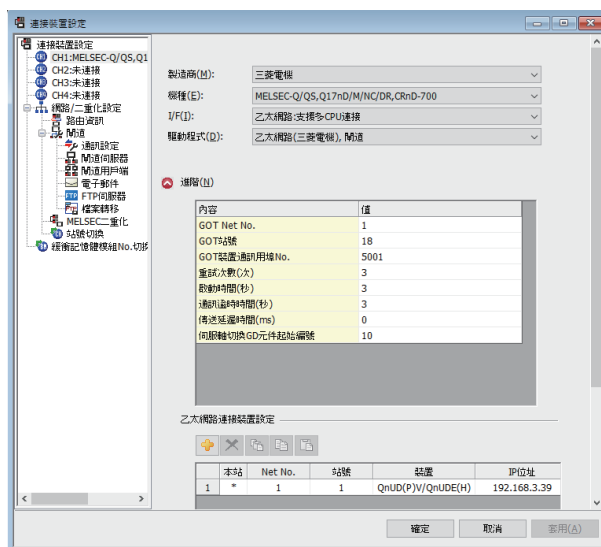
■ 3. IP篩選設定

設定IP篩選後，可以允許或攔截來自特定IP位址的存取。

關於詳情，請參照以下內容。

➡ 1.1.2 GOT乙太網路設定

16.3.4 乙太網路設定



項目	內容	範圍
本站	顯示本站。(本站標註*號。)	—
網路No.	設定連接目標乙太網路模塊的Net No.。(預設：1)	1~239
站號*2	設定連接目標乙太網路模塊的站號。(預設：1)	1~64
裝置*1	選擇連接目標乙太網路模塊的機種。 CRnD-700, CR800	CRnD-700, CR800
IP位址	設定連接目標乙太網路模塊的IP位址。(預設：無)	0.0.0.0~255.255.255.255
埠號/通訊方式	根據[機種]可以設定的埠No.和通訊方式會有所不同。 <CR800> • 埠No.為[5006]時，通訊方式為[UDP(固定)]。 • 埠No.為[5007]時，通訊方式為[TCP(固定)]。 <CRnD-700> • 埠No.為[5001]只能設定通訊方式為[UDP(固定)]。	

*1 從[機種]中選擇[CRnD-700]和[CR800]。

*2 請務必將連接裝置進階中設定的[GOT站號]和乙太網路設定中設定的[站號]設定為不同的站號。

➡ 16.3.2 連接裝置進階

POINT

(1) [乙太網路設定]示例

關於[乙太網路設定]示例，請參照以下內容。

➡ 16.4 機械手臂控制器的設定

(2) 通過實用程式進行的通訊接口的設定

通訊接口的設定也可在寫入工程資料的[連接裝置設定]後，通過實用程式的[連接裝置設定]進行變更。

關於實用程式的詳情，請參照以下手冊。

➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）

(3) 連接裝置設定的設定內容的優先順序

通過GT Designer3或實用程式進行設定時，會根據最後設定的內容進行動作。

16.4 機械手臂控制器的設定

	型號名	參照
機械手臂控制器	CR800-D	➡ 16.4.1
	CRnD-700	➡ 16.4.2

16.4.1 與機械手臂控制器（CR800-D）連接時

以下，就如下所示的系統配置時的GOT以及機械手臂控制器（CR800-D）的設定進行說明。

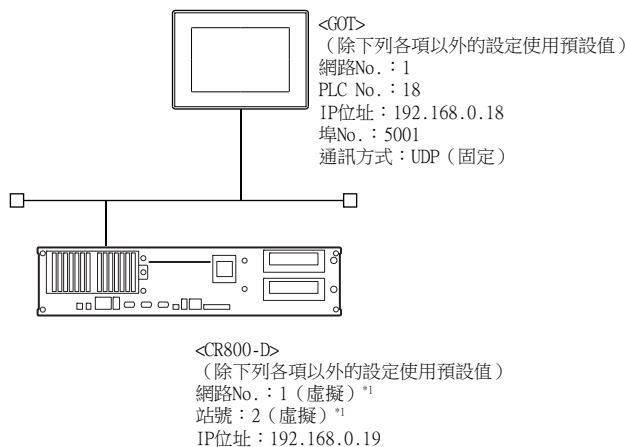
POINT

機械手臂控制器（CR800-D）

關於機械手臂控制器（CR800-D）的詳情，請參照以下手冊。

➡ CR800-D系列用戶手冊

■ 1. 系統配置



*1 在機械手臂控制器側沒有需要設定的項目，但是需要在GOT側設定虛擬值。

➡ ■ 3. GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路設定]

■ 2. CR800-D的參數設定

使用RT ToolBox3進行參數設定。

從“線上”→“參數”→“通信參數”→“Ethernet設定”設定“IP位址”。



項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
IP位址(NETIP)	192.168.0.19	○

○:需要 △:必要時進行設定 ×:不需要

■3. GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路設定]

(1) 連接裝置的設定

項目	設定值
GOT網路No.	1
GOT站號	18
GOT裝置通信用埠No.	5001
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0ms

(2) GOT乙太網路設定（標準埠時）

項目	設定值（使用預設值）
GOT IP位址	192.168.0.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通信用埠No.	5015
透明傳輸用埠No.	5014

(3) 乙太網路設定

項目	設定值	
乙太網路 設定No.1	本站	*
	網路No.	1
	站號	1
	機種	CR800
	IP位址	192.168.0.19
	埠No.	5001（固定）
	通訊方式	UDP（固定）

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路設定]

關於GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 16.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

■4. 確認CR800-D的通訊狀態

(1) 使用Windows的命令提示字元時

請使用Windows的命令提示字元執行Ping命令

(a) 正常結束時

```
C:\>Ping 192.168.0.19
Reply from 192.168.0.19: bytes=32 time<1ms TTL=64
```

(b) 異常結束時

```
C:\>Ping 192.168.0.19
Request timed out.
```

(2) 異常結束時

異常結束時請確認以下內容後再次執行Ping命令。

- 電纜連接狀態
- 確認參數設定內容
- CR800-D的動作狀態（是否發生異常）
- Ping測試所指定的CR800-D的IP位址

16.4.2 與機械手臂控制器（CRnD-700）連接時

以下，就如下所示的系統配置時的GOT以及機械手臂控制器（CRnD-700）的設定進行說明。

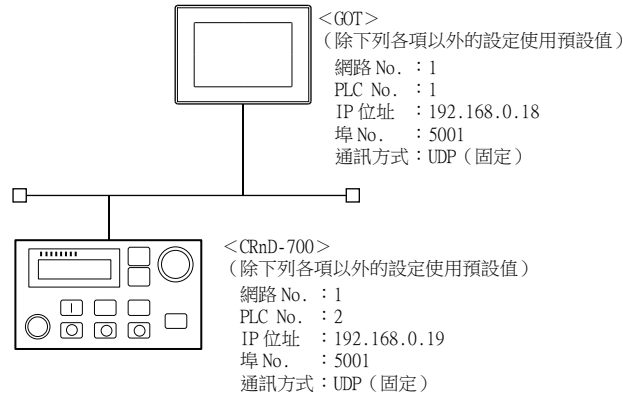
POINT

機械手臂控制器（CRnD-700）

關於機械手臂控制器（CRnD-700）的詳情，請參照以下手冊。

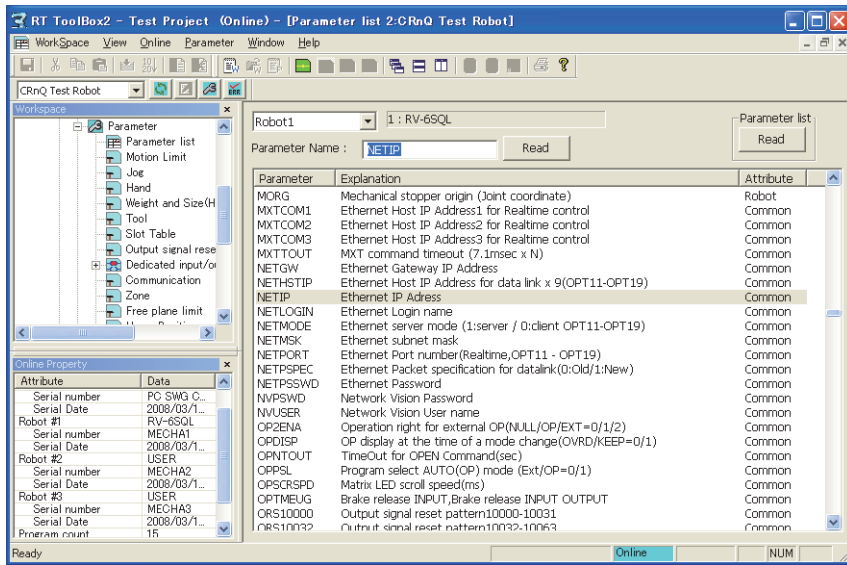
➡ CR1D/CR2D/CR3D Controller Controller INSTRUCTION MANUAL

1. 系統配置



2. CRnD-700的參數設定

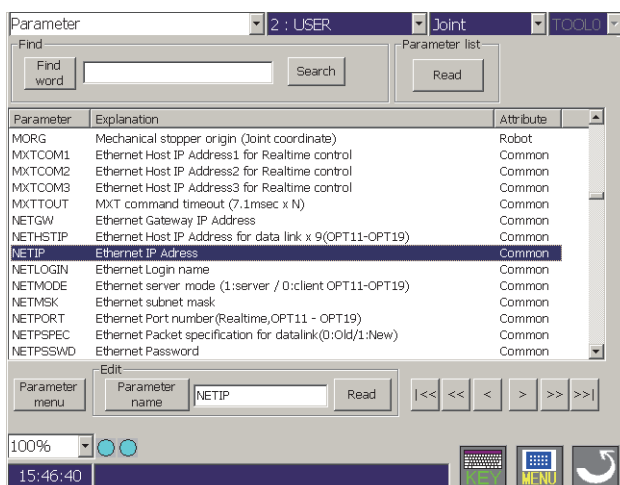
(1) RT ToolBox2時



項目	設定值	GOT連接時是否需要設定
NETIP	192.168.0.19	○
GOTPORT	5001	○

○：需要 △：必要時進行設定 ×：不需要

(2) R32TB/R56TB時



(R56TB時)

項目	設定値	GOT連接時是否需要設定
NETIP	192.168.0.19	○
GOTPORT	5001	○

○：需要 △：必要時進行設定 x：不需要

■3. GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路設定]

(1) 連接裝置設定

項目	設定値
GOT Net No.	1
GOT站號	1
GOT裝置通信用埠No.	5001
重試次數	3次
啟動時間	3秒
通訊逾時時間	3秒
傳送延遲時間	0ms

(2) GOT乙太網路設定 (標準埠時)

項目	設定値 (使用預設值)
GOT IP位址	192.168.3.18
子網路遮罩	255.255.255.0
預設閘道	0.0.0.0
週邊S/W通信用埠No.	5015
透明傳輸用埠No.	5014

(3) 乙太網路設定

	項目	設定值
乙太網路設定No.1	本站	*
	網路No.	1
	站號	2
	裝置	CRnD-700
	IP位址	192.168.0.19
	埠No.*1	5006
	通訊方式*1	UDP

*1 可以進行以下[埠No.]、[通訊方式]的設定。
[埠No.]：5007
[通訊方式]：TCP

POINT

GT Designer3的[連接裝置設定]、[乙太網路設定]
關於GT Designer3的[連接裝置設定]和[乙太網路設定]的設定方法，請參照以下內容。

➡ 16.3.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

■ 4. 確認CRnD-700的通訊狀態

(1) 使用Windows的命令提示字元時

請使用Windows的命令提示字元執行Ping命令。

(a) 正常結束時

```
C:\>ping 192.168.0.19  
Reply from 192.168.0.19: bytes=32 time<1ms TTL=64
```

(b) 異常結束時

```
C:\>ping 192.168.0.19  
Request timed out.
```

(2) 異常結束時

異常結束時請確認以下內容後再次執行Ping命令。

- 電纜連接狀態
- 確認參數設定內容
- CRnD-700的動作狀態（是否發生異常）
- Ping測試所指定的CRnD-700的IP位址

16.5 可設定的元件範圍

關於GOT中可以使用的元件範圍，請參照以下內容。

- ➡ 2.1 MELSEC iQ-R、RnMT/NC/RT、CR800-D（GT27、GT25、GT23系統）
- ➡ 2.2 MELSEC iQ-R、RnMT/RT、CR800-D（GT21系統）
- ➡ 2.4 MELSEC-Q/QS、Q17nD/M/NC/DR、CRnD-700

16.6 注意事項

■1. 關於IP位址的設定

IP位址請勿使用“0”或者“255”作為結尾。

（*.*.*.0或者*.*.*.255在系統中有特殊意義）

使用了上述IP位址時，有可能引致GOT無法正常監視。

請與網路管理員聯繫後再設定GOT以及對象裝置的IP位址。

■2. 在同一個段中連接了多臺網路裝置（包括GOT）時

在同一個段中連接了多臺網路裝置（包括GOT）時，會加大網路負荷，有可能導致GOT與PLC之間的通訊速度降低。

通訊性能有時可通過下列措施得到改善。

- 使用交換式集線器。
- 使用速度較快的100BASE-TX(100Mbps)。
- 減少GOT的監視點數。

17. CNC連接

17.1	可連接機種清單	17 - 2
17.2	系統配置	17 - 3
17.3	佈線圖	17 - 7
17.4	GOT側的設定	17 - 8
17.5	CNC側的設定	17 - 14
17.6	可設定的元件範圍	17 - 22
17.7	注意事項	17 - 22

17. CNC連接

17.1 可連接機種清單

可連接的機種如下所示。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
MELDAS C6/ C64*1	FCA C6 FCA C64	×	RS-232 RS-422	GT 27 GT 25 GT 23	➡ 17.2.1
			MELSECNET/10*2	GT 27 GT 25	➡ 17.2.2
			CC-Link(ID)	GT 27 GT 25	➡ 17.2.3
			乙太網路	GT 27 GT 25 GT 23	➡ 17.2.4
M700VS/M70V	M700VS M70V	×	CC-Link(ID)	GT 27 GT 25	➡ 17.2.3
M800/M80	M800/M80	×	CC-Link(ID)	GT 27 GT 25	➡ 17.2.3

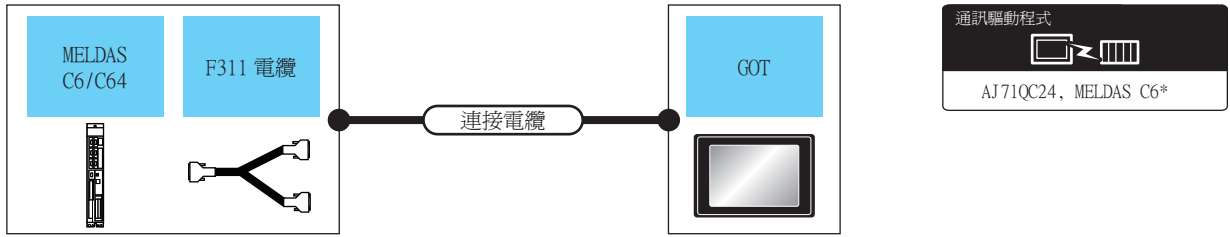
*1 請使用NC系統軟體版本為D0版以上的機種。

*2 包括以NET/10模式使用MELSECNET/H的情況。無法連接遠端I/O網路。

關於與CNC C80、CNC C70之間的連接，請參照三菱電機PLC連接（第5章～第13章）。

17.2 系統配置

17.2.1 CPU直接連接時



CNC			連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名	F311電纜	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*4	本體	
MELDAS C6/C64*1	-	RS-232	RS232佈線圖1)	15m	— (本體內建)		1臺PLC對應1臺GOT
					GT15-RS2-9P		
MELDAS C6/C64*2	*3	RS-422	GT01-C30R4-25P(3m) GT01-C100R4-25P(10m) GT01-C200R4-25P(20m) GT01-C300R4-25P(30m)	30.5m	— (本體內建)		
					GT15-RS4-9S		

*1 請將CNC側的接口連接到TERMINAL上。

*2 請將CNC側的接口連接到SIO上。

*3 請參照下述內容，由使用者自製電纜。

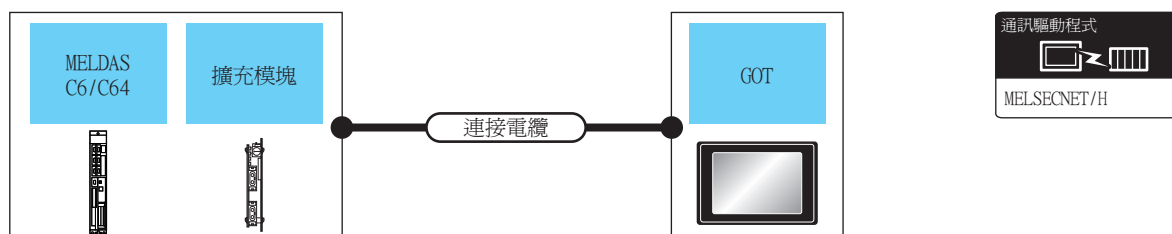
➡ MELDAS C6/C64/C64T操作說明書 (BNP-B2259B) F311電纜製作圖

*4 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

17.2.2 MELSECNET/10連接（PLC間網路）時

POINT

- (1) 可連接的網路
MELSECNET/10連接包括以NET/10模式使用的MELSECNET/H。無法連接遠端I/O網路。
GOT作為通常站接入以下網路系統。
 - MELSECNET/10網路系統（PLC間網路）光纖迴圈系統
 - MELSECNET/10網路系統（PLC間網路）同軸匯流排系統
- (2) MELSECNET/H網路模塊
將MELSECNET/H網路模塊接入MELSECNET/10網路系統時，請將網路類型設定為MELSECNET/10模式。



CNC		連接電纜		GOT		可連接臺數	
型號名	擴充模塊	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置*4		本體
MELDAS C6/C64	FCU6-EX878	MELSECNET/10（同軸匯流排系統）	同軸電纜*3	*1	GT15-J71BR13*2	GT 27 GT 25	GOT 31臺
	FCU6-EX879	MELSECNET/10（光纖迴圈系統）	光纖電纜*3	*1	GT15-J71LP23-25*2	GT 27 GT 25	GOT 63臺

*1 總延伸距離以及站間距離因使用的電纜類型和總站數等而異。
詳情請參照以下手冊。

➡ MELDAS C6/C64/C64T操作說明書 BNP-B2259B(CHI-S)

➡ MELDAS C6/C64 NETWORK MANUAL BNP-B2373B(ENG)

*2 請在MELSECNET/10模式下使用連接裝置設定。關於設定方法，請參照以下內容。

➡ 17.4.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

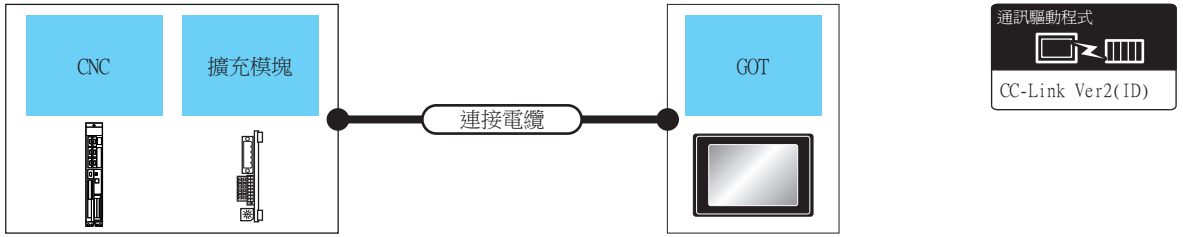
*3 關於同軸電纜、光纖電纜，請參照以下手冊。

➡ MELDAS C6/C64/C64T操作說明書 BNP-B2259B(CHI-S)

➡ MELDAS C6/C64 NETWORK MANUAL BNP-B2373B(ENG)

*4 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

17.2.3 CC-Link連接（智能設備站）時



CNC		通訊形式	連接電纜		GOT		可連接臺數
型號名	擴充模塊		電纜型號名	最大距離	選配裝置*4	本體	
MELDAS C6/C64	FUC6-HR865	CC-Link(ID)	CC-Link專用電纜*3	*1	GT15-J61BT13*2		GOT 26臺
M700VS M70V	FCU7-HN746						
M800W/M80W	FCU8- EX561(WN561)						
M80/M800S	FCU8- EX561(WN561)*5						

*1 總延伸距離以及站間距離因使用的電纜類型和總站數等而異。詳情請參照以下手冊。

➡ MELDAS C6/C64/C64T操作說明書 BNP-B2259B(CHI-S)

➡ MELDAS C6/C64 NETWORK MANUAL BNP-B2373B(ENG)

*2 請在連接裝置設定中將模式設定設為Ver.1以使用。關於具體的設定方法，請參照以下內容。

➡ 17.4.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

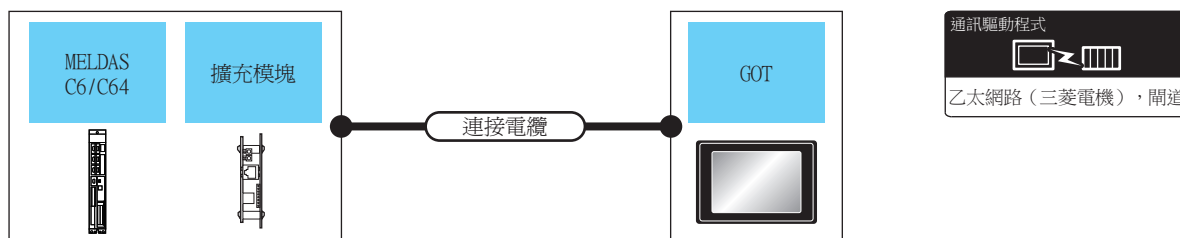
*3 關於CC-Link專用電纜的規格，請參照以下內容。

➡ CC-Link 協會首頁 :<http://www.cc-link.org.cn/>

*4 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

*5 安裝在通訊擴充中繼模組（FCU8-EX702或FCU8-EX703）上。

17.2.4 乙太網路連接時



CNC		連接電纜 ^{*1}			GOT		可連接臺數
型號名	擴充模塊	通訊形式	電纜型號名	最大單段長度 ^{*2}	選配裝置 ^{*5}	本體	
MELDAS C6/C64	FCU6-EX875 ^{*2*4}	乙太網路	<ul style="list-style-type: none"> 100BASE-TX 遮罩雙絞線 (STP) 或非 遮罩雙絞線 (UTP) 的5類 以上 10BASE-T 遮罩雙絞線 (STP) 或非 遮罩雙絞線 (UTP) 的3類 以上 	100m	- (本體內建)	 	GOT 128臺以下 (推薦16臺以下)
					GT25-J71E71-100		

- *1 雙絞線的連接目標會因為所使用的乙太網路的網路系統的配置不同而有所不同。
請根據所使用的乙太網路的網路系統來連接乙太網路模塊、集線器、收發器等構成裝置。
請使用符合IEEE802.3 10BASE-T/100BASE-TX標準的電纜、接口和集線器。
連接乙太網路模塊時可以使用交叉電纜。
- *2 集線器與節點間的長度。
最長距離因所使用的乙太網路裝置而異。
使用中繼式集線器時，可連接的臺數如下所示。
 - 10BASE-T：級聯連接最多4臺 (500m)
 - 100BASE-TX：級聯連接最多2臺 (205m)
 使用交換式集線器時，交換式集線器間的級聯連接理論上對可級聯的數量沒有限制。
關於有無限制，請向所使用的交換式集線器的製造商進行確認。
- *3 關於擴充模塊側的系統配置，請參照以下手冊。
 - ➡ MELDAS C6/C64/C64T操作說明書 BNP-B2259B(CHI-S)
 - ➡ MELDAS C6/C64 NETWORK MANUAL BNP-B2373B(ENG)
- *4 GT Designer3的[乙太網路設定]的[機種]選擇[AJ71QE71]。
關於GT Designer3的[乙太網路設定]，請參照以下內容。
 - ➡ 17.4.4 乙太網路設定
- *5 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

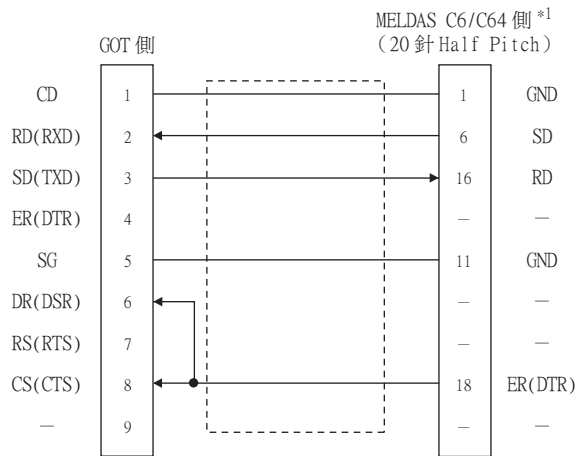
17.3 佈線圖

連接GOT與CNC的電纜的佈線圖如下所示。

17.3.1 RS-232電纜

■1. 佈線圖

(1) RS232佈線圖1)



*1 關於MELDAS C6/C64側連接的詳情，請參照以下手冊。

➡ MELDAS C6/C64/C64T操作說明書 BNP-B2259B(CHI-S)

➡ MELDAS C6/C64 NETWORK MANUAL BNP-B2373B(ENG)

■2. 製作電纜時的注意事項

(1) 電纜長度

請將RS-232電纜做成15m以內的長度。

(2) GOT側接口

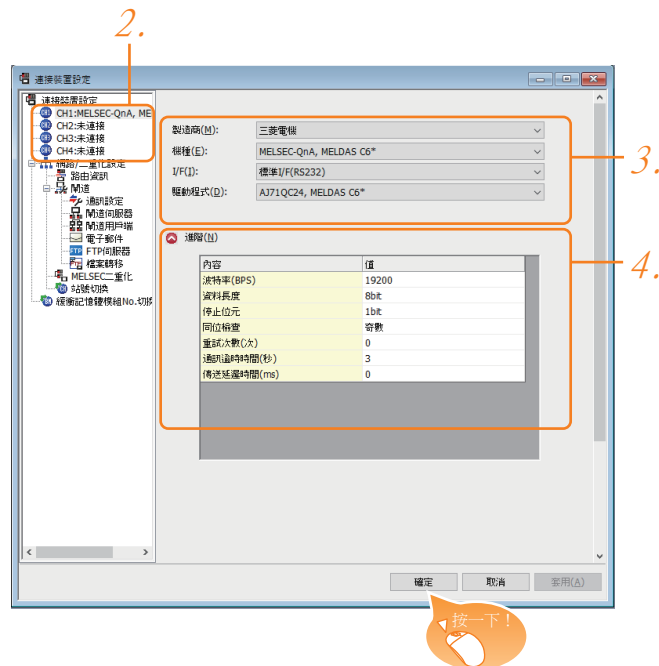
關於GOT側接口，請參照以下內容。

➡ 1.4.1 GOT的接口規格

17.4 GOT側的設定

17.4.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

設定連接裝置的通道。



Step 1. 選擇[通用設定]→[連接裝置設定]功能表。

Step 2. 顯示連接裝置的設定視窗，從清單功能表中選擇要使用的通道。

Step 3. 進行如下選擇。

- 製造商：三菱電機
- 機種：
 - MELSEC-QnA, MELDAS C6*
- I/F：所使用的接口
- 驅動程式：
 - CPU直接連接時
 - AJ71QC24, MELDAS C6*
 - MELSECNET/10連接時
 - MELSECNET/H（使用時將網路類型設為MNET/10模式）
 - CC-Link（ID）連接時
 - CC-Link Ver2（ID）
 - 乙太網路連接時
 - 乙太網路（三菱電機），閘道

Step 4. 製造商、機種、I/F、驅動程式的設定完成後會顯示進階。
請根據所使用的環境進行設定。

➡ 17.4.2 連接裝置進階

設定完成後按一下 **確定** 按鈕。

POINT

連接裝置的設定可以在[I/F連接清單]中進行確認。
關於詳情，請參照以下內容。

➡ 1.1.3 I/F連接清單

17.4.2 連接裝置進階

請根據所使用的環境進行設定。

■1. AJ71QC24, MELDAS C6*

內容	值
波特率(BPS)	19200
資料長度	8bit
停止位元	1bit
同位檢查	奇數
重試次數(次)	0
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0

項目	內容	範圍
波特率	變更與連接裝置的波特率時進行設定。(預設: 19200bps)	4800bps、9600bps、 19200bps、38400bps、 57600bps、115200bps
資料長度	變更與連接裝置的資料長度時進行設定。(預設: 8 bit)	固定為8 bit
停止位元	指定通訊時的停止位元長度。(預設: 1 bit)	固定為1 bit
同位檢查	指定在通訊時是否進行同位檢查, 以及檢查的方式。(預設: 奇數)	固定為奇數
重試次數	指定通訊時的重試次數。(預設: 0次)	0~5次
通訊逾時時間	指定通訊時的逾時時間。(預設: 3秒)	1~30秒
傳送延遲時間	為了調整從GOT發出通訊要求的時機而進行設定。(預設: 0ms)	0~300(ms)

■2. MELSECNET/H (在MNET/10模式下使用)

網路類型	MNET/H模式
網路No.	1
站號	1
群組No.	0
模式設定	有線上自動重新連接
傳輸速度(Mbps)	25
更新間隔(次)	1
重試次數(次)	3
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0
伺服軸切換GD元件起始編號	10

項目	內容	範圍
網路類型	設定網路類型。(預設: MNET/H模式)	<ul style="list-style-type: none"> MNET/H mode MNET/10 mode MNET/H擴充模式
網路No.	設定網路No.。(預設: 1)	1~239
站號	設定GOT的站號。(預設: 1)	1~64
模式設定	設定GOT的動作模式。 (預設: 有線上自動重新連接)	<ul style="list-style-type: none"> 有線上自動重新連接 離線 站間測試 (被執行站)*¹ 自環路測試*¹ 自環路測試 (內部)*¹ H/W測試*¹
傳輸速度	設定通訊的傳輸速度。(預設: 25Mbps) 網路類型設定為[MNET/10模式]時僅可為10Mbps。	10Mbps/25Mbps
更新間隔	設定通訊時以站為單位的傳送資料、接收資料的保證 (更新) 次數。 (預設: 1次) 在MELSECNET/H網路系統的管理站側的網路參數中勾選了[傳送資料有站單位保證指示/接收資料有站單位保證指示]時啟用。	1~1000次
重試次數	設定通訊逾時時的重試次數。 如果重試之後仍無應答, 則為通訊逾時。(預設: 3次)	0~5次
通訊逾時時間	設定通訊逾時的時間。(預設: 3秒)	1~90秒

項目	內容	範圍
傳送延遲時間	設定用於減少網路/連接目標PLC負荷的傳送延遲時間。(預設:0ms)	0~300ms
伺服軸切換GD元件起始編號	設定伺服軸切換GD元件起始編號。(預設:10)	<GT27、GT25、GT23時> 0~65520 <GT21、GS#時> 0~2032

*1 關於詳情，請參照以下手冊。

▣ 所使用的MELSECNET網路系統的參考手冊 (PLC至PLC網路)

POINT

使用MELSECNET/H通訊模塊時

使用MELSECNET/H通訊模塊與MELSECNET/10網路連接時，請將[網路類型]設為[MNET/10模式]。

■3. CC-Link Ver.2(ID)

內容	值
站號	1
傳輸速度設定	0.線上:156kbps
模式設定	Ver.1
擴充迴圈設定	1倍
佔用站數	佔用1站
異常時的清除設定	清除
重試次數(次)	3
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0
傳輸方式	MELSEC(相容)
伺服軸切換GD元件起始編號	10

項目	內容	範圍
站號	設定GOT的站號。(預設:1)	1~64
傳輸速度設定*1	設定GOT的傳輸速度和模式。(預設:0)	0~E
模式設定	設定CC-Link的模式。(預設:Ver.1)	Ver.1/Ver.2/新增/離線
擴充迴圈設定	設定迴圈點數擴充。(預設:1倍)	1倍/2倍/4倍/8倍
佔用站數	設定GOT的佔用站數。(預設:1站)	佔用1站/佔用4站
異常時的清除設定	設定異常時清除/保持。(預設:清除)	清除/保持
重試次數	設定通訊逾時時的重試次數。 如果重試之後仍無應答,則為通訊逾時。(預設:3次)	0~5次
通訊逾時時間	設定通訊逾時的時間。(預設:3秒)	3~90秒
傳送延遲時間	設定用於減少網路/連接目標PLC負荷的傳送延遲時間。 (預設:0ms)	0~300(ms)
傳輸方式*2	設定CC-Link的轉移方式。(預設:MELSEC(相容))	MELSEC(相容),迴圈
伺服軸切換GD元件起始編號	設定伺服軸切換GD元件起始編號。(預設:10)	<GT27、GT25、GT23時> 0~65520 <GT21、GS時> 0~2032

*1 傳輸速度設定
CC-Link通訊的傳輸速度的設定內容如下所示。

設定值	內容
0	線上:156kbps
1	線上:625kbps
2	線上:2.5Mbps
3	線上:5Mbps
4	線上:10Mbps
5	線路測試
6	線路測試
7	線路測試
8	線路測試
9	線路測試
A	硬體測試:156kbps
B	硬體測試:625kbps
C	硬體測試:2.5kbps
D	硬體測試:5kbps
E	硬體測試:10kbps

關於硬體測試的詳情,請參照以下手冊。

► 所使用的CC-Link模塊的主機/本地模塊使用者手冊

*2 PLC為M800/M80系列、M700VS/M70V系列時,傳輸方式請設定為“迴圈”。

■ 4. 乙太網路（三菱電機），閘道

內容	值
GOT Net No.	1
GOT站號	18
GOT裝置通訊用埠No.	5001
重試次數(次)	3
啟動時間(秒)	3
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0
伺服軸切換GD元件起始編號	10

項目	內容	範圍
GOT Net No.	設定GOT的網路No.。(預設：1)	1~239
GOT站號*1	設定GOT的站號。(預設：18)	1~64
GOT標準乙太網路設定	設定GOT IP位址、子網路遮罩、預設閘道、周邊S/W通訊用埠No.、透明傳輸用埠No.。	▶▶▶ 17.4.3 GOT乙太網路設定
GOT裝置通訊用埠No.	設定用於GOT與乙太網路模塊進行連接的埠No.。(預設：5001*2)	1024~5010、5014~65534 (5011、5012、5013除外)
重試次數	設定通訊逾時的重試次數。 如果重試之後仍無應答，則為通訊逾時。(預設：3次)	0~5次
啟動時間	設定GOT啟動後到開始與PLC CPU進行通訊的時間。(預設：3秒)	3~255秒
通訊逾時時間	設定通訊逾時的時間。(預設：3秒)	1~90秒
傳送延遲時間	設定用於減少網路/連接目標PLC負荷的傳送延遲時間。(預設：0ms)	0~10000(×10ms)
伺服軸切換GD元件起始編號	設定伺服軸切換GD元件起始編號。(預設：10)	<GT27、GT25、GT23時> 0~65520 <GT21、GS時> 0~2032

*1 請務必將連接裝置進階中設定的[GOT站號]和乙太網路設定中設定的[站號]設定為不同的站號。

▶▶▶ 17.4.4 乙太網路設定

*2 同一通訊驅動程式分配至多個通道時，第2個及之後設定的通訊驅動程式，[GOT 裝置通訊用埠No.]的預設值為No.6000以後的最小空號。

POINT

- (1) 通過實用程式進行的通訊接口的設定
通訊接口的設定也可在寫入工程資料的[連接裝置設定]後，通過實用程式的[連接裝置設定]進行變更。
關於實用程式的詳情，請參照以下手冊。
▶▶▶ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）
- (2) 連接裝置設定的設定內容的優先順序
通過GT Designer3或實用程式進行設定時，會根據最後設定的內容進行動作。

17.4.3 GOT乙太網路設定

透過進行下列設定，GOT可以與不同的網路進行通訊。

■1. GOT IP位址設定

對下列通訊埠進行設定。

- 標準埠（GT25-W時為埠1）
- 擴充埠（GT25-W時為埠2）

■2. GOT乙太網路通用設定

對標準埠和擴充埠或埠1和埠2進行下列通用設定。

- [預設閘道]
- [週邊S/W通訊用埠No.]
- [透明傳輸用埠No.]

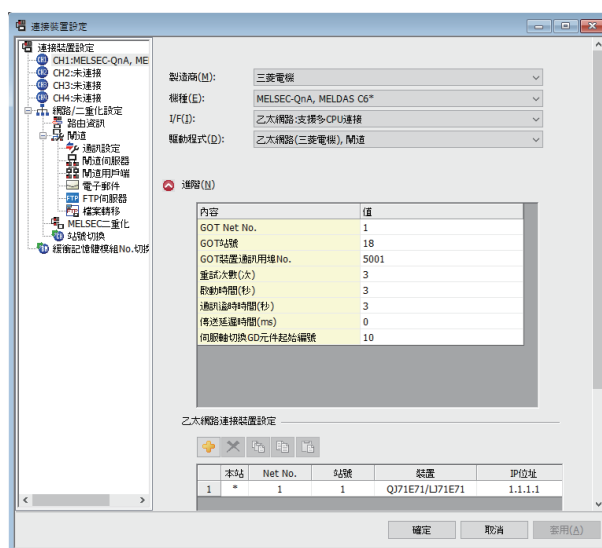
■3. IP篩選設定

設定IP篩選後，可以允許或攔截來自特定IP位址的存取。

關於詳情，請參照以下內容。

➡ 1.1.2 GOT乙太網路設定

17.4.4 乙太網路設定



項目	內容	範圍
本站	顯示本站。(本站標註*號。)	—
Net No.	設定連接目標乙太網路模塊的Net No.。(預設：1)	CNC側的網路No.*1
站號*2	設定連接目標乙太網路模塊的站號。(預設：1)	CNC側的站號
裝置	選擇連接目標乙太網路模塊的機種。(預設：QJ71E71)	AJ71QE71
IP位址	設定連接目標乙太網路模塊的IP位址。(預設：無)	CNC側的IP位址
埠號	設定連接目標乙太網路模塊的埠No.。(預設：5001)	5001
通訊方式	UDP (固定)	UDP (固定)

*1 使用CNC監視功能時，設為“239”。

*2 請務必將連接裝置進階中設定的[GOT站號]和乙太網路設定中設定的[站號]設定為不同的站號。

➡ 17.4.2 連接裝置進階

17.5 CNC側的設定

17.5.1 MELSECNET/10連接時

■ 1. 參數設定

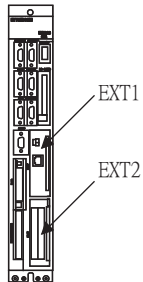
MELSECNET/10連接（PLC間網路）相關的參數設定通過MELSEC週邊裝置進行，並通過PLC寫入寫入到CNC。但是，以預設參數使用或為無需個別設定的通常站時，無需對網路參數進行設定。

(1) 管理站參數

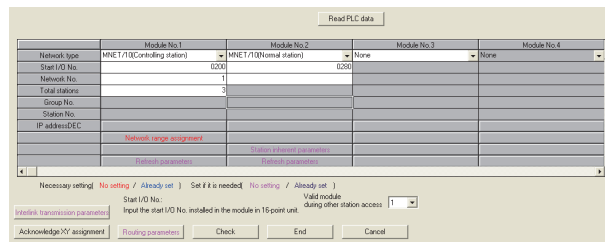
當在CNC內設定管理站並設定了通用參數時，無需通過週邊裝置對網路參數進行設定及寫入至CNC。以下所示為GPPW的參數設定示例。起始I/O No.的設定，請根據插入的擴充插槽設定以下的值。

(a) 起始I/O No.

插槽	起始I/O No.
EXT1	0200
EXT2	0280



(b) GX Developer的設定示例



關於參數設定的詳情，請參照以下內容。


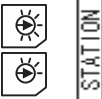



➡ MELDAS C6/C64 NETWORK MANUAL BNP-B2373B(ENG)

(2) 通常站參數

在無需個別設定的情況下，無需對通常站進行參數設定。需要時，設定更新參數並寫入。此時的起始I/O No.的設定與管理站參數的情況相同。

■2. 擴充模塊的設定

(1) FCU6-EX879 (光纖電纜用)

編號	設定開關名稱	設定內容									
1)	條件設定開關 	設定動作條件									
		SW	內容	OFF	ON						
		1	網路類型*1	PLC間網路	遠端I/O網路						
		2	站點類型*4	通常站	管理站						
		3	使用參數*2	通用參數	預設參數						
		4	站點數*2 (SW3為ON、有效)	OFF	8站	ON	16站	OFF	32站	ON	64站
		5		OFF		OFF		ON		ON	
		6	B/W總數*2 (SW3為ON、有效)	OFF	2K點	ON	4K點	OFF	6K點	ON	8K點
		7		OFF		OFF		ON		ON	
8	未使用	通常OFF									
2)	站編號設定開關 	站號的設定*2*3 <設定範圍> 01~64：站號 01~64以外：設定錯誤									
3)	群組編號 設定開關 	群組編號設定 未使用：固定為0									
4)	網路No. 設定開關 	網路編號的設定*2 <設定範圍> 001~255：網路No. 001~255以外：設定錯誤									
5)	模式設定開關 	模式的設定*2 0：線上 1：不可使用 2：離線 3~F：測試模式									

*1 網路類型請設定為PLC間網路。

*2 請根據需要設定。

*3 設定站號時請確保不會與其他模塊相重複。

*4 站點類型設為管理站。

關於參數設定的詳情，請參照以下內容。

➡ MELDAS C6/C64 NETWORK MANUAL BNP-B2373B(ENG)

(2) FCU6-EX878 (同軸電纜用)

模塊圖	編號	設定開關名稱	設定內容						
	1)	條件設定開關	設定動作條件						
			SW	內容	OFF	ON			
		1	網路類型*1	PLC間網路	遠端I/O網路				
		2	站點類型*4	通常站	管理站				
		3	使用參數*2	通用參數	預設參數				
4	站點數*2 (SW3為ON、有效)	OFF	8站	ON	16站	OFF	32站	ON	64站
5	B/W總數*2 (SW3為ON、有效)	OFF	2K點	ON	4K點	OFF	6K點	ON	8K點
6	未使用	通常OFF							
	2)	站編號設定開關	站號的設定*2*3 <設定範圍> 01~64：站號 01~64以外：設定錯誤						
	3)	群組編號設定開關	群組編號設定 未使用：固定為0						
	4)	網路No.設定開關	網路編號的設定*2 <設定範圍> 001~255：網路No. 001~255以外：設定錯誤						
	5)	模式設定開關	模式的設定*2 0：線上 1不可使用 2：離線 3~F：測試模式						

- *1 網路類型請設定為PLC間網路。
 - *2 請根據需要設定。
 - *3 設定站號時請確保不會與其他模塊相重複。
 - *4 站點類型設為管理站。
- 關於參數設定的詳情，請參照以下內容。
- ➡ MELDAS C6/C64 NETWORK MANUAL BNP-B2373B(ENG)

17.5.2 CC-Link(ID)連接到MELDAS C6/C64

1. 參數設定

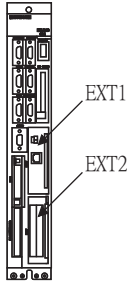
CC-Link連接相關的參數設定通過GX Developer進行，並通過PLC寫入寫入到CNC。但是，如果是本地站，則不需要設定網路參數。

(1) 主站參數

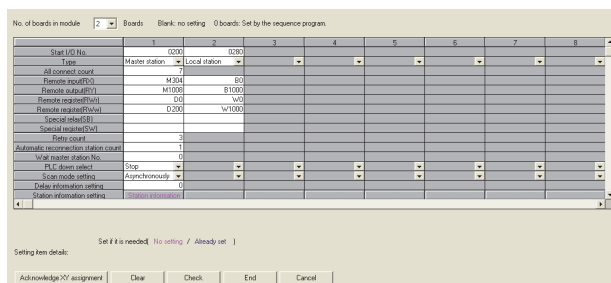
需要通過GX Developer設定網路參數並寫入到CNC。以下所示為參數設定的示例。起始I/O No.的設定，請根據插入的擴充插槽設定以下的值。

(a) 起始I/O No.

插槽	起始I/O No.
EXT1	0200
EXT2	0280



(b) GX Developer的設定示例



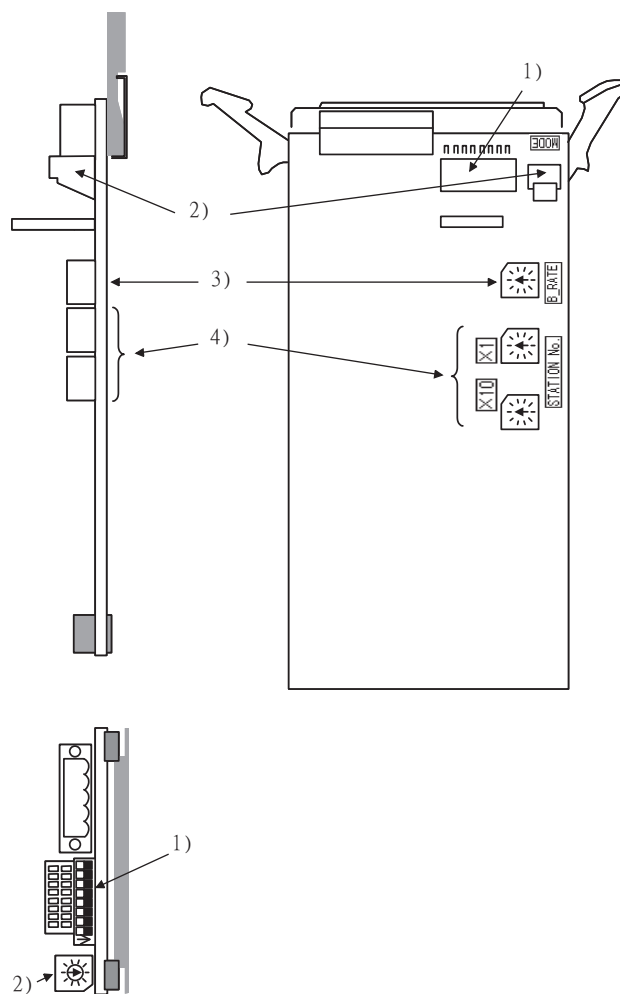
關於參數設定的詳情，請參照以下內容。

➡ MELDAS C6/C64 NETWORK MANUAL BNP-B2373B(ENG)

■2. 擴充模塊的設定

請通過擴充模塊（FCU6-HR865）中的設定開關進行通訊設定。

(1) 擴充模塊



(2) 設定內容

編號	設定開關名稱	設定內容											
1)	條件設定開關 	設定動作條件											
		編號	內容	開關狀態	設定有效/無效								
				OFF	ON	主站 (待機主站)	本地站 (待機主站)						
		SW1	站點類型*1	主站/本地站	待機主站	(有效)	(有效)						
		SW2	未使用	通常OFF		—	—						
		SW3	未使用	通常OFF		—	—						
		SW4	資料連結異常站的輸入狀態*1	清除	保持	有效	有效						
		SW4	Occupied number*1	OFF	1 站	OFF	2 站	ON	3 站	ON	4 站	無效	有效
		SW5		OFF	1 站	ON	2 站	ON	3 站	OFF	4 站	無效	有效
		SW7	未使用	通常OFF		—	—						
SW8	未使用	通常OFF		—	—								
2)	模式設定開關 	設定模塊的運行狀態											
		編號	設定名稱	內容	設定可否								
					主站	本地站							
		0	線上*1	可以進行資料連結、有自動重新連結	允許	允許							
		1		遠端I/O網路模式	允許	禁止							
		2	線上*1	資料連結切斷狀態	允許	允許							
		3	線路測試1*1	離線狀態下的線路測試1	允許	禁止							
		4	線路測試2*1	離線狀態下的線路測試2	允許	禁止							
		5	參數確認測試*1	確認參數的內容	允許	禁止							
		6	硬體測試*1	擴充模塊 (FCU6-HR865) 的獨立測試	允許	允許							
7~F	禁止使用												
3)	傳輸速度設定開關 	設定傳輸速度											
		編號	設定內容										
		0	156Kbps*1										
		1	625Kbps*1										
		2	2.5Mbps*1										
		3	5Mbps*1										
		4	10Mbps*1										
		5~F	禁止使用										
4)	站編號設定開關 	站號的設定*1*2 <設定範圍> 00：主站 01～64：本地站 01～64：待機主站											

*1 請根據需要設定。

*2 設定站號時請確保不會與其他模塊相重複。
關於參數設定的詳情，請參照以下內容。

➡ MELDAS C6/C64 NETWORK MANUAL BNP-B2373B(ENG)

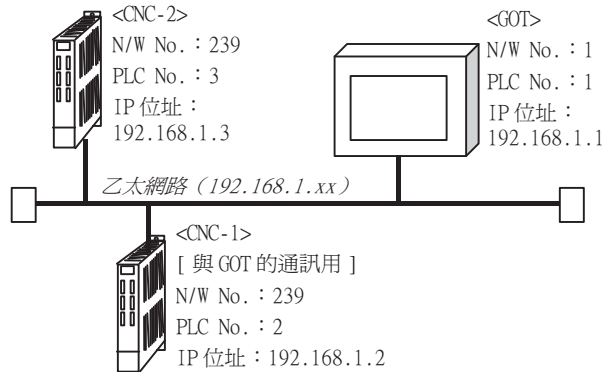
17.5.3 CC-Link(ID)連接到M800/M80，M700VS/M70V系列

關於M800/M80，M700VS/M70V系列CC-Link設定的內容，請諮詢本公司。

17.5.4 乙太網路連接時

1. 系統配置

使用CNC監視功能時的系統配置示例如下所示。



2. 參數設定

乙太網路連接相關的參數設定通過MELSEC週邊裝置進行，並通過PLC寫入寫入到CNC。

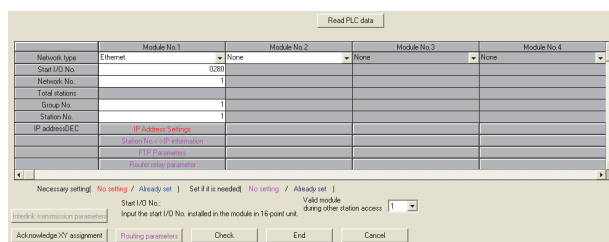
(1) 網路參數的設定

需要通過週邊裝置設定網路參數並寫入到CNC。以下所示為GPPW的參數設定示例。起始I/O No.的設定，請根據模塊編號設定以下的值。根據擴充模塊的實際安裝位置，模塊No.會不同。

(a) 模塊No.

擴充模塊安裝位置	起始I/O No.	擴充模塊實際安裝位置
EXT1	0200	<div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;"> <p>[實際安裝至 EXT1、EXT2 時]</p> </div> <div style="text-align: center;"> <p>[實際安裝至 EXT1、EXT3 時]</p> </div> </div> <div style="display: flex; justify-content: space-around; margin-top: 10px;"> <div style="text-align: center;"> <p>[實際安裝至 EXT2、EXT3 時]</p> </div> <div style="text-align: center;"> <p>[僅限實際安裝至 EXT1 時]</p> </div> </div> <div style="display: flex; justify-content: space-around; margin-top: 10px;"> <div style="text-align: center;"> <p>[僅限實際安裝至 EXT2 時]</p> </div> <div style="text-align: center;"> <p>[僅限實際安裝至 EXT3 時]</p> </div> </div>
EXT2	0280	
EXT3	0300	

(b) GX Developer的設定示例



關於參數設定的詳情，請參照以下內容。

➡ MELDAS C6/C64 NETWORK MANUAL BNP-B2373B(ENG)

POINT

IP位址設定

通過GX Developer設定的IP位址停用。

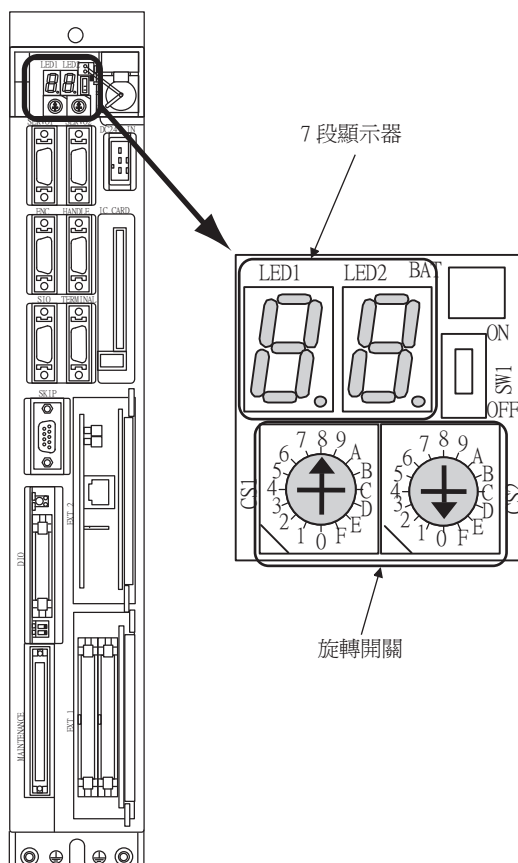
請參照下一頁，通過CNC側的7段顯示器和旋轉開關設定IP位址。

(2) CNC側的參數設定

請通過CNC側的7段顯示器和旋轉開關對IP位址、閘道位址、子網路遮罩及埠號進行設定及確認。

關於參數設定操作的詳情，請參照以下內容。

➡ MELDAS C6/C64 NETWORK MANUAL BNP-B2373B(ENG)



17.6 可設定的元件範圍

關於GOT中可以使用的元件範圍，請參照以下內容。

➡ 2.5 MELSEC-QnA、MELDAS C6*

17.7 注意事項

17.7.1 CPU直接連接時

■1. CNC的版本

請使用NC系統軟體版本為D0版以上的MELDAS C6/C64產品。

17.7.2 MELSECNET/10連接時

■1. 構建網路時

請用MELSECNET/H（PLC間網路）的MELSECNET/10模式或者用MELSECNET/10（PLC間網路）構建包含GOT的網路。

(1) 無法構建下列包含GOT的網路。

- MELSECNET/10（遠端I/O網路）
- MELSECNET/H（遠端I/O網路）

(2) 構建包含GOT的網路（MELSECNET/H（PLC間網路））時，請參照以下內容。

➡ 9. MELSECNET/H連接（PLC間網路）、MELSECNET/10連接（PLC間網路）

■2. 可監視範圍

GOT僅可監視相同網路No.的CNC。

關於可以監視的存取範圍，請參照以下手冊。

➡ 3.1 網路系統可監視的存取範圍

■3. 關於CNC連接（MELSECNET/10連接）時的GOT啟動

CNC連接（MELSECNET/10連接）時，在啟動GOT約10秒後開始資料連結。

■4. 發生網路相關錯誤的系統警示時

CNC連接（MELSECNET/10連接）時，如果發生網路相關錯誤的系統警示時，即使排除了錯誤原因也無法關閉系統警示顯示。

請重新啟動GOT以關閉系統警示顯示。

■5. CNC的版本

請使用NC系統軟體版本為E0版以上的MELDAS C6/C64產品。

17.7.3 CC-Link(ID)連接時

■1. 使用迴圈傳輸時

(1) 至主站的I/O訊號

請勿在從主站到GOT的輸出訊號（遠端輸出：RY）中將禁止使用的輸出訊號設為ON。
如果將禁止使用的輸出訊號設為ON，有可能引致CNC系統誤動作。
關於GOT的I/O訊號的分配，請參數以下手冊。

➡ MODEL GT15-J61BT13 CC-Link communication unit User's Manual

➡ GT15 CC-Link communication unit User's Manual

(2) 關於CC-Link的模式

根據CNC機種，CC-Link的對應版本不同。

僅對應MELDAS C6/C64：Ver.1

對應M700VS/M70V：Ver.2，Ver.1

對應M800/M80：Ver.2，Ver.1

(3) 關於GOT出現異常時

迴圈輸出狀態保持為異常前的狀態。

■2. 使用單觸發傳輸時

(1) 可監視的存取範圍

GOT可以存取CC-Link系統的主站以及安裝了本地站的CNC。
無法經由CC-Link模塊存取其他網路。

■3. 關於CNC連接（CC-Link連接（智能設備站））時的GOT的啟動

CNC連接（CC-Link連接（智能設備站））時，在啟動GOT約10秒後開始資料連結。

■4. 發生網路相關錯誤的系統警示時

CNC連接（CC-Link連接（智能設備站））時，如果發生網路相關錯誤的系統警示時，即使排除了錯誤原因也無法關閉系統警示顯示。

請重新啟動GOT以關閉系統警示顯示。

■5. CNC的版本

請使用NC系統軟體版本為D0版以上的MELDAS C6/C64產品。

17.7.4 乙太網路連接時

■ 1. 通過網路系統

不能通過CNC（網路模塊、乙太網路模塊等）存取其他網路的CNC。

■ 2. 連接多臺GOT時

在乙太網路內連接多臺GOT時，請對各臺GOT設定不同的[站號]。

➡ 17.4.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

■ 3. 在同一個段中連接了多臺網路裝置（包括GOT）時

在同一個段中連接了多臺網路裝置（包括GOT）時，會加大網路負荷，有可能導致GOT與CNC之間的通訊速度降低。通訊性能有時可通過下列措施得到改善。

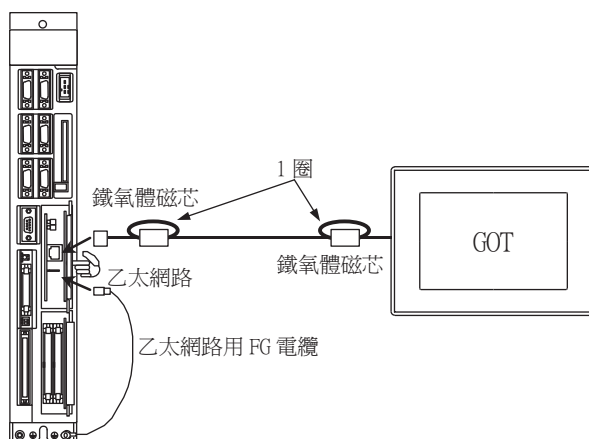
- 使用交換式集線器。
- 使用速度較快的100BASE-TX(100Mbps)。
- 減少GOT的監視點數。乙太網路電纜的連接

■ 4. 乙太網路電纜的連接

乙太網路電纜容易受到噪音的干擾，因此，請遠離動力線/電力線進行佈線，並且需在控制模塊側安裝鐵氧體磁芯（附帶）。

關於乙太網路電纜連接的詳情，請參照以下內容。

➡ MELDAS C6/C64 NETWORK MANUAL BNP-B2373B(ENG)



■ 5. CNC的版本

請使用NC系統軟體版本為D0版以上的MELDAS C6/C64產品。



18. 激光位移感應器 MH11 連接

18.1 可連接機種清單	18 - 2
18.2 系統配置	18 - 2
18.3 佈線圖	18 - 3
18.4 GOT的設定	18 - 4
18.5 激光位移感應器 MH11的設定	18 - 6
18.6 可設定的元件範圍	18 - 6

18. 激光位移感應器 MH11連接

18.1 可連接機種清單

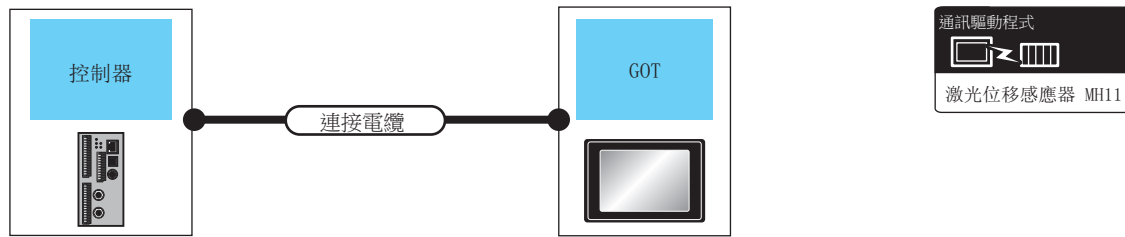
可連接的機種如下所示。


系列	型號名	有無時鐘	通訊形式	可連接的GOT	參照章節
激光位移感應器 MH11	MH11CTMF-N	×	RS-232	 *1	 18.2.1
	MH11CTMF-NNA				
	MH11CTMF-P				
	MH11CTMF-PNA				

*1 僅支援GT2104-PMBDS2。


18.2 系統配置

18.2.1 激光位移感應器 MH11連接時



控制器		連接電纜		GOT		可連接臺數
系列	通訊形式	電纜型號 佈線圖編號	最大距離	選配裝置	本體	
MH11CTMF-N MH11CTMF-NNA MH11CTMF-P MH11CTMF-PNA (CONSOLE port)	RS-232	MH11C30R2*1	3m	- (本體內建)	 *2	1臺控制器對應1臺GOT

*1 與GOT的連接請參照以下佈線圖。

 RS-232佈線圖1)

*2 僅支援GT2104-PMBDS2。

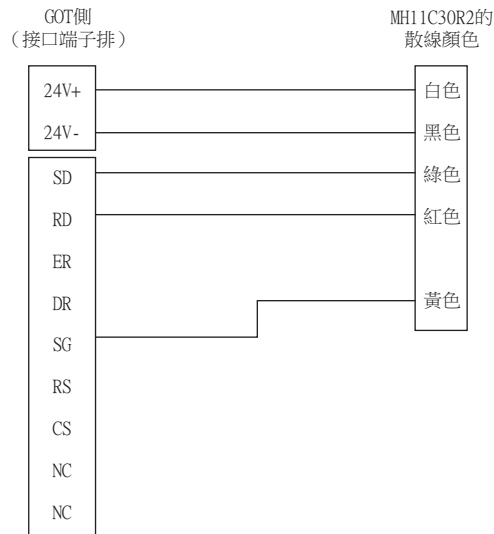
18.3 佈線圖

連接GOT與控制器的電纜的佈線圖如下所示。

18.3.1 RS-232電纜

■1. 佈線圖

(1) RS-232佈線圖1)



■2. 製作電纜時的注意事項

(1) 電纜長度

RS-232電纜的長度請控制在最長距離規格以內。

(2) GOT側接口

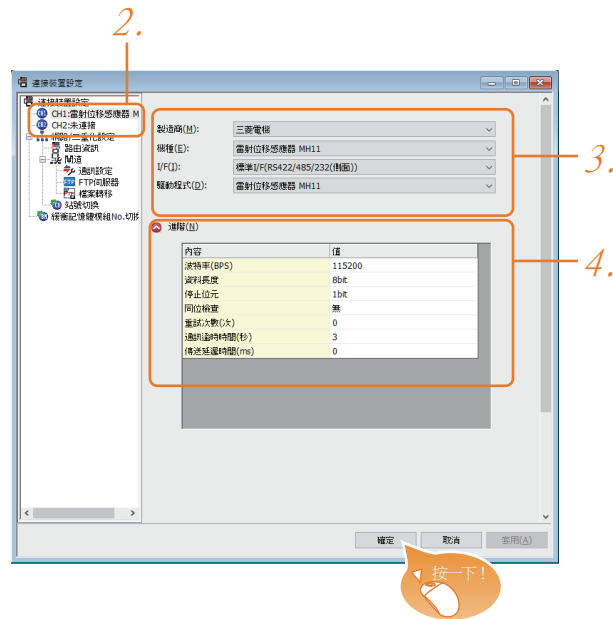
關於GOT側接口，請參照以下內容。

➡ 1.4.1 GOT的接口規格

18.4 GOT的設定

18.4.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

設定連接裝置的通道。



Step 1. 選擇[通用設定]→[連接裝置設定]功能表。

Step 2. 顯示連接裝置的設定視窗，從清單功能表中選擇要使用的通道。

Step 3. 進行如下選擇。

- 製造商：三菱電機
- 機種：激光位移感應器 MH11
- I/F：所使用的接口
- 驅動程式：激光位移感應器 MH11

Step 4. 製造商、機種、I/F、驅動程式的設定完成後會顯示進階。
請根據所使用的環境進行設定。

➡ 18.4.2 連接裝置進階

設定完成後按一下[確定]按鈕。

POINT

連接裝置的設定可以在[I/F連接清單]中進行確認。
關於詳情，請參照以下內容。

➡ 1.1.3 I/F連接清單

18.4.2 連接裝置進階

請根據所使用的環境進行設定。

■ 1. 激光位移感應器 MH11

內容	值
波特率(BPS)	115200
資料長度	8bit
停止位元	1bit
同位檢查	無
重試次數	0
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0

項目	內容	範圍
波特率*1	變更與連接裝置的波特率時進行設定。 (預設：115200bps)	9600bps、 19200bps、 38400bps、 57600bps、 115200bps
資料長度*1	變更與連接裝置的資料長度時進行設定。 (預設：8位元)	7位元/8位元
停止位元*1	指定通訊時的停止位元長度。(預設：1位元)	1位元/2位元
同位檢查*1	指定在通訊時是否進行同位檢查，以及檢查的方式。 (預設：無)	無 偶數 奇數
重試次數	指定通訊時的重試次數。 (預設：0次)	0~5次
通訊逾時時間	指定通訊時的逾時時間。 (預設：3秒)	1~30秒
傳送延遲時間	指定通訊時的傳送延遲時間。 (預設：0ms)	0~300ms

*1 請參考以下內容設定。
 波特率：15200bps (預設值)
 資料長度：8位元 (預設值)
 停止位元：1位元 (預設值)
 同位檢查：無 (預設值)

POINT

- 透過實用程式進行的通訊接口的設定
 通訊接口的設定也可以在寫入工程資料的[連接裝置設定]後，透過實用程式的[連接裝置設定]進行變更。
 關於實用程式的詳情，請參照以下手冊。
 ➡ GOT2000系列主機使用說明書 (實用程式篇)
- 連接裝置設定的設定內容的優先順序
 透過GT Designer3或者實用程式進行設定時，會根據最後設定的內容進行動作。

18.5 激光位移感應器 MH11的設定

18.5.1 激光位移感應器 MH11連接時

■1. 通訊設定

以下內容為固定內容，無需進行通訊設定。

設定項目	控制器側的設定
通訊速度	115200bps (固定)
資料長度	8位元 (固定)
同位檢查位元	無 (固定)
停止位元	1位元 (固定)

18.6 可設定的元件範圍

三菱電機生產的各種PLC中，可設定的元件範圍如下所示。

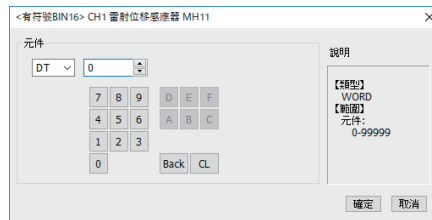
但是，下表中的元件範圍為GT Designer3中可設定的最大值。

即使是同一系列的連接裝置，機種不同元件規格也會不同。

請根據實際使用的連接裝置的規格進行設定。

如果設定了不存在的元件及超出範圍的元件編號，元件設定正確的其他物件也可能無法監視。

■1. 設定項目



項目	內容
元件	設定元件名、元件編號、位元編號。 位元編號僅在進行字元元件的位元指定時才能設定。
說明	顯示[元件]中選擇的元件的類型及設定範圍。

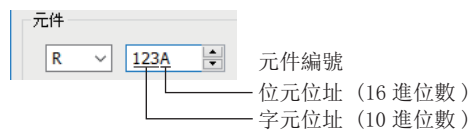
■2. 元件範圍

元件名		可設定範圍	元件編號表達格式
位元元件	內部繼電器 (R)	R0000 ~ R999F	10進位數 + 16進位數
	資料 (DT)	DT0 ~ DT99999	10進位數
字元元件	內部繼電器 (WR)	WR000 ~ WR999	10進位數

POINT

內部繼電器 (R) 的元件設定

透過字元位址 (10進位數)+位元位址 (16進位數) 進行設定。



GOT 多臺連接

- 19. GOT 多臺拖帶連接 19 - 1
- 20. GT21 多臺拖帶連接功能 20 - 1

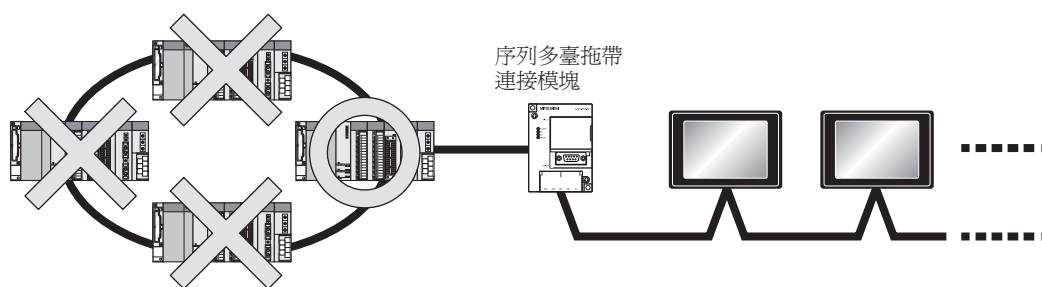
19. GOT多臺拖帶連接

19.1 可監視的CPU	19 - 2
19.2 可連接機種清單	19 - 3
19.3 系統配置	19 - 21
19.4 佈線圖	19 - 22
19.5 GOT側的設定	19 - 26
19.6 序列多臺拖帶連接模塊的設定	19 - 28
19.7 注意事項	19 - 35

19. GOT多臺拖帶連接

19.1 可監視的CPU





GOT可監視的僅限於直接連接有**序列多臺拖帶連接模塊**（GT01-RS4-M）的CPU。



19.2 可連接機種清單

- 1. CPU與序列多臺拖帶連接模塊（以下稱主站模塊）進行CPU直接連接時
可連接的機種如下所示。

系列	型號名	有無 時鐘	通訊形式		可連接的GOT
			CPU — 主站模塊間	主站模塊 — GOT間	
MELSEC iQ-R 系列	R00CPU	○	RS-232 RS-422	RS-485	-
	R01CPU				
	R02CPU				
	R04CPU				
	R08CPU				
	R16CPU				
	R32CPU				
	R120CPU				
	R08PCPU				
	R16PCPU				
	R32PCPU				
	R120PCPU				
	R04ENCPU				
	R08ENCPU				
	R16ENCPU				
	R32ENCPU				
	R120ENCPU				
	R08SFCPU				
R16SFCPU					
R32SFCPU					
R120SFCPU					
運動控制器CPU (MELSEC iQ-R 系列)	R16MTCPU	○	RS-232 RS-422	RS-485	-
	R32MTCPU				
	R64MTCPU				
C語言控制器 (MELSEC iQ-R 系列)	R12CCPU-V	○	RS-232 RS-422	RS-485	-
CNC C80	R16NCCPU-S1	○	RS-232 RS-422	RS-485	-
機械手臂控制器 (MELSEC iQ-R 系列)	CR800-R(R16RTCPU)	○	RS-232 RS-422	RS-485	-
MELSEC iQ-F 系 列	FX5U	○	RS-232 RS-422	RS-485	-
	FX5UC				

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式		可連接的GOT
			CPU - 主站模塊間	主站模塊 - GOT間	
MELSEC-Q (Q模式)*4	Q00JCPU	○	RS-232 RS-422	RS-485	
	Q00CPU*1				
	Q01CPU*1				
	Q02CPU*1				
	Q02HCPU*1				
	Q06HCPU*1				
	Q12HCPU*1				
	Q25HCPU*1				
	Q02PHCPU	○	-	-	-
	Q06PHCPU				
	Q12PHCPU				
	Q25PHCPU				
	Q12PRHCPU (主基板)	○	-	-	-
	Q25PRHCPU (主基板)				
	Q12PRHCPU (擴充基板)				
	Q25PRHCPU (擴充基板)	○	-	-	-
	Q00UJCPU	○	RS-232 RS-422	RS-485	
	Q00UCPU				
	Q01UCPU				
	Q02UCPU				
	Q03UDCPU				
	Q04UDHCPU				
	Q06UDHCPU				
	Q10UDHCPU				
	Q13UDHCPU				
	Q20UDHCPU				
	Q26UDHCPU				
	Q03UDECPU				
	Q04UDEHCPU	○	RS-232	RS-485	 *2
	Q06UDEHCPU				
	Q10UDEHCPU				
	Q13UDEHCPU				
	Q20UDEHCPU				
Q26UDEHCPU					
Q50UDEHCPU					
Q100UDEHCPU					
Q03UDVCPU					
Q04UDVCPU					
Q06UDVCPU					
Q13UDVCPU					
Q26UDVCPU					
C語言控制器 (MELSEC iQ-R 系列)	Q12DCCPU-V*3	○	RS-232	RS-485	 *2
	Q24DHCCPU-V/VG				
	Q24DHCCPU-LS				
	Q26DHCCPU-LS				
MELSEC-QS*5	QS001CPU	○	-	-	-

- *1 多CPU系統配置時請使用CPU功能版本B以上的機種。
- *2 請通過多CPU系統的QCPU（RS-232）進行存取。
- *3 請使用序列No.前5位為12042以後的模塊。
- *4 無法監視Ww、Wr元件。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式		可連接的GOT
			CPU - 主站模塊間	主站模塊 - GOT間	
MELSEC-L*2	L02CPU*4 L06CPU*4 L26CPU*4 L26CPU-BT*4 L02CPU-P*4 L06CPU-P*4 L26CPU-P*4 L26CPU-PBT*4 L02SCPU L02SCPU-P	○	RS-232 RS-422	RS-485	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 ^{07W} GT 21 ^{05Q} GT 21 ^{04R} GT 21 ^{03P} _{104P} ET/R4 GT 21 ^{03P} _{104P} R4
MELSEC-Q (A模式)*2	Q02CPU-A Q02HCPU-A Q06HCPU-A	○	RS-232 RS-422	RS-485	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 ^{07W} GT 21 ^{05Q} GT 21 ^{04R} GT 21 ^{03P} _{104P} ET/R4 GT 21 ^{03P} _{104P} R4
MELSEC-QnA (QnACPU)*2	Q2ACPU Q2ACPU-S1 Q3ACPU Q4ACPU	○	RS-422	RS-485	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 ^{07W} GT 21 ^{05Q} GT 21 ^{04R} GT 21 ^{03P} _{104P} ET/R4 GT 21 ^{03P} _{104P} R4
	Q4ARCPU	○	RS-422	RS-485	-
MELSEC-QnA (QnASCPU)*2	Q2ASCPU Q2ASCPU-S1 Q2ASHCPU Q2ASHCPU-S1	○	RS-422	RS-485	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 ^{07W} GT 21 ^{05Q} GT 21 ^{04R} GT 21 ^{03P} _{104P} ET/R4 GT 21 ^{03P} _{104P} R4
MELSEC-A (AnCPU)*3	A2UCPU A2UCPU-S1 A3UCPU A4UCPU A2ACPU A2ACPUP21 A2ACPUR21 A2ACPU-S1 A2ACPUP21-S1 A2ACPUR21-S1 A3ACPU A3ACPUP21 A3ACPUR21 A1NCPUP21*1 A1NCPUR21*1 A2NCPUP21*1 A2NCPUR21*1 A2NCPUS1*1 A2NCPUP21-S1*1 A2NCPUR21-S1*1 A3NCPUP21*1 A3NCPUR21*1	○	RS-422	RS-485	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 ^{07W} GT 21 ^{05Q} GT 21 ^{04R} GT 21 ^{03P} _{104P} ET/R4 GT 21 ^{03P} _{104P} R4
MELSEC-A (AnSCPU)*3	A2USCPU	○	RS-422	RS-485	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 ^{07W} GT 21 ^{05Q} GT 21 ^{04R} GT 21 ^{03P} _{104P} ET/R4 GT 21 ^{03P} _{104P} R4

*1 監視AnNCPUP、A2SCPU時，僅下述軟體版本以上的CPU可以寫入。

- AnNCPUP(S1)：帶連結為版本L以上，不帶連結為版本H以上
- A2SCPU：版本H以上

*2 無法監視Ww、Wr元件。



*3 無法監視SB、SW、Ww、Wr、ER、BM元件。

*4 CPU直接連接時，需要介面卡L6ADP-R2或L6ADP-R4。

此外，使用L6ADP-R4時，請使用序列No.前5位為“15102”以後的LCPU。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式		可連接的GOT
			CPU - 主站模塊間	主站模塊 - GOT間	
MELSEC-A (AnSCPU) ^{*5}	A2USCPU-S1	○	RS-422	RS-485	
	A2USHCPU-S1				
	A1SCPU				
	A1SCPUC24-R2				
	A1SHCPU				
	A2SCPU ^{*1}				
	A2SHCPU				
	A1SJCPU				
	A1SJCPU-S3				
	A1SJHCPU				
MELSEC-A ^{*5}	A0J2HCPU ^{*1}	×	RS-422	RS-485	
	A0J2HCPUP21 ^{*1}				
	A0J2HCPUR21 ^{*1}				
	A0J2HCPU-DC24 ^{*1}				
	A2CCPU ^{*1}	○	RS-422	RS-485	
	A2CCPUP21				
	A2CCPUR21				
	A2CCPUC24				
	A2CCPUC24-PRF				
	A2CJCPU-S3				
A1FXCPU					
運動控制器CPU (Q系列)	Q172CPU ^{*2*3}	○	RS-232 RS-422	RS-485	
	Q173CPU ^{*2*3}				
	Q172CPUN ^{*2}				
	Q173CPUN ^{*2}				
	Q172HCPU	○	RS-232	RS-485	
	Q173HCPU				
	Q172DCPU				
	Q173DCPU				
	Q172DCPU-S1				
	Q173DCPU-S1				
	Q172DSCPU				
	Q173DSCPU				
	Q170MCPUCPU	○	RS-232	RS-485	
Q170MSCPU					
Q170MSCPU-S1					
運動控制器CPU (A系列) ^{*5}	A273UCPU	○	--	--	-
	A273UHCPU	○			
	A273UHCPU-S3				
	A373UCPU	○			
	A373UCPU-S3				
	A171SCPU				
	A171SCPU-S3				
	A171SCPU-S3N				

- *1 監視A0J2HCPU、A2CCPU時，僅下述軟體版本以上的CPU可以寫入。
 - A0J2HCPU（帶連結/不帶連結）：版本E以上
 - A0J2HCPU-DC24：版本B以上
 - A2CCPU：版本H以上
- *2 使用SV13、SV22、SV43時，請使用安裝了下列本體OS版本的運動控制器CPU。
 - SW6RN-SV13Q□：00E以後
 - SW6RN-SV22Q□：00E以後
 - SW6RN-SV43Q□：00B以後
- *3 請使用下列生產編號的本體模塊。
 - Q172CPU：生產編號K***** 以後
 - Q173CPU：生產編號J***** 以後
- *4 請通過多CPU系統的QCPU（RS-232）進行存取。
- *5 無法監視SB、SW、Ww、Wr、ER、BM元件。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式		可連接的GOT
			CPU — 主站模塊間	主站模塊 — GOT間	
運動控制器CPU (A系列)*2	A171SHCPU	○	RS-422	RS-485	-
	A171SHCPUN				
	A172SHCPU				
	A172SHCPUN				
	A173UHCPU				
	A173UHCPU-S1				
MELSEC-WS	WS0-CPU0	×	RS-232	-	-
	WS0-CPU1				
	WS0-CPU3				
MELSECNET/H遠端 I/O站	QJ72LP25-25	×	RS-232	-	-
	QJ72LP25G				
	QJ72BR15				
CC-Link IE現場網路起始模塊	LJ72GF15-T2	×	-	-	-
CC-Link IE現場網路以太網路介面卡模塊	NZ2GF-ETB	×	-	-	-
CNC C70	Q173NCCPU	○	RS-232	-	-
機械手臂控制器 (Q系列)	CRnQ-700 (Q172DRCPU) CR750-Q (Q172DRCPU) CR751-Q (Q172DRCPU)	○	RS-232	-	-
MELSEC-FX	FX0	×	RS-422	RS-485	
	FX0S	×			
	FX0N	×			
	FX1	×			
	FX2	×			
	FX2C	×			
	FX1S	○	RS-232 RS-422	RS-485	
	FX1N	○			
	FX2N	○			
	FX1NC	○			
	FX2NC	×			
	FX3S	○			
	FX3G	○			
	FX3GC	○			
	FX3GA	○			
	FX3GE	○			
	FX3U	○			
	FX3UC	○			




系列	型號名	有無 時鐘	通訊形式		可連接的GOT
			CPU – 主站模塊間	主站模塊 – GOT間	
FREQROL	FREQROL-A500/A500L	×	-	-	-
	FREQROL-F500/F500L				
	FREQROL-V500/V500L				
	FREQROL-E500				
	FREQROL-S500/S500E				
	FREQROL-F500J				
	FREQROL-D700				
	FREQROL-F700PJ				
	FREQROL-E700				
	FREQROL-A700				
	FREQROL-F700				
	FREQROL-F700P				
	FREQROL-L700				
	FREQROL-A800				
	FREQROL-F800				
無感應器伺服	FREQROL-E700EX				
MELIPM	MD-CX522-□□K(-A0)				
MELSERVO	MR-J2S-□A	×	-	-	-
	MR-J2S-□CP				
	MR-J2S-□CL				
	MR-J2M-P8A				
	MR-J2M-□DU				
	MR-J3-□A				
	MR-J3-□T				
	MR-J4-□A				
	MR-JE-□A				

*1 在安裝了實時時鐘功能板或帶實時時鐘功能的EEPROM記憶體後方可使用。




*2 無法監視SB、SW、Ww、Wr、ER、BM元件。

■1. CPU與序列多臺拖帶連接模塊（以下稱主站模塊）進行電腦連連接時
可連接的機種如下所示。

系列	型號名	有無 時鐘	通訊形式		可連接的GOT
			CPU - 主站模 塊間	主站模塊 - GOT間	
MELSEC iQ-R 系 列	R00CPU	○	RS-232 RS-422	RS-485	-
	R01CPU				
	R02CPU				
	R04CPU				
	R08CPU				
	R16CPU				
	R32CPU				
	R120CPU				
	R08PCPU				
	R16PCPU				
	R32PCPU				
	R120PCPU				
	R04ENCPU				
	R08ENCPU				
	R16ENCPU				
	R32ENCPU				
	R120ENCPU				
	R08SFCPU				
R16SFCPU					
R32SFCPU					
R120SFCPU					
運動控制器CPU (MELSEC iQ-R 系列)	R16MTCPU	○	RS-232 RS-422	RS-485	-
	R32MTCPU				
	R64MTCPU				
C語言控制器 (MELSEC iQ-R 系列)	R12CCPU-V	○	RS-232 RS-422	RS-485	-
CNC C80	R16NCCPU-S1	○	RS-232 RS-422	RS-485	-
機械手臂控制器 (MELSEC iQ-R 系列)	CR800-R(R16RTCPU)	○	RS-232 RS-422	RS-485	-
MELSEC iQ-F 系 列	FX5U FX5UC	○	RS-232 RS-422	RS-485	-



系列	型號名	有無時鐘	通訊形式		可連接的GOT
			CPU — 主站模塊間	主站模塊 — GOT間	
MELSEC-Q (Q模式) ^{*3}	Q00JCPU	○	RS-232 RS-422	RS-485	
	Q00CPU*1				
	Q01CPU*1				
	Q02CPU*1				
	Q02HCPU*1				
	Q06HCPU*1				
	Q12HCPU*1				
	Q25HCPU*1				
	Q02PHCPU	○	-	-	-
	Q06PHCPU				
	Q12PHCPU				
	Q25PHCPU				
	Q12PRHCPU (主基板)				
	Q25PRHCPU (主基板)				
	Q12PRHCPU (擴充基板)				
	Q25PRHCPU (擴充基板)				
	Q00UCPU	○	RS-232 RS-422	RS-485	
Q00UCPU					
Q01UCPU					
Q02UCPU					
Q03UDCPU					
Q04UDHCPU					
Q06UDHCPU					
Q10UDHCPU					
Q13UDHCPU					
Q20UDHCPU					
Q26UDHCPU					
Q03UDECPU					
Q04UDEHCPU					
Q06UDEHCPU					
Q10UDEHCPU					
Q13UDEHCPU					
Q20UDEHCPU					
Q26UDEHCPU					
Q50UDEHCPU					
Q100UDEHCPU					
Q03UDVCPU					
Q04UDVCPU					
Q06UDVCPU					
Q13UDVCPU					
Q26UDVCPU					
C語言控制器 (MELSEC iQ-R 系列)	Q12DCCPU-V*2	○	RS-232	RS-485	
	Q24DHCCPU-V/VG				
	Q24DHCCPU-LS				
	Q26DHCCPU-LS				
MELSEC-QS	QS001CPU	○	-	-	-

- *1 多CPU系統配置時請使用CPU功能版本B以上的機種。
- *2 請使用序列No. 前5位為12042以後的模塊。
- *3 無法監視Ww、Wr元件。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式		可連接的GOT
			CPU — 主站模塊間	主站模塊 — GOT間	
MELSEC-L*2	L02CPU	○	RS-232 RS-422	RS-485	
	L06CPU				
	L26CPU				
	L26CPU-BT				
	L02CPU-P				
	L06CPU-P				
	L26CPU-P				
	L26CPU-PBT				
	L02SCPU				
	L02SCPU-P				
MELSEC-Q (A模式)*1	Q02CPU-A	○	-	-	-
	Q02HCPU-A				
	Q06HCPU-A				
MELSEC-QnA (QnACPU)*1	Q2ACPU	○	RS-232 RS-422	RS-485	
	Q2ACPU-S1				
	Q3ACPU				
	Q4ACPU				
	Q4ARCPU	○	-	-	-
MELSEC-QnA (QnASCPU)*1	Q2ASCPU	○	RS-232 RS-422	RS-485	
	Q2ASCPU-S1				
	Q2ASHCPU				
	Q2ASHCPU-S1				

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式		可連接的GOT
			CPU – 主站模塊間	主站模塊 – GOT間	
MELSEC-A (AnCPU)	A2UCPU	○	RS-232 RS-422	-	-
	A2UCPU-S1				
	A3UCPU				
	A4UCPU				
	A2ACPU				
	A2ACPUP21				
	A2ACPUR21				
	A2ACPU-S1				
	A2ACPUP21-S1				
	A2ACPUR21-S1				
	A3ACPU				
	A3ACPUP21				
	A3ACPUR21				
	A1NCPUP*1				
	A1NCPUP21				
	A1NCPUR21				
	A2NCPUP				
	A2NCPUP21				
	A2NCPUR21				
	A2NCPUP-S1				
	A2NCPUP21-S1				
	A2NCPUR21-S1				
	A3NCPUP				
A3NCPUP21					
A3NCPUR21					
MELSEC-A (AnSCPU)	A2USCPU	○	RS-232 RS-422		-

*1 無法監視Ww、Wr元件。

系列	型號名	有無時鐘	通訊形式		可連接的GOT								
			CPU - 主站模塊間	主站模塊 - GOT間									
MELSEC-A (AnSCPU)	A2USCPU-S1	○	-	-	-								
	A2USHCPU-S1												
	A1SCPU												
	A1SCPUC24-R2												
	A1SHCPU												
	A2SCPU												
	A2SHCPU												
	A1SJCPU												
	A1SJCPU-S3												
	A1SJHCPU												
MELSEC-A	A0J2HCPU	×	-	-	-								
	A0J2HCPUP21												
	A0J2HCPUR21												
	A0J2HCPU-DC24												
	A2CCPU	○				-	-	-					
	A2CCPUP21												
	A2CCPUR21												
	A2CCPUC24												
	A2CCPUC24-PRF												
	A2CJCPU-S3												
	A1FXCPU												
	運動控制器CPU (Q系列)								Q172CPU*1*2	○	RS-232 RS-422	RS-485	
									Q173CPU*1*2				
Q172CPUN*1*2													
Q173CPUN*1*2		 <p style="text-align: center;">*3</p>											
Q172HCPU													
Q173HCPU													
Q172DCPU													
Q173DCPU													
Q172DCPU-S1													
Q173DCPU-S1													
Q172DSCPU													
Q173DSCPU													
Q170MCPU													
Q170MSCPU													
Q170MSCPU-S1													
運動控制器CPU (A系列)	A273UCPU	○	RS-232 RS-422	-	-								
	A273UHCPU												
	A273UHCPU-S3												
	A373UCPU												
	A373UCPU-S3												
	A171SCPU												
	A171SCPU-S3												
	A171SCPU-S3N												

- *1 使用SV13、SV22、SV43時，請使用安裝了下列本體OS版本的運動控制器CPU。
 - SW6RN-SV13Q□：00E以後
 - SW6RN-SV22Q□：00E以後
 - SW6RN-SV43Q□：00B以後
- *2 請使用下列生產編號的本體模塊。
 - Q172CPU：生產編號K***** 以後
 - Q173CPU：生產編號J***** 以後
- *3 請通過多CPU系統的QCPU（RS-232）進行存取。


系列	型號名	有無時鐘	通訊形式		可連接的GOT
			CPU - 主站模塊間	主站模塊 - GOT間	
運動控制器CPU (A系列)	A171SHCPU	○	-	-	-
	A171SHCPUN				
	A172SHCPU				
	A172SHCPUN				
	A173UHCPU				
	A173UHCPU-S1				
MELSEC-WS	WS0-CPU0	×	-	-	-
	WS0-CPU1				
MELSECNET/H遠端 I/O站	QI72LP25-25	×	-	-	-
	QI72LP25G				
	QI72BR15				
CC-Link 1E現場網 路起始模塊	LJ72GF15-T2	×	-	-	-
CC-Link 1E現場網 路以太網路介面卡 模塊	NZ2GF-ETB	×	-	-	-
CNC C70	Q173NCCPU	○	-	-	-
機械手臂控制器 (Q系列)	CRnQ-700 (Q172DRCPU)	○	-	-	-
	CR750-Q (Q172DRCPU)				
	CR751-Q (Q172DRCPU)				
MELSEC-FX	FX0	×	-	-	-
	FX0S	×			
	FX0N				
	FX1	×			
	FX2	×*1			
	FX2C				
	FX1S	○			
	FX1N				
	FX2N				
	FX1NC				
	FX2NC	×*1			
	FX3S	○			
	FX3G				
	FX3GC				
	FX3GA				
	FX3GE				
	FX3U				
FX3UC					

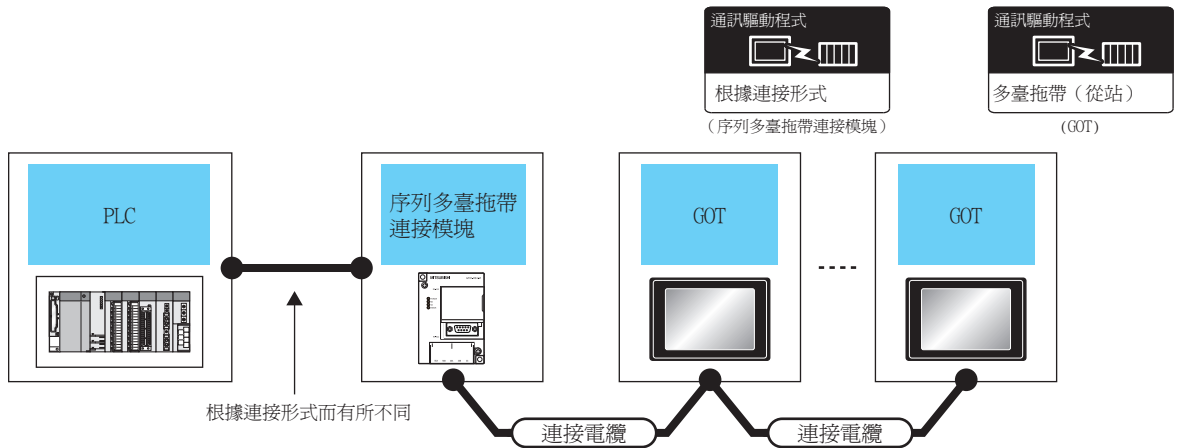
系列	型號名	有無 時鐘	通訊形式		可連接的GOT
			CPU — 主站模塊間	主站模塊 — GOT間	
FREQROL	FREQROL-A500/A500L	×	-	-	-
	FREQROL-F500/F500L				
	FREQROL-V500/V500L				
	FREQROL-E500				
	FREQROL-S500/S500E				
	FREQROL-F500J				
	FREQROL-D700				
	FREQROL-F700PJ				
	FREQROL-E700				
	FREQROL-A700				
	FREQROL-F700				
	FREQROL-F700P				
	FREQROL-L700				
	FREQROL-A800				
	FREQROL-F800				
無感應器伺服	FREQROL-E700EX				
MEL1PM	MD-CX522-□□K(-A0)				
MELSERVO	MR-J2S-□A	×	-	-	-
	MR-J2S-□CP				
	MR-J2S-□CL				
	MR-J2M-P8A				
	MR-J2M-□DU				
	MR-J3-□A				
	MR-J3-□T				
	MR-J4-□A				
	MR-JE-□A				

*1 在安裝了實時時鐘功能板或帶實時時鐘功能的EEPROM記憶體後方可使用。

■ 1. GT Designer3的[機種]、[通訊驅動程式]

可進行GOT多臺拖帶連接的GT Designer3的[機種]、[通訊驅動程式]如下表所示。

GOT類型	PLC ↔ 序列多臺拖帶連接模塊		
	連接形式	機種	序列多臺拖帶連接模塊通訊驅動程式
	CPU直接連接 電腦連結連接	MELSEC-QnU/DC、Q17nD/M/NC/DR、CRnD-700	序列 (MELSEC)
		MELSEC-QnA/Q/QS、MELDAS C6*	
		MELSEC-Q (多CPU) /Q運動控制器	
		MELSEC-L	
		MELSEC-Q、Q17nD/M	
	CPU直接連接	MELSEC-A	MELSEC-A
		MELSEC-FX	MELSEC-FX



PLC	序列多臺拖帶連接模塊		連接電纜 電纜型號名	GOT		最大距離	可連接臺數	
	型號名	通訊形式		選配裝置 ^{*4*5}	本體			
關於序列多臺拖帶連接模塊和PLC間的系統配置，請參照相關章節。	GT01-RS4-M	RS-485	(使用非自製) RS-485佈線圖1)	— (本體內建)		500m ^{*2}	序列多臺拖帶連接模塊可連接16臺GOT ^{*3}	
				GT15-RS4-9S				
				GT15-RS4-TE				
			(使用非自製) RS-485佈線圖3)	GT10-9PT5S ^{*1}				^{*6}
				— (本體內建)				
				GT10-C02H-9SC				
				GT10-9PT5S ^{*1}				^{*6}

*1 安裝在RS-422/485接口 (本體內建) 上。
 *2 指PLC與GOT (終端) 間的最大設定距離。
 *3 連接臺數越多應答性能越低。
 *4 GT25-W不支援選配裝置。
 *5 GT2505-V不支援GT10-9PT5S、GT14-RS2T4-9P之外的選配裝置。
 *6 只能支援GT2505-V、GT2105-Q。
 *7 安裝在RS-232接口 (本體內建)。

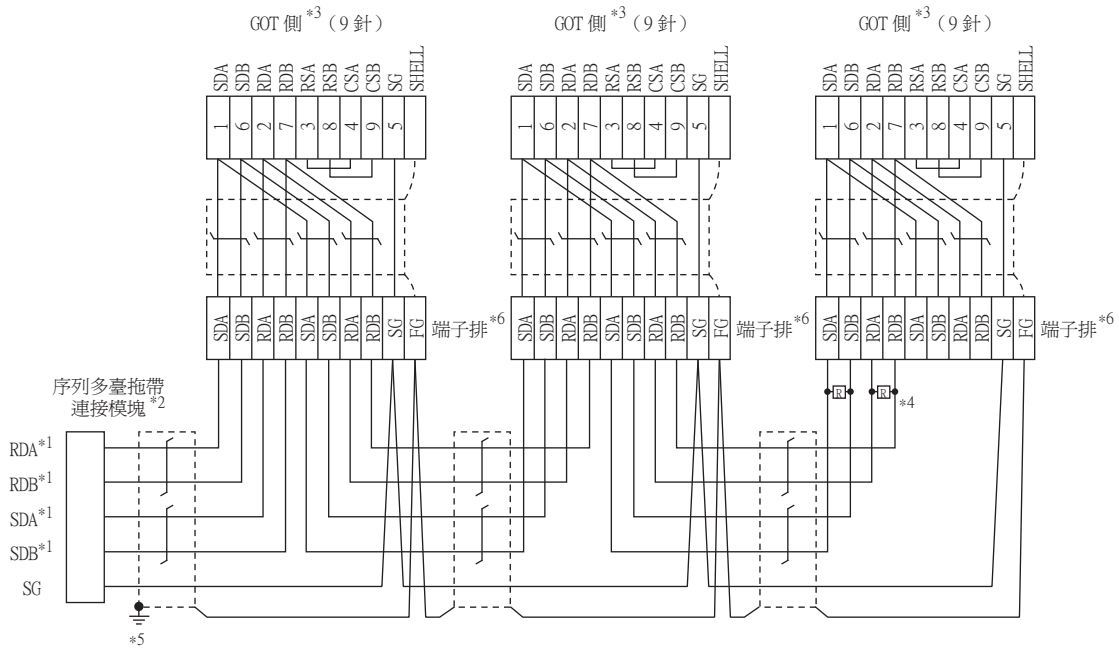
19.4 佈線圖

以下所示為序列多臺拖帶連接模塊與GOT之間的佈線圖。

19.4.1 RS-485電纜

■ 1. 佈線圖

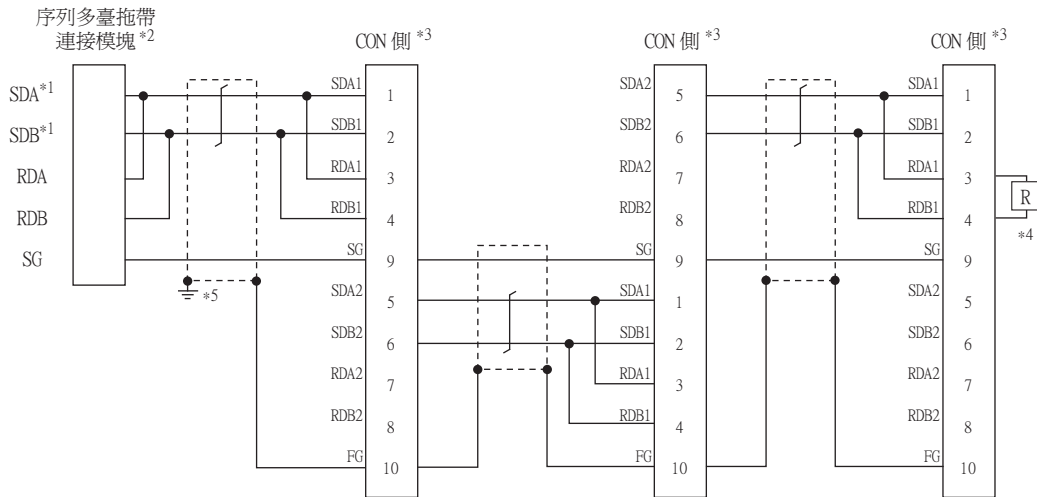
(1) RS-485佈線圖1)



- *1 SDA/SDB、RDA/RDB請使用雙絞線。
- *2 請將終端電阻切換開關設定為330Ω。
- *3 使用GT27、GT25（GT2505-V除外）、GT23時，請將終端電阻設定為“無”。
使用GT2505-V、GT21時，請將終端電阻設定為“330Ω”。
 ▶ 1.4.3 GOT終端電阻
- *4 使用GT27、GT25（GT2505-V除外）、GT23時，終端GOT上請連接330Ω的終端電阻。
- *5 電纜的遮罩請務必採用D種接地方式進行接地。
- *6 關於從D-sub9針接口向端子排轉換的電纜，請參照以下內容。
 ▶ (2) 從D-Sub9針接口向端子排轉換的電纜

(2) RS-485佈線圖2)

(1對佈線時)



*1 SDA/SDB請使用雙絞線。

*2 請將終端電阻切換開關設定為110Ω。

*3 終端電阻設定用DIP開關請設定為“無”。

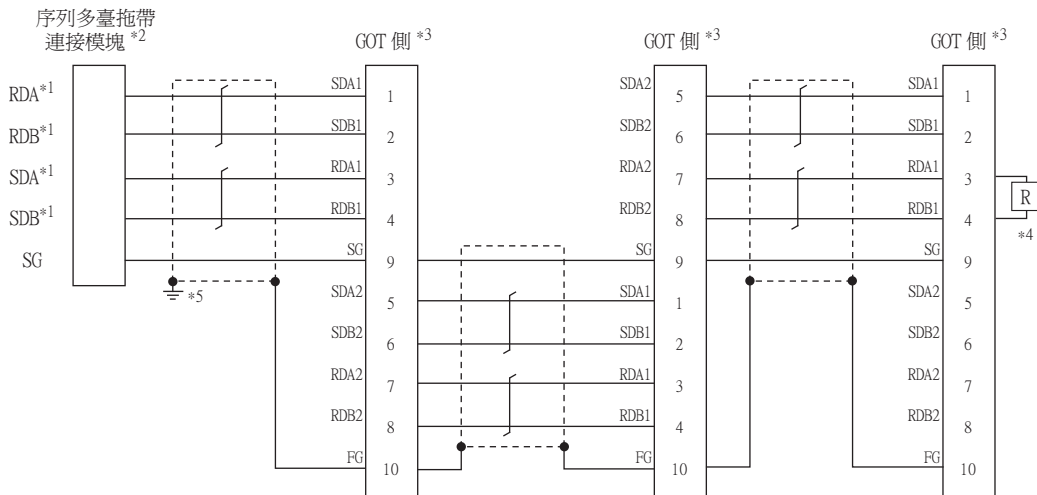
➡ 1.4.3 GOT終端電阻

*4 終端GOT上請連接110Ω的終端電阻。

*5 電纜的遮罩請務必採用D種接地方式進行接地。

(3) RS-485佈線圖2)

(2對佈線時)



*1 SDA/SDB、RDA/RDB請使用雙絞線。

*2 請將終端電阻切換開關設定為330Ω。

*3 請將終端電阻設定用DIP開關設定為“無”。

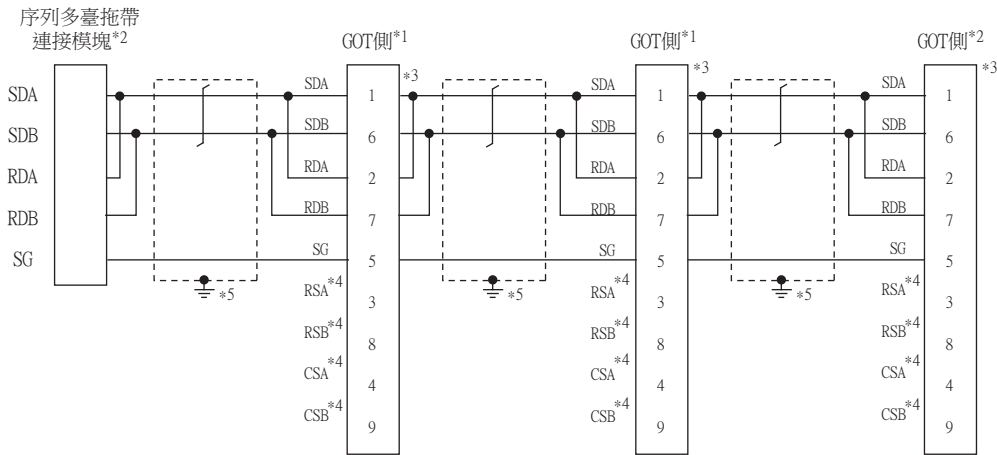
➡ 1.4.3 GOT終端電阻


*4 終端GOT上請連接330Ω的終端電阻。

*5 電纜的遮罩請務必採用D種接地方式進行接地。

(4) RS-485佈線圖3)

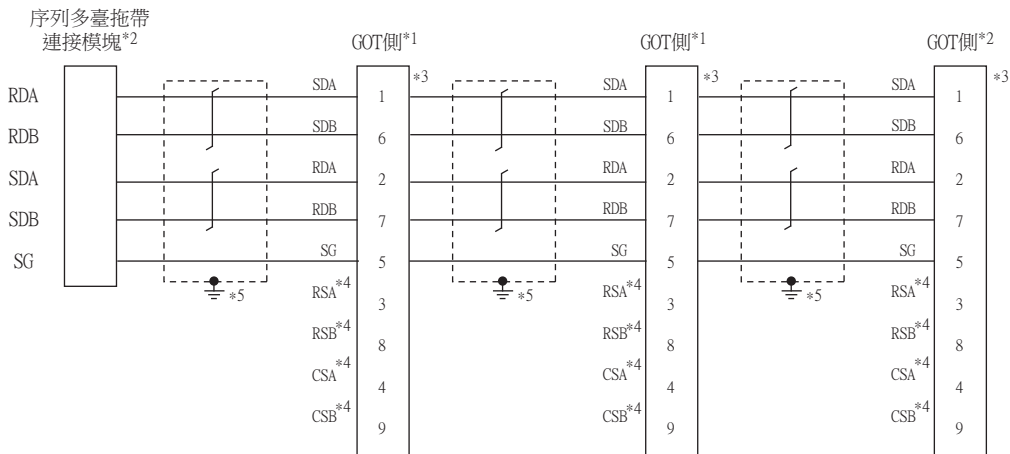
(1對佈線時)




- *1 請將終端電阻切換開關設定為OPEN。
- *2 請將終端電阻切換開關設定為110Ω。
 ■▶ 1.4.3 GOT終端電阻
- *3 是GT10-C02H-9SC的接口針腳號。
- *4  沒有訊號名稱 (RSA、RSB、CSA、CSB)。不需要繞回連接。
- *5 電纜的遮罩請務必採用D種接地方式(100Ω 以下)進行接地。

(5) RS-485佈線圖3)

(2對佈線時)



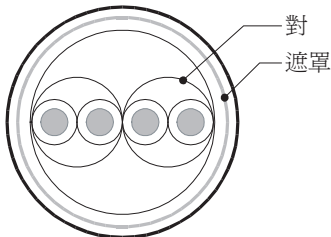
- *1 請將終端電阻切換開關設定為OPEN。
- *2 請將終端電阻切換開關設定為330Ω。
 ■▶ 1.4.3 GOT終端電阻
- *3 是GT10-C02H-9SC的接口針腳號。
- *4  沒有訊號名稱 (RSA、RSB、CSA、CSB)。不需要繞回連接。
- *5 電纜的遮罩請務必採用D種接地方式(100Ω 以下)進行接地。

■2. 製作電纜時的注意事項

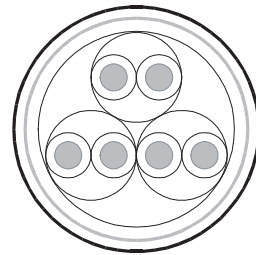
(1) 電纜

GOT多臺拖帶連接用電纜請使用 0.3mm^2 以上的遮罩雙絞線。
推薦使用的電纜的型號名及製造商如下所示。

製造商	型號名	備註
三菱電線工業株式會社	SPEV(SB)-0.5-2P	0.5mm^2 的2對電纜
昭和電線電纜株式會社	KMPEV-SB CWS-178 0.5SQ×2P	0.5mm^2 的2對電纜
住友電氣工業株式會社	DPEV SB 0.3×3P	0.3mm^2 的3對電纜
	DPEV SB 0.5×3P	0.5mm^2 的3對電纜
古河電氣工業株式會社	D-KPEV-SB 0.5×3P	0.5mm^2 的3對電纜
株式會社FUJIKURA	IPEV-SB 2P×0.3 mm ²	0.3mm^2 的2對電纜
	IPEV-SB 2P×0.5 mm ²	0.5mm^2 的2對電纜



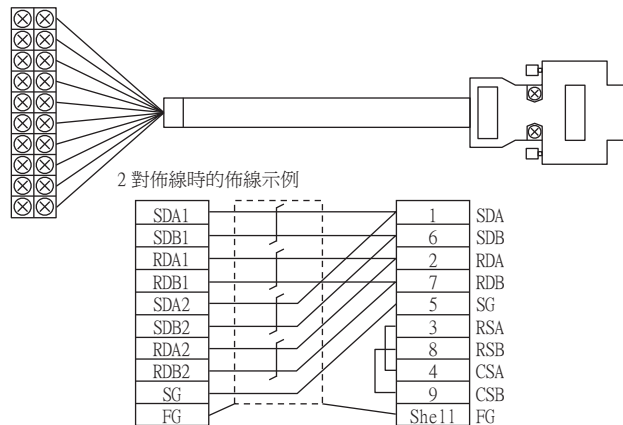
2 對電纜的結構圖例



3 對電纜的結構圖例

(2) 從D-Sub9針接口向端子排轉換的電纜

使用者請參考以下佈線圖自行製作電纜。



請通過GOT側接口進行分支佈線。
請使用 0.2mm^2 以上的遮罩雙絞線。
請使用與D-Sub接口匹配的電纜。
請採用最短佈線。

(3) GOT側接口

關於GOT側接口，請參照以下內容。

➡ 1.4.1 GOT的接口規格

■3. 終端電阻的設定

連接GOT與序列多臺拖帶連接模塊時，必須在GOT側設定終端電阻。

(1) GT27、GT25（GT2505-V除外）、GT23時

請將終端電阻設定用DIP開關設定為“無”。

(2) GT2505-V、GT21時

請將終端電阻切換開關設定為。

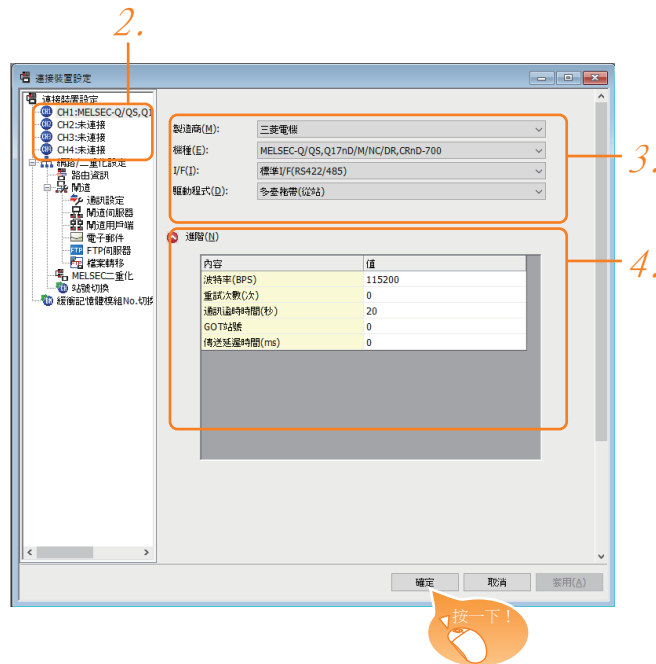
關於終端電阻的設定方法，請參照以下內容。

➡ 1.4.3 GOT終端電阻

19.5 GOT側的設定

19.5.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

設定連接裝置的通道。



Step 1. 選擇[通用設定]→[連接裝置設定]功能表。

Step 2. 顯示連接裝置的設定視窗，從清單功能表中選擇要使用的通道。

Step 3. 進行如下選擇。

- 製造商：根據連接裝置進行設定。
- 機種：根據連接裝置進行設定。
- I/F：所使用的接口
- 驅動程式：多臺拖帶（從站）

Step 4. 製造商、機種、I/F、驅動程式的設定完成後會顯示進階。
請根據所使用的環境進行設定。

➡ 19.5.2 連接裝置進階

設定完成後按一下[確定]按鈕。

POINT

連接裝置的設定可以在[I/F連接清單]中進行確認。
關於詳情，請參照以下內容。

➡ 1.1.3 I/F連接清單

19.5.2 連接裝置進階

請根據所使用的環境進行設定。

內容	值
波特率(BPS)	115200
重試次數(次)	0
通訊逾時時間(秒)	20
GOT站號	0
傳送延遲時間(ms)	0

項目	內容	範圍
波特率	變更與連接裝置的波特率時進行設定。 (預設：115200bps)	4800bps、9600bps、 19200bps、38400bps、 57600bps、115200bps
重試次數	設定通訊逾時時的重試次數。 如果重試之後仍無應答，則為通訊逾時。 (預設：0次)	0~5次
通訊逾時時間	設定通訊逾時的時間。 (預設：3秒)	1~30秒
GOT站號	指定系統配置內的本站站號。 (預設：0)	0~15
傳送延遲時間	為了調整從GOT發出通訊要求的時機而進行設定。 (預設：0ms)	0~300ms

POINT

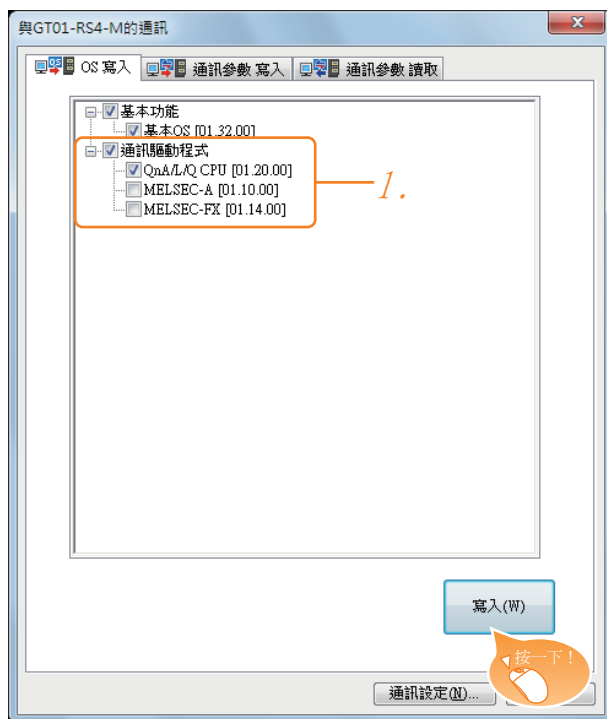
- (1) 通過實用程式進行的通訊接口的設定
通訊接口的設定也可在寫入工程資料的[連接裝置設定]後，通過實用程式的[連接裝置設定]進行變更。
關於實用程式的詳情，請參照以下手冊。
 ➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）
- (2) 連接裝置設定的設定內容的優先順序
通過GT Designer3或實用程式進行設定時，會根據最後設定的內容進行動作。

19.6 序列多臺拖帶連接模塊的設定

19.6.1 寫入OS

將基本功能OS、與連接形式相符的通訊驅動程式寫入序列多臺拖帶連接模塊。
關於OS的寫入方法，請參照以下手冊。

➡ GT Designer3 Version1 畫面設計手冊



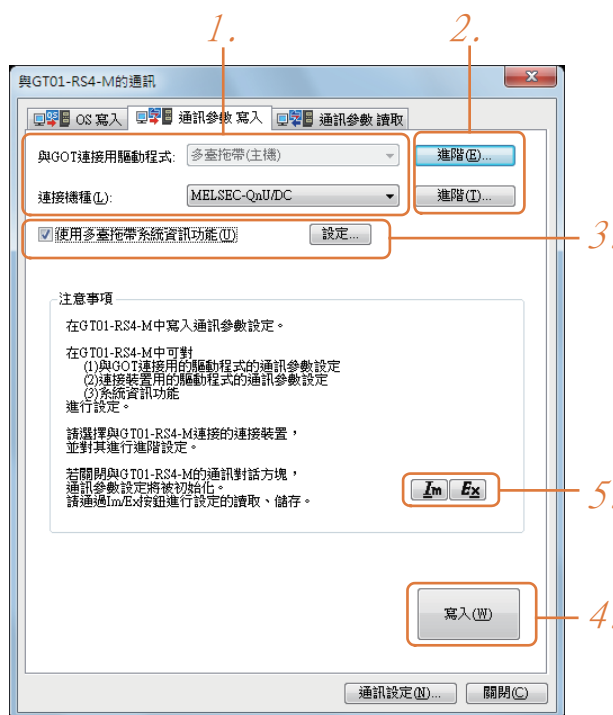
Step 1. 勾選與連接形式相符的通訊驅動程式，按一下[寫入]按鈕。

19.6.2 設定通訊接口（連接裝置的設定）

序列多臺拖帶連接模塊的通訊接口通過GT Designer3的[與GT01-RS4-M的通訊]進行設定。
連接裝置用通訊接口中設定的驅動程式請選擇序列多臺拖帶連接模塊中寫入的通訊驅動程式。
關於GT Designer3的[與GT01-RS4-M的通訊]的詳情，請參照以下手冊。

➡ GT Designer3 Version1 畫面設計手冊

■1. 連接裝置的設定

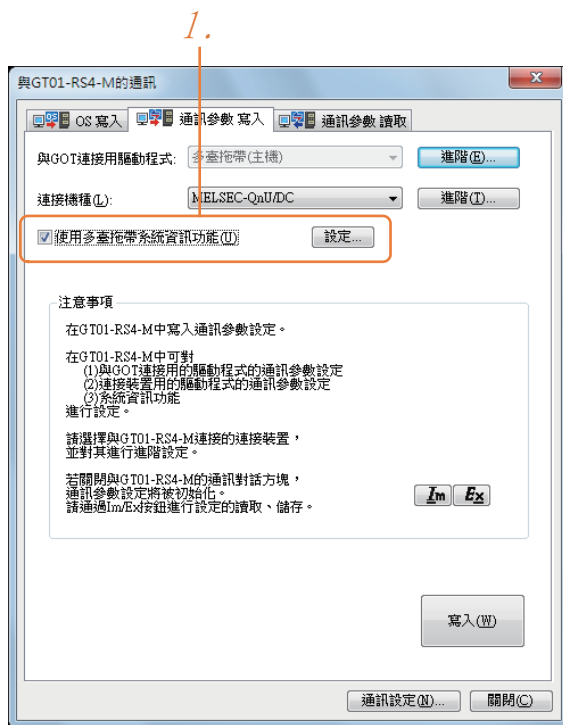


- Step 1.** [連接機種]如下設定。
- 請根據所使用的PLC進行設定。
- [與GOT連接用驅動程式]固定為以下設定。
- 多臺拖帶（主機）
- Step 2.** 進行驅動程式的進階。
- ➡ ■4. 連接裝置進階
- Step 3.** 請根據實際需要設定[使用多臺拖帶系統資訊功能]。
- ➡ ■2. 設定多臺拖帶系統資訊功能
- Step 4.** 設定完成後按一下[寫入]按鈕。
- Step 5.** 直接關閉[與GT01-RS4-M的通訊]對話方塊時，GT01-RS4-M的通訊設定的內容不會被儲存。
- 要儲存通訊設定的內容時，請按一下 **Ex**（匯出）。
 - ➡ ■3. 通訊設定內容的匯出/匯入
 - 要使用預先儲存的通訊設定的內容時，請按一下 **In**（匯入）。
 - ➡ ■3. 通訊設定內容的匯出/匯入

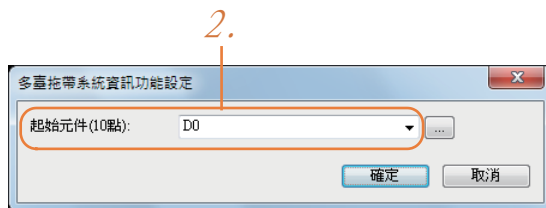
■2. 設定多臺拖帶系統資訊功能

要在PLC側對GT01-RS4-M上連接的各個GOT的連接狀態進行確認時，請進行多臺拖帶系統資訊功能的設定。
GOT的連接狀態儲存在PLC的字元元件中。

(1) PLC側的字元元件的設定



Step 1. 請勾選[使用多臺拖帶系統資訊功能]並按一下[設定]按鈕。顯示以下對話視窗。



Step 2. 請在[起始元件（10點）]中設定PLC側的字元元件。本例中設定為“D0”。

(2) PLC側的字元元件的分配內容

[起始元件（10點）]設定為“D0”時的元件分配內容如下表所示。

元件	內容
D0（起始元件+0）	管理訊號1-1
D1（起始元件+1）	站資訊通知訊號
D2（起始元件+2）	（保留）
D3（起始元件+3）	（保留）
D4（起始元件+4）	（保留）
D5（起始元件+5）	從站控制訊號
D6（起始元件+6）	（保留）
D7（起始元件+7）	（保留）
D8（起始元件+8）	（保留）
D9（起始元件+9）	（保留）

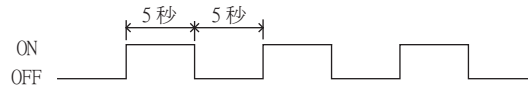
(3) 字元元件分配內容的詳情

(a) 管理訊號1-1

位元位置	內容
bit0	10秒內變訊號
bit1~15	(保留)

<10秒內變訊號*1>

通過每5秒一次重複ON/OFF，可以在PLC側確認GT01-RS4-M與PLC是否連接。
如果沒有重複ON/OFF，則說明GT01-RS4-M與PLC沒有連接。



*1 使用FA透明傳輸功能從電腦對PLC的程式區進行寫入、清除等操作時，上述訊號的閃變可能會暫時停止。

(b) 站資訊通知訊號*1

通知與主站（GT01-RS4-M）連接的從站（GOT）的狀態。只有連接中的從站（GOT）的站號所對應的位元ON，其他位元OFF。

bit15	bit14	bit2	bit1	bit0
15站	14站	2站	1站	0站

- 1...連接中
- 0...未連接（包括通訊錯誤狀態）

*1 GT01-RS4-M與PLC之間通訊異常時，站資訊通知訊號不會更新。

(c) 從站控制訊號

主站可以對不進行更新的從站進行控制。

通常，主站會對最大站數（16站）的全部進行存取。此外，在穩定運行中，由於電源切斷或畫面資料轉移而引起暫時性通訊錯誤的站將以每10秒鐘1個站的速度自動回歸。因此，自動回歸最多可能需要2分30秒。

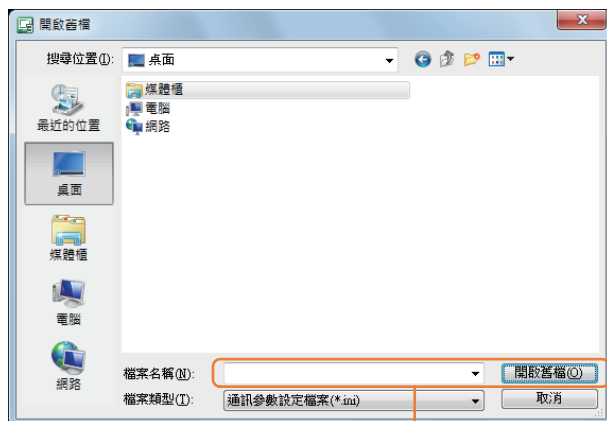
使用本控制訊號，可以將主站監視的從站數限定為使用者實際使用的臺數，因此可以流暢地進行自動回歸處理。僅1個站為錯誤狀態，可以將至自動回歸的時間控制在10秒之內。

元件值	動作												
0	對0~15站的所有從站進行存取。未使用多臺拖帶系統資訊時也為相同動作。												
0以外	<p>對應站號的位元設定為ON時，指定的從站將從主站斷開。</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>bit15</th> <th>bit14</th> <th>....</th> <th>bit2</th> <th>bit1</th> <th>bit0</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>15站</td> <td>14站</td> <td>....</td> <td>2站</td> <td>1站</td> <td>0站</td> </tr> </tbody> </table> <p>1...斷開 0...連接</p>	bit15	bit14	bit2	bit1	bit0	15站	14站	2站	1站	0站
bit15	bit14	bit2	bit1	bit0								
15站	14站	2站	1站	0站								

從上述相應位元OFF且主站和從站執行通訊的狀態變為相應位元ON時，斷開與對應的從站之間的通訊。

■3. 通訊設定內容的匯出/匯入

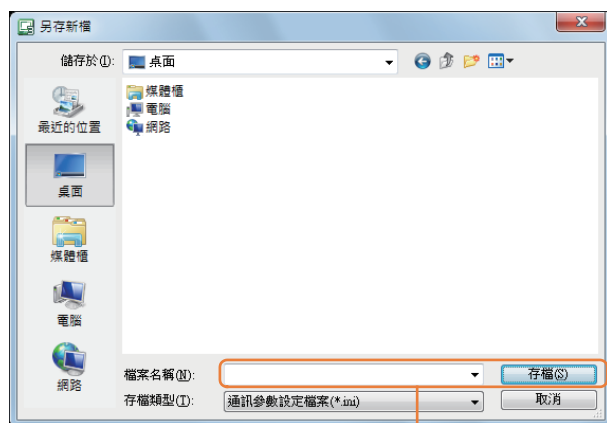
(1) 匯出



1.

Step 1. 根據實際需要指定儲存目標、檔案名後儲存。
檔案的類型固定為[* .ini]。

(2) 匯入



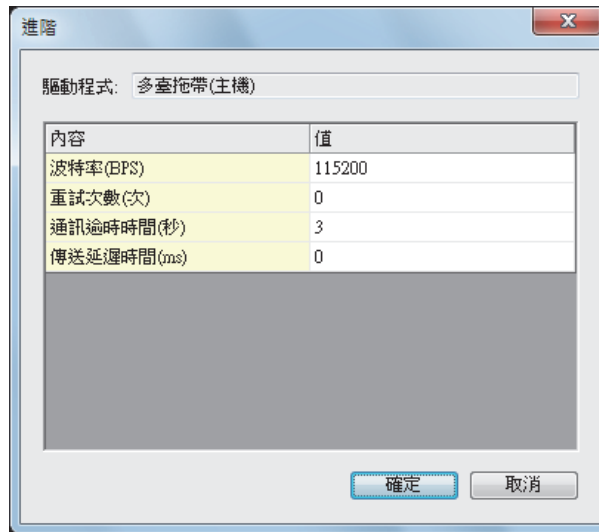
1.

Step 1. 輸入預先儲存的檔案的檔案名，開啟。
檔案的類型固定為[* .ini]。

■4. 連接裝置進階

請根據所使用的環境進行設定。

(1) 與GOT連接用



項目	內容	範圍
波特率	變更與連接裝置的波特率時進行設定。 (預設：115200bps)	4800bps、9600bps、 19200bps、38400bps、 57600bps、115200bps
重試次數	設定通訊逾時的重試次數。 如果重試之後仍無應答，則為通訊逾時。 (預設：0次)	0~5次
通訊逾時時間	設定通訊逾時的時間。 (預設：3秒)	1~30秒
傳送延遲時間	為了調整從GOT發出通訊請求的時機而進行設定。 (預設：0ms)	0~300ms

(2) 連接裝置用

連接裝置用驅動程式的進階請根據連接形式進行設定。

➡ 參照相關章節

19.6.3 開關的設定

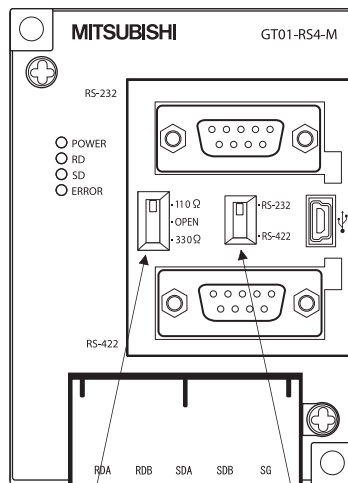
請根據連接形式設定開關。

POINT

序列多臺拖帶連接模塊

關於序列多臺拖帶連接模塊的詳情，請參照以下手冊。

▣ 序列多臺拖帶連接模塊使用說明書



終端電阻切換開關

PLC 通訊用接口選擇開關

19.7 注意事項

■1. 在GOT2000中使用多臺拖帶連接時

(1) 向序列多臺拖帶連接模塊安裝基本OS，寫入通訊驅動程式

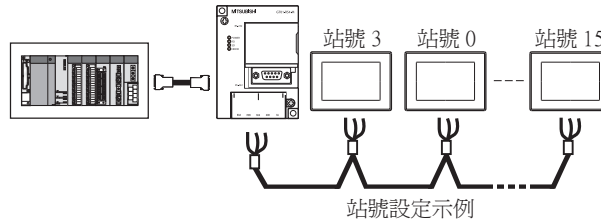
在GOT2000使用GOT多臺拖帶連接時，從GT Designer3 (GOT1000) (Version1.12N以上) 開始，需要寫入基本OS、通訊驅動程式。在GT Designer3 (GOT2000)，無法寫入基本OS、通訊驅動程式。

(2) 元件指定

不支援網路No.、站號。

■2. GOT站號設定

站號不可重複設定。如果站號重複，重複站號的GOT將無法正常監視。
站號的設定與電纜的連接順序無關。此外，出現空站號也沒有問題。



■3. GOT的擴充功能

不能使用以下所示的GOT的擴充功能。

系統監視、元件監視、梯形圖監視、A清單編輯、FX清單編輯、智能模塊監視、網路監視、Q運動控制監視、伺服放大器監視、CNC監視、備份/還原、CNC Data In/Out、SFC監視、梯形圖編輯、日誌檢視器、MELSEC-L故障排除、運動控制器SFC、運動控制器程式 (SV43) 編輯、運動控制器程式 (SV43) I/O

■4. 系統警示

系統警示顯示的是多臺拖帶模塊的警示。隱藏所連接的PLC的警示。

■5. 序列多臺拖帶連接模塊的啟動

主站模塊會在啟動時偵測所連接的從站GOT。此時未偵測到的從站到重新被偵測到為止可能需要花費較長時間。因此請先啟動從站GOT，在可通訊的狀態下啟動主站模塊。

■6. 通過多通道配置使用多臺拖帶連接時

通過多通道配置使用多臺拖帶連接時，當出現通訊逾時錯誤時，請在序列多臺拖帶連接模塊側加入傳送延遲。

➡ ■ 連接裝置進階

■7. 元件的更新週期

- 如果從站GOT的連接臺數及各GOT的元件點數過多，畫面上的元件更新週期可能會延遲。這種情況下，建議減少各GOT的元件點數。(請以每1臺GOT 250點、合計750點為參考標準。) 此時，發生逾時錯誤時，請通過從站GOT的連接裝置設定來延長逾時時間。
- 元件編號隨機設定時的元件更新週期要比連接設定時的長。推薦連接設定元件編號。
- 根據元件點數及組合的不同，畫面切換有時需要花費較長的時間。同時，還會影響其他從站的元件更新週期。

■ 8. 在GOT多臺拖帶連接中使用FA透明傳輸功能時

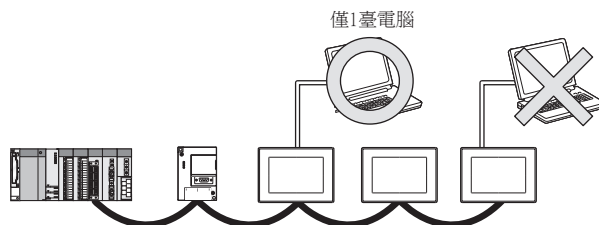
GOT多臺拖帶連接系統中的各個GOT中可以使用FA透明傳輸功能。

(1) 基本功能OS安裝、通訊驅動程式的寫入

通過GOT多臺拖帶連接使用FA透明傳輸功能時，除了從GT Designer3 (GOT1000)(Version1.18U以上)向GOT寫入基本功能OS、通訊驅動程式外，還需向序列多臺拖帶連接模塊寫入基本功能OS、通訊驅動程式。

(2) 電腦連接臺數

多臺拖帶連接的系統中僅可連接一臺電腦。



(3) GOT的監視速度

監視速度隨著監視中的GOT臺數的增加而變慢。使用FA透明傳輸功能時，多臺拖帶系統整體的監視性能會下降。由此可能引致系統內的GOT發生逾時錯誤。

20. GT21 多臺拖帶連接功能

20.1 可連接機種清單	20 - 2
20.2 系統配置	20 - 2
20.3 佈線圖	20 - 6
20.4 GOT側的設定	20 - 11
20.5 注意事項	20 - 16

20. GT21多臺拖帶連接功能

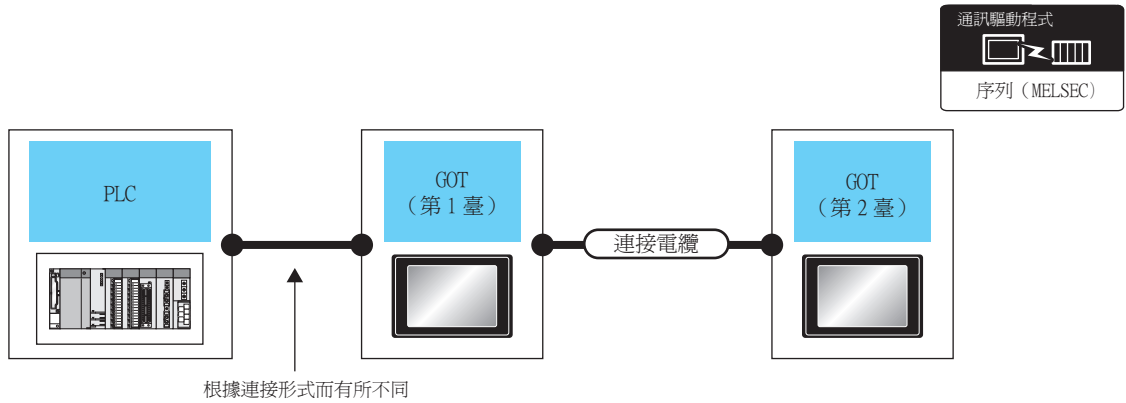
20.1 可連接機種清單

關於可連接機種的詳情，請參照以下內容。

- ➡ 6. CPU直接連接
- ➡ 7. 序列通訊連接

20.2 系統配置

20.2.1 通過RS-232接口與PLC連接時



PLC		GOT (第1臺)			連接電纜			GOT (第2臺)		可連接臺數		
連接形式	通訊形式	選配裝置	本體	選配裝置	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置	本體			
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ CPU直接連接 ➡ 序列通訊連接*1	RS-232	— (本體內建)		-	RS-422		30m	— (本體內建)		2臺GOT		
							30m				GT10-C02H-9SC	
							30m					
							30m				— (本體內建)	
		— (本體內建)		-	RS-422		30m	— (本體內建)				
							30m				— (本體內建)	
							30m					
							30m				GT10-C02H-9SC	
							30m				— (本體內建)	

PLC		GOT (第1臺)			連接電纜			GOT (第2臺)		可連接臺數				
連接形式	通訊形式	選配裝置	本體	選配裝置	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置	本體					
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ CPU直接連接 ➡ 序列通訊連接*1	RS-232	GT10-C02H-6PT9P*4		-	RS-422	RS-422佈線圖5)	30m	- (本體內建)						
				GT10-C02H-9SC		RS-422佈線圖1)	30m	- (本體內建)						
				-		RS-422佈線圖2)	30m	- (本體內建)						
				GT10-C02H-9SC		RS-422佈線圖1)	30m	GT10-C02H-9SC						
				-		RS-422佈線圖3)	30m	- (本體內建)	*5					
		- (本體內建)		-	RS-232	GT01-C30R2-6P	3m	- (本體內建)						
		GT10-C02H-6PT9P*4		GT01-C30R2-9S(3m)或 RS-232佈線圖1)		15m	- (本體內建)							
		關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ CPU直接連接 ➡ 序列通訊連接*1	RS-232	- (本體內建)		-	RS-232	GT10-C30R2-6P(3m)*2	3m	- (本體內建)				
						GT10-C02H-6PT9P*4		RS-232佈線圖3)	15m	- (本體內建)				
						GT10-C02H-6PT9P*4		GT01-C30R2-9S(3m)或 RS-232佈線圖1)	15m	GT10-C02H-6PT9P*4				
GT10-C02H-6PT9P*4	GT01-C30R2-6P					3m		- (本體內建)						
-	GT01-C30R2-6P					3m		GT10-C02H-6PT9P*4						
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ CPU直接連接 ➡ 序列通訊連接*1	RS-232					GT10-C02H-6PT9P*4			-	RS-232	RS-232佈線圖6)	15m	- (本體內建)	
									-		RS-232佈線圖4)	15m	- (本體內建)	
									-		GT10-C30R2-6P(3m)*3	3m	- (本體內建)	
									-		RS-232佈線圖6)	15m	GT10-C02H-6PT9P*4	

*1 僅有RCPU、QCPU (Q模式)、LCPU支援電腦連結連接形式的多臺連接功能。

*2 與GOT的連接請參照佈線圖。

➡ RS-232佈線圖2)

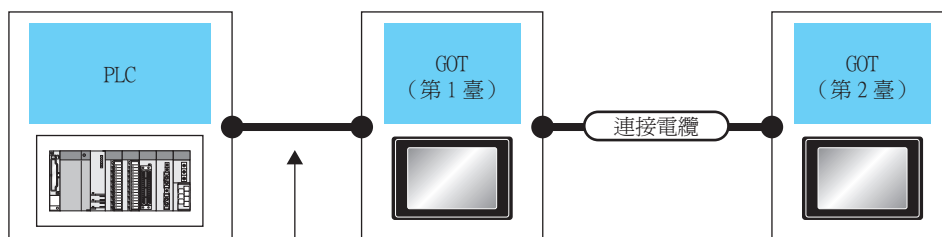
*3 與GOT的連接請參照佈線圖。

➡ RS-232佈線圖5)

*4 使用編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請勿將D-Sub (9針) 連接器盒接地。

*5 不支持ACPU連接。

20.2.2 通過RS-422接口與PLC連接時



根據連接形式而有所不同

PLC		GOT (第1臺)			連接電纜			GOT (第2臺)		可連接臺數			
連接形式	通訊形式	選配裝置	本體	選配裝置	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置	本體				
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ CPU直接連接 ➡ 序列通訊連接*1	RS-422	— (本體內建)		-	RS-232	GT01-C30R2-9S(3m)或 RS-232佈線圖1)	15m	— (本體內建)		2臺GOT			
						RS-232佈線圖3)	15m				— (本體內建)		
						GT10-C30R2-6P	3m						— (本體內建)
						GT01-C30R2-9S(3m)或 RS-232佈線圖1)	15m				GT10-C02H-6PT9P*3		
		— (本體內建)		-	RS-232	RS-232佈線圖6)	15m	— (本體內建)					
						RS-232佈線圖4)	15m				— (本體內建)		
						GT10-C30R2-6P(3m)*4	3m						
						RS-232佈線圖6)	15m				GT10-C02H-6PT9P*3		

PLC		GOT (第1臺)			連接電纜			GOT (第2臺)		可連接臺數				
連接形式	通訊形式	選配裝置	本體	選配裝置	通訊形式	電纜型號名	最大距離	選配裝置	本體					
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ■ CPU直接連接 ■ 序列通訊連接*1	RS-422	— (本體內建)	GT03P 2104P R4	-	RS-232	GT01-C30R2-6P	3m	— (本體內建)	GT07W 21 GT05O 21 GS	2臺GOT				
				GT10-C02H-6PT9P*3		GT01-C30R2-9S(3m)或 GT01-RS-232佈線圖1)	15m	— (本體內建)						
				-		GT10-C30R2-6P(3m)*4	3m	— (本體內建)						
				GT10-C02H-6PT9P*3		GT01-RS-232佈線圖3)	15m	— (本體內建)						
				GT10-C02H-6PT9P*3		GT01-C30R2-9S(3m)或 GT01-RS-232佈線圖1)	15m	GT10-C02H-6PT9P*3						
				GT10-C02H-6PT9P*3		GT01-C30R2-6P	3m	— (本體內建)						
				-		GT01-C30R2-6P	3m	GT10-C02H-6PT9P*3						
				GT10-C02H-9SC		GT04R 21	-	RS-232			GT01-RS-232佈線圖6)	15m	— (本體內建)	GT07W 21 GT05O 21 GS
							-				GT01-RS-232佈線圖4)	15m	— (本體內建)	
							-				GT10-C30R2-6P(3m)*4	3m	— (本體內建)	
							-				GT01-RS-232佈線圖6)	15m	GT10-C02H-6PT9P*3	
							GT10-C02H-9SC				GT03P 2104P R4	-	RS-232	
		GT10-C02H-6PT9P*3	GT01-C30R2-9S(3m)或 GT01-RS-232佈線圖1)		3m				— (本體內建)					
		-	GT10-C30R2-6P(3m)*4	3m	— (本體內建)									
		GT10-C02H-6PT9P*3	GT01-RS-232佈線圖3)	15m	— (本體內建)									
		GT10-C02H-6PT9P*3	GT01-C30R2-9S(3m)或 GT01-RS-232佈線圖1)	15m	GT10-C02H-6PT9P*3									
		GT10-C02H-6PT9P*3	GT01-C30R2-6P	3m	— (本體內建)									
		-	GT01-C30R2-6P	3m	GT10-C02H-6PT9P*3									

*1 僅有RCPU、QCPU (Q模式)、LCPU支援電腦連結連接形式的多臺連接功能。

*2 與GOT的連接請參照佈線圖。

■ RS-232佈線圖2)

*3 使用編號A、B的GT10-C02H-6PT9P時，請勿將D-Sub (9針) 連接器盒接地。

*4 與GOT的連接請參照佈線圖。

■ RS-232佈線圖5)

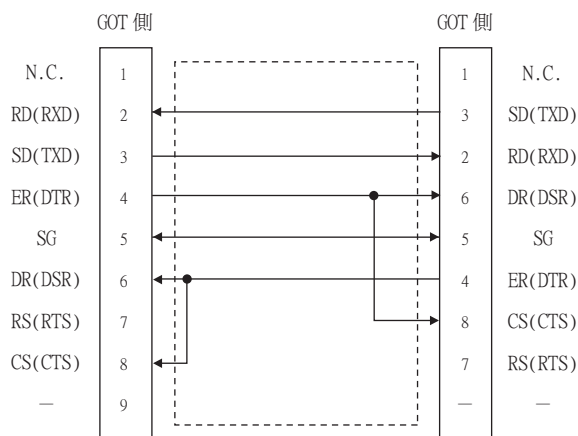
20.3 佈線圖

連接GOT與PLC的電纜的佈線圖如下所示。

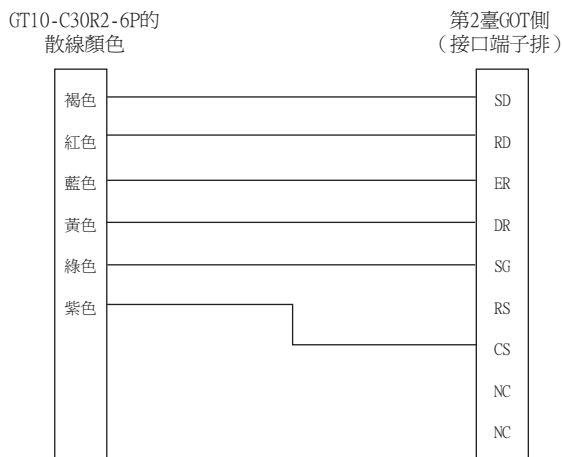
20.3.1 RS-232電纜

■1. 佈線圖

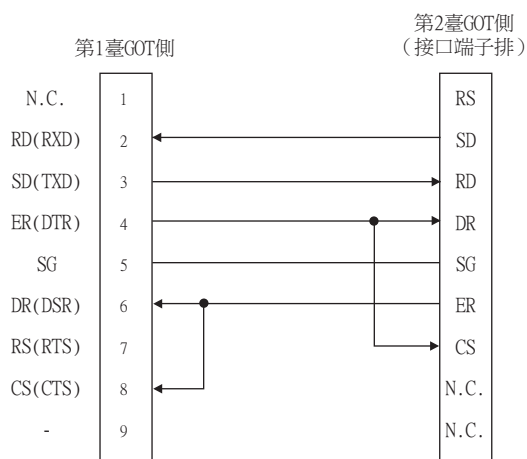
(1) RS-232佈線圖1)



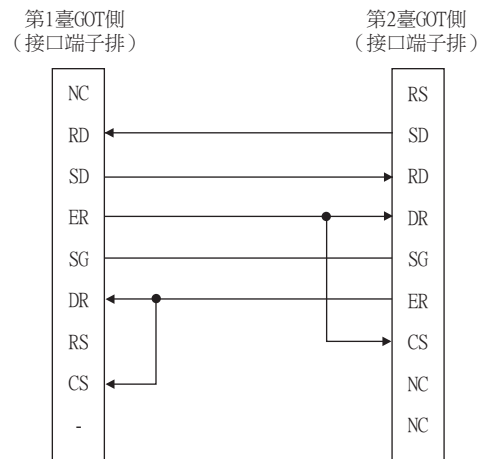
(2) RS-232佈線圖2)



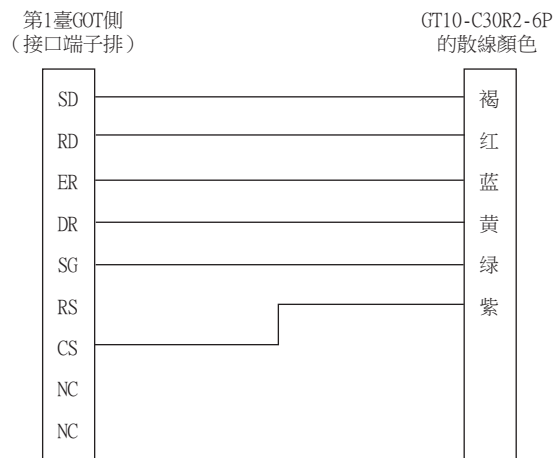
(3) RS-232佈線圖3)



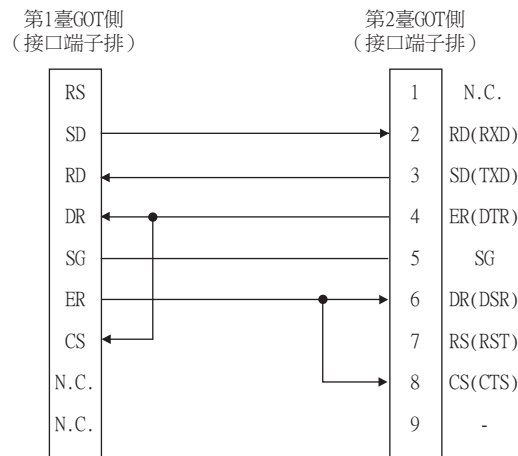
(4) RS-232佈線圖4)



(5) RS-232佈線圖5)



(6) RS-232佈線圖6)



■2. 製作電纜時的注意事項

(1) 電纜長度

請將RS-232電纜做成15m以內的長度。

(2) GOT側接口

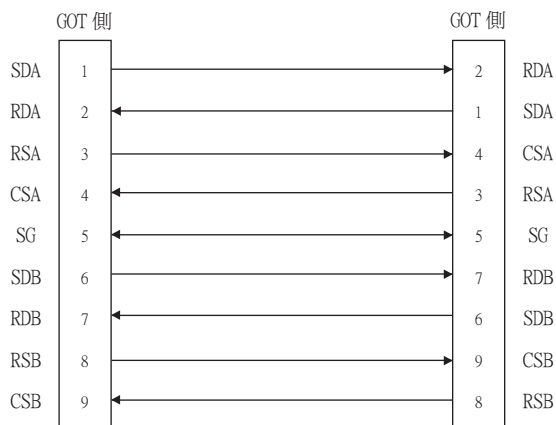
關於GOT側接口，請參照以下內容。

➡ 1.4.1 GOT的接口規格

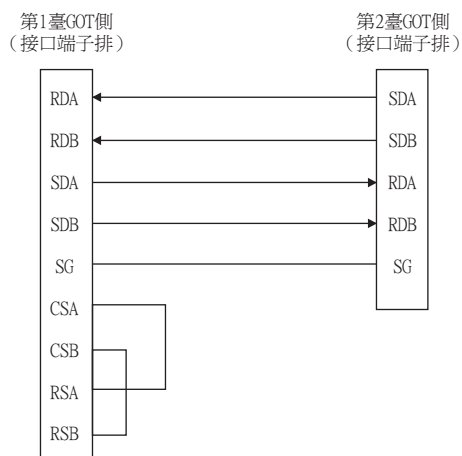
20.3.2 RS-422電纜

■1. 佈線圖

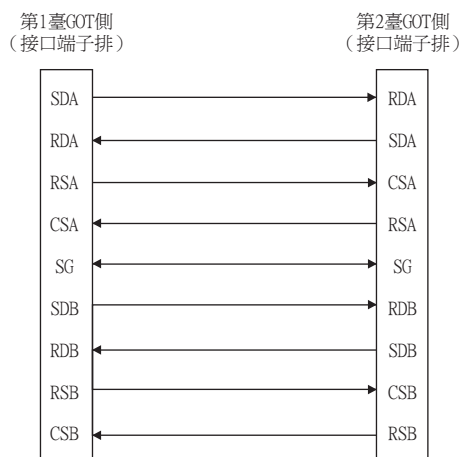
(1) RS-422佈線圖1)



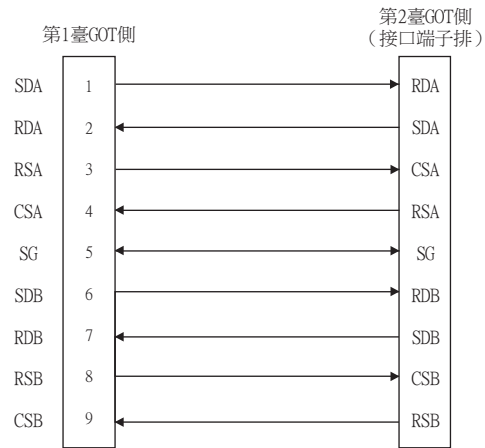
(2) RS-422佈線圖2)



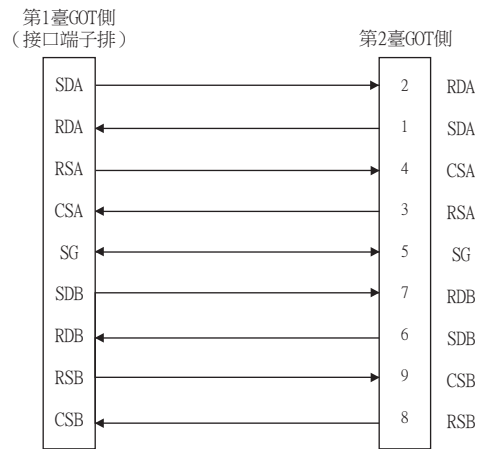
(3) RS-422佈線圖3)



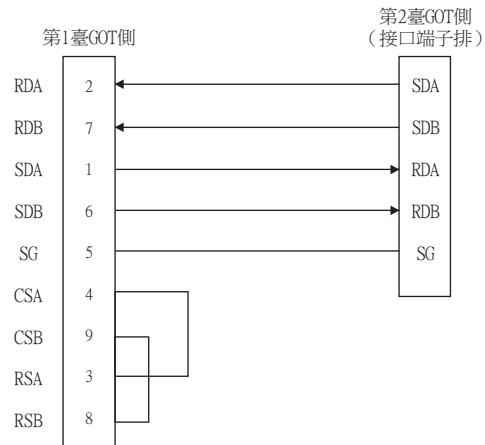
(4) RS-422佈線圖4)



(5) RS-422佈線圖5)



(6) RS-422佈線圖6)



■2. 製作電纜時的注意事項

(1) 電纜長度

請將RS-422電纜做成30m以內的長度。

(2) GOT側接口

關於GOT側接口，請參照以下內容。

➡ 1.4.1 GOT的接口規格

■3. 終端電阻的設定

(1) GOT側

連接GOT與PLC時，需要在GOT側設置終端電阻。

請將終端電阻切換開關設定為30Ω。

關於終端電阻的設定方法，請參照以下內容。

➡ 1.4.3 GOT終端電阻

20.4 GOT側的設定

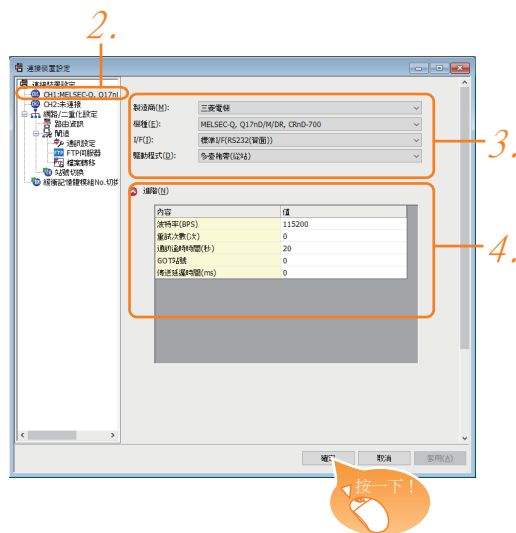
20.4.1 設定通訊接口（連接裝置的設定）

以下述系統配置為例進行說明。



■1. 第1臺GOT的設定

(1) 與PLC連接的通訊接口的設定



Step 1. 選擇[通用設定]→[連接裝置設定]功能表。

Step 2. 顯示連接裝置的設定視窗，從清單功能表中選擇要使用的通道。

Step 3. 進行如下選擇。

- 製造商：三菱電機
- 機種：請根據所連接的機種進行設定。
- I/F：標準I/F（RS232）
- 驅動程式：請根據所連接的機種設定為以下任意一種驅動程式。
 - 序列（MELSEC）
 - MELSEC-A
 - MELSEC-FX

Step 4. 製造商、機種、I/F、驅動程式的設定完成後會顯示進階。請根據所使用的環境進行設定。

➡ 20.4.2 連接裝置進階

設定完成後按一下[確定]按鈕。

(2) 與第二臺GOT連接的通訊接口的設定



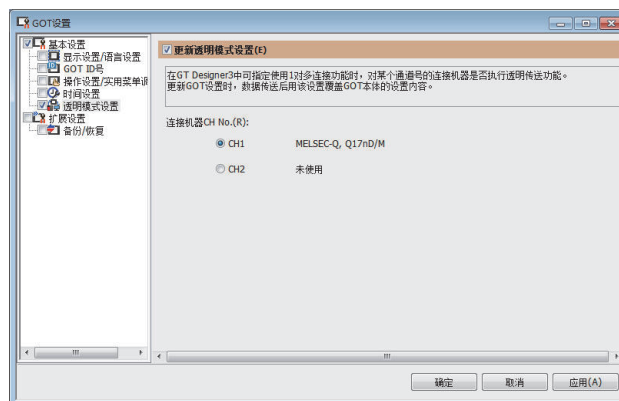
Step 1. 選擇[通用設定]→[I/F連接清單]功能表。

Step 2. 顯示I/F連接清單視窗，請按以下說明進行選擇。

- I/F-1：RS422/485
CH No.：9
驅動程式：主機（電腦）

設定完成後按一下[確定]按鈕。

(3) [透明傳輸]設定



Step 1. 請選擇[通用設定]→[基本設定]→[GOT設定]→[透明傳輸]功能表。

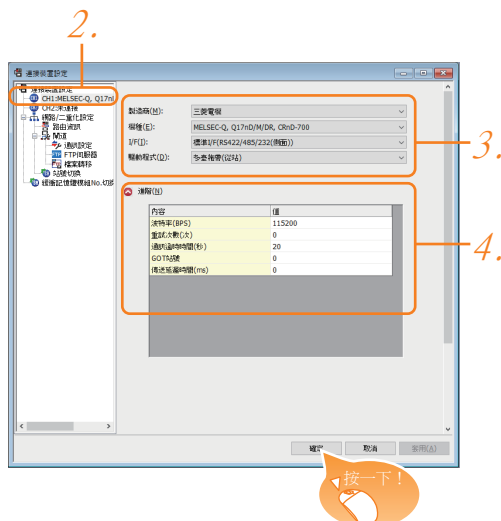
Step 2. 顯示[連接裝置CH No.]，請勾選連接於GOT多臺連接目標的PLC的CH No.。
關於可連接機種的詳情，請參照以下內容。

- ➡ 6. CPU直接連接
- ➡ 7. 序列通訊連接

設定完成後按一下[確定]按鈕。

■2. 第2臺GOT的設定

設定與第1臺GOT連接的通訊接口。



Step 1. 選擇[通用設定]→[連接裝置設定]功能表。

Step 2. 顯示連接裝置的設定視窗，從清單功能表中選擇[CH1]。

Step 3. 進行如下選擇。

- 製造商：三菱電機
- 機種：請設定為與第1臺（連接PLC的通訊接口）相同的設定。
- I/F：標準I/F（RS422/485）
- 驅動程式：請設定為與第1臺（連接PLC的通訊接口）相同的設定。

Step 4. 製造商、機種、I/F、驅動程式的設定完成後會顯示進階。
請設定與第1臺（連接PLC的通訊接口）的設定相同。

設定完成後按一下[確定]按鈕。

20.4.2 連接裝置進階

請根據所使用的環境進行設定。

■1. 序列 (MELSEC)

內容	值
波特率(BPS)	115200
重試次數(次)	0
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0
格式	1

項目	內容	範圍
波特率	變更與連接裝置的波特率時進行設定。 (預設: 115200bps) 設定的波特率超出連接裝置對應的波特率時, 將按照連接裝置所對應的最大波特率進行通訊。	9600bps、 19200bps、 38400bps、 57600bps、 115200bps
重試次數	指定通訊時的重試次數。 (預設: 0次)	0~5次
通訊逾時時間	指定通訊時的逾時時間。 (預設: 3秒)	3~30秒
傳送延遲時間	為了調整從GOT發出通訊要求的時機而進行設定。 (預設: 0ms)	0~300(ms)
格式*1	設定通訊格式。 (預設: 1)	1、2

*1 根據連接裝置, 格式的設定有所不同。
L6ADP-R4介面卡: [2]
L6ADP-R4介面卡以外: [1]

■2. MELSEC-FX

內容	值
波特率(BPS)	115200
重試次數(次)	0
通訊逾時時間(秒)	3
傳送延遲時間(ms)	0

項目	內容	範圍
波特率	變更與連接裝置的波特率時進行設定。 (預設: 115200bps) 設定的波特率超出連接裝置對應的波特率時, 將按照連接裝置所對應的最大波特率進行通訊。	9600bps、 19200bps、 38400bps、 57600bps、 115200bps
重試次數	指定通訊時的重試次數。 (預設: 0次)	0~5次
通訊逾時時間	指定通訊時的逾時時間。 (預設: 3秒)	3~30秒
傳送延遲時間	為了調整從GOT發出通訊要求的時機而進行設定。 (預設: 0ms)	0~300(ms)

■ 3. MELSEC-A(GT21)

內容	值
波特率(BPS)	9600

項目	內容	範圍
波特率	變更與連接裝置的波特率時進行設定。 (預設：9600bps) 設定的波特率超出連接裝置對應的波特率時，將按照連接裝置所對應的最大波特率進行通訊。	9600bps

POINT

- (1) 通過實用程式進行的通訊接口的設定
通訊接口的設定也可在寫入工程資料的[連接裝置設定]後，通過實用程式的[連接裝置設定]進行變更。
關於實用程式的詳情，請參照以下手冊。
 ➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）
- (2) 連接裝置設定的設定內容的優先順序
透過GT Designer3或者實用程式進行設定時，會根據最後設定的內容進行動作。

20.5 注意事項

■ 1. 關於GOT的通訊時機

(1) 關於GOT的通訊時機

GOT接通電源後，請調整通訊時機，使得從第1臺GOT開始，依序（第1臺→第2臺）與連接裝置（三菱電機PLC）進行通訊。

無法通訊時會進行重試，超出判定時間時會發生通訊錯誤。

- 如果在開啟第2臺GOT的電源後過一段時間才開啟第1臺GOT的電源，第2臺GOT的通訊開始時間會出現延遲，因此第2臺GOT可能出現通訊錯誤。
- 同時開啟電源時，如果第2臺GOT開始通訊前花費了較長時間，也可能會引發通訊錯誤。

(2) 通訊時機的調整方法

(a) 同時接通電源時

通過實用程式或GT Designer3的[GOT設定]-[標題顯示時間]，按照從第1臺GOT起依序延遲的方式設定標題顯示時機。

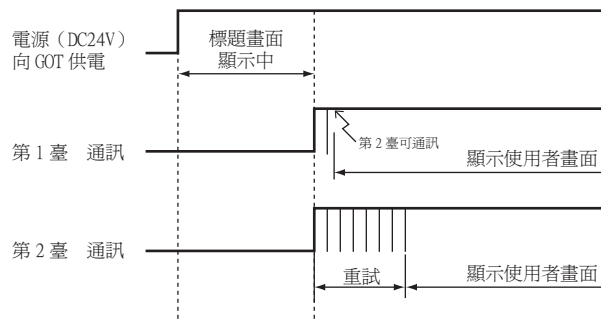
標題顯示過程中不與連接裝置通訊。

例：[標題顯示時間]的設定值（（）為設定值）

第1臺（5秒）→第2臺（10秒）

(b) 單獨接通電源時

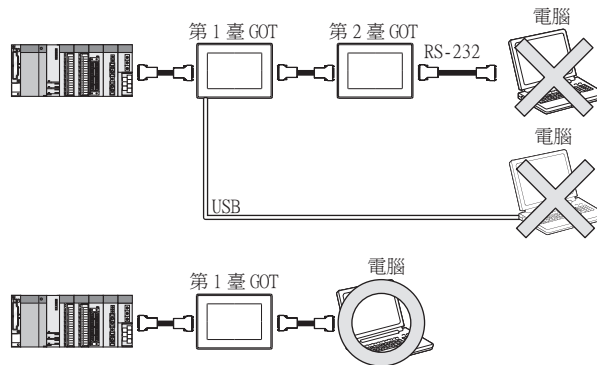
以連接裝置→第1臺GOT→第2臺GOT的順序接通電源。



■ 2. 與FA透明傳輸功能同時使用

多臺連接時，無法連接在GOT的RS-232接口或者USB接口上使用FA透明傳輸功能。

（在第1臺GOT上連接電腦時，可以使用FA透明傳輸功能。）



■ 3. 多臺連接時停止GOT監視的條件

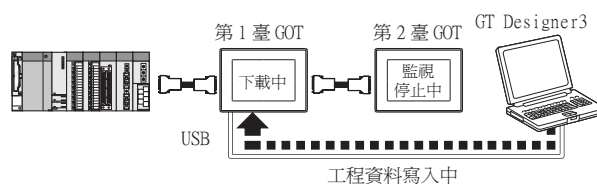
多臺連接時，在上一層（第1臺）GOT上進行了下述GOT監視停止操作後，下一層（第2臺）GOT也會停止監視。

上一層GOT重新啟動監視後，下一層GOT也會重新啟動監視。

- 使用GT Designer3寫入/讀取工程資料或OS時^{*1}

- 使用GOT本體設定時^{*1}

^{*1} 使用GX Developer等會發生通訊逾時錯誤。



■4. 連接多臺GOT狀態下發生PLC電源切斷等情況時

連接多臺GOT狀態下，因PLC電源切斷或者PLC與第1臺GOT間的通訊電纜脫落等原因而引致PLC與第1臺GOT間的通訊停止時，會發生第2臺GOT向第1臺GOT的通訊要求的逾時等待，PLC與第1臺GOT間的監視恢復延遲。



多通道功能

21. 多通道功能	21 - 1
---------------------	--------

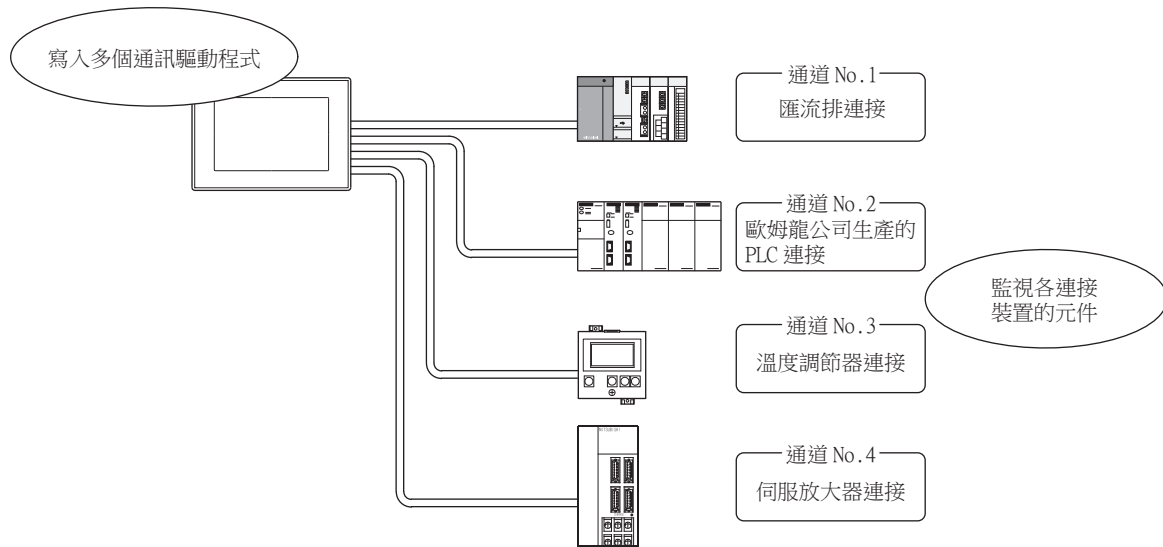
21. 多通道功能

21.1	什麼是多通道功能	21 - 2
21.2	系統配置	21 - 4
21.3	GOT側的設定	21 - 6
21.4	注意事項	21 - 26
21.5	多通道功能檢查表	21 - 27

21. 多通道功能

21.1 什麼是多通道功能

多通道功能是指，向GOT寫入多個通訊驅動程式，用1臺GOT監視最多4臺（4通道）連接裝置（PLC CPU、溫度調節器、變頻器等）的功能



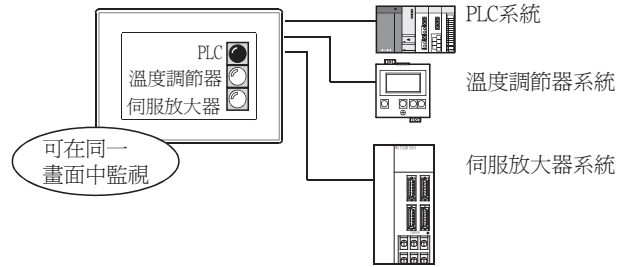
POINT

- (1) 使用多通道功能前
本說明書以如下所示的系統配置為例，對使用多通道功能為止的步驟進行說明。
 - ➡ 21.2.1 匯流排連接、序列連接時
 - ➡ 21.2.2 乙太網路多CPU連接時
- (2) 使用多通道功能時的系統配置
GOT和連接裝置間的系統配置與不使用多通道功能時一樣。
關於GOT與連接裝置間的系統配置，請參照以下內容。
 - ➡ 各連接形式相關章節的系統配置

■1. 多通道功能的特點

(1) 能夠使用1臺GOT來構建同時存在PLC CPU/溫度調節器/伺服放大器等系統

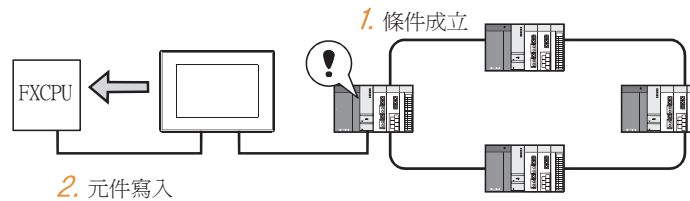
因為可以使用1臺GOT來監視PLC CPU/溫度調節器/伺服放大器等，所以能夠方便地構建多種連接裝置並存的系統。此外，因為可以通過GOT的畫面來監視各個系統，從而實現了資訊的集中管理。



(2) 能夠與網路（MELSECNET/H等）及FXCPU/其他公司的PLC等關聯

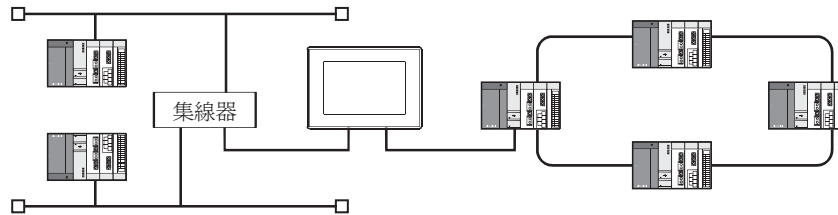
能夠與網路（MELSECNET/H等）及FXCPU/其他公司的PLC等關聯。

例如，能夠以網路（MELSECNET/H等）上的PLC CPU的元件為動作條件，在條件成立時進行FXCPU等元件的讀寫。



(3) 可使用1臺GOT來實現乙太網路連接/匯流排連接/網路連接（僅限GT27、GT25）

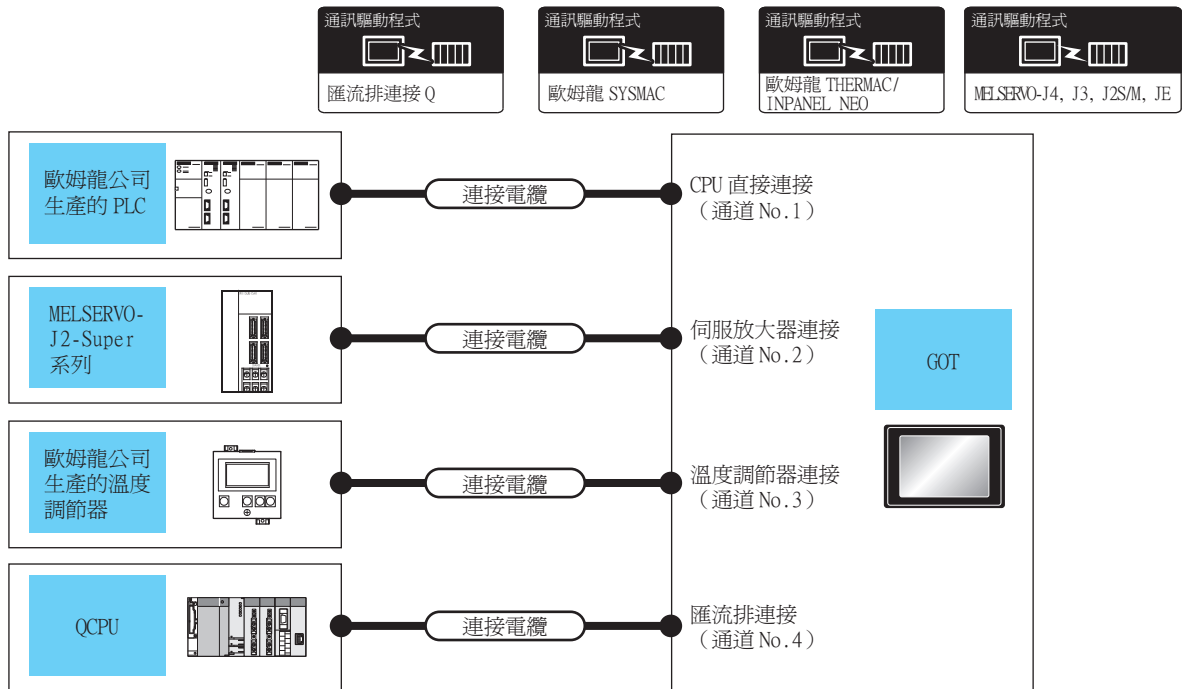
因為能夠使用1臺GOT來進行乙太網路連接和匯流排連接/網路連接，所以可以構築與多個網路關聯的系統。此外，還能夠連接多個乙太網路裝置。（乙太網路多CPU連接）



21.2 系統配置

21.2.1 匯流排連接、序列連接時

因為可以使用1臺GOT來監視PLC CPU/溫度調節器/伺服放大器等，所以能夠方便地構建多種連接裝置並存的系統。此外，因為可以通過GOT的畫面來監視各個系統，從而實現了資訊的集中管理。



PLC	連接形式	連接電纜	GOT			可連接臺數
			通道No.	選配裝置*1	本體	
歐姆龍公司生產的PLC	CPU直接連接	關於GOT與連接裝置間的系統配置，請參照以下內容。 ▶ 各連接形式相關章節的系統配置	1	- (本體內建)	GT 27 GT 25	1臺GOT連接4臺連接裝置 (4通道)
MELSERVO-J2-Super			2			
歐姆龍公司生產的溫度調節器			3	GT15-RS2-9P		
MELSEC-Q	匯流排連接		4	GT15-QBUS		
歐姆龍公司生產的PLC	CPU直接連接	1	- (本體內建)	GT 23 GT 21 GS	1臺GOT連接2臺連接裝置 (2通道)	
MELSERVO-J2-Super		2				

*1 GT25-W、GT2505-V不支援選配裝置。

POINT

使用通道No.5~8的連接裝置

可向通道No.5~8設定的驅動程式如下所示。

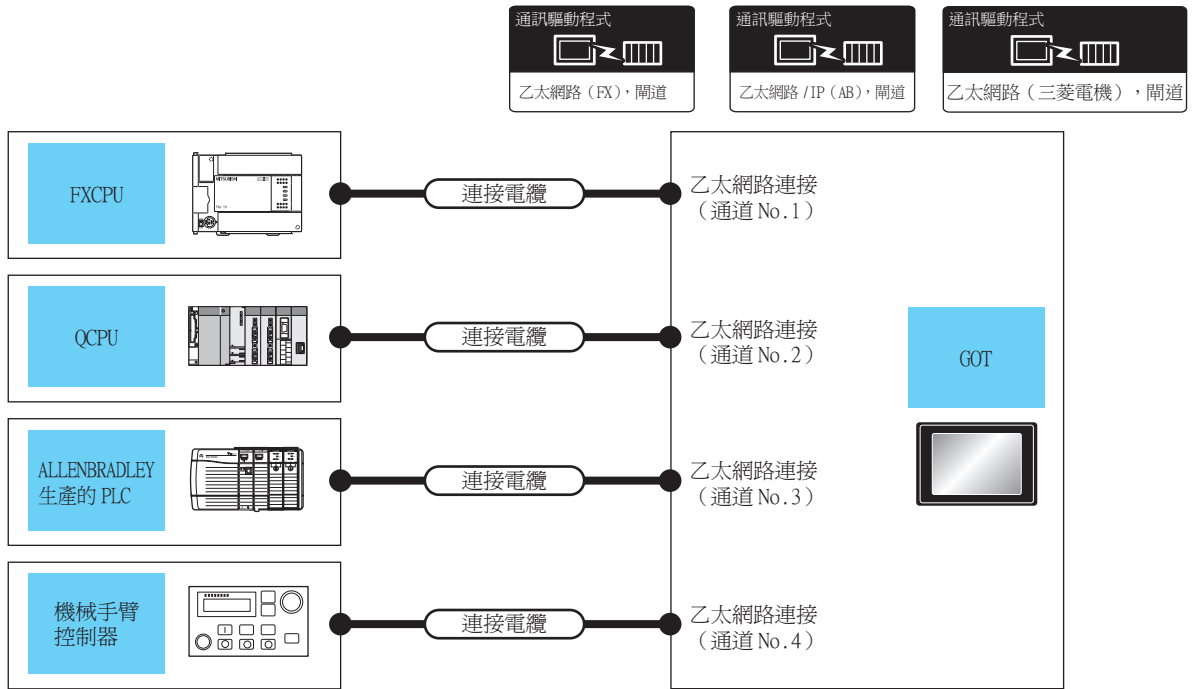
關於與連接裝置的系統配置和連接條件，請參照各連接裝置的相關章節。

通道No.	驅動程式*1	參照
5~7	條碼閱讀器、RFID控制器、 電腦遠端作業 (序列)	微電腦、MODBUS、週邊裝置連接篇 ▶ 條碼閱讀器連接
8	條碼閱讀器、RFID控制器、 電腦遠端作業 (序列)	▶ 電腦遠端連接 ▶ RFID連接

*1 一個驅動程式僅可分配1個通道No.。

21.2.2 乙太網路多CPU連接時

使用1臺GOT可以進行多個乙太網路連接和匯流排連接/網路連接，因此可以構建多個網路相互關聯的系統。



PLC	連接形式	連接電纜	GOT			可連接臺數
			通道No.	選配裝置	本體	
MELSEC-FX	乙太網路	關於GOT與連接裝置間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ 各連接形式相關章節的系統配置	1	- (本體內建)		1臺GOT連接4臺連接裝置 (4通道)
QCPU			2			
ALLEN-BRADLEY生產PLC			3			
機械手臂控制器			4			
MELSEC-FX	乙太網路	關於GOT與連接裝置間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ 各連接形式相關章節的系統配置	1	- (本體內建)		1臺GOT連接2臺連接裝置
QCPU			2			

21.3 GOT側的設定

21.3.1 基本接口的選擇方法

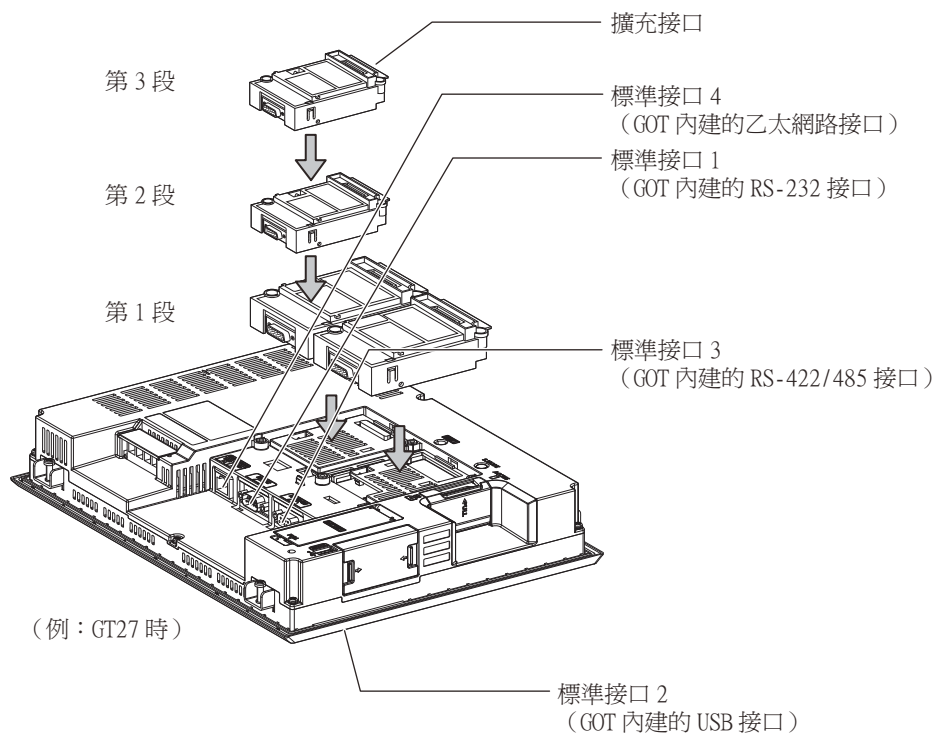
本節中，將對多通道的基本思路進行歸納說明。

本節中的21.3.2~21.3.6對多通道功能從系統選擇到繪圖的流程進行說明。
初次使用多通道功能時，推薦參照21.3.2~21.3.6進行設定。

■ 1. 多通道功能的規格

以下為多通道功能的模塊安裝示意圖及規格。

(1) 模塊安裝示意圖



(2) 規格

項目	規格	內容
最大通道數	最大4ch	<ul style="list-style-type: none"> • 匯流排連接、網路連接^{*1}在1個GOT中僅可設定1個通道。 • 乙太網路連接^{*2}最多可設定4個通道。 • GOT內建的乙太網路用於與連接裝置通訊以外^{*3}的用途時，不包括在通道數內。 • 用於與外部裝置^{*4}連接的接口不包括在通道數內。
可安裝模塊數	最多3臺	<ul style="list-style-type: none"> • 僅有序列通訊模塊可安裝多個相同的模塊。 • 需要計算電流消耗。 <p>➡ 21.3.1 ■2. GT2705-V使用時的電流值的計算方法</p>
可安裝段數	最多3段 (2個插槽)	<ul style="list-style-type: none"> • 佔用2個插槽的模塊^{*5*}安裝在第1段。 • 使用視訊/RGB顯示、RGB輸出、多媒體功能時，^{*6}所示任意一個模塊安裝在第1段，其他模塊安裝在第2段以後。 • 使用^{*7}所示的模塊時，不可安裝其他擴充模塊。 • 使用CF卡模塊時，請安裝在最上段。

*1 MELSECNET/H連接、MELSECNET/10連接、CC-Link IE控制器網路連接、CC-Link連接 (智能設備站)

*2 乙太網路連接、MODBUS/TCP連接

*3 開道功能、MES接口功能、乙太網路下載

*4 條碼閱讀器、RFID控制器、電腦 (電腦遠端作業 (序列)、FA透明傳輸功能、OS寫入、工程資料寫入)

*5 GT15-QBUS2、GT15-ABUS2、GT15-J71GP23-SX、GT15-J71LP23-25、GT15-J71BR13、GT15-J61BT13

*6 GT27-V4-Z、GT27-R2-Z、GT27-V4R1-Z、GT27-ROUT-Z、GT27-MMR-Z

*7 GT15-75QBUSL、GT15-75QBUS2L、GT15-75ABUSL、GT15-75ABUS2L

■2. GT2705-V使用時的電流值的計算方法

使用多個擴充模塊、條碼閱讀器、RFID控制器時，擴充模塊等所使用的電流值的合計必須在GT2705-V可供給的電流值範圍內。

GOT除GT2705-V以外，不需要計算電流值。

關於使用GT2705-V時電流值的詳細計算方法，請參照以下手冊。

➡ GOT2000系列 主機使用說明書 (硬體篇)

21.3.2 從系統選擇到繪圖的流程

以下，將對使用多通道功能的系統的選擇方法進行說明。
多通道功能按以下順序選擇/設定。

- Step 1.* 系統的選擇
確定要使用的連接形式及通道No.。
 - ➡ 21.3.3 確定連接形式及通道No.（系統的選擇）

- Step 2.* 接口的選擇
確定用於多通道功能的GOT側的接口及通訊模塊。
 - ➡ 21.3.4 確定GOT側接口（接口的選擇）

- Step 3.* 模塊安裝位置的確認
確定要使用的通訊模塊的安裝位置。
 - ➡ 1.3.7 重疊安裝模塊的方法（模塊安裝位置的確認）

- Step 4.* 進行連接裝置的設定。
 - ➡ 21.3.5 連接裝置設定的設定方法

- Step 5.* 確認繪圖前必須了解的事項。
 - ➡ 21.3.6 繪圖前的確認事項

21.3.3 確定連接形式及通道No. (系統的選擇)

■1. 確定所使用的連接形式

(1) GT27、GT25、GT23時

GOT27、GT25、GT23時可以將下表所示的匯流排/網路連接、乙太網路連接、序列連接組合起來連接。

	連接形式	參照章節
匯流排/網路連接	匯流排連接	8. 匯流排連接
	MELSECNET/H連接 (PLC間網路)	9. MELSECNET/H連接 (PLC間網路)、MELSECNET/10連接 (PLC間網路)
	MELSECNET/10連接 (PLC間網路)	9. MELSECNET/H連接 (PLC間網路)、MELSECNET/10連接 (PLC間網路)
	CC-Link IE控制器網路連接	10. CC-Link IE控制器網路連接
	CC-Link IE現場網路連接	11. CC-Link IE現場網路連接
	CC-Link連接 (智能設備站)	12. CC-Link連接 (智能設備站)
	CNC連接 (MELSECNET/10連接 (PLC間網路))	17.2.2 MELSECNET/10連接 (PLC間網路)時
CNC連接 (CC-Link連接 (智能設備站))	17.2.3 CC-Link連接 (智能設備站)時	
乙太網路連接	乙太網路連接	5. 乙太網路連接
	機械手臂控制器連接	16. 機械手臂控制器連接
	CNC連接 (乙太網路連接)	17.2.4 乙太網路連接時
	其他公司PLC連接 (乙太網路連接)	其他公司裝置連接篇1 <ul style="list-style-type: none"> • 4. 與歐姆龍公司生產的PLC之間的連接 4.3 乙太網路連接時 其他公司裝置連接篇2 <ul style="list-style-type: none"> • 6. 與安川電機公司生產的PLC之間的連接 6.3 乙太網路連接時 • 7. 與橫河電機公司生產的PLC之間的連接 7.3 乙太網路連接時 • 10. 與ALLEN-BRADLEY生產的PLC之間的連接 10.3 乙太網路連接時 • 15. 與西門子公司生產的PLC之間的連接 15.3 乙太網路連接時
	微電腦連接 (乙太網路)	微電腦、MODBUS、現場總線、週邊裝置連接篇 <ul style="list-style-type: none"> • 3. 微電腦連接 (乙太網路)
MODBUS/TCP連接	微電腦、MODBUS、現場總線、週邊裝置連接篇 <ul style="list-style-type: none"> • 6. MODBUS/TCP連接 	
序列連接	CPU直接連接	6. CPU直接連接
	序列通訊連接	7. 序列通訊連接
	CC-Link連接 (經由G4)	13. CC-Link連接 (經由G4)
	變頻器連接	14. 變頻器連接
	伺服放大器連接	15. 伺服放大器連接
	CNC連接 (序列連接)	17.2.1 CPU直接連接時
	GOT多臺拖帶連接	18. GOT多臺拖帶連接
	其他公司PLC連接 (序列連接)	其他公司裝置連接篇1 <ul style="list-style-type: none"> • 4. 與歐姆龍公司生產的PLC之間的連接 4.2 序列連接時 • 6. 與基恩斯公司生產的PLC之間的連接 • 7. 與光洋電子工業公司生產的PLC之間的連接 • 8. 與捷太格特公司生產的PLC之間的連接 • 9. 與夏普工業控制系統公司生產的PLC之間的連接 • 12. 與東芝公司生產的PLC之間的連接 • 13. 與東芝機械公司生產的PLC之間的連接 • 15. 與松下設備SUNX公司生產的PLC之間的連接 其他公司裝置連接篇2 <ul style="list-style-type: none"> • 2. 與日立產機系統公司生產的PLC之間的連接 • 3. 與日立製作所生產的PLC之間的連接 • 4. 與富士電機公司生產的PLC之間的連接 • 6. 與安川電機公司生產的PLC之間的連接 6.2 序列連接時 • 7. 與橫河電機公司生產的PLC之間的連接 7.2 序列連接時 • 10. 與ALLEN-BRADLEY生產的PLC之間的連接 10.2 序列連接時 • 11. 與GE公司生產的PLC之間的連接

連接形式		參照章節
序列連接	其他公司PLC連接（序列連接）	其他公司裝置連接篇2 • 12. 與LS產電公司生產的PLC之間的連接 • 15. 與西門子公司生產的PLC之間的連接
	其他公司安全控制器連接	其他公司裝置連接篇2 • 14. 與SICK公司生產的安全控制器之間的連接
	其他公司伺服放大器連接	其他公司裝置連接篇1 • 14. 與松下公司生產的伺服放大器之間的連接
	其他公司機械手臂控制器連接	其他公司裝置連接篇1 • 2. 與IAI公司生產的機械手臂控制器之間的連接
	其他公司溫度調節器連接	其他公司裝置連接篇1 • 3. 與阿自倍爾（舊名：山武）公司生產的控制裝置之間的連接 • 5. 與歐姆龍公司生產的溫度調節器之間的連接 • 10. 與神港科技公司生產的指示調節器之間的連接 • 11. 與千野公司生產的調節器之間的連接 其他公司裝置連接篇2 • 5. 與富士電機公司生產的溫度調節器之間的連接 • 8. 與橫河電機公司生產的溫度調節器之間的連接 • 9. 與理化工業公司生產的溫度調節器之間的連接
	微電腦連接（序列）	微電腦、MODBUS、現場總線、週邊裝置連接篇 • 2. 微電腦連接（序列）
	MODBUS/RTU連接	微電腦、MODBUS、現場總線、週邊裝置連接篇 • 5. MODBUS/RTU連接

下表所示為可連接的組合/通道數/有限的功能。

○:可 △:有限制

項目	可連接的組合	使用的GOT	因連接形式而有限的功能*1		
		GT27	FA透明傳輸功能		
			RS-232	USB	乙太網路
(a)	• 匯流排/網路連接：1ch • 序列連接：1~3ch	最大4ch	△*2	○	○
(b)	• 匯流排/網路連接：1ch • 乙太網路連接：1~3ch	最大4ch	△*2	○	△*3
(c)	• 乙太網路連接：1~3ch • 序列連接：1~3ch	最大4ch	△*2	○	△*3
(d)	• 匯流排/網路連接：1ch • 乙太網路連接：1~2ch • 序列連接：1~2ch	最大4ch	△*2	○	△*3
(e)	• 序列連接：4ch	最大4ch	△*2	○	○
(f)	• 乙太網路連接：4ch	最大4ch	△*2	○	x

*1 使用以下功能時，所用功能的不同組合會對可連接的通道數產生影響。

• 條碼功能 • RFID功能 • 電腦遠端作業功能
• 視訊顯示功能（僅限GT27）• 多通道功能（僅限GT27）• 外部I/O功能
• RGB顯示功能（僅限GT27）• 報表功能 • 聲音輸出功能
無法同時使用視訊顯示功能、多媒體功能、RGB顯示功能。
關於詳情，請參照以下內容。

▶▶ 21.3.4 確定GOT側接口（接口的選擇）

*2 使用RS-232的FA透明傳輸功能僅能使用GOT內建的RS-232接口。

如果GOT內建的RS-232接口已被使用，則無法使用FA透明傳輸功能。

*3 GOT與PLC之間為乙太網路連接時，GOT與電腦之間無法通過乙太網路連接。

(2) GT21時

GT21時可以將下表所示的乙太網路連接、序列連接組合起來連接。

	連接形式	參照章節
乙太網路連接	乙太網路連接	5. 乙太網路連接
	機械手臂控制器連接	16. 機械手臂控制器連接
	其他公司PLC連接 (乙太網路連接)	其他公司裝置連接篇1 • 4. 與歐姆龍公司生產的PLC之間的連接 4.3 乙太網路連接 • 6. 與基恩斯公司生產的PLC之間的連接 6.3 乙太網路連接 其他公司裝置連接篇2 • 6. 與安川電機公司生產的PLC之間的連接 6.3 乙太網路連接 • 15. 與西門子公司生產的PLC之間的連接 15.3 乙太網路連接
	微電腦連接 (乙太網路)	微電腦/MODBUS/現場總線/週邊裝置連接篇 • 3. 微電腦連接 (乙太網路)
	MODBUS/TCP連接	微電腦/MODBUS/現場總線/週邊裝置連接篇 • 6. MODBUS/TCP連接
序列連接	CPU直接連接	6. CPU直接連接
	序列通訊連接	7. 序列通訊連接
	CC-Link連接 (經由G4)	13. CC-Link連接 (經由G4)
	變頻器連接	14. 變頻器連接
	伺服放大器連接	15. 伺服放大器連接
	GOT多臺拖帶連接	18. GOT多臺拖帶連接
	其他公司PLC連接 (序列連接)	其他公司裝置連接篇1 • 4. 與歐姆龍公司生產的PLC之間的連接 4.2 序列連接時 • 6. 與基恩斯公司生產的PLC之間的連接 • 15. 與松下設備SUNX公司生產的PLC之間的連接
	微電腦連接 (序列)	微電腦、MODBUS、現場總線、週邊裝置連接篇 • 2. 微電腦連接 (序列)
MODBUS/RTU連接	微電腦、MODBUS、現場總線、週邊裝置連接篇 • 5. MODBUS/RTU連接	

通道數及功能因使用的GOT而有所不同。
 下表所示為可連接的組合/通道數/有限的功能。

○:可 △:有限制

使用的GOT	可連接的組合	最大通道數	因連接形式而有限的功能*1		
			FA透明傳輸功能		
			RS-232	USB	乙太網路
GT2104-PMBD GT2103-PMBD	• 乙太網路連接: 1~2ch • 序列連接: 1ch	最大2ch	-	○	△*3
GT2104-PMBDS GT2104-PMBDS2 GT2103-PMBDS	• 序列連接: 2ch	最大2ch	△*2	○	-

*1 使用以下功能時，所用功能的不同組合會對可連接的通道數產生影響。

- 條碼功能
 - RFID功能
- 關於詳情，請參照以下內容。

➡ 21.3.4 確定GOT側接口 (接口的選擇)

*2 使用RS-232的FA透明傳輸功能僅能使用GOT內建的RS-232接口。如果GOT內建的RS-232接口已被使用，則無法使用FA透明傳輸功能。

*3 GOT與PLC之間為乙太網路連接時，GOT與電腦之間無法通過乙太網路連接。

(3) GS時

GS時可以將下表所示的乙太網路連接、序列連接組合起來連接。

連接形式		參照章節
乙太網路連接	乙太網路連接	5. 乙太網路連接
序列連接	CPU直接連接	6. CPU直接連接
	電腦連結連接	7. 序列通訊連接
	CC-Link連接（經由G4）	13. CC-Link連接（經由G4）
	變頻器連接	14. 變頻器連接
	伺服放大器連接	15. 伺服放大器連接
	其他公司PLC連接（序列連接）	其他公司裝置連接篇1 • 4. 與歐姆龍公司生產的PLC之間的連接 4.2 序列連接時 • 6. 與基恩斯公司生產的PLC之間的連接 • 15. 與松下設備SUNX公司生產的PLC之間的連接
	微電腦連接（序列）	微電腦/MODBUS/現場總線/週邊裝置連接篇 • 2. 微電腦連接（序列）
MODBUS/RTU連接	微電腦/MODBUS/現場總線/週邊裝置連接篇 • 5. MODBUS/RTU連接	

通道數及功能因使用的GOT而有所不同。

下表所示為可連接的組合/通道數/有限的功能。

○:可 △:有限制

項目	可連接的組合	使用的GOT	因連接形式而有限的功能*1	
		GS	FA透明傳輸功能	
			USB	乙太網路
(a)	• 乙太網路連接：1ch~2ch • 序列連接：1ch~2ch	最大2ch	○	△*2
(b)	• 序列連接：2ch	最大2ch	○	△*2

- *1 使用以下功能時，所用功能的不同組合會對可連接的通道數產生影響。
 ·條碼功能 ·RFID功能
 關於詳情，請參照以下內容。
 ■▶ 21.3.4 確定GOT側接口（接口的選擇）
- *2 GOT與PLC之間為乙太網路連接時，GOT與電腦之間無法通過乙太網路連接。

■2. 確定通道No.

(1) PLC、運動控制器、溫度調節器、變頻器、伺服放大器、CNC、機械手臂控制器的通道No.

確定使用的連接形式後，需要確定各連接形式的通道No.（CH No.1~CH No.4）。

確定通道No.時沒有什麼需要特別注意的。

通道No.通過[通用設定]→[連接裝置設定]進行設定。

➡ 1.1.1 連接裝置設定（通道設定）

(2) 外部裝置（條碼閱讀器、RFID控制器、電腦、序列印表機）的通道No.

連接條碼閱讀器、RFID控制器、電腦時，需要確定各外部裝置的通道No.（CH No.5~CH No.8）。

(a) 可連接外部裝置數

每臺GOT上分別可連接1臺條碼閱讀器、RFID控制器、電腦。

進行連接裝置設定時，請不要向通道No.5~8設定相同的驅動程式。

(b) 使用操作員認證（外部認證）時

使用操作員認證（外部認證）時，RFID控制器僅能在通道No.8中使用。

(c) 使用需要從GOT供給電源的外部裝置時

使用需要電源供給的條碼閱讀器、RFID控制器時，請設定為通道No.8。

通道No.5~7無法供應電源。



填寫檢查表

請將本節中選擇的以下項目填入檢查表。

◆ 連接形式的選擇

請填入要使用的連接形式的名稱。

■1. Check sheet No.1 (selection of connection type and interface)

(1) Channel No. of PLC, motion controller CPU, temperature controller, inverter, servo amplifier, CNC, robot controller (No.1 to No.4)

CH No.	◆ Selection of connection type	◆ Selection of interface (communication unit)
1	Connection name Bus(Q)	GT15-QBUS2
2	Connection name OMRON PLC	Ethernet interface built in the GOT
3	Connection name OMRON temp.	RS-422/485 interface built in the GOT
4	Connection name Servo amplifier	GT15-RS2-9P

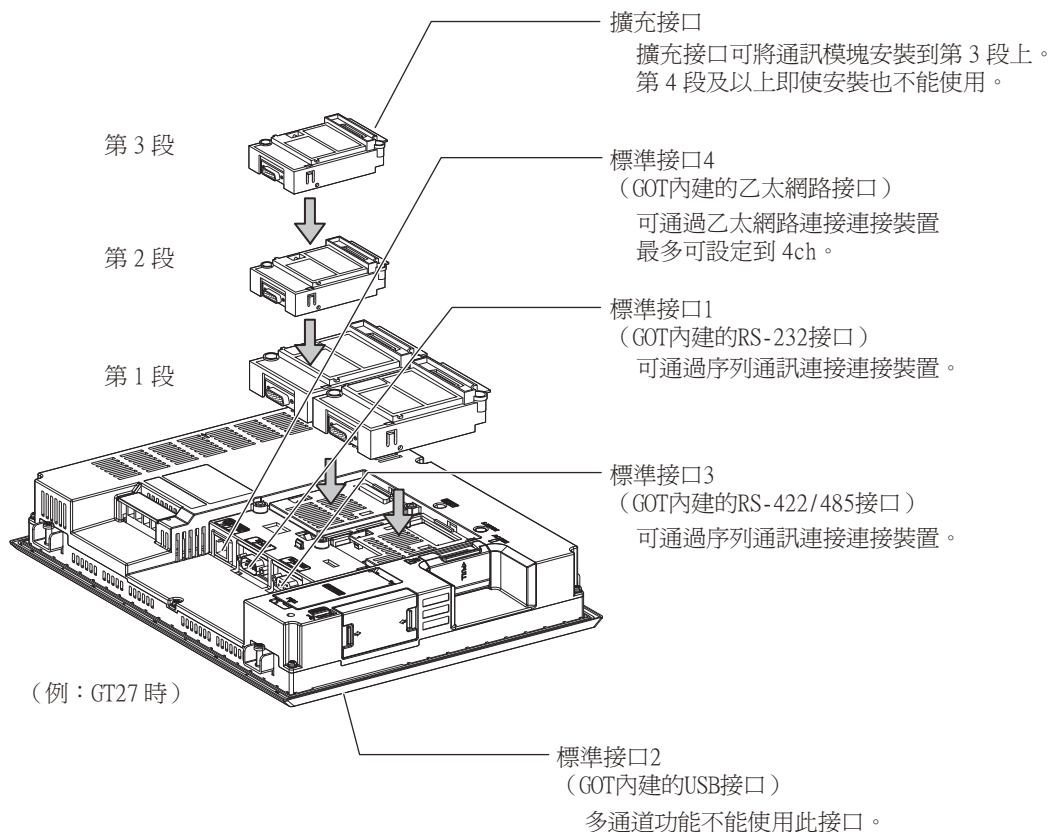
(2) Channel No. of barcode reader, RFID controller, personal computer (CH No. 5 to 8)

CH No.	◆ Selection of connection type	◆ Selection of interface (communication unit)
5	Connection name Barcode reader	GT15-RS2-9P
6	Connection name	
7	Connection name	
8	Connection name RFID controller connection	RS-232 interface built in the GOT

21.3.4 確定GOT側接口（接口的選擇）

使用多通道功能時，請根據需要通過以下方法新增GOT的接口。

- 向擴充接口重疊安裝通訊模塊。
- 向擴充接口安裝通訊模塊，與GOT內建的RS-232接口、RS-422/485接口、乙太網路接口組合使用。



選擇以21.3.3中選擇的連接形式連接時使用的接口。
用於各種連接形式連接的接口請根據下表進行選擇。

所選連接形式	所需接口、通訊模塊的參照章節
<ul style="list-style-type: none"> • 匯流排連接 	<ul style="list-style-type: none"> ▶▶▶ 21.3.4 ■1. 通過匯流排連接使用的GOT的接口
<ul style="list-style-type: none"> • MELSECNET/H連接（PLC間網路） • MELSECNET/10連接（PLC間網路） • CC-Link IE控制器網路連接 • CC-Link IE現場網路連接 • CC-Link連接（智能設備站） 	<ul style="list-style-type: none"> ▶▶▶ 21.3.4 ■2. 通過網路連接使用的GOT的接口
<ul style="list-style-type: none"> • CNC連接（MELSECNET/10連接（PLC間網路）、（CC-Link連接（智能設備站）） • 乙太網路連接 • 其他公司PLC連接（乙太網路連接） • 機械手臂控制器連接 • CNC連接（乙太網路連接） • 微電腦連接（乙太網路） • MODBUS/TCP連接 	<ul style="list-style-type: none"> ▶▶▶ 21.3.4 ■3. 通過乙太網路連接使用的GOT的接口
<ul style="list-style-type: none"> • CPU直接連接 • 序列通訊連接 • CC-Link連接（經由G4） • 變頻器連接 • 伺服放大器連接 • CNC連接（序列連接） • GOT多臺拖帶連接 • 其他公司PLC連接（序列連接） • 其他公司安全控制器連接 • 其他公司伺服放大器連接 • 其他公司機械手臂控制器連接 • 其他公司溫度調節器連接 • 微電腦連接（序列） • MODBUS/RTU連接 	<ul style="list-style-type: none"> ▶▶▶ 21.3.4 ■4. 通過序列連接使用的GOT的接口
<ul style="list-style-type: none"> • 其他 	<ul style="list-style-type: none"> ▶▶▶ 21.3.4 ■5. 其他功能使用的接口、選項模塊

■ 1. 通過匯流排連接使用的GOT的接口

進行匯流排連接時，請使用以下通訊模塊。

類型	通訊模塊 ^{*1}
匯流排連接模塊	GT15-75QBUS(2)L、GT15-75ABUS(2)L、GT15-QBUS(2)、GT15-ABUS(2)

*1 重疊安裝多個模塊時，需要可重疊安裝模塊的GT15-QBUS(2)、GT15-ABUS(2)。

POINT

- (1) 關於使用的匯流排連接模塊
GT15-QBUS(2)、GT15-ABUS(2)的使用與序列連接的通道數無關。
全新使用多通道功能時，推薦使用GT15-QBUS(2)、GT15-ABUS(2)。
- (2) 由於匯流排連接模塊的安裝而產生的限制
使用以下功能時，無論序列連接的通道數為多少，都請使用GT15-QBUS(2)、GT15-ABUS(2)。
使用GT15-75QBUS(2)L、GT15-75ABUS(2)L時，不能使用以下功能。

功能
電腦遠端作業（序列）、視訊顯示功能、多媒體功能、外部I/O功能、RGB顯示功能、聲音輸出功能

■ 2. 通過網路連接使用的GOT的接口

進行網路連接時，請使用以下通訊模塊。

類型	通訊模塊
MELSECNET/H通訊模塊	GT15-J71LP23-25、GT15-J71BR13
CC-Link IE控制器網路通訊模塊	GT15-J71GP23-SX
CC-Link IE現場網路通訊模塊	GT15-J71GF13-T2
CC-Link通訊模塊	GT15-J61BT13

■ 3. 通過乙太網路連接使用的GOT的接口

進行乙太網路連接時，請使用以下GOT內建的接口及通訊模塊。

類型	GOT內建接口
GOT內建接口	乙太網路接口 ^{*1}

*1 最大可使用4ch。

■ 4. 通過序列連接使用的GOT的接口

進行序列連接時，請組合使用以下GOT內建接口，準備好與序列連接通道數相同數量的接口。

類型	GOT內建接口、通訊模塊
GOT內建接口	RS-232接口 ^{*1} 、RS-422/485接口
序列通訊模塊	GT15-RS2-9P、GT15-RS4-9S、GT15-RS4-TE

*1 使用操作員認證（外部認證）、FA透明傳輸功能（RS-232通訊）時，請使用GOT內建的RS-232接口。

■5. 其他功能使用的接口、選項模塊

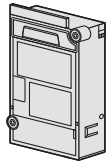
組合使用以下功能時，不同模塊的組合對可使用的通道數會產生影響。

功能		參照章節
聲音輸出功能	外部I/O功能、	(1) (a)
電腦遠端作業（序列）、 多媒體功能、	視訊顯示功能、 RGB顯示功能	(1) (b)
電腦遠端作業（乙太網路）、 閘道功能、	乙太網路下載、 MES接口功能	(1) (c)
RFID功能	條碼功能、 電腦遠端作業（序列）	(1) (d)

請參照以下說明，確認對所用多通道功能的通道數有無影響，如果有影響，請重新研究系統配置。

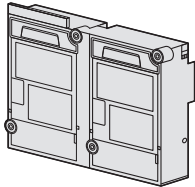
(1) 各功能佔用的段數（插槽數）

(a) 外部I/O功能、聲音輸出功能



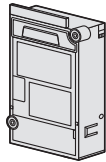
根據所用的功能，分別需要印表機模塊、聲音輸出模塊、外部I/O模塊。
各模塊使用1段擴充接口（1個插槽）。

(b) 電腦遠端作業（序列）、視訊顯示功能、多通道功能、RGB顯示功能



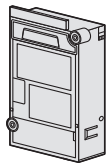
根據所用的功能，分別需要視訊輸入模塊、RGB輸入模塊、視訊/RGB輸入模塊、RGB輸出模塊、多媒體模塊。
各模塊使用1段擴充接口（2個插槽）。
各模塊在GOT上僅能安裝1個。

(c) 電腦遠端作業（乙太網路）、乙太網路下載、閘道功能



請使用GOT內建接口。
無法使用乙太網路通訊模塊。

(d) 條碼功能、RFID功能、電腦遠端作業（序列）



請使用GOT內建接口或序列通訊模塊。
序列通訊模塊使用1段擴充接口（1個插槽）。



填寫檢查表

請將本節中選擇的以下項目填入檢查表。

◆ 接口（通訊模塊）的選擇

請填入各連接形式使用的接口名稱及通訊模塊的型號名。

■ 1. Check sheet No.1 (selection of connection type and interface)

(1) Channel No. of PLC, motion controller CPU, temperature controller, inverter, servo amplifier, CNC, robot controller (No.1 to No.4)

CH No.	◆ Selection of connection type	◆ Selection of interface (communication unit)
1	Connection name Bus(Q)	GT15-QBUS2
2	Connection name OMRON PLC	Ethernet interface built in the GOT
3	Connection name OMRON temp.	RS-422/485 interface built in the GOT
4	Connection name Servo amplifier	GT15-RS2-9P

(2) Channel No. of barcode reader, RFID controller, personal computer (CH No. 5 to 8)

CH No.	◆ Selection of connection type	◆ Selection of interface (communication unit)
5	Connection name Barcode reader	GT15-RS2-9P
6	Connection name	
7	Connection name	
8	Connection name RFID controller connection	RS-232 interface built in the GOT



填寫檢查表

將以下項目填入檢查表。

3 通訊模塊的安裝方法

1. 請將各連接形式使用的通訊模塊的名稱填入檢查表。

擴充接口

第3段
通訊模塊名稱 CH No. 驅動程式名稱
(1) GT15-RS2-9P

第2段
通訊模塊名稱 CH No. 驅動程式名稱
(2) GT15-RS2-9P

第1段
通訊模塊名稱 CH No. 驅動程式名稱
(3) GT15-QBUS2

(例: GT27時)

標準接口1 (僅限任意1個)
 連接連接裝置
通訊模塊名稱 CH No. 驅動程式名稱
(7)

標準接口2 (僅限任意1個)
 連接連接裝置
通訊模塊名稱 CH No. 驅動程式名稱
(8)
 連接條碼閱讀器/RFID控制器/電腦

標準接口4 (僅限任意1個)
 維持連接裝置 (不使用乙太網路多CPU連接)
通訊模塊名稱 CH No. 驅動程式名稱
(9)
 維持連接裝置 (使用乙太網路多CPU連接)
通訊模塊名稱 CH No. 驅動程式名稱
多CPU 乙太網路多CPU連接

通訊模塊名稱 CH No. 驅動程式名稱

2. 填入後，請以■檢查表No.1（連接形式和接口的選擇）為基礎，填入向各模塊分配的CH No.。

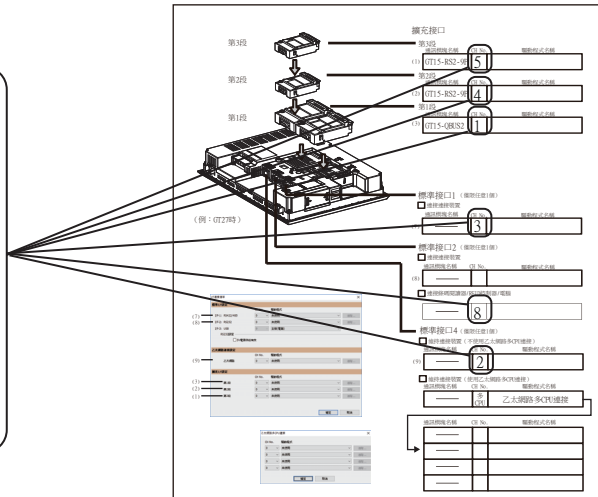
■ 1. Check sheet No.1 (selection of connection type and interface)

(1) Channel No. of PLC, motion controller CPU, temperature controller, inverter, servo amplifier, CNC, robot controller (No. 1 to No.4)

CH No.	Selection of connection type	Selection of interface (communication unit)
1	Connection name Bus(Q)	GT15-QBUS2
2	Connection name OMRON PLC	Ethernet interface built in the GOT
3	Connection name OMRON temp.	RS-422/485 interface built in the GOT
4	Connection name Servo amplifier	GT15-RS2-9P

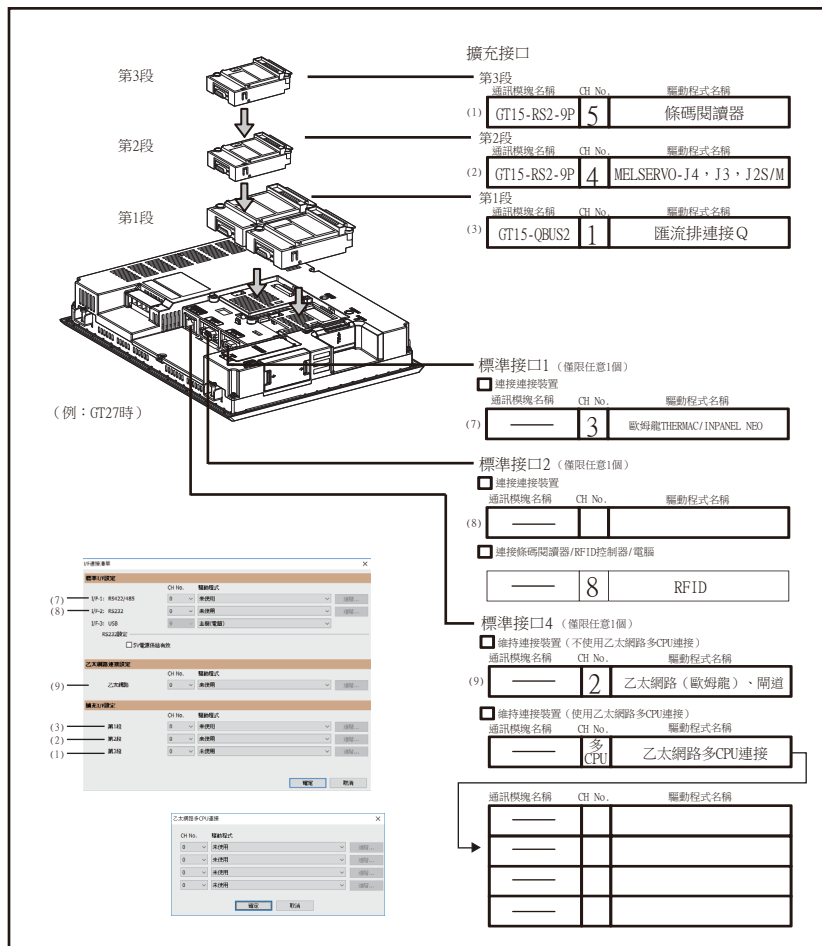
(2) Channel No. of barcode reader, RFID controller, personal computer (CH No. 5 to 8)

CH No.	Selection of connection type	Selection of interface (communication unit)
5	Connection name Barcode reader	GT15-RS2-9P
6	Connection name	
7	Connection name	
8	Connection name RFID controller connection	RS-232 interface built in the GOT



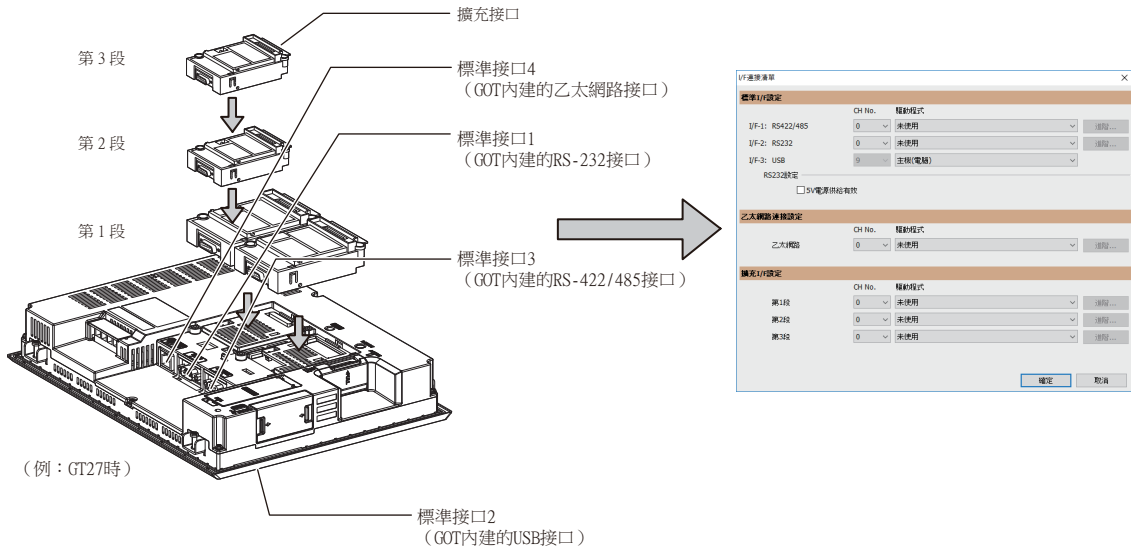
3. 填入CH No.後，請填入各連接形式的通訊驅動程式名稱。關於各連接形式的通訊驅動程式，請參照以下內容。

各連接形式的相關章節



21.3.5 連接裝置設定的設定方法

連接裝置的設定通過所用接口及GOT上安裝的通訊模塊的位置來設定。

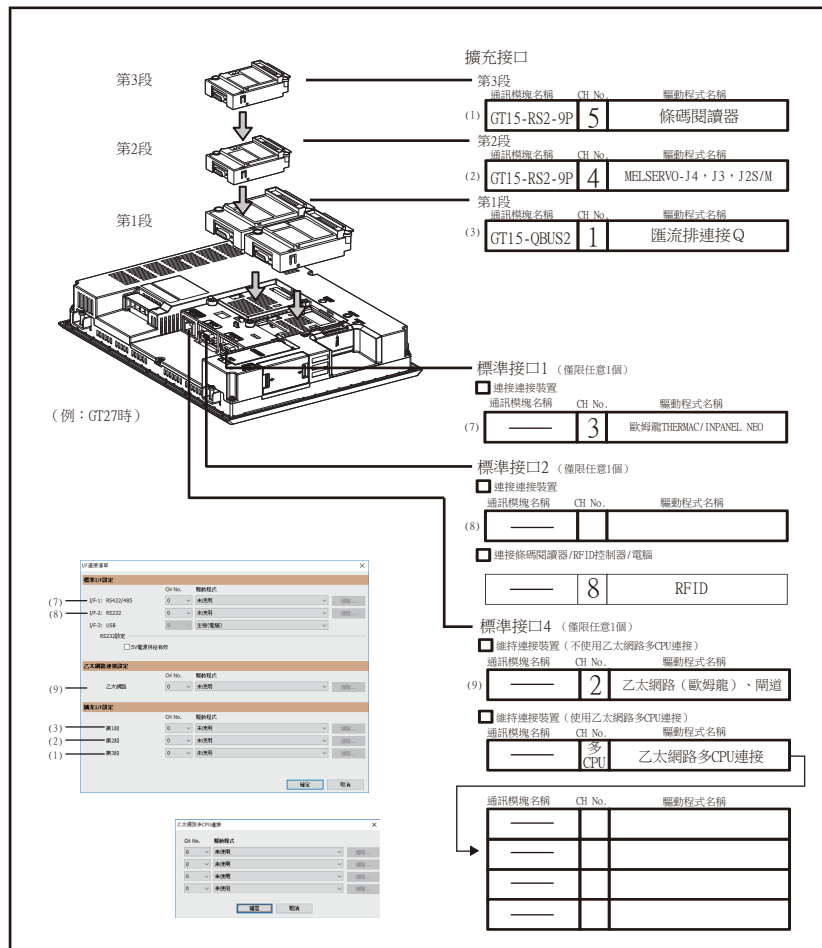


(例：GT27時)



檢查

根據填入到前項為止的檢查表，通過GT Designer3進行連接裝置的設定。
連接裝置設定的位置以編號記載於檢查表上。



至此，多通道功能的連接裝置設定完成。
請通過GT Designer3建立畫面。

例) 匯流排連接 (1ch) + 序列連接 (3ch) + 條碼連接的設定例

標準I/F設定			
	CH No.	驅動程式	
I/F-1: RS422/485	4	FREQROL 500/700/800,無感應器伺服	進階...
I/F-2: RS232	8	條碼	進階...
I/F-3: USB	9	主機(電腦)	
RS232設定			
<input type="checkbox"/> 5V電源供給有效			
乙太網路連接設定			
	CH No.	驅動程式	
乙太網路	0	未使用	進階...
擴充I/F設定			
	CH No.	驅動程式	
第1段	1	匯流排連接Q	進階...
第2段	2	MELSEC-FX	進階...
第3段	3	歐姆龍 THERMAC/INPANEL NEO	進階...
<input type="button" value="確定"/> <input type="button" value="取消"/>			

例) MELSECNET/H連接 (1ch) + 序列連接 (1ch) 的設定例

標準I/F設定			
	CH No.	驅動程式	
I/F-1: RS422/485	0	未使用	進階...
I/F-2: RS232	0	未使用	進階...
I/F-3: USB	9	主機(電腦)	
RS232設定			
<input type="checkbox"/> 5V電源供給有效			
乙太網路連接設定			
	CH No.	驅動程式	
乙太網路	0	未使用	進階...
擴充I/F設定			
	CH No.	驅動程式	
第1段	1	MELSECNET/H	進階...
第2段	2	MELSEC-FX	進階...
第3段	0	未使用	進階...
<input type="button" value="確定"/> <input type="button" value="取消"/>			

例) 乙太網路連接 (4ch) 的設定例

The screenshot shows a configuration window with three main sections:

- 標準I/F設定**:
 - I/F-1: RS422/485, CH No. 0, 驅動程式 未使用
 - I/F-2: RS232, CH No. 0, 驅動程式 未使用
 - I/F-3: USB, CH No. 9, 驅動程式 主機(電腦)
- 乙太網路連接設定**:
 - 乙太網路, CH No. 多CPU, 驅動程式 乙太網路多CPU連接
- 擴充I/F設定**:
 - 第1段, CH No. 0, 驅動程式 未使用
 - 第2段, CH No. 0, 驅動程式 未使用
 - 第3段, CH No. 0, 驅動程式 未使用

Additional options include 'RS232設定' and a checkbox for '5V電源供給有效'. Buttons for '進階...', '確定', and '取消' are present.

The dialog box '乙太網路多CPU連接' contains the following configuration:

CH No.	驅動程式
1	乙太網路(三菱電機), 閉道
2	乙太網路(橫河電機), 閉道
3	乙太網路(安川電機), 閉道
4	MODBUS/TCP主站, 閉道

Buttons for '確定' and '取消' are at the bottom.

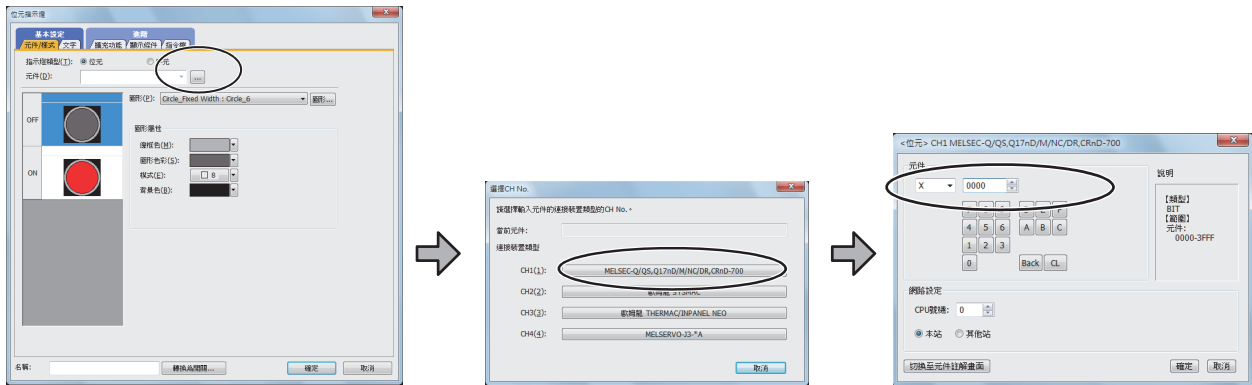
21.3.6 繪圖前的確認事項

以下為使用多通道功能時需要在繪圖前預先了解的內容及需要設定的功能。

■ 1. 元件的設定

元件設定時，需要設定使用哪個通道No.的元件。

➡ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊



1. 按一下元件設定按鈕

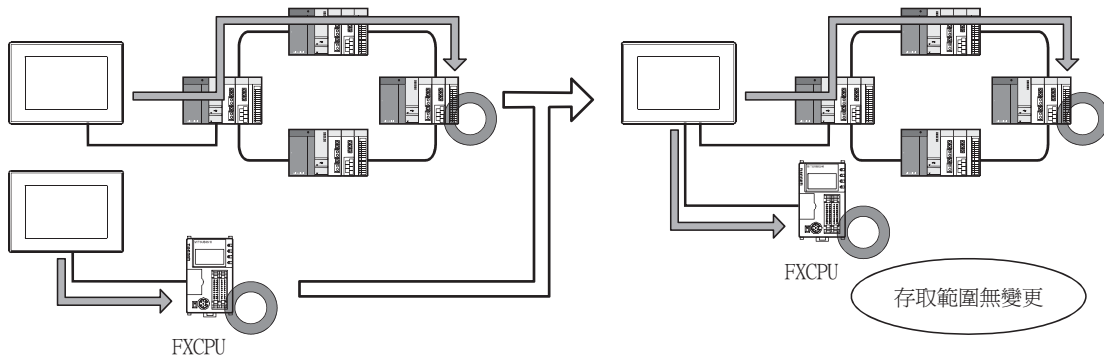
2. 按一下要設定的裝置

3. 設定元件

■ 2. 可監視的存取範圍

可監視的存取範圍在使用多通道功能時也不會發生變化。

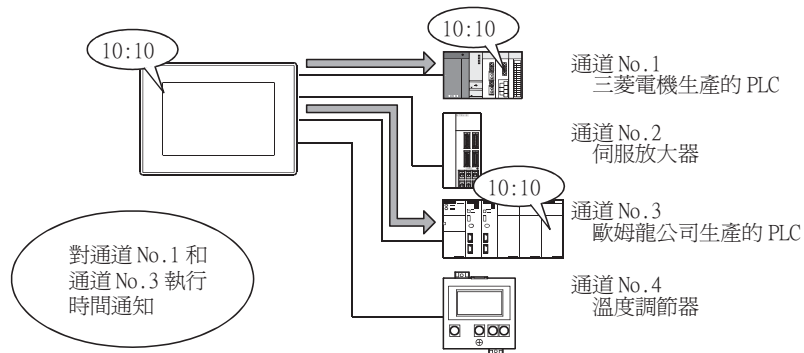
➡ 3. 可監視的存取範圍



■3. 時鐘功能

請設定對哪個通道No.的裝置執行時間校準/時間通知。

➡ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊



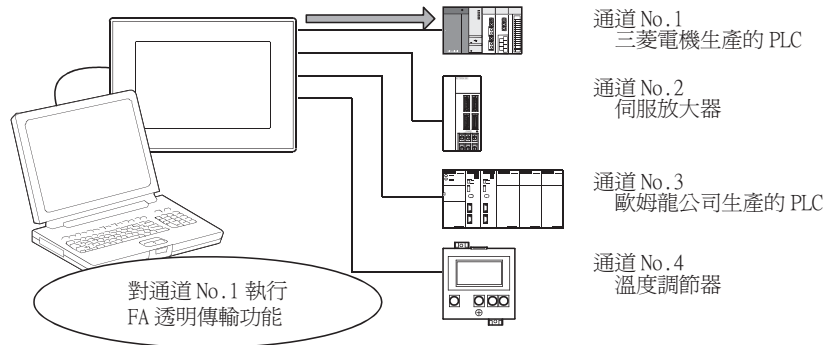
■4. FA透明傳輸功能

請設定對哪個通道No.的裝置執行FA透明傳輸功能。

➡ 22.6.1 設定通訊接口

設定的通道No.可通過實用程式變更。

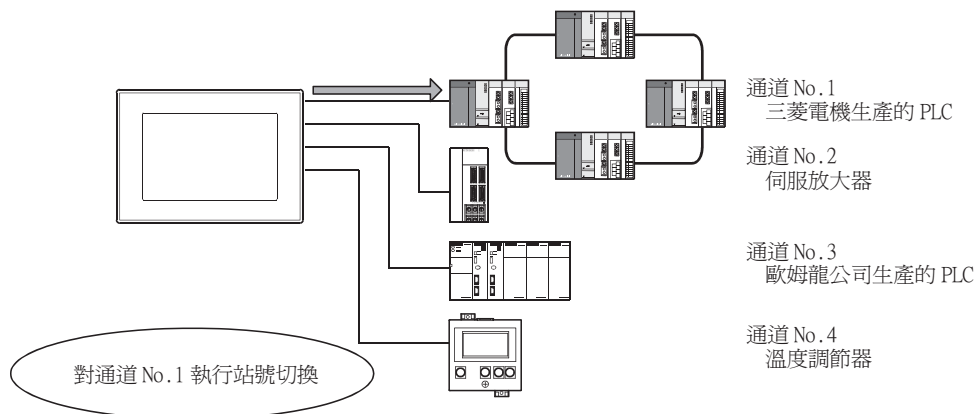
要對其他通道No.執行FA透明傳輸功能時，請通過實用程式變更通道No.。



■5. 站號切換功能

請設定對哪個通道No.的裝置執行站號切換功能。

➡ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊



21.4 注意事項

21.4.1 使用時的注意事項

■1. 不同的通道發生相同的系統警示時

使用擴充系統警示時，如果不同的通道發生了相同錯誤代碼的系統警示，GOT將作為同一個系統警示來處理。因此，如果相同代碼的系統警示的發生時間有先後時，GOT上反映的是後發生的系統警示的發生時間。

■2. 所發生的系統警示的通道No. 確認

發生系統警示時，請按以下方法確認發生錯誤的通道No.。

- (1) 通過實用程式的“系統警示顯示”確認。
 - ➡ GOT2000主機使用說明書（實用程式篇）
- (2) 監視GOT的內部元件進行確認。
 - ➡ GT Designer3（GOT2000）畫面設計手冊

21.5 多通道功能檢查表

本節中，將對多通道功能中連接裝置設定用的檢查表進行說明。

在20.3.3項~20.3.5項的正文中，對使用如下所示的檢查表進行檢查的項目作了介紹。
使用下一頁所示的檢查表對正文中的檢查項目進行檢查，便可以完成多通道功能的連接裝置設定。



填寫檢查表

請將本節中選擇的以下項目填入檢查表。

◆ 連接形式的選擇

請填入使用的連接形式的名稱。

← 表示檢查表中填入的項目及內容。
還記載了檢查表的填寫示例。

■ 1. Check sheet No.1 (selection of connection type and interface)

(1) Channel No. of PLC, motion controller CPU, temperature controller, inverter, servo amplifier, CNC, robot controller (No.1 to No.4)

CH No.	◆ Selection of connection type	◆ Selection of interface (communication unit)
1	Connection name Bus(Q)	GT15-QBUS2
2	Connection name OMRON PLC	Ethernet interface built in the GOT
3	Connection name OMRON temp.	RS-422/485 interface built in the GOT
4	Connection name Servo amplifier	GT15-RS2-9P

(2) Channel No. of barcode reader, RFID controller, personal computer (CH No. 5 to 8)

CH No.	◆ Selection of connection type	◆ Selection of interface (communication unit)
5	Connection name Barcode reader	GT15-RS2-9P
6	Connection name	
7	Connection name	
8	Connection name RFID controller connection	RS-232 interface built in the GOT

按照使用檢查表的目的，以不同的記號區分。



填寫檢查表

表示填入項目及內容的部分。
確認內容，將內容填寫到檢查表中。



檢查

表示確認填入內容的部分。
確認內容，進行連接裝置設定。

■ 1. 檢查表No.1 (連接形式和接口的選擇)

(1) PLC、運動控制器、溫度調節器、變頻器、伺服放大器、CNC、機械手臂控制器的通道No. (CH No.1~4)

CH No.	1 連接形式的選擇	2 接口 (通訊模塊) 的選擇
1	連接名稱	
2	連接名稱	
3	連接名稱	
4	連接名稱	

(2) 條碼閱讀器、RFID控制器、電腦的通道No. (CH No.5~CH No.8)

CH No.	1 連接形式的選擇	2 接口 (通訊模塊) 的選擇
5	連接名稱	
6	連接名稱	
7	連接名稱	
8	連接名稱	

■2. 檢查表No.2 (GOT側接口的選擇)

3 通訊模塊的安裝方法

1.3.7

(例：GT27時)

擴充接口

第3段

通訊模塊名稱	CH No.	驅動程式名稱
(1)		

第2段

通訊模塊名稱	CH No.	驅動程式名稱
(2)		

第1段

通訊模塊名稱	CH No.	驅動程式名稱
(3)		

標準接口 1 (僅限任意 1 個)

連接連接裝置

通訊模塊名稱	CH No.	驅動程式名稱
(7)		

標準接口 2 (僅限任意 1 個)

連接連接裝置

通訊模塊名稱	CH No.	驅動程式名稱
(8)		

連接條碼閱讀器/RFID控制器/電腦

通訊模塊名稱	CH No.	驅動程式名稱

標準接口 4 (僅限任意 1 個)

維持連接裝置 (不使用乙太網路多 CPU 連接)

通訊模塊名稱	CH No.	驅動程式名稱
(9)		

維持連接裝置 (使用乙太網路多 CPU 連接)

通訊模塊名稱	CH No.	驅動程式名稱
	多CPU	乙太網路多CPU連接

I/F連接清單

標準I/F設定	CH No.	驅動程式
(7) I/F-1: RS422/485	0	未使用
(8) I/F-2: RS232	0	未使用
I/F-3: USB	9	主機(電腦)

RS232設定

5V電源供給有效

乙太網路連接設定

CH No.	驅動程式
(9) 乙太網路	0

擴充I/F設定

CH No.	驅動程式
(3) 第1段	未使用
(2) 第2段	未使用
(1) 第3段	未使用

乙太網路多CPU連接

CH No.	驅動程式
0	未使用
0	未使用
0	未使用
0	未使用

FA 透明傳輸功能

22. FA 透明傳輸功能	22 - 1
-------------------------	--------

22. FA透明傳輸功能

22.1	什麼是FA透明傳輸功能	22 - 2
22.2	使用的軟體	22 - 3
22.3	可監視機種清單	22 - 14
22.4	系統配置	22 - 37
22.5	佈線圖	22 - 51
22.6	GOT側的設定	22 - 52
22.7	電腦側的設定	22 - 57
22.8	注意事項	22 - 167

22. FA透明傳輸功能

■ 1. 無線區域網路連接時的注意事項

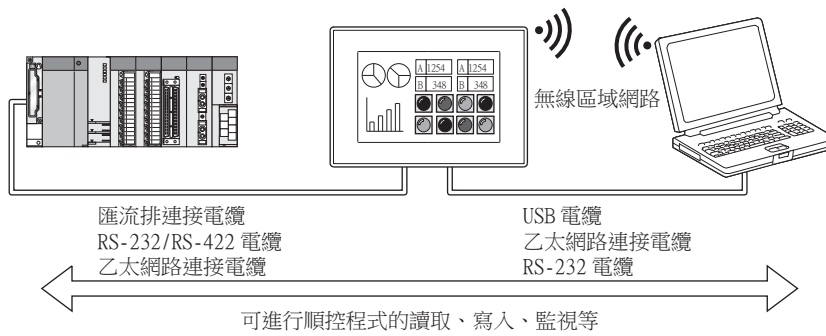
請確認無線區域網路通訊模塊（GT25-WLAN）的適用規格後使用。

關於無線區域網路通訊模塊（GT25-WLAN）的適用規格，請參照以下手冊。

➡ 1.3.1 通訊模塊

22.1 什麼是FA透明傳輸功能

FA透明傳輸功能是指GOT與三菱電機PLC連接的狀態下，在GOT上連接電腦，通過GOT進行三菱電機PLC順控程式的讀取、寫入、監視等的功能。



22.2 使用的軟體

FA透明傳輸功能可使用的軟體如下所示。

POINT

- (1) 使用FA透明傳輸功能時各軟體的存取範圍
使用FA透明傳輸功能時各軟體的存取範圍和不使用FA透明傳輸功能時一樣。
關於存取範圍，請參照各軟體的使用說明書。
- (2) 使用FA透明傳輸功能時各軟體的設定
關於使用FA透明傳輸功能時各軟體的設定方法，請參照以下內容。
 - ➡ 22.7.1 透過GX Works3進行存取
 - ➡ 22.7.2 透過CW Configurator進行存取
 - ➡ 22.7.3 透過GX Configurator進行存取
 - ➡ 22.7.4 透過GX Works2進行存取
 - ➡ 22.7.5 透過GX LogViewer進行存取
 - ➡ 22.7.6 透過GX Configurator-QP進行存取
 - ➡ 22.7.7 透過MT Developer進行存取
 - ➡ 22.7.8 透過MT Works2進行存取
 - ➡ 22.7.9 透過GX Configurator-QP進行存取
 - ➡ 22.7.10 透過MR Configurator2進行存取
 - ➡ 22.7.11 透過FR Configurator進行存取
 - ➡ 22.7.12 透過FX Configurator-FP進行存取
 - ➡ 22.7.13 透過FX3U-ENET-L設定工具進行存取
 - ➡ 22.7.14 透過RT ToolBox3進行存取
 - ➡ 22.7.15 透過RT ToolBox2進行存取
 - ➡ 22.7.16 透過NC Configurator2進行存取
 - ➡ 22.7.17 透過MELSOFT Navigator進行存取
 - ➡ 22.7.18 透過CPU Module Logging Configuration Tool進行存取
 - ➡ 22.7.19 透過C語言控制器用設定/監視工具進行存取
 - ➡ 22.7.20 透過MX Component(MX Sheet)進行存取

■ 1. GOT與電腦間通過USB連接時

(1) GOT與PLC間以匯流排連接時

存取的PLC和可使用的軟體如下所示。

PLC CPU	軟體
QCPU (Q模式)、C語言控制器 (Q系列)	MELSOFT Navigator ^{*1} GX Works2 ^{*2} PX Developer ^{*3} GX Developer ^{*15} MX Component ^{*4} 、MX Sheet ^{*5} Setting/Monitoring tool for C Controller module ^{*6} GX LogViewer ^{*7} CPU Module Logging Configuration Tool ^{*8}
QCPU (A模式)、QnA/ACPU、運動控制器CPU (A系列)	GX Developer ^{*15} MX Component ^{*4} 、MX Sheet ^{*5}
運動控制器CPU (Q系列)	MELSOFT Navigator ^{*1} MT Works2 ^{*9} 、MX Component ^{*4} 、MX Sheet ^{*5}
CNC CPU(Q173NCCPU)	NC Configurator2 ^{*10}
機械手臂控制器 (CRnQ-700)	RT ToolBox2 ^{*11} 、RT ToolBox3
MELSERVO(MR-J3-B) ^{*14}	MR Configurator2 ^{*12*13}
MELSERVO(MR-J4-B) ^{*14}	MR Configurator2 ^{*12*13}

*1 使用FA透明傳輸功能時，需要MELSOFT Navigator Version 1.71Z以上的版本。

*2 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works2 Version 1.497T以上的版本。

*3 使用FA透明傳輸功能時，需要PX Developer Version 1.40S以上的版本。

*4 MX Component，您可以使用FA透明傳輸功能計劃很快得到支援。

*5 MX Sheet，請使用MX Component（很快將支援）。

*6 使用FA透明傳輸功能時，需要Setting/Monitoring tool for C Controller module 4.04E以上的版本。（很快將支援）

*7 使用FA透明傳輸功能時，需要GX LogViewer Version 1.32J以上的版本。

*8 使用FA透明傳輸功能時，需要CPU Module Logging Configuration Tool Version 1.32J以上的版本。

*9 使用FA透明傳輸功能時，需要MT Developer2 Version 1.66U以上的版本。

*10 使用FA透明傳輸功能時，需要NC Configurator2 Version B0以上的版本。

*11 使用FA透明傳輸功能時，需要RT ToolBox2 Version 3.00以上的版本。

*12 MR Configurator2請從MT Developer2的Version 1.66U以上的版本啟動。

*13 使用FA透明傳輸功能時，需要MR Configurator2 Version 1.24A以上的版本。

*14 匯流排連接經由運動控制器進行。

*15 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Developer Version 8.118Y以上的版本。

(2) GOT與PLC間以CPU直接連接時

存取的PLC和可使用的軟體如下所示。

PLC CPU	軟體
FX5U、FX5UC	GX Works3 ^{*17} 、MX Component ^{*19} 、X Sheet ^{*20}
QCPU (Q模式)	MELSOFT Navigator ^{*1} GX Works2 ^{*2} PX Developer ^{*3} GX Developer ^{*18} MX Component ^{*4} 、MX Sheet ^{*5} GX LogViewer ^{*6} CPU Module Logging Configuration Tool ^{*7}
LCPU ^{*15*21}	MELSOFT Navigator ^{*1} GX Works2 ^{*2} GX Developer ^{*18} MX Component ^{*4} 、MX Sheet ^{*5} 、 GX LogViewer ^{*6} CPU Module Logging Configuration Tool ^{*7}
QCPU (A模式)、QnA/ACPU、運動控制器CPU (A系列)	GX Developer ^{*18} MX Component ^{*17} 、MX Sheet ^{*18}
FXCPU	MELSOFT Navigator ^{*1} GX Works2 ^{*2} GX Developer ^{*18} FX Configurator-FP ^{*9} FX3U-ENET-L設定工具 ^{*10} MX Component ^{*4} 、MX Sheet ^{*5}
運動控制器CPU (Q系列)	MELSOFT Navigator ^{*1} MT Works2 ^{*11} 、MX Component ^{*4} 、MX Sheet ^{*5}
FREQROL A700/F700/E700/D700系列	FR Configurator ^{*12}
無感應器伺服 (FREQROL-E700EX)	FR Configurator ^{*12}
機械手臂控制器 (CRnQ-700)	RT ToolBox2 ^{*13} 、RT ToolBox3
MELSERVO(MR-J3-B) ^{*16}	MR Configurator2 ^{*14*15}
MELSERVO(MR-J4-B) ^{*16}	MR Configurator2 ^{*14*15}

- *1 使用FA透明傳輸功能時，需要MELSOFT Navigator Version 1.71Z以上的版本。
- *2 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works2 Version 1.497T以上的版本。
- *3 使用FA透明傳輸功能時，需要PX Developer Version 1.40S以上的版本。(很快將支援)
- *4 MX Component，您可以使用FA透明傳輸功能計劃很快得到支援。
- *5 MX Sheet，請使用MX Component (很快將支援)。
- *6 使用FA透明傳輸功能時，需要GX LogViewer Version 1.32J以上的版本。
- *7 使用FA透明傳輸功能時，需要CPU Module Logging Configuration Tool Version 1.32J以上的版本。
- *8 需要介面卡 (L6ADP-R2或L6ADP-R4)。
此外，使用L6ADP-R4時，請使用序列No.前5位為“15102”以後的LCPU。
- *9 FX Configurator-FP，您可以使用FA透明傳輸功能計劃很快得到支援。
- *10 FX3U-ENET-L Setting Tool，您可以使用FA透明傳輸功能計劃很快得到支援。
- *11 使用FA透明傳輸功能時，需要MT Developer2 Version 1.66U以上的版本。
- *12 FR Configurator，您可以使用FA透明傳輸功能計劃很快得到支援。
- *13 使用FA透明傳輸功能時，需要RT ToolBox2 Version 3.00以上的版本。
- *14 MR Configurator2請從MT Developer2的Version 1.66U以上的版本啟動。
- *15 使用FA透明傳輸功能時，需要MR Configurator2 Version 1.23Z以上的版本。
- *16 CPU直接連接經由運動控制器進行。
- *17 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works3 Version 1.005F以上的版本。
- *18 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Developer Version 8.118Y以上的版本。
- *19 使用FA透明傳輸功能時，需要MX Component Version4.11M以上的版本。
- *20 MX Sheet，請使用MX Component (4.11M以上的版本)。

(3) GOT與PLC間以序列通訊連接時

存取的PLC和可使用的軟體如下所示。

PLC CPU	軟體
RCPU	GX Works3 ^{*11} 、MX Component ^{*8} 、MX Sheet ^{*9}
QCPU (Q模式)	MELSOFT Navigator ^{*1} GX Works2 ^{*2} PX Developer ^{*3} GX Developer ^{*10} MX Component ^{*4} 、MX Sheet ^{*5} GX LogViewer ^{*6} CPU Module Logging Configuration Tool ^{*7}
LCPU ^{*12}	MELSOFT Navigator ^{*1} GX Works2 ^{*2} GX Developer ^{*10} MX Component ^{*4} 、MX Sheet ^{*5} GX LogViewer ^{*6} CPU Module Logging Configuration Tool ^{*7}

- *1 使用FA透明傳輸功能時，需要MELSOFT Navigator Version 1.71Z以上的版本。
- *2 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works2 Version 1.497T以上的版本。
- *3 使用FA透明傳輸功能時，需要PX Developer Version 1.40S以上的版本。
- *4 MX Component，您可以使用FA透明傳輸功能計劃很快得到支援。
- *5 MX Sheet，請使用MX Component（很快將支援）。
- *6 使用FA透明傳輸功能時，需要GX LogViewer Version 1.32J以上的版本。
- *7 使用FA透明傳輸功能時，需要CPU Module Logging Configuration Tool Version 1.32J以上的版本。
- *8 使用FA透明傳輸功能時，需要MX Component Version 4.06G以上的版本。
- *9 MX Sheet，請使用MX Component（4.06G以上的版本）。
- *10 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Developer Version 8.118Y以上的版本。
- *11 對RCPU冗餘系統使用FA透明傳送功能時，需要GX Works3 Version 1.030G以後的版本。

(4) GOT與PLC間以乙太網路連接時

存取PLC和可使用的軟體如下所示。

PLC CPU	軟體
RCPU	GX Works3 ^{*22} 、MX Component ^{*16} 、MX Sheet ^{*17}
運動控制器CPU (MELSEC iQ-R系列)	MT Works2 ^{*15} 、MX Component ^{*16} 、MX Sheet ^{*17}
C語言控制器 (MELSEC iQ-R系列)	CW Configurator
機械手臂控制器 (CR800-R、CR800-D)	RT ToolBox3
FX5U、FX5UC	GX Works3 ^{*18} 、MX Component ^{*20} 、MX Sheet ^{*21}
QCPU (Q模式)、C語言控制器 (Q系列)	MELSOFT Navigator ^{*1} GX Works2 ^{*2*3} GX Developer ^{*19} MX Component ^{*4} 、MX Sheet ^{*5} Setting/Monitoring tool for C Controller module ^{*6} GX LogViewer ^{*7} CPU Module Logging Configuration Tool ^{*8}
LCPU ^{*16}	MELSOFT Navigator ^{*1} GX Works2 ^{*2} GX Developer ^{*19} MX Component ^{*4} 、MX Sheet ^{*5} GX LogViewer ^{*7} CPU Module Logging Configuration Tool ^{*8}
FXCPU	GX Works2 ^{*2}
QCPU (A模式)、QnA/ACPU	GX Developer ^{*19} MX Component ^{*4} 、MX Sheet ^{*5}
運動控制器CPU (Q系列)	MELSOFT Navigator ^{*1} MT Works2 ^{*9}
CNC CPU(Q173NCCPU)	NC Configurator2 ^{*10}
機械手臂控制器 (CRnQ-700、CRnD-700)	RT ToolBox2 ^{*11} 、RT ToolBox3
MELSERVO(MR-J3-B) ^{*14}	MR Configurator2 ^{*12*13}
MELSERVO(MR-J4-B) ^{*14}	MR Configurator2 ^{*12*13}

*1 使用FA透明傳輸功能時，需要MELSOFT Navigator Version 1.1.71Z以上的版本。

*2 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works2 Version 1.497T以上的版本。

*3 使用CC-Link IE現場網路乙太網路介面卡 (NZ2GF-ETB)、使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works2 Version 1.34L以上的版本。
C語言控制器 (Q系列) 不支援CC-Link IE現場網路。

*4 MX Component，您可以使用FA透明傳輸功能計劃很快得到支援。

*5 MX Sheet，請使用MX Component (很快將支援)。

*6 使用FA透明傳輸功能時，需要Setting/Monitoring tool for C Controller module 4.04E以上的版本。(很快將支援)

*7 使用FA透明傳輸功能時，需要GX LogViewer Version 1.32J以上的版本。

*8 使用FA透明傳輸功能時，需要CPU Module Logging Configuration Tool Version 1.32J以上的版本。

*9 使用FA透明傳輸功能時，需要MT Developer2 Version 1.66U以上的版本。

*10 使用FA透明傳輸功能時，需要NC Configurator2 Version B0以上的版本。

*11 使用FA透明傳輸功能時，需要RT ToolBox2 Version 3.00以上的版本。

*12 MR Configurator2請從MT Developer2的Version 1.66U以上的版本啟動。

*13 使用FA透明傳輸功能時，需要MR Configurator2 Version 1.23Z以上的版本。

*14 乙太網路連接經由運動控制器進行。

*15 使用FA透明傳輸功能時，需要MT Works2 Version 1.100E以上的版本。

*16 使用FA透明傳輸功能時，需要MX Component Version 4.06G以上的版本。

*17 MX Sheet，請使用MX Component (4.06G以上的版本)。

*18 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works3 Version 1.005F以上的版本。

*19 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Developer Version 8.118Y以上的版本。

*20 使用FA透明傳輸功能時，需要MX Component Version 4.11M以上的版本。

*21 MX Sheet，請使用MX Component (4.11M以上的版本)。

*22 對RCPU冗餘系統使用FA透明傳送功能時，需要GX Works3 Version 1.030G以後的版本。

(5) GOT與PLC間以CC-Link IE控制器網路連接時

存取的PLC和可使用的軟體如下所示。

PLC CPU	軟體
RCPU	GX Works3 ^{*2*3}
QCPU (Q模式)、C Controller module (Q系列)	GX Works2 ^{*1}
運動控制器CPU (Q系列) (僅限Q170MCPUCPU、Q170MSCPU、Q170MSCPU-S1)	GX Works2 ^{*1}

- *1 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works2 Version 1.525X以上的版本。
- *2 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works3 Version 1.025B以上的版本。
- *3 對RCPU冗餘系統使用FA透明傳送功能時，需要GX Works3 Version 1.030G以後的版本。

(6) GOT與PLC間以CC-Link IE現場網路連接時

存取的PLC和可使用的軟體如下所示。

PLC CPU	軟體
RCPU	GX Works3 ^{*2*3}
FX5U、FX5UC	GX Works3 ^{*4}
QCPU (Q模式)	GX Works2 ^{*1}
運動控制器CPU (Q系列) (僅限Q170MCPUCPU、Q170MSCPU、Q170MSCPU-S1)	GX Works2 ^{*1}
LCPU	GX Works2 ^{*1}

- *1 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works2 Version 1.545T以上的版本。
- *2 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works3 Version 1.030G以上的版本。
- *3 對RCPU冗餘系統使用FA透明傳送功能時，需要GX Works3 Version 1.030G以後的版本。
- *4 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works3 Version 1.035M以上的版本。

■2. 使用RS-232連接GOT和電腦時

(1) GOT和PLC之間直接連接CPU時

存取PLC和可用軟體如下所示。

PLC CPU	軟體
FX5U、FX5UC	GX Works3 ^{*13} 、MX Component ^{*15} 、MX Sheet ^{*16}
QCPU (Q模式)	MELSOFT Navigator ^{*5} GX Developer ^{*14} 、GX Works2 ^{*4} MX Component ^{*11} 、MX Sheet ^{*9}
LCPU ^{*7}	MELSOFT Navigator ^{*8} GX Developer ^{*14} 、GX Works2 ^{*6} 、GX LogViewer MX Component ^{*11} 、MX Sheet ^{*9} 、 CPU Module Logging Configuration Tool ^{*10}
QCPU (A模式)、QnA/ACPU	GX Developer ^{*14} MX Component ^{*11} 、MX Sheet ^{*9}
FXCPU	MELSOFT Navigator ^{*5} GX Developer ^{*14} 、GX Works2 ^{*4} FX-PCS/WIN ^{*1} FX Configurator-FP ^{*2} FX3U-ENET-L設定工具 MX Component ^{*11} 、MX Sheet ^{*9}
運動控制器CPU (Q系列)	MELSOFT Navigator ^{*5} MT Developer SW6RN-GSV13P、SW6RN-GSV22P、SW6RN-GSV43P、 SW6RN-GSV54P、SW6RN-DOSCP、SW6RN-SNETP (使用者API用) MT Works2 ^{*3} 、MX Component ^{*11} 、MX Sheet ^{*12}
機械手臂控制器 (CRnQ-700)	RT ToolBox2 ^{*17} 、RT ToolBox3

- *1 RS-232/USB轉矩介面卡 (GT10-RS2TUSB-5S) 不對應FX-PCS/WIN。
- *2 使用FA透明傳輸功能時，需要FX Configurator-FP Version 1.30以上的版本。
- *3 使用FA透明傳輸功能時，需要MT Works2 Version 1.00A以上的版本。
- *4 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works2 Version 1.03D以上的版本。
- *5 使用FA透明傳輸功能時，需要MELSOFT Navigator Version 1.04E以上的版本。
- *6 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works2 Version 1.11M以上的版本。
- *7 需要介面卡 (L6ADP-R2或L6ADP-R4)。此外，使用L6ADP-R4時，請使用序列No.前5位為“15102”以後的LCPU。
- *8 使用FA透明傳輸功能時，需要MELSOFT Navigator Version 1.07H以上的版本。
- *9 MX Sheet請使用MX Component Version 3.14Q以上的版本。
- *10 CPU Module Logging Configuration Tool，請使用Version 1.04E以上的版本。
- *11 使用FA透明傳輸功能時，需要MX Component Version 4.00A以上的版本。
- *12 MX Sheet請使用MX Component Version 4.00A以上的版本。
- *13 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works3 Version 1.005F以上的版本。
- *14 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Developer Version 8.118Y以上的版本。
- *15 使用FA透明傳輸功能時，需要MX Component Version 4.11M以上的版本。
- *16 MX Sheet，請使用MX Component (4.11M以上的版本)。
- *17 使用FA透明傳輸功能時，需要RT ToolBox2 Version 3.00以上的版本。

(2) GOT與PLC間以序列通訊連接時

存取PLC和可用軟體如下所示。

PLC CPU	軟體
RCPU	GX Works3 ^{*11} 、MX Component ^{*9} 、MX Sheet ^{*10}
QCPU (Q模式)	MELSOFT Navigator ^{*3} GX Developer ^{*1} GX Works2 ^{*2} MX Component ^{*6} 、MX Sheet ^{*7}
LCPU	MELSOFT Navigator ^{*5} GX Developer ^{*1} GX Works2 ^{*4} GX LogViewer MX Component ^{*6} 、MX Sheet ^{*7} 、CPU Module Logging Configuration Tool ^{*8}

- *1 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Developer Version 8.118Y以上的版本。
- *2 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works2 Version 1.03D以上的版本。
- *3 使用FA透明傳輸功能時，需要MELSOFT Navigator Version 1.04E以上的版本。
- *4 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works2 Version 1.11M以上的版本。
- *5 使用FA透明傳輸功能時，需要MELSOFT Navigator Version 1.07H以上的版本。
- *6 使用FA透明傳輸功能時，需要MX Component Version 4.03D以上的版本。
- *7 MX Sheet請使用MX Component Version 3.14Q以上的版本。
- *8 CPU Module Logging Configuration Tool，請使用Version 1.04E以上的版本。
- *9 使用FA透明傳輸功能時，需要MX Component Version 4.06G以上的版本。
- *10 MX Sheet，請使用MX Component (4.06G)以上的版本。
- *11 對RCPU冗餘系統使用FA透明傳送功能時，需要GX Works3 Version 1.030G以後的版本。

(3) GOT與PLC間以乙太網路連接連接時

存取PLC和可用軟體如下所示。

PLC CPU	軟體
RCPU	GX Works3 ^{*19} 、MX Component ^{*14} 、MX Sheet ^{*15}
運動控制器CPU (MELSEC iQ-R系列)	MT Works2 ^{*13} 、MX Component ^{*14} 、MX Sheet ^{*15}
機械手臂控制器 (CR800-R、CR800-D)	RT ToolBox3
C語言控制器 (MELSEC iQ-R系列)	CW Configurator
FX5U、FX5UC	GX Works3 ^{*16} 、MX Component ^{*17} 、MX Sheet ^{*18}
QCPU (Q模式) ^{*1} 、C語言控制器 (Q系列)	MELSOFT Navigator ^{*5} GX Developer ^{*2} GX Works2 ^{*3} MX Component ^{*9} 、MX Sheet ^{*10}
LCPU	MELSOFT Navigator ^{*8} GX Developer ^{*2} GX Works2 ^{*6} GX LogViewer MX Component ^{*9} 、MX Sheet ^{*10} 、 CPU Module Logging Configuration Tool ^{*11}
FXCPU	GX Works2 ^{*12}
運動控制器CPU (Q系列)	MELSOFT Navigator ^{*5} SW6RN-GSV13P、SW6RN-GSV22P、SW6RN-GSV43P、 SW6RN-GSV54P、SW6RN-DOSCP、SW6RN-SNETP (使用者API用) MT Works2 ^{*4*7}
機械手臂控制器 (CRnQ-700、CRnD-700)	RT ToolBox2 ^{*20} 、RT ToolBox3

- *1 僅可連接QCPU。連接到QnA/ACPU時，請通過QCPU進行連接。
- *2 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Developer Version 8.118Y以上的版本。
- *3 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works2 Version 1.10L以上的版本。
- *4 使用FA透明傳輸功能時，需要MT Works2 Version 1.08J以上的版本。
- *5 使用FA透明傳輸功能時，需要MELSOFT Navigator Version 1.04E以上的版本。
- *6 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works2 Version 1.11M以上的版本。
- *7 與Q17nDCPU-S1連接時，需要MT Works2 Version 1.12N以上的版本。
- *8 使用FA透明傳輸功能時，需要MELSOFT Navigator Version 1.07H以上的版本。
- *9 使用FA透明傳輸功能時，需要MX Component Version 4.03D以上的版本。
- *10 MX Sheet請使用MX Component Version 3.14Q以上的版本。
- *11 CPU Module Logging Configuration Tool，請使用Version 1.04E以上的版本。
- *12 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works2 Version 1.98C以上的版本。
- *13 使用FA透明傳輸功能時，需要MT Works2 Version 1.100E以上的版本。
- *14 使用FA透明傳輸功能時，需要MX Component Version 4.06G以上的版本。
- *15 MX Sheet，請使用MX Component (4.06G以上的版本)。
- *16 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works3 Version 1.005F以上的版本。
- *17 使用FA透明傳輸功能時，需要MX Component Version 4.11M以上的版本。
- *18 MX Sheet，請使用MX Component (4.11M以上的版本)。
- *19 對RCPU冗餘系統使用FA透明傳送功能時，需要GX Works3 Version 1.030G以後的版本。
- *20 使用FA透明傳輸功能時，需要RT ToolBox2 Version 3.00以上的版本。

■ 3. GOT與電腦間通過乙太網路連接時

(1) GOT與PLC間以匯流排連接時

可存取的PLC和可使用的軟體如下所示。

PLC CPU	軟體
QCPU (Q模式)、C Controller module (Q系列)	GX Works2 ^{*1} 、MX Component ^{*2} 、MX Sheet ^{*3} 、Setting/Monitoring tool for C Controller module ^{*8}
運動控制器CPU (Q系列)	MT Works2 ^{*4}
MELSERVO(MR-J3-B) ^{*5}	MR Configurator2 ^{*6}
MELSERVO(MR-J4-B) ^{*5}	MR Configurator2 ^{*7}

- *1 GX Works2請使用GX Works2 Version1.45X以上的版本。
- *2 MX Component請使用MX Component Version3.15R以上的版本。
- *3 MX Sheet請使用MX Component Version3.15R以上的版本。
- *4 MT Works2請使用MT Works2 Version1.25B以上的版本。
- *5 匯流排連接經由運動控制器進行。
- *6 MR Configurator2請使用MR Configurator2 Version 1.07H以上的版本。
- *7 MR Configurator2請使用MR Configurator2 Version 1.09K以上的版本。
- *8 使用FA透明傳輸功能時，需要Setting/Monitoring tool for C Controller module 4.00A以上的版本。

(2) GOT與PLC間以CPU直接連接時

可存取的PLC和可使用的軟體如下所示。

PLC CPU	軟體
FX5U、FX5UC	GX Works3 ^{*11} 、MX Component ^{*12} 、MX Sheet ^{*13}
QCPU (Q模式)	GX Works2 ^{*1} 、MX Component ^{*3} 、MX Sheet ^{*4}
LCPU ^{*2*8}	GX Works2 ^{*1} 、MX Component ^{*3} 、MX Sheet ^{*4}
FXCPU	GX Works2 ^{*5}
運動控制器CPU (Q系列)	MT Works2 ^{*6}
MELSERVO(MR-J3-B) ^{*10}	MR Configurator2 ^{*7}
MELSERVO(MR-J4-B) ^{*10}	MR Configurator2 ^{*9}

- *1 GX Works2請使用GX Works2 Version1.45X以上的版本。
- *2 需要介面卡L6ADP-R2或L6ADP-R4。
此外，使用L6ADP-R4時，請使用序列No.前5位為“15102”以後的LCPU。
- *3 MX Component請使用MX Component Version3.15R以上的版本。
- *4 MX Sheet請使用MX Component Version3.15R以上的版本。
- *5 GX Works2請使用GX Works2 Version1.73B以上的版本。
- *6 MT Works2請使用MT Works2 Version1.19V以上的版本。
- *7 MR Configurator2請使用MR Configurator2 Version1.07H以上的版本。
- *8 與L02SCPU-CM連接時，對應的軟體僅為GX Works2。
- *9 MR Configurator2請使用MR Configurator2 Version 1.09K以上的版本。
- *10 CPU直接連接經由運動控制器進行。
- *11 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works3 Version 1.005F以上的版本。
- *12 使用FA透明傳輸功能時，需要MX Component Version4.11M以上的版本。
- *13 MX Sheet，請使用MX Component (4.11M以上的版本)。

(3) GOT與PLC間以序列通訊連接時

可存取的PLC和可使用的軟體如下所示。

PLC CPU	軟體
RCPU	GX Works3 ^{*7} 、MX Component ^{*5} 、MX Sheet ^{*6}
QCPU (Q模式)	GX Works2 ^{*1} 、MX Component ^{*2} 、MX Sheet ^{*3}
LCPU ^{*4}	GX Works2 ^{*1} 、MX Component ^{*2} 、MX Sheet ^{*3}

- *1 GX Works2請使用GX Works2 Version1.45X以上的版本。
- *2 MX Component請使用MX Component Version3.15R以上的版本。
- *3 MX Sheet請使用MX Component Version3.15R以上的版本。
- *4 與L02SCPU-CM連接時，對應的軟體僅為GX Works2。
- *5 使用FA透明傳輸功能時，需要MX Component Version 4.06G以上的版本。
- *6 MX Sheet，請使用MX Component (4.06G以上的版本)。
- *7 對RCPU冗餘系統使用FA透明傳送功能時，需要GX Works3 Version 1.030G以後的版本。

(4) GOT與PLC間以CC-Link IE控制器網路連接時

存取的PLC和可使用的軟體如下所示。

PLC CPU	軟體
RCPU	GX Works3 ^{*3}
QCPU (Q模式)、C Controller module (Q系列)	GX Works2 ^{*1}
運動控制器CPU (Q系列) (僅限Q170MCPUCPU、Q170MSCPUCPU、Q170MSCPUCPU-S1)	GX Works2 ^{*1}

*1 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works2 Version 1.525X以上的版本。

*2 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works3 Version 1.025B以上的版本。

*3 對RCPU冗餘系統使用FA透明傳送功能時，需要GX Works3 Version 1.030G以後的版本。

(5) GOT與PLC間以CC-Link IE現場網路連接時

存取的PLC和可使用的軟體如下所示。

PLC CPU	軟體
RCPU	GX Works3 ^{*2*3}
FX5U、FX5UC	GX Works3 ^{*4}
QCPU (Q模式)	GX Works2 ^{*1}
運動控制器CPU (Q系列) (僅限Q170MCPUCPU、Q170MSCPUCPU、Q170MSCPUCPU-S1)	GX Works2 ^{*1}
LCPUCPU	GX Works2 ^{*1}

*1 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works2 Version 1.545T以上的版本。

*2 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works3 Version 1.030G以上的版本。

*3 對RCPU冗餘系統使用FA透明傳送功能時，需要GX Works3 Version 1.030G以後的版本。

*4 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works3 Version 1.035M以上的版本。

(6) GOT與PLC間以乙太網路連接時

存取的PLC和可使用的軟體如下所示。

PLC CPU	軟體
RCPU	GX Works3 ^{*2}
運動控制器CPU (MELSEC iQ-R系列)	MT Works2 ^{*3}
QCPU (Q模式)	GX Works2 ^{*1} 、MX Component ^{*4} 、MX Sheet ^{*5}
運動控制器CPU (Q系列) (僅限Q170MCPUCPU、Q170MSCPUCPU、Q170MSCPUCPU-S1)	GX Works2 ^{*1}
LCPUCPU	GX Works2 ^{*1}
FXCPU	GX Works2 ^{*6}

*1 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works2 Version 1.565P以上的版本。

*2 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works3 Version 1.040S以上的版本。

*3 使用FA透明傳輸功能時，需要MT Works2 Version 1.140W以上的版本。

*4 使用FA透明傳輸功能時，需要MX Component Version 4.14Q以上的版本。

*5 使用FA透明傳輸功能時，需要MX Sheet Version 2.11M以上的版本。




*6 使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works2 Version 1.570U以上的版本。

22.3 可監視機種清單

可進行FA透明傳輸的機種如下所示。

■ 1. GOT與電腦間通過USB連接時

系列	型號名	對象軟體	連接形式						
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE 控制器網路 連接	CC-Link IE現 場網路連接	
MELSEC iQ-R 系列	R00CPU*28 R01CPU*28 R02CPU*28 R04CPU R08CPU R16CPU R32CPU R120CPU R08PCPU R16PCPU R32PCPU R120PCPU R04ENCPU*3 R08ENCPU*3 R16ENCPU*3 R32ENCPU*3 R120ENCPU*3 R08SFPCPU*2*3 R16SFPCPU*2*3 R32SFPCPU*2*3 R120SFPCPU*2*3	GX Works3 MX Component*4 MX Sheet*4	-	-		 *1	 *26	 *26	
	運動控制器 CPU (MELSEC iQ-R系列)	R16MTCPU R32MTCPU R64MTCPU	MT Works2 MX Component MX Sheet	-	-	-	 *1	-	-
	C語言控制器 (MELSEC iQ- R系列)	R12CCPU-V	CW Configurator	-	-	-	 *1	-	-
	CNC C80	R16NCCPU-S1	GX Works3	-	-	-		-	-
	機械手臂控制 器 (MELSEC iQ-R系列)	CR800- R(R16RTCPU)	RT ToolBox3	-	-	-	 *1	-	-
		CR800-D	RT ToolBox3	-	-	-	 *1	-	-
	CC-Link IE現 場網路起始模 塊	RJ 72GF15-T2	GX Works3	-	-		 *1	 *26	 *26

系列	型號名	對象軟體	連接形式					
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE 控制器網路 連接	CC-Link IE現 場網路連接
MELSEC iQ-F 系列	FX5U ^{*3} FX5UC ^{*3}	GX Works3 MX Component MX Sheet	-		-		-	
						*1		*26

*1 GT21僅支援乙太網路連接機種。

*2 請將安全功能模塊R6SFM安裝在基板上，並與RnSFCPU相鄰。此外，RnSFCPU與安全功能模塊R6SFM的版本必須一致。該版本不一致時，RnSFCPU將不會動作。

*3 使用FA透明傳輸功能時，需要MX Component Version4.11M以上的版本。
MX Sheet，請使用MX Component（4.11M以上的版本）。

*4 MX Component，MX Sheet不支援經由CC-Link IE控制器網路連接的FA透明傳輸功能。

系列	型號名	對象軟體	連接形式						
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE 控制器網路 連接	CC-Link IE現 場網路連接	
MELSEC-Q (Q模式)	Q00JCPU	GX Works2 GX Developer ^{*8} GX Configurator ^{*8} PX Developer ^{*8} MX Component ^{*8} MX Sheet ^{*8}							
	Q00CPU								
	Q01CPU		GT 27 GT 25	GT 27 GT 25	GT 27 GT 25	GT 27 GT 25			
	Q02CPU			GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS			
	Q02HCPU Q06HCPU Q12HCPU Q25HCPU		*26					GT 27 GT 25	GT 27 GT 25
	Q02PHCPU Q06PHCPU Q12PHCPU Q25PHCPU		*26	GT 27 GT 25 GT 23	GT 27 GT 25 GT 23	GT 27 GT 25 GT 23	GT 27 GT 25 GT 23		
	Q12PRHCPU (主基板)				GT 27 GT 25		GT 27 GT 25	GT 27 GT 25	GT 27 GT 25
	Q25PRHCPU (主基板)		-					*26	*26
	Q12PRHCPU (擴充基板)		-						
	Q25PRHCPU (擴充基板)		-						
	Q00JCPU								
	Q00UCPU								
	Q01UCPU								
	Q02UCPU								
	Q03UDCPU				GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS				
	Q04UDHCPU Q06UDHCPU Q10UDHCPU Q13UDHCPU Q20UDHCPU Q26UDHCPU					GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS	GT 27 GT 25	GT 27 GT 25
	Q03UDECPU Q04UDEHCPU Q06UDEHCPU Q10UDEHCPU Q13UDEHCPU Q20UDEHCPU Q26UDEHCPU Q50UDEHCPU Q100UDEHCPU		*26			GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS	*26	*26
	Q03UDVCPU ^{*6} Q04UDVCPU ^{*6} Q06UDVCPU ^{*6} Q13UDVCPU ^{*6} Q26UDVCPU ^{*6}				GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS				

*5 由於QnUDEHCPU、QnUDVCPU沒有直接連接的I/F，因此請使用以多CPU形式存在的QCPU的序列埠。

*6 QnUDVCPU支援QnUDVCPU·LCPU記錄設定工具、GX LogViewer。

*7 GT21僅支援乙太網路連接機種。

*8 GX Developer、GX Configurator、PX Developer、MX Component、MX Sheet不支援經由CC-Link IE控制器網路連接的FA透明傳輸功能。

系列	型號名	對象軟體	連接形式					
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE 控制器網路 連接	CC-Link IE現 場網路連接
C語言控制器 (Q系列)	Q12DCCPU-V Q24DHCCPU-V/VG Q24DHCCPU-LS Q26DHCCPU-LS	GX Works2 GX Developer ^{*12} MX Component ^{*12} MX Sheet ^{*12}	*10*26	*9	-	*10*11	*26	*26
	Q24DHCCPU-V/VG Q24DHCCPU-LS Q26DHCCPU-LS	Setting/ Monitoring tool for C Controller module	*10*26	*9	-	*11	-	-
MELSEC-QS	QS001CPU	-	-	-	-	-	-	-
MELSEC-L ^{*14}	L02CPU L06CPU L26CPU L26CPU-BT L02CPU-P ^{*13} L06CPU-P ^{*13} L26CPU-P ^{*13} L26CPU-PBT ^{*13} L02SCPU L02SCPU-P ^{*13}	GX Works2 GX Developer ^{*12} GX LogViewer ^{*12} MX Component ^{*12} MX Sheet ^{*12} CPU Module Logging Configuration Tool ^{*12}	-	*9	*9	*11	-	*26
MELSEC-Q (A 模式)	Q02CPU-A	GX Developer MX Component MX Sheet	-	*9	*9	*11	-	-
	Q02HCPU-A		*9	*9	*11	-	-	
	Q06HCPU-A		*9	*9	*11	-	-	
MELSEC- QnA(QnACPU)	Q2ACPU	GX Developer MX Component MX Sheet	-	*9	*9	*11	-	-
	Q2ACPU-S1		*9	*9	*11	-	-	
	Q3ACPU		*9	*9	*11	-	-	
	Q4ACPU		*9	*9	*11	-	-	
MELSEC- QnA(QnASCPU)	Q2ASCPU	GX Developer MX Component MX Sheet	-	*9	-	-	-	-
	Q2ASCPU-S1		*9	-	-	-	-	
	Q2ASHCPU		*9	-	-	-	-	
	Q2ASHCPU-S1		*9	-	-	-	-	

*9 由於Q12DCCPU-V1、Q24DHCCPU-V/VG沒有直接連接的I/F，因此請使用以多CPU形式存在的QCPU的序列埠。










*10 以Q12DCCPU-V1、Q24DHCCPU-V/VG為連接目標CPU時，僅可使用MX Component。
經Q12DCCPU-V、Q24DHCCPU-V/VG中繼存取其他CPU時，也可以使用GX Works2。

*11 GT21僅支援乙太網路連接機種。

*12 GX Developer、MX Component、MX Sheet、GX LogViewer、CPU Module Logging Configuration Tool不支援經由CC-Link IE控制器網路連接、CC-Link IE現場網路連接的FA透明傳輸功能。

*13 L02CPU-P、L06CPU-P、L26CPU-P、L02SCPU-P、L26CPU-PBT不支援MX Component和MX Sheet。

*14 用乙太網模組 (LJ71E71-100) 連接時，請使用MX Component Version4.13P以上和MX Sheet Version2.10L以上的版本。

系列	型號名	對象軟體	連接形式					
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE 控制器網路 連接	CC-Link IE現 場網路連接
MELSEC- A(AnCPU)	A2UCPU	GX Developer MX Component MX Sheet	 *15*26	 	-	-	-	-
	A2UCPU-S1							
	A3UCPU							
	A4UCPU							
	A2ACPU							
	A2ACPUP21							
	A2ACPUR21							
	A2ACPU-S1							
	A2ACPUP21-S1							
	A2ACPUR21-S1							
	A3ACPU							
	A3ACPUP21							
	A3ACPUR21							
	A1NCPUR21							
	A2NCPUR21							
MELSEC- A(AnCPU)	A2NCPUP21	GX Developer MX Component MX Sheet	 *15*26	 	-	-	-	-
	A2NCPUR21							
	A2NCPUR21-S1							
	A2NCPUR21-S1							
	A3NCPUR21							
	A3NCPUR21							
	A3NCPUR21							
MELSEC- A(AnSCPU)	A2USCPU	GX Developer MX Component MX Sheet	 *26	 	-	-	-	-
	A2USCPU-S1							
	A2USHCPU-S1							
	A1SCPU							
	A1SCPUC24-R2							
	A1SHCPU							
	A2SCPU							
	A2SCPU-S1							
	A2SHCPU							
	A2SHCPU-S1							
	A1SJCPU							
	A1SJCPU-S3							
	A1SJHCPU							

*15 請勿在匯流排連接時執行RUN中寫入。

系列	型號名	對象軟體	連接形式					
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE 控制器網路 連接	CC-Link IE現 場網路連接
MELSEC-A	A0J2HCPU	GX Developer MX Component MX Sheet	GT 27 GT 25	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21	-	-	-	-
	A0J2HCPUP21							
	A0J2HCPUR21							
	A0J2HCPU-DC24		*16*26					
	A2CCPU	GX Developer MX Component MX Sheet	-	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21	-	-	-	-
	A2CCPUP21							
	A2CCPUR21							
	A2CCPUC24							
	A2CCPUC24-PRF							
	A2CJCPU-S3							
A1FXCPU								
運動控制器 CPU (Q系列)	Q172CPU	MT Developer	GT 27 GT 25	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS	-	-	-	-
	Q173CPU							
	Q172CPUN							
	Q173CPUN							
	Q172HCPU	MT Developer MR Configurator	GT 27 GT 25	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS *17	-	-	-	-
	Q173HCPU							
運動控制器 CPU (Q系列)	Q172DCPU	MT Works2	GT 27 GT 25	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS *17	-	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS *18	-	-
	Q173DCPU							
	Q172DCPU-S1							
	Q173DCPU-S1							
	Q172DSCPU							
	Q173DSCPU							
	Q170MCPU	MT Works2 GX Works2 ^{*19}	GT 27 GT 25	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS	-	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS *18	GT 27 GT 25	GT 27 GT 25
	Q170MSCPU							
Q170MSCPU-S1								
運動控制器 CPU (A系列)	A273UCPU	GX Developer MX Component MX Sheet	GT 27 GT 25	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21	-	-	-	-
	A273UHCPU							
	A273UHCPU-S3							
	A373UCPU							
	A373UCPU-S3							
	A171SCPU							
	A171SCPU-S3							
	A171SCPU-S3N							
	A171SHCPU							
	A171SHCPUN							
	A172SHCPU							
	A172SHCPUN							
	A173UHCPU							
	A173UHCPU-S1							

*16 請勿在匯流排連接時執行RUN中寫入。

*17 由於Q172H/Q173HCPU的直接連接的I/F僅有USB接口，因此請使用以多CPU形式存在的QCPU的序列埠。

*18 GT21僅支援乙太網路連接機種。







*19 MT Works2不支援經由CC-Link IE控制器網路連接、CC-Link IE現場網路連接的FA透明傳輸功能。

系列	型號名	對象軟體	連接形式					
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE 控制器網路 連接	CC-Link IE現 場網路連接
MELSEC-FX	FX0、FX0S、 FX0N、FX1、 FX1S、FX1N、 FX2N、FX1NC、 FX2NC	GX Works2 GX Developer MX Component MX Sheet	-	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS	-	-	-	-
	FX2、FX2C	GX Works2 GX Developer MX Component MX Sheet	-	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS	-	-	-	-
	FX3G(C)、 FX3S、FX3GA、 FX3GE	GX Developer FX Configurator- FP MX Component MX Sheet	-	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS	-	-	-	-
		GX Works2	-	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS	-	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS *22	-	-
	FX3U(C) *27	GX Developer FX Configurator- FP FX3U-ENET-L設定 工具 MX Component MX Sheet	-	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS	-	-	-	-
GX Works2		-	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS	-	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS *22	-	-	
MELSEC-WS	WS0-CPU0	-	-	-	-	-	-	-
	WS0-CPU1							
	WS0-CPU3							
MELSECNET/H 遠端I/O站	QJ72LP25-25	-	-	-	-	-	-	-
	QJ72LP25G							
	QJ72BR15							
CC-Link IE 現場網路起 始模塊	LJ72GF15-T2	-	-	-	-	-	-	-
CC-Link IE 現場網路乙 太網路介面 卡模組	NZ2GF-ETB	GX Works2	-	-	-	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS *22	-	-
CNC	CNC C70(Q173NCCPU)	NC Configurator2	GT 27 GT 25 *26	-	-	GT 27 GT 25 GT 23 *21	-	-
	MELDAS C6/C64	-	-	-	-	-	-	-

*20 由於Q173NCCPU沒有直接連接的I/F，因此請使用以多CPU形式存在的QCPU的序列埠。

*21 請連接到Q173NCCPU的DISPLAY I/F上。

*22 GT21僅支援乙太網路連接機種。

系列	型號名	對象軟體	連接形式					
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE 控制器網路 連接	CC-Link IE現 場網路連接
機械手臂控制器 (Q系列)	CRnQ- 700(Q172DRCPU) CR750- Q(Q172DRCPU) CR751- Q(Q172DRCPU)	RT ToolBox2 RT ToolBox3	 *26	 *23	-	 *22	-	-
	CRnD-700 CR750-D CR751-D	-	-	-	-		-	-
FREQROL	FREQROL-A500/ A500L	FR Configurator	-		-	-	-	-
	FREQROL-F500/ F500L							
	FREQROL-V500/ V500L							
	FREQROL-E500							
	FREQROL-S500/ S500E							
	FREQROL-F500J							
	FREQROL-D700							
	FREQROL-E700							
	FREQROL-A700							
	FREQROL-F700							
	FREQROL-L700	-	-	-	-	-	-	-
FREQROL-A800	-	-	-	-	-	-	-	
FREQROL-F800	-	-	-	-	-	-	-	
無感應器伺服	FREQROL-E700EX	FR Configurator	-		-	-	-	-
MELIPM	MD-CX522-□□ K(-A0)							

*23 由於CRnQ-700沒有直接連接的I/F，因此請使用以多CPU形式存在的QCPU的序列埠。

系列	型號名	對象軟體	連接形式					
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE 控制器網路 連接	CC-Link IE現 場網路連接
MELSERVO	MR-J2S-□A	-	-	-	-	-	-	-
	MR-J2S-□CP							
	MR-J2S-□CL							
	MR-J2M-P8A							
	MR-J2M-□DU							
	MR-J3-□A							
	MR-J3-□T							
	MR-J3-□B*24*25	MR Configurator	GT 27 GT 25	GT 27 GT 25 GT 23	-	-	-	-
		MR Configurator2	GT 27 GT 25	GT 27 GT 25 GT 23	-	GT 27 GT 25 GT 23	-	-
	MR-J4-□A MR-J4-□A-RJ MR-JE-□A	-	-	-	-	-	-	-
	MR-J4-□B*24*25 MR-J4-□B-RJ*24*25 MR-J4W2-□B*24*25 MR-J4W3-□B*24*25	MR Configurator2	GT 27 GT 25	GT 27 GT 25 GT 23	-	GT 27 GT 25 GT 23	-	-
	MR-JE-□B	MR Configurator2	-	-	-	-	-	-

*24 匯流排連接經由運動控制器進行。

*25 CPU直接連接經由運動控制器進行。

*26 GT25-W、GT2505-V不支援。

*27 FX3U-ENET-L請使用“1.12”版本以上，序列No. “134001”以上的模組。

*28 R00CPU、R01CPU、R02CPU時，請使用GX Works3 Ver.1.040S以上版本。

■2. GOT與電腦間通過序列連接時

系列	型號名	對象軟體	連接形式					
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE 控制器網路 連接	CC-Link IE現 場網路連接
MELSEC iQ-R 系列	R00CPU*11 R01CPU*11 R02CPU*11 R04CPU R08CPU R16CPU R32CPU R120CPU R08PCPU R16PCPU R32PCPU R120PCPU R04ENCPU*2 R08ENCPU*2 R16ENCPU*2 R32ENCPU*2 R120ENCPU*2 R08SFPCPU*1*2 R16SFPCPU*1*2 R32SFPCPU*1*2 R120SFPCPU*1*2	GX Works3 MX Component MX Sheet	-	-	GT 21 GS	GT 21	-	-
						*9		
	運動控制器 CPU (MELSEC iQ-R系列)	R16MTCPU R32MTCPU R64MTCPU	MT Works2 MX Component MX Sheet	-	-	-	-	-
	C語言控制器 (MELSEC iQ- R系列)	R12CCPU-V	CW Configurator	-	-	-	-	-
	CNC C80	R16NCCPU-S1	GX Works3	-	-	-	-	-
	機械手臂控制 器 (MELSEC iQ-R系列)	CR800- R(R16RTCPU)	RT ToolBox3	-	-	-	GT 21	-
							*9	
		CR800-D	RT ToolBox3	-	-	-	GT 21	-
							*9	
	CC-Link IE現 場網路起始模 塊	RJ72GF15-T2	GX Works3	-	-	GT 21 GS	GT 21 GS	-
							*9	
	MELSEC iQ-F 系列	FX5U*2 FX5UC*2	GX Works3 MX Component MX Sheet	-	GT 21 GS	-	GT 21	-
							*9	

*1 請將安全功能模塊R6SFM安裝在基板上，並與RnSFPCPU相鄰。此外，RnSFPCPU與安全功能模塊R6SFM的版本必須一致。該版本不一致時，RnSFPCPU將不會動作。

*2 使用FA透明傳輸功能時，需要MX Component Version4.11M以上的版本。
MX Sheet，請使用MX Component (4.11M以上的版本)。







系列	型號名	對象軟體	連接形式											
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE 控制器網路 連接	CC-Link IE現場 網路連接						
MELSEC-Q (Q模式)	Q00JCPU	GX Works2 GX Developer GX Configurator PX Developer MX Component MX Sheet	-	GT 21 GS	GT 21 GS	GT 21	-	-						
	Q00CPU													
	Q01CPU													
	Q02CPU													
	Q02HCPU													
	Q06HCPU													
	Q12HCPU													
	Q25HCPU													
	Q02PHCPU													
	Q06PHCPU													
	Q12PHCPU													
	Q25PHCPU													
	Q12PRHCPU (主基板)		-	-	-	-	-	-						
	Q25PRHCPU (主基板)													
	Q12PRHCPU (擴充基板)													
	Q25PRHCPU (擴充基板)													
	Q00UCPU		GX Works2 GX Developer GX Configurator PX Developer MX Component MX Sheet	-	GT 21 GS	-	-	-	-					
	Q00UCPU													
	Q01UCPU													
	Q02UCPU													
	Q03UDCPU													
	Q04UDHCPU													
	Q06UDHCPU													
	Q10UDHCPU													
	Q13UDHCPU													
	Q20UDHCPU													
	Q26UDHCPU													
	Q03UDECPU									-	-	GT 21 GS	GT 21 GS	GT 21
Q04UDEHCPU														
Q06UDEHCPU														
Q10UDEHCPU														
Q13UDEHCPU														
Q20UDEHCPU														
Q26UDEHCPU														
Q50UDEHCPU														
Q100UDEHCPU														
Q03UDVCPU ^{*4}	-	-	-	-	-	-	-							
Q04UDVCPU ^{*4}														
Q06UDVCPU ^{*4}														
Q13UDVCPU ^{*4}														
Q26UDVCPU ^{*4}	-	-	-	-	-	-	-							
Q04UDPVCPU														
Q06UDPVCPU														
Q13UDPVCPU														
Q26UDPVCPU														

*3 由於QnUDEHCPU、QnUDVCPU沒有直接連接的I/F，因此請使用以多CPU形式存在的QCPU的序列埠。

*4 QnUDVCPU支援QnUDVCPU·LCPU記錄設定工具、GX LogViewer。

系列	型號名	對象軟體	連接形式						
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE 控制器網路 連接	CC-Link IE現 場網路連接	
C語言控制器 (Q系列)	Q12DCCPU-V Q24DHCCPU-V/VG Q24DHCCPU-LS Q26DHCCPU-LS	GX Works2 GX Developer MX Component MX Sheet	-	GT 21 GS *5	-	-	GT 21 *9	-	-
	Q24DHCCPU-V/VG Q24DHCCPU-LS Q26DHCCPU-LS	Setting/ Monitoring tool for C Controller module	-	GT 21 GS *5	-	-	GT 21 *9	-	-
MELSEC-QS	QS001CPU	-	-	-	-	-	-	-	-
MELSEC-L	L02CPU L06CPU L26CPU L26CPU-BT L06CPU-P L26CPU-P L02CPU-P L26CPU-PBT L02SCPU L02SCPU-P	GX Works2 GX Developer GX LogViewer MX Component MX Sheet CPU Module Logging Configuration Tool	-	GT 21 GS	GT 21 GS	GT 21 *9	-	-	
MELSEC-Q (A 模式)	Q02CPU-A Q02HCPU-A Q06HCPU-A	GX Developer MX Component MX Sheet	-	GT 21 GS	GT 21 GS	GT 21 *9	-	-	
MELSEC- QnA(QnACPU)	Q2ACPU Q2ACPU-S1 Q3ACPU Q4ACPU	GX Developer MX Component MX Sheet	-	GT 21 GS	GT 21 GS	GT 21 *9	-	-	
	Q4ARCPU		-	-	-	-	-	-	
MELSEC- QnA(QnASCPU)	Q2ASCPU Q2ASCPU-S1 Q2ASHCPU Q2ASHCPU-S1	GX Developer MX Component MX Sheet	-	GT 21 GS	-	-	-	-	
MELSEC- A(AnCPU)	A2UCPU A2UCPU-S1 A3UCPU A4UCPU A2ACPU A2ACPUP21 A2ACPUR21 A2ACPU-S1 A2ACPUP21-S1 A2ACPUR21-S1 A3ACPU A3ACPUP21 A3ACPUR21 A1NCPU A1NCPUP21 A1NCPUR21 A2NCPU	GX Developer MX Component MX Sheet	-	GT 21 GS	-	-	-	-	

*5 由於Q12DCCPU-V1/VG、Q24DHCCPU-V/VG沒有直接連接的I/F，因此請使用以多CPU形式存在的QCPU的序列埠。

系列	型號名	對象軟體	連接形式						
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE 控制器網路 連接	CC-Link IE現 場網路連接	
MELSEC-A (AnCPU)	A2NCPUP21	GX Developer MX Component MX Sheet	-		-	-	-	-	
	A2NCPUR21								
	A2NCPUS1								
	A2NCPUP21-S1								
	A2NCPUR21-S1								
	A3NCPUP21								
	A3NCPUR21								
MELSEC-A (AnSCPU)	A2USCPU	GX Developer MX Component MX Sheet	-		-	-	-	-	
	A2USCPU-S1								
	A2USHCPU-S1								
	A1SCPU								
	A1SCPUC24-R2								
	A1SHCPU								
	A2SCPU								
	A2SHCPU								
	A1SJCPU								
	A1SJCPU-S3								
	A1SJHCPU								
MELSEC-A	A0J2HCPU	GX Developer MX Component MX Sheet	-		-	-	-	-	
	A0J2HCPUP21								
	A0J2HCPUR21								
	A0J2HCPU-DC24								
	MELSEC-A	A2CCCPU	GX Developer MX Component MX Sheet	-		-	-	-	-
		A2CCPUP21							
		A2CCPUR21							
		A2CCPUC24							
		A2CCPUC24-PRF							
		A2CJCPU-S3							
A1FXCPU									
運動控制器 CPU (Q系列)	Q172CPU	MT Developer	-		-	-	-	-	
	Q173CPU								
	Q172CPUN								
	Q173CPUN								
	Q172HCPU	MT Developer MR Configurator	-		-	-	-	-	
	Q173HCPU								

*6 由於Q173NCCPU沒有直接連接的I/F，因此請使用以多CPU形式存在的QCPU的序列埠。

系列	型號名	對象軟體	連接形式					
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE 控制器網路 連接	CC-Link IE現 場網路連接
運動控制 器CPU (Q 系列)	Q172DCPU	MT Works2	-	GT 21 GS *7	-	GT 21 *9	-	-
	Q173DCPU							
	Q172DCPU-S1							
	Q173DCPU-S1							
	Q172DSCPU							
	Q173DSCPU							
	Q170MCPUCPU	MT Works2 GX Works2	-	GT 21 GS	-	GT 21 *9	-	-
	Q170MSCPU							
	Q170MSCPU-S1							
運動控制 器CPU (A 系列)	A273UCPU	MX Component MX Sheet	-	-	-	-	-	-
	A273UHCPU							
	A273UHCPU-S3							
	A373UCPU							
	A373UCPU-S3							
	A171SCPU							
	A171SCPU-S3							
	A171SCPU-S3N							
	A171SHCPU							
	A171SHCPUN							
	A172SHCPU							
	A172SHCPUN							
	A173UHCPU							
A173UHCPU-S1								
MELSEC- FX	FX0、FX0S、 FX0N、FX1、FX2、 FX2C、FX1S、 FX1N、FX2N、 FX1NC、FX2NC	GX Works2 GX Developer MX Component MX Sheet	-	GT 21 GS	-	-	-	-
	FX3G(C)、FX3S	GX Developer FX Configurator-FP MX Component MX Sheet	-	GT 21 GS	-	-	-	-
		GX Works2	-	GT 21 GS	-	-	-	-
	FX3U(C)*10	GX Developer FX Configurator-FP FX3U-ENET-L設定工 具 MX Component MX Sheet	-	GT 21 GS	-	GT 21 *9	-	-
		GX Works2	-	GT 21 GS	-	GT 21 *9	-	-
MELSEC- WS	WS0-CPU0	-	-	-	-	-	-	-
	WS0-CPU1							
	WS0-CPU3							

*7 由於Q172D/Q173DCPU沒有直接連接的I/F，因此請使用以多CPU形式存在的QCPU的序列埠。

系列	型號名	對象軟體	連接形式						
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE 控制器網路 連接	CC-Link IE現 場網路連接	
MELSECNET/H 遠端I/O站	QJ72LP25-25	-	-	-	-	-	-	-	
	QJ72LP25G								
	QJ72BR15								
CC-Link IE 現場網路起 始模塊	LJ72GF15-T2	-	-	-	-	-	-	-	
CC-Link IE 現場網路乙 太網路介面 卡模塊	NZ2GF-ETB	GX Works2	-	-	-	-	-	-	
CNC	CNC C70(Q173NCCPU)	NC Configurator2	-	-	-	-	-	-	
	MELDAS C6/C64	-	-	-	-	-	-	-	
機械手臂控 制器 (Q系列)	CRnQ- 700(Q172DRCPU) CR750- Q(Q172DRCPU) CR751- Q(Q172DRCPU)	RT ToolBox2 RT ToolBox3	-	-	-	GT 21	*9	-	-
	CRnD-700 CR750-D CR751-D								
FREQROL	FREQROL-A500/ A500L	FR Configurator	-	-	-	-	-	-	-
	FREQROL-F500/ F500L								
	FREQROL-V500/ V500L								
	FREQROL-E500								
	FREQROL-S500/ S500E								
	FREQROL-F500J								
	FREQROL-D700								
	FREQROL-E700								
	FREQROL-A700								
	FREQROL-F700								
FREQROL-A800	FR Configurator2	-	-	-	-	-	-	-	
無感應器伺 服	FREQROL-E700EX								FR Configurator
MELIPM	MD-CX522-□□ K(-A0)	FR Configurator	-	-	-	-	-	-	

系列	型號名	對象軟體	連接形式					
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE 控制器網路 連接	CC-Link IE現 場網路連接
MELSERVO	MR-J2S-□A	-	-	-	-	-	-	-
	MR-J2S-□CP							
	MR-J2S-□CL							
	MR-J2M-P8A							
	MR-J2M-□DU							
	MR-J3-□A							
	MR-J3-□T							
	MR-J3-□B*8	MR Configurator	-	-	-	-	-	-
		MR Configurator2	-	-	-	-	-	-
	MR-J4-□A MR-J4-□A-RJ MR-JE-□A	-	-	-	-	-	-	-
	MR-J4-□B*8 MR-J4-□B-RJ*8 MR-J4W2-□B*8 MR-J4W3-□B*8	MR Configurator2	-	-	-	-	-	-
MR-JE-□B	MR Configurator2	-	-	-	-	-	-	












*8 CPU直接連接經由運動控制器進行。

*9 GT21僅支援乙太網路連接機種。

*10 FX3U-ENET-L請使用“1.12”版本以上，序列No. “1340001”以上的模組。

*11 R00CPU、R01CPU、R02CPU時，請使用GX Works3 Ver.1.040S以上版本。

■ 3. GOT與電腦間通過乙太網路、無線區域網路連接時

系列	型號名	對象軟體	連接形式						
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE 控制器網路 連接	CC-Link IE現 場網路連接	
MELSEC iQ-R 系列	R00CPU ^{*20} R01CPU ^{*20} R02CPU ^{*20} R04CPU R08CPU R16CPU R32CPU R120CPU R08PCPU R16PCPU R32PCPU R120PCPU R04ENCPU ^{*3} R08ENCPU ^{*3} R16ENCPU ^{*3} R32ENCPU ^{*3} R120ENCPU ^{*3} R08SFPCPU ^{*2*3} R16SFPCPU ^{*2*3} R32SFPCPU ^{*2*3} R120SFPCPU ^{*2*3}	GX Works3 MX Component ^{*4} MX Sheet ^{*4}	-	-					
	運動控制器 CPU (MELSEC iQ-R系列)	R16MTCPU R32MTCPU R64MTCPU	MT Works2 MX Component MX Sheet	-	-	-		-	-
	C語言控制器 (MELSEC iQ- R系列)	R12CCPU-V	CW Configurator	-	-	-	-	-	-
	CNC C80	R16NCCPU-S1	GX Works3	-	-	-	-	-	-
	機械手臂控制 器 (MELSEC iQ-R系列)	CR800- R(R16RTCPU)	RT ToolBox3	-	-	-	-	-	-
		CR800-D	RT ToolBox3	-	-	-	-	-	-
	CC-Link IE現 場網路起始模 塊	RJ72GF15-T2	GX Works3	-	-				
	MELSEC iQ-F 系列	FX5U ^{*3} FX5UC ^{*3}	GX Works3 MX Component MX Sheet	-		-	-	-	

*1 GT21僅支援乙太網路連接機種。GT21不支援無線網路連接。

*2 請將安全功能模塊R6SFM安裝在基板上，並與RnSFPCPU相鄰。此外，RnSFPCPU與安全功能模塊R6SFM的版本必須一致。該版本不一致時，RnSFPCPU將不會動作。

*3 使用FA透明傳輸功能時，需要MX Component Version4.11M以上的版本。
MX Sheet，請使用MX Component (4.11M以上的版本)。

*4 MXComponent，MXSheet不支援經由CC-LinkIE控制器網路連接的FA透明傳輸功能。

系列	型號名	對象軟體	連接形式						
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE 控制器網路 連接	CC-Link IE現 場網路連接	
MELSEC-Q (Q模式)	Q00JCPU Q00CPU Q01CPU	GX Works2 MX Component ^{*7} MX Sheet ^{*7}		GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS *6	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS *6				
	Q02CPU Q02HCPU Q06HCPU Q12HCPU Q25HCPU		GT 27 GT 25 *17	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS *6	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS *6	GT 27 GT 25 *18	GT 27 GT 25 *17	GT 27 GT 25 *17	
	Q02PHCPU Q06PHCPU Q12PHCPU Q25PHCPU			GT 27 GT 25 GT 23	GT 27 GT 25 GT 23				
	Q12PRHCPU (主基板)			GT 27 GT 25		GT 27 GT 25	GT 27 GT 25	GT 27 GT 25	
	Q25PRHCPU (主基板)		-		-		*17	*17	
	Q12PRHCPU (擴充基板)		-	-	-	-	-	-	
	Q25PRHCPU (擴充基板)		-	-	-	-	-	-	
	Q00UCPU Q00UCPU Q01UCPU Q02UCPU Q03UDCPU Q04UDHCPU Q06UDHCPU Q10UDHCPU Q13UDHCPU Q20UDHCPU Q26UDHCPU			GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS *6		GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS *6	GT 27 GT 25 *18	GT 27 GT 25 *17	GT 27 GT 25 *17
	Q03UDEHCPU Q04UDEHCPU Q06UDEHCPU Q10UDEHCPU Q13UDEHCPU Q20UDEHCPU Q26UDEHCPU Q50UDEHCPU Q100UDEHCPU		GT 27 GT 25 *17	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS *5*6		GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS *6	*18	*17	*17
	Q03UDVCPU Q04UDVCPU Q06UDVCPU Q13UDVCPU Q26UDVCPU								

*5 由於QnUDEHCPU、QnUDVCPU沒有直接連接的I/F，因此請使用以多CPU形式存在的QCPU的序列埠。

*6 GT21僅支援乙太網路連接機種。GT21不支援無線網路連接。

*7 MX Component、MX Sheet不支援經由乙太網路連接、CC-Link IE控制器網路連接、CC-Link IE現場網路連接的FA透明傳輸功能。

系列	型號名	對象軟體	連接形式					
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE 控制器網路 連接	CC-Link IE現 場網路連接
C語言控制器 (Q系列)	Q12DCCPU-V Q24DHCCPU-V/VG Q24DHCCPU-LS Q26DHCCPU-LS	GX Works2 MX Component *10 MX Sheet *10	GT 27 GT 25	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS	-	-	GT 27 GT 25 *17	GT 27 GT 25 *17
	Q24DHCCPU-V/VG Q24DHCCPU-LS Q26DHCCPU-LS	Setting/ Monitoring tool for C Controller module	*17	*8*9	-	-	-	-
MELSEC-QS	QS001CPU	-	-	-	-	-	-	-
MELSEC-L	L02CPU L06CPU L26CPU L26CPU-BT L02CPU-P L06CPU-P L26CPU-P L26CPU-PBT L02SCPU L02SCPU-P	GX Works2 MX Component MX Sheet	-	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS *9	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 GS *9	GT 27 GT 25 *18	-	-
MELSEC-Q (A 模式)	Q02CPU-A Q02HCPU-A Q06HCPU-A	-	-	-	-	-	-	-
MELSEC- QnA(QnACPU)	Q2ACPU Q2ACPU-S1 Q3ACPU Q4ACPU Q4ARCPU	-	-	-	-	-	-	-
MELSEC- QnA(QnASCPU)	Q2ASCPU Q2ASCPU-S1 Q2ASHCPU Q2ASHCPU-S1	-	-	-	-	-	-	-
MELSEC- A(AnCPU)	A2UCPU A2UCPU-S1 A3UCPU A4UCPU A2ACPU A2ACPUP21 A2ACPUR21 A2ACPU-S1 A2ACPUP21-S1 A2ACPUR21-S1 A3ACPU A3ACPUP21 A3ACPUR21 A1NCPUR21 A1NCPUR21 A2NCPUR21	-	-	-	-	-	-	-

*8 由於Q12DCCPU-V1、Q24DHCCPU-V/VG沒有直接連接的I/F，因此請使用以多CPU形式存在的QCPU的序列埠。

*9 GT21僅支援乙太網路連接機種。GT21不支援無線網路連接。

*10 MX Component，MX Sheet不支援經由CC-Link IE控制器網路連接、CC-Link IE現場網路連接的FA透明傳輸功能。

系列	型號名	對象軟體	連接形式					
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE 控制器網路 連接	CC-Link IE現 場網路連接
MELSEC- A(AnCPU)	A2NCPUP21	-	-	-	-	-	-	-
	A2NCPUR21							
	A2NCPUS1							
	A2NCPUP21-S1							
	A2NCPUR21-S1							
	A3NCPUP21							
	A3NCPUR21							
MELSEC- A(AnSCPU)	A2USCPU	-	-	-	-	-	-	-
	A2USCPU-S1							
	A2USHCPU-S1							
	A1SCPU							
	A1SCPUC24-R2							
	A1SHCPU							
	A2SCPU							
	A2SCPU-S1							
	A2SHCPU							
	A2SHCPU-S1							
	A1SJCPU							
	A1SJCPU-S3							
	A1SJHCPU							
MELSEC-A	A0J2HCPU	-	-	-	-	-	-	-
	A0J2HCPUP21							
	A0J2HCPUR21							
	A0J2HCPU-DC24							
	A2CCPU	-						
	A2CCPUP21							
	A2CCPUR21							
	A2CCPUC24							
	A2CCPUC24-PRF							
	A2CJCPU-S3							
	A1FXCPU							
運動控制器 CPU (Q系列)	Q172CPU	-	-	-	-	-	-	-
	Q173CPU							
	Q172CPUN							
	Q173CPUN							
	Q172HCPU							
	Q173HCPU							

系列	型號名	對象軟體	連接形式					
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE控制器網路連接	CC-Link IE現場網路連接
運動控制器 CPU (Q系列)	Q172DCPU	MT Works2			-	-	-	-
	Q173DCPU							
	Q172DCPU-S1							
	Q173DCPU-S1							
	Q172DSCPU							
	Q173DSCPU							
	Q170MCPUCPU	MT Works2*14 GX Works2			-	-		
	Q170MSCPU							
	Q170MSCPU-S1							
運動控制器 CPU (A系列)	A273UCPU	-	-	-	-	-	-	-
	A273UHCPU							
	A273UHCPU-S3							
	A373UCPU							
	A373UCPU-S3							
	A171SCPU							
	A171SCPU-S3							
	A171SCPU-S3N							
	A171SHCPU							
	A171SHCPUN							
	A172SHCPU							
	A172SHCPUN							
	A173UHCPU							
	A173UHCPU-S1							
	MELSEC-FX							
FX0S								
FX0N								
FX1*13								
FX2*13								
FX2C*13								
FX1S								
FX1N								
FX2N								
FX1NC								
FX2NC								
FX3S		GX Works2	-	-	-		-	-
FX3G(C)								
FX3GA								
FX3GE								
FX3U(C)*19								
MELSEC-WS	WS0-CPU0	-	-	-	-	-	-	-
	WS0-CPU1							
	WS0-CPU3							

*11 由於Q172D/Q173DCPU沒有直接連接的I/F，因此請使用以多CPU形式存在的QCPU的序列埠。

*12 GT21僅支援乙太網路連接機種。GT21不支援無線網路連接。

*13 FX1、FX2、FX2C與GT21-P的乙太網路連接機種不能連接。

*14 MT Works2不支援經由CC-Link IE控制器網路連接、CC-Link IE現場網路連接的FA透明傳輸功能。

系列	型號名	對象軟體	連接形式					
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE 控制器網路 連接	CC-Link IE現 場網路連接
MELSECNET/H遠 端I/O站	QI72LP25-25	-	-	-	-	-	-	-
	QI72LP25G							
	QI72BR15							
CC-Link IE現場 網路起始模塊	LJ72GF15-T2	GX Works2	-	-	-	GT 27 GT 25 *18	-	-
CC-Link IE 現場網路乙太網 路介面卡模塊	NZ2GF-ETB	-	-	-	-	-	-	-
CNC	CNC C70(Q173NCCPU)	-	-	-	-	-	-	-
	MELDAS C6/C64							
機械手臂控制器 (Q系列)	CRnQ- 700(Q172DRCPU) CR750- Q(Q172DRCPU) CR751- Q(Q172DRCPU)	-	-	-	-	-	-	-
	CRnD-700 CR750-D CR751-D							
FREQROL	FREQROL-A500/ A500L	-	-	-	-	-	-	-
	FREQROL-F500/ F500L							
	FREQROL-V500/ V500L							
	FREQROL-E500							
	FREQROL-S500/ S500E							
	FREQROL-F500J							
	FREQROL-D700							
	FREQROL-E700							
	FREQROL-A700							
	FREQROL-F700							
	FREQROL-L700							
	FREQROL-A800							
	FREQROL-F800							
無感應器伺服	FREQROL-E700EX							
MELIPM	MD-CX522-□□ K(-A0)							

系列	型號名	對象軟體	連接形式					
			匯流排連接	CPU直接連接	序列通訊連接	乙太網路連接	CC-Link IE 控制器網路 連接	CC-Link IE現 場網路連接
MELSERVO	MR-J2S-□A	-	-	-	-	-	-	-
	MR-J2S-□CP							
	MR-J2S-□CL							
	MR-J2M-P8A							
	MR-J2M-□DU							
	MR-J3-□A							
	MR-J3-□T							
	MR-J3-□B*15*16	MR Configurator2	GT 27 GT 25	GT 27 GT 25 GT 23	-	-	-	-
	MR-J4-□A MR-J4-□A-RJ MR-JE-□A	-	-	-	-	-	-	-
	MR-J4-□B*15*16 MR-J4-□B-RJ*15*16 MR-J4W2-□B*15*16 MR-J4W3-□B*15*16	MR Configurator2	GT 27 GT 25	GT 27 GT 25 GT 23	-	-	-	-
MR-JE-□B	MR Configurator2	-	-	-	-	-	-	

*15 匯流排連接經由運動控制器進行。

*16 CPU直接連接經由運動控制器進行。

*17 GT25-W、GT2505-V不支援。

*18 GT2505-V不支援。

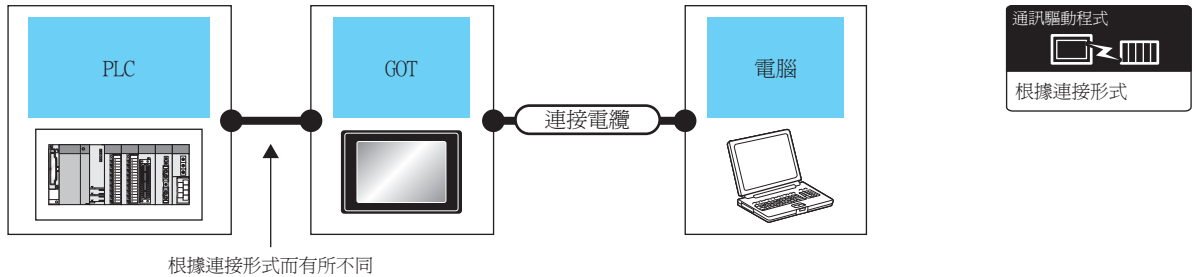
*19 FX3U-ENET-L請使用“1.12”版本以上，序列No. “1340001”以上的模組。

*20 R00CPU、R01CPU、R02CPU時，請使用GX Works3 Ver.1.040S以上版本。

22.4 系統配置



22.4.1 GX Works3、CW Configurator、GX Works2、GX Developer、GX LogViewer、MX Component、MX Sheet、CPU Module Logging Configuration Tool、Setting/Monitoring tool for C Controller module

■ 1. GOT與電腦間通過USB、序列連接時

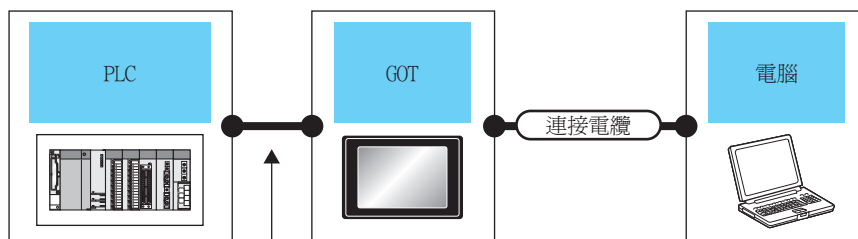


PLC 連接形式	GOT		連接電纜		電腦 軟體	可連接臺數
	本體	接口	電纜型號名	最大距離		
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 <ul style="list-style-type: none"> ➡ 乙太網路連接 ➡ CPU直接連接 ➡ 序列通訊連接*7 	GT 27, GT 25	USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	GX Works3 CW Configurator MX Component MX Sheet	1臺GOT連接1臺電腦
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 <ul style="list-style-type: none"> ➡ CC-Link IE控制器網路連接 ➡ CC-Link IE現場網路連接 	GT 27, GT 25 *8	USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	GX Works3 GX Works2	1臺GOT連接1臺電腦
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 <ul style="list-style-type: none"> ➡ 乙太網路連接 ➡ CPU直接連接*4 ➡ 序列通訊連接*1*4 ➡ 匯流排連接*2 ➡ GOT多臺拖帶連接*3 	GT 27, GT 25 *8	USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	GX Works2 GX Developer GX LogViewer MX Component MX Sheet CPU Module Logging Configuration Tool Setting/Monitoring tool for C Controller module	1臺GOT連接1臺電腦
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 <ul style="list-style-type: none"> ➡ CPU直接連接 ➡ 序列通訊連接*7 	GT 21 ⁰⁵⁰	USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	GX Works3 CW Configurator MX Component MX Sheet	1臺GOT連接1臺電腦
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 <ul style="list-style-type: none"> ➡ 乙太網路連接 ➡ CPU直接連接 ➡ 序列通訊連接*7 	GT 21 ^{04R}	RS-232	GT01-C30R2-9S(3m)			
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 <ul style="list-style-type: none"> ➡ CPU直接連接 ➡ 序列通訊連接*7 	GT 21 ^{04R}	USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	GX Works3 CW Configurator MX Component MX Sheet	1臺GOT連接1臺電腦
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 <ul style="list-style-type: none"> ➡ 乙太網路連接 ➡ CPU直接連接 ➡ 序列通訊連接*7 	GT 21 ^{04R}	RS-232	(使用請自製)RS-232佈線圖1)			
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 <ul style="list-style-type: none"> ➡ 乙太網路連接 ➡ CPU直接連接 ➡ 序列通訊連接*7 	GT 21 ^{03P} GT 21 ^{04P} ET 21 ⁰⁴	USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)			

PLC	GOT		連接電纜		電腦	可連接臺數
	本體	接口	電纜型號名	最大距離		
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 CPU直接連接 序列通訊連接*7		USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	GX Works3 CW Configurator MX Component MX Sheet	1臺GOT連接1臺電腦
		RS-232	GT01-C30R2-6P(3m)			
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 CPU直接連接*4 序列通訊連接*1*4 GOT多臺拖帶連接*3		USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	GX Works2 GX Developer GX LogViewer MX Component MX Sheet CPU Module Logging Configuration Tool Setting/Monitoring tool for C Controller module	1臺GOT連接1臺電腦
		RS-232	GT01-C30R2-9S(3m)			
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 乙太網路連接 CPU直接連接*4 序列通訊連接*1*4 GOT多臺拖帶連接*3		USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	GX Works2 GX Developer GX LogViewer MX Component MX Sheet CPU Module Logging Configuration Tool Setting/Monitoring tool for C Controller module	1臺GOT連接1臺電腦
		RS-232	 RS-232佈線圖1)			
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 乙太網路連接 CPU直接連接*4 序列通訊連接*1*4 GOT多臺拖帶連接*3		USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	GX Works2 GX Developer GX LogViewer MX Component MX Sheet CPU Module Logging Configuration Tool Setting/Monitoring tool for C Controller module	1臺GOT連接1臺電腦
		RS-232	GT01-C30R2-6P(3m)			
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 CPU直接連接*4*6 序列通訊連接*1*4 GOT多臺拖帶連接*3*5		USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	GX Works2 GX Developer GX LogViewer MX Component MX Sheet CPU Module Logging Configuration Tool Setting/Monitoring tool for C Controller module	1臺GOT連接1臺電腦
		RS-232	GT01-C30R2-6P(3m)			

- *1 僅QCPU對應。
- *2 QnUDVCPU・LCPU記錄設定工具不支援匯流排連接。
- *3 不支援GX LogViewer、MX Component、MX Sheet、CPU Module Logging Configuration Tool 和Setting/Monitoring tool for C Controller module。
- *4 不支援Setting/Monitoring tool for C Controller module。
- *5 CW Configurator不支援序列通訊連接。
- *6  不支援GOT多臺拖帶連接。
- *7  在GOT和電腦間的接口僅支援USB。
- *8 GT25-W、GT2505-V不支援匯流排連接、CC-Link IE控制器網路連接、CC-Link IE現場網路連接。

■2. GOT與電腦間通過乙太網路連接時

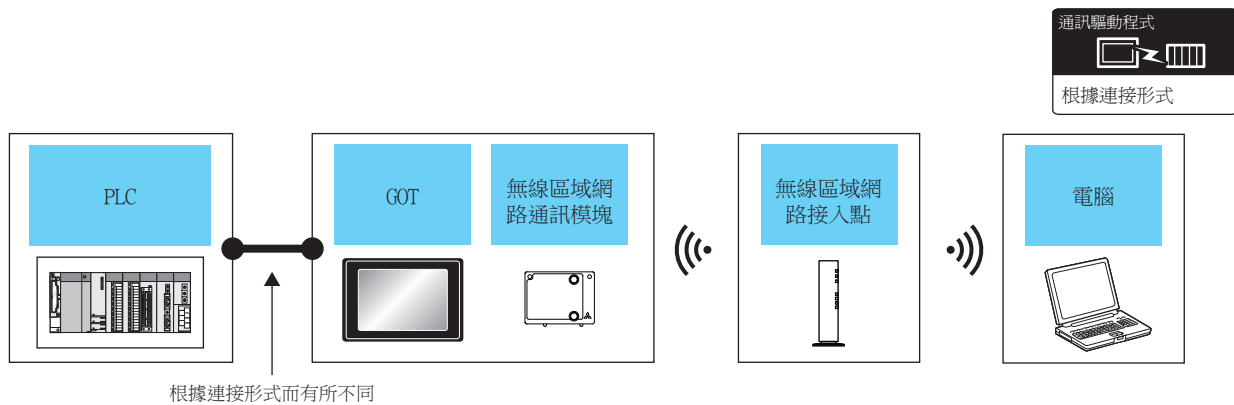


根據連接形式而有所不同

PLC 連接形式	GOT		連接電纜*1 電纜型號名	最大單 段長度*2	電腦 軟體	可連接臺數
	本體	接口				
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ 乙太網路連接	GT 27, GT 25 *5	— (本體內建) 或 GT25-J71E71-100	雙絞線 • 10BASE-T 遮罩雙絞線 (STP)、或非遮罩雙絞線 (UTP) 3、4、5類 • 100BASE-TX 遮罩雙絞線 (STP) 5、5e類	100m	GX Works3 GX Works2 MX Component MX Sheet	1臺GOT對應1臺電腦
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ 序列通訊連接	GT 27, GT 25, GT 23, GT 21, GS *5	— (本體內建) 或 GT25-J71E71-100	雙絞線 • 10BASE-T 遮罩雙絞線 (STP)、或非遮罩雙絞線 (UTP) 3、4、5類 • 100BASE-TX 遮罩雙絞線 (STP) 5、5e類	100m	GX Works3 MX Component MX Sheet	1臺GOT對應1臺電腦
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ CC-Link IE控制器網路連接 ➡ CC-Link IE現場網路連接	GT 27, GT 25 *5*6	— (本體內建) 或 GT25-J71E71-100	雙絞線 • 10BASE-T 遮罩雙絞線 (STP)、或非遮罩雙絞線 (UTP) 3、4、5類 • 100BASE-TX 遮罩雙絞線 (STP) 5、5e類	100m	GX Works3 GX Works2	1臺GOT對應1臺電腦
關於GOT與PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ CPU直接連接*4 ➡ 序列通訊連接*4	GT 27, GT 25, GT 23, GT 21, GS *5	— (本體內建) 或 GT25-J71E71-100	雙絞線 • 10BASE-T 遮罩雙絞線 (STP)、或非遮罩雙絞線 (UTP) 3、4、5類 • 100BASE-TX 遮罩雙絞線 (STP) 5、5e類	100m	GX Works2 Setting/ Monitoring tool for C Controller module	1臺GOT對應1臺電腦
關於GOT與PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ 匯流排連接*3	GT 27, GT 25 *5*6					

- *1 雙絞線的連接目標會因為所使用的乙太網路的網路系統的配置不同而有所不同。
請根據所使用的乙太網路的網路系統來連接乙太網路模塊、集線器、收發器、無線區域網路介面卡 (NZ2WL-JPA、NZ2WL-JPS) 等構成裝置。
請使用符合IEEE802.3 10BASE-T/100BASE-TX標準的電纜、接口和集線器。
連接乙太網路模塊時可以使用交叉電纜。
關於能夠連接無線區域網路介面卡的裝置以及無線區域網路介面卡的設定方法，請參照所使用的無線區域網路介面卡的操作手冊。
- *2 集線器與節點間的長度。
最長距離因所使用的乙太網路裝置而異。
使用中繼式集線器時，可連接的臺數如下所示。
• 10BASE-T：級聯連接最多4臺 (500m)
• 100BASE-TX：級聯連接最多2臺 (205m)
使用交換式集線器時，交換式集線器間的級聯連接理論上對可級聯的數量沒有限制。
關於有無限制，請向所使用的交換式集線器的製造商進行確認。
- *3 LCPU不對應匯流排連接。
- *4 不支援Setting/Monitoring tool for C Controller module。
- *5 GT25-W、GT2505-V、GT23、GT21、GS不支援GT25-J71E71-100。
- *6 GT25-W、GT2505-V不支援匯流排連接、CC-Link IE控制器網路連接、CC-Link IE現場網路連接。

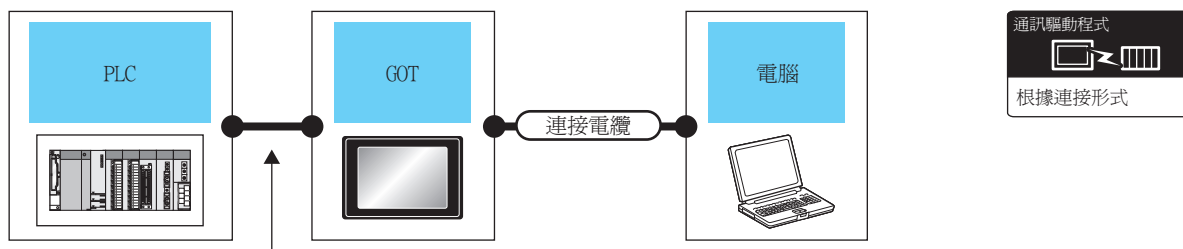
■ 3. GOT與電腦間通過無線區域網路連接時



PLC 連接形式	GOT		無線區域網路接入點	電腦	可連接臺數
	本體	選配裝置	型號名	軟體	
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ 乙太網路連接	GT 27 GT 25 *3	GT25-WLAN	請使用符合IEEE802.11b/g/n標準的無線區域網路存取點。 *4	GX Works3 GX Works2 MX Component MX Sheet	1臺GOT對應1臺電腦
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ 序列通訊連接	GT 27 GT 25 *3	GT25-WLAN	請使用符合IEEE802.11b/g/n標準的無線區域網路存取點。 *4	GX Works3 MX Component MX Sheet	1臺GOT對應1臺電腦
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ CC-Link IE控制器網路連接 ➡ CC-Link IE現場網路連接	GT 27 GT 25 *3*5	GT25-WLAN	請使用符合IEEE802.11b/g/n標準的無線區域網路存取點。 *4	GX Works3 GX Works2	1臺GOT對應1臺電腦
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ 匯流排連接*1 ➡ CPU直接連接*2 ➡ 序列通訊連接*2	GT 27 GT 25 *3*5	GT25-WLAN	請使用符合IEEE802.11b/g/n標準的無線區域網路存取點。 *4	GX Works2 Setting/ Monitoring tool for C Controller module	1臺GOT對應1臺電腦

- *1 LCPU不對應匯流排連接。
- *2 不支援Setting/Monitoring tool for C Controller module。
- *3 請設定無線區域網路。詳情請參照以下手冊。
➡ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊
- *4 GOT的無線區域網路功能的[動作模式]設定為[接入點]時，不需要無線區域網路接入點。
- *5 GT25-W、GT2505-V不支援匯流排連接、CC-Link IE控制器網路連接、CC-Link IE現場網路連接。

22.4.2 PX Developer、GX Configurator



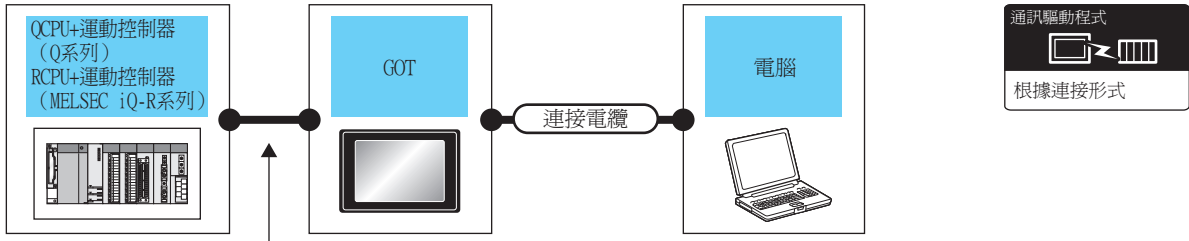
根據連接形式而有所不同

PLC 連接形式	GOT		連接電纜		電腦 軟體	可連接臺數
	本體	接口	電纜型號名	最大距離		
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ▶ CPU直接連接 ▶ 序列通訊連接	GT 27 GT 25 GT 23 *1	USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	PX Developer GX Configurator	1臺GOT連接1臺電腦
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ▶ 匯流排連接	GT 27 GT 25 *1	USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	PX Developer GX Configurator	1臺GOT連接1臺電腦

*1 GT25-W、GT2505-V不支援匯流排連接。

22.4.3 MT Developer、MT Works2

■ 1. GOT與電腦間通過USB、序列連接時



PLC 連接形式	GOT		連接電纜		電腦 軟體	可連接臺數
	本體	接口	電纜型號名	最大距離		
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ 匯流排連接 ^{*1*2} ➡ CPU直接連接 ^{*1} ➡ 乙太網路連接 ➡ GOT多臺拖帶連接 ^{*1}	GT 27 GT 25 GT 23 *5	USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	MT Developer MT Works2	1臺GOT連接1臺電腦
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ 乙太網路連接 ➡ GOT多臺拖帶連接 ^{*1}	GT 03P 2104P ETR4	USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	MT Developer MT Works2	1臺GOT連接1臺電腦
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ CPU直接連接 ^{*1} ➡ GOT多臺拖帶連接 ^{*1}	GT 21050	USB RS-232	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m) GT01-C30R2-9S(3m)	3m 3m	MT Developer MT Works2	1臺GOT連接1臺電腦
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ CPU直接連接 ^{*1*4} ➡ GOT多臺拖帶連接 ^{*1*3*4}	GT 2107W GT 03P 2104P R4 GS GT 03P 2104P R4-5V	USB RS-232	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m) GT01-C30R2-6P(3m)	3m 3m	MT Developer MT Works2	1臺GOT連接1臺電腦
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ CPU直接連接 ^{*2*4} ➡ 乙太網路連接 ➡ GOT多臺拖帶連接 ^{*1*2}	GT 2104R	USB RS-232	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m) (使用時自製) RS-232佈線圖1)	3m 3m	MT Developer MT Works2	1臺GOT連接1臺電腦

*1 運動控制器CPU (MELSEC iQ-R系列) 不支援匯流排連接、CPU直接連接、GOT多點連接。

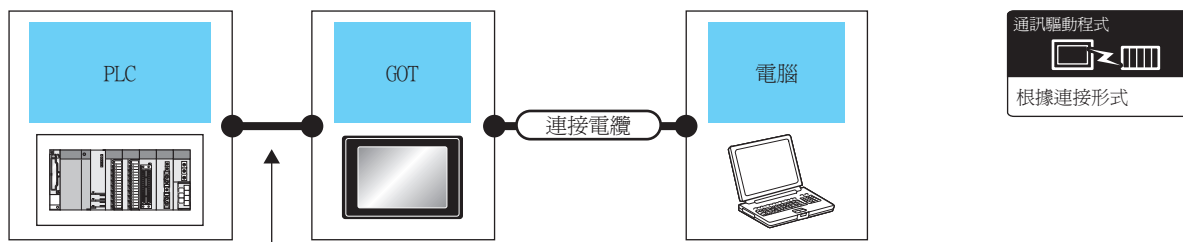
*2 **GT 23** 不支援匯流排連接。

*3 **GT 03P 2104P R4-5V** 不支援GOT多臺拖帶連接。

*4 **GT 03P 2104P R4-5V** 在GOT和電腦間的接口僅支援USB。

*5 GT25-W、GT2505-V不支援匯流排連接。

■2. GOT與電腦間通過乙太網路連接時

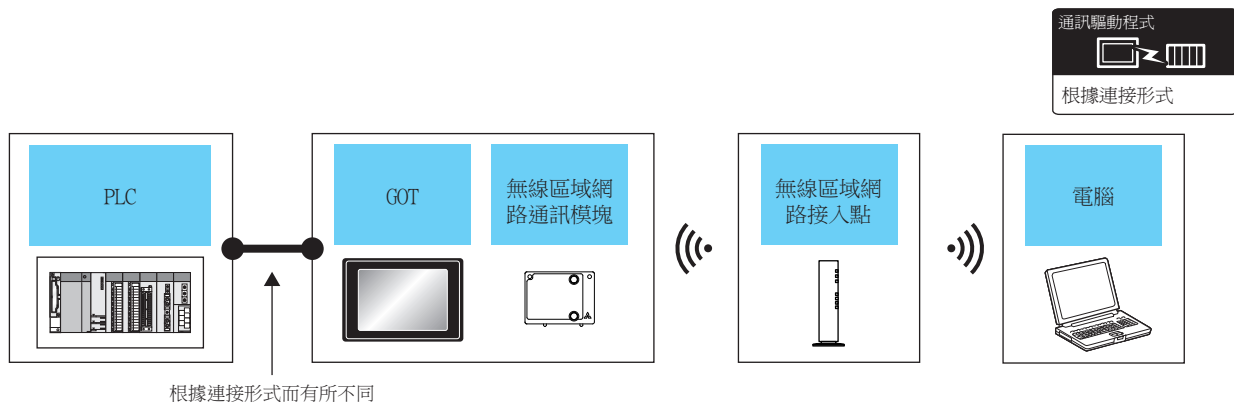


根據連接形式而有所不同

PLC 連接形式	GOT		連接電纜*1 電纜型號名	最大單 段長度*2	電腦 軟體	可連接臺數
	本體	接口				
關於GOT與PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ■ 乙太網路連接 ■ CPU直接連接	 *4	— (本體內建)	雙絞線 • 10BASE-T 遮罩雙絞線 (STP)、或非遮罩雙絞線 (UTP) 3、4、5類 • 100BASE-TX 遮罩雙絞線 (STP) 5、5e類	100m	MT Works2	1臺GOT對應1臺電腦
關於GOT與PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ■ 匯流排連接*3	 *4	— (本體內建)	雙絞線 • 10BASE-T 遮罩雙絞線 (STP)、或非遮罩雙絞線 (UTP) 3、4、5類 • 100BASE-TX 遮罩雙絞線 (STP) 5、5e類	100m	MT Works2	1臺GOT對應1臺電腦

- *1 雙絞線的連接目標會因為所使用的乙太網路的網路系統的配置不同而有所不同。
 請根據所使用的乙太網路的網路系統來連接乙太網路模塊、集線器、收發器、無線區域網路介面卡 (NZ2WL-JPA、NZ2WL-JPS) 等構成裝置。
 請使用符合IEEE802.3 10BASE-T/100BASE-TX標準的電纜、接口和集線器。
 連接乙太網路模塊時可以使用交叉電纜。
 關於能夠連接無線區域網路介面卡的對象裝置以及無線區域網路介面卡的設定方法，請參照所使用的無線區域網路介面卡的操作手冊。
- *2 集線器與節點間的長度。
 最長距離因所使用的乙太網路裝置而異。
 使用中繼式集線器時，可連接的臺數如下所示。
 • 10BASE-T：級聯連接最多4臺 (500m)
 • 100BASE-TX：級聯連接最多2臺 (205m)
 使用交換式集線器時，交換式集線器間的級聯連接理論上對可級聯的數量沒有限制。
 關於有無限制，請向所使用的交換式集線器的製造商進行確認。
- *3 LCPU不對應匯流排連接。
- *4 GT25-W、GT2505-V不支援匯流排連接。

3. GOT與電腦間通過無線區域網路連接時

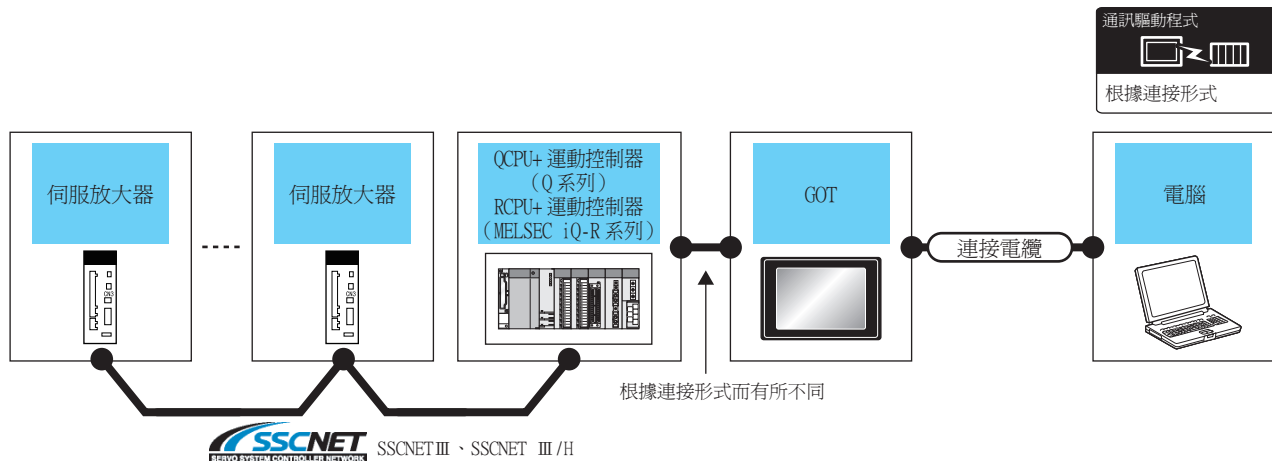


PLC 連接形式	GOT		無線區域網路接入點 型號名	電腦 軟體	可連接臺數
	本體	選配裝置			
關於GOT與PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ 乙太網路連接 ➡ 匯流排連接*1 ➡ CPU直接連接	GT27 GT25 *2*4	GT25-WLAN	請使用符合IEEE802.11b/g/n標準的無線區域網路存取點。 *3	MT Works2	1臺GOT對應1臺電腦

- *1 LCPH不對應匯流排連接。
- *2 請設定無線區域網路。詳情請參照以下手冊。
 ➡ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊
- *3 GOT的無線區域網路功能的[動作模式]設定為[接入點]時，不需要無線區域網路接入點。
- *4 GT25-W、GT2505-V不支援匯流排連接。

22.4.4 MR Configurator、MR Configurator2

1. GOT與電腦間通過USB連接時



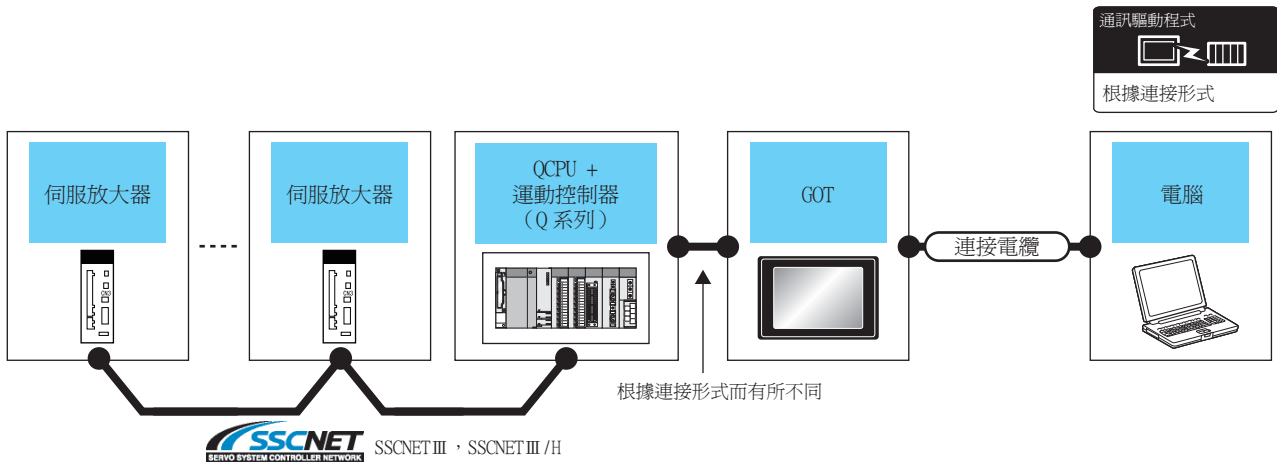
PLC 連接形式	GOT		連接電纜		電腦 軟體	可連接臺數
	本體	接口	電纜型號名	最大距離		
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ CPU直接連接*2 ➡ 乙太網路連接*1	GT 27 GT 25 GT 23 *3	USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	MR Configurator MR Configurator2	1臺GOT連接1臺電腦
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ 匯流排連接*2	GT 27 GT 25 *3	USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	MR Configurator MR Configurator2	1臺GOT連接1臺電腦

*1 僅MR Configurator2對應乙太網路連接。

*2 運動控制器CPU（MELSEC iQ-R系列）不支援匯流排連接、CPU直接連接。

*3 GT25-W、GT2505-V不支援匯流排連接。

■ 2. GOT與電腦間通過乙太網路連接時



PLC 連接形式	GOT		連接電纜*1	最大單 段長度 *2	電腦	可連接臺數
	本體	接口	電纜型號名		軟體	
關於GOT與PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ CPU直接連接	 *4	— (本體內建)	雙絞線 • 10BASE-T 遮罩雙絞線 (STP)、或非遮罩雙絞線 (UTP) 3、4、5類 • 100BASE-TX 遮罩雙絞線 (STP) 5、5e類	100m	MR Configurator2	1臺GOT對應1臺電腦
關於GOT與PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ 匯流排連接*3	 *4	— (本體內建)	雙絞線 • 10BASE-T 遮罩雙絞線 (STP)、或非遮罩雙絞線 (UTP) 3、4、5類 • 100BASE-TX 遮罩雙絞線 (STP) 5、5e類	100m	MR Configurator2	1臺GOT對應1臺電腦

*1 雙絞線的連接目標會因為所使用的乙太網路的網路系統的配置不同而有所不同。

請根據所使用的乙太網路的網路系統來連接乙太網路模塊、集線器、收發器、無線區域網路介面卡 (NZ2WL-JPA、NZ2WL-JPS) 等構成裝置。

請使用符合IEEE802.3 10BASE-T/100BASE-TX標準的電纜、接口和集線器。

連接乙太網路模塊時可以使用交叉電纜。

關於能夠連接無線區域網路介面卡的對象裝置以及無線區域網路介面卡的設定方法，請參照所使用的無線區域網路介面卡的操作手冊。

*2 集線器與節點間的長度。

最長距離因所使用的乙太網路裝置而異。

使用中繼式集線器時，可連接的臺數如下所示。

• 10BASE-T：級聯連接最多4臺 (500m)

• 100BASE-TX：級聯連接最多2臺 (205m)

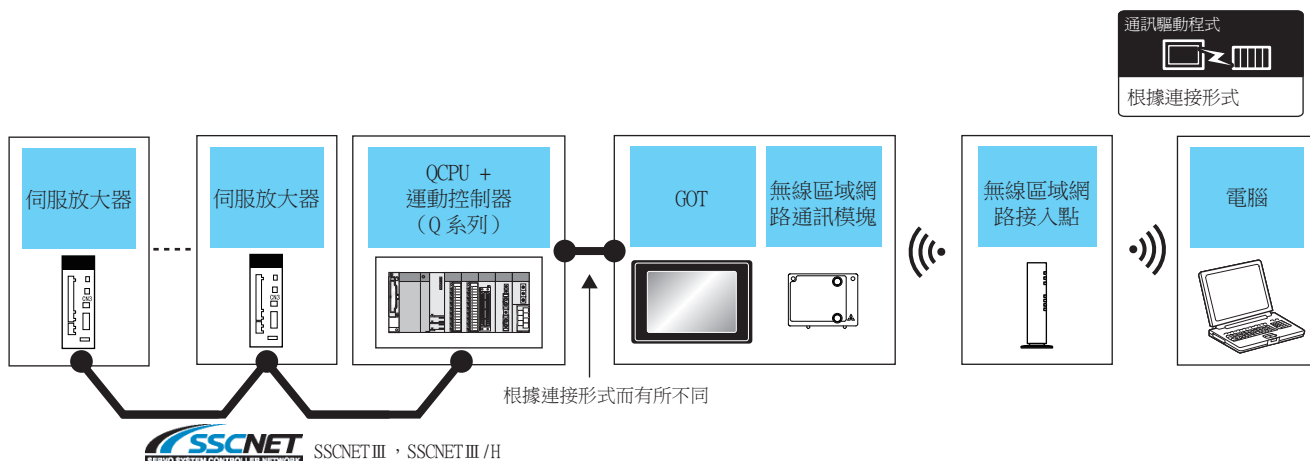
使用交換式集線器時，交換式集線器間的級聯連接理論上對可級聯的數量沒有限制。

關於有無限制，請向所使用的交換式集線器的製造商進行確認。

*3 LCPU不對應匯流排連接。

*4 GT25-W、GT2505-V不支援匯流排連接。

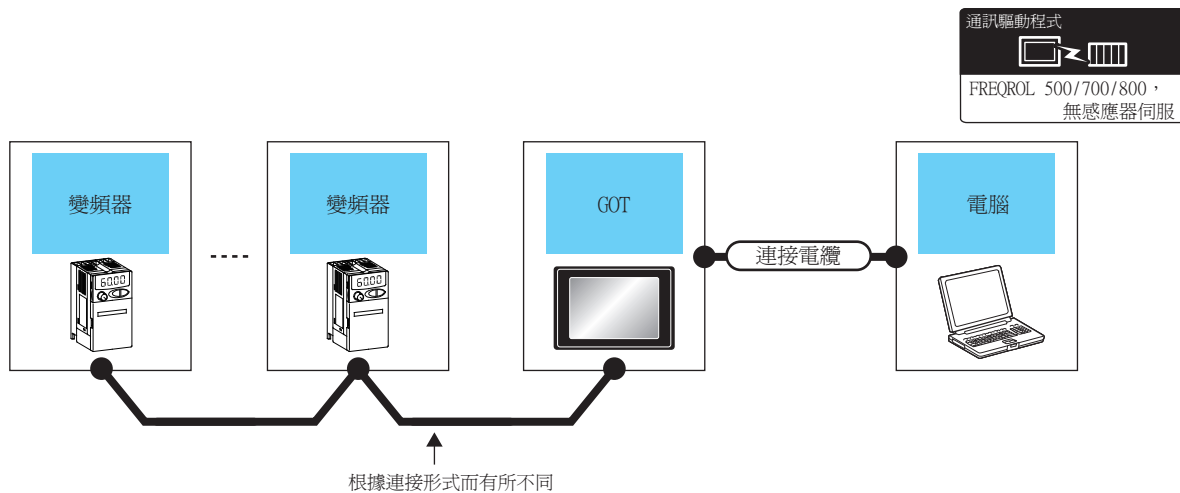
3. GOT與電腦間通過無線區域網路連接時



PLC	GOT		無線區域網路接入點	電腦	可連接臺數
連接形式	本體	選配裝置	型號名	軟體	
關於GOT與PLC間的系統配置，請參照以下內容。	GT 27 GT 25 *2*4	GT25-WLAN	請使用符合IEEE802.11b/g/n標準的無線區域網路存取點。	MR Configurator2	1臺GOT對應1臺電腦
➡ 匯流排連接*1 ➡ CPU直接連接			*3		

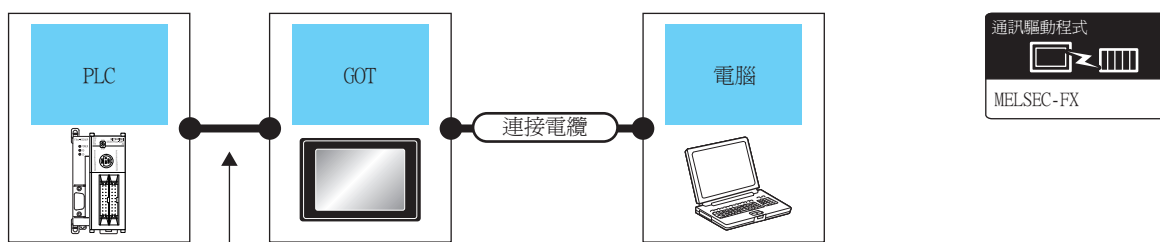
- *1 LCPU不對應匯流排連接。
- *2 需要進行無線區域網路設定。設定方法的詳情，請參照以下手冊。
 ➡ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊
- *3 GOT的無線區域網路功能的[動作模式]設定為[接入點]時，不需要無線區域網路接入點。
- *4 GT25-W、GT2505-V不支援匯流排連接。

22.4.5 FR Configurator



變頻器	GOT		連接電纜		電腦	可連接臺數
連接形式	本體	接口	電纜型號名	最大距離	軟體	
關於GOT與變頻器間的系統配置，請參照以下內容。	GT 27 GT 25 GT 23	USB	GT09-C30USB-5P(3m)	3m	FR Configurator	1臺GOT連接1臺電腦
➡ 變頻器連接			GT09-C20USB-5P(2m)			

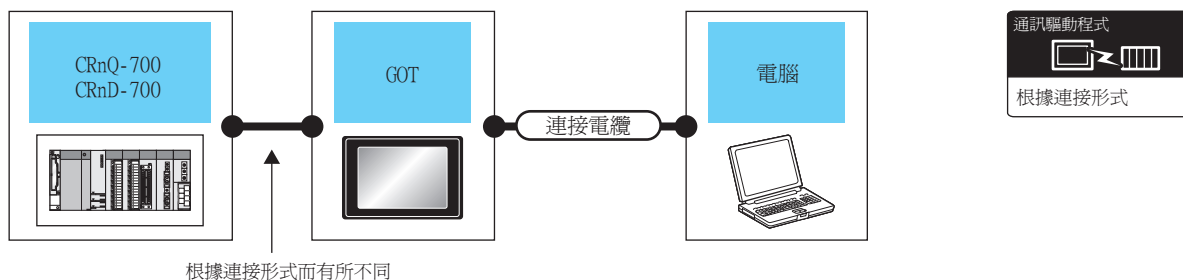
22.4.6 FX Configurator-FP、FX3U-ENET-L設定工具



根據連接形式而有所不同

PLC 連接形式	GOT		連接電纜		電腦 軟體	可連接臺數
	本體	接口	電纜型號名	最大距離		
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ CPU直接連接	GT 27 GT 25 GT 23 GT 21 ^{07W} GS	USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	FX Configurator-FP FX3U-ENET-L設定工具	1臺GOT連接1臺電腦
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ CPU直接連接	GT 05Q	USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	FX Configurator-FP FX3U-ENET-L設定工具	1臺GOT連接1臺電腦
		RS-232	GT01-C30R2-9S(3m)	3m		
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ CPU直接連接	GT 03R GT 04R GT 04P GT 04R	USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	FX Configurator-FP FX3U-ENET-L設定工具	1臺GOT連接1臺電腦
		RS-232	GT01-C30R2-6P(3m)	3m		
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ➡ CPU直接連接	GT 04R GT 21	USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	FX Configurator-FP FX3U-ENET-L設定工具	1臺GOT連接1臺電腦
		RS-232	(使用者自製)RS-232佈線圖1)	3m		

22.4.7 RT ToolBox2、RT ToolBox3

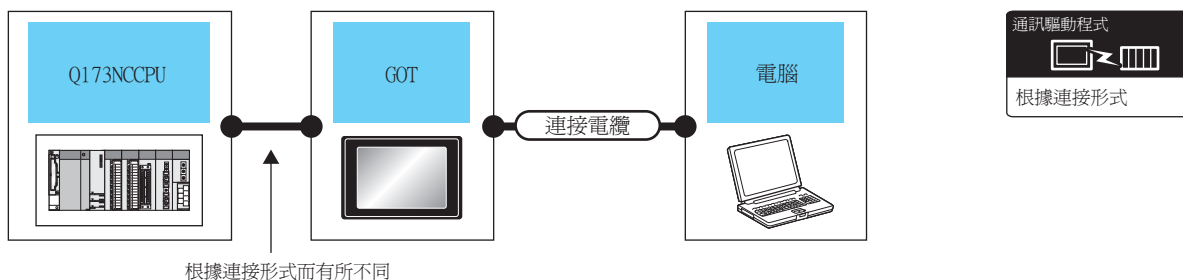


PLC 連接形式	GOT		連接電纜		電腦	可連接臺數
	本體	接口	電纜型號名	最大距離	軟體	
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ■ CPU直接連接*1 ■ 乙太網路連接	GT 27 GT 25 GT 23 *2	USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	RT ToolBox2 RT ToolBox3	1臺GOT連接1臺電腦
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ■ 匯流排連接*1	GT 27 GT 25 *2	USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	RT ToolBox2 RT ToolBox3	1臺GOT連接1臺電腦
關於GOT和PLC間的系統配置，請參照以下內容。 ■ CPU直接連接 ■ 乙太網路連接	GT 27 GS	USB RS-232	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m) GT01-C30R2-9S(3m)	3m 3m	RT ToolBox2 RT ToolBox3	1臺GOT連接1臺電腦

*1 CRnD-700不支援匯流排連接、CPU直接連接。

*2 GT25-W、GT2505-V不支援匯流排連接。

22.4.8 NC Configurator2



PLC 連接形式	GOT		連接電纜		電腦 軟體	可連接臺數
	本體	接口	電纜型號名	最大距離		
關於GOT與PLC間的系統配置， 請參照以下內容。 ➡ 乙太網路連接	 *1	USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	NC Configurator2	1臺GOT連接1臺電腦
關於GOT與PLC間的系統配置， 請參照以下內容。 ➡ 匯流排連接	 *1	USB	GT09-C30USB-5P(3m) GT09-C20USB-5P(2m)	3m	NC Configurator2	1臺GOT連接1臺電腦

*1 GT25-W、GT2505-V不支援匯流排連接。

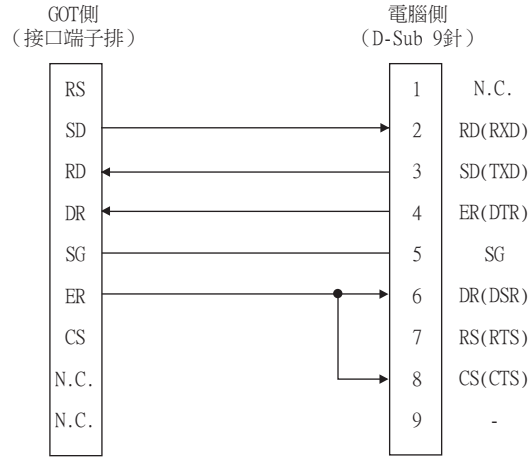
22.5 佈線圖

連接GOT與PLC的電纜的佈線圖如下所示。

22.5.1 RS-232電纜

■1. 佈線圖

(1) RS-232佈線圖1)



■2. 製作電纜時的注意事項

(1) 電纜長度

RS-232電纜的長度請控制在最長距離規格以內。

(2) GOT側接口

關於GOT側接口，請參照以下內容。

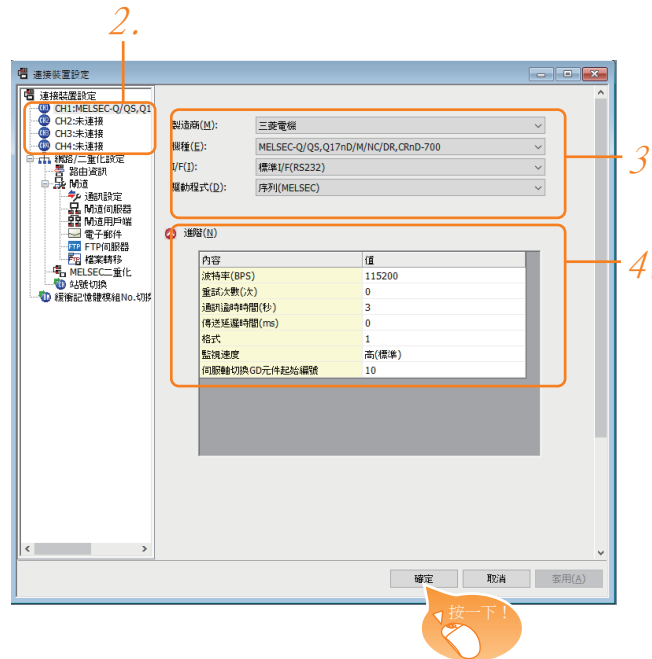
➡ 1.4.1 GOT的接口規格

22.6 GOT側的設定

22.6.1 設定通訊接口

■ 1. 連接裝置的設定

設定連接裝置的通道。



Step 1. 選擇[通用設定]→[連接裝置設定]功能表。

Step 2. 顯示連接裝置的設定視窗，從清單功能表中選擇要使用的通道。

Step 3. 請根據製造商、機種、I/F、使用驅動程式的連接裝置進行設定。

Step 4. 製造商、機種、I/F、驅動程式的設定完成後會顯示進階。
請根據所使用的環境進行設定。

設定完成後按一下 **確定** 按鈕。

POINT

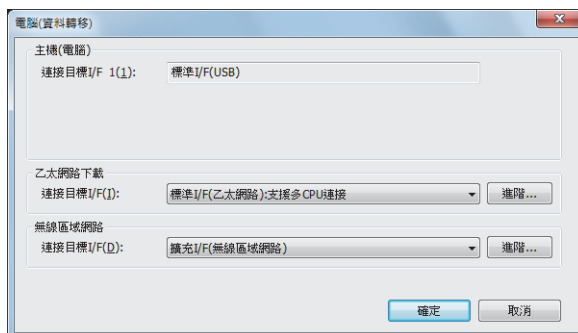
連接裝置的設定可以在[I/F連接清單]中進行確認。
關於詳情，請參照以下內容。

➡ 1.1.3 I/F連接清單

■2. GOT與電腦間的通訊設定

進行GOT與電腦間的通訊設定。
設定方法的詳情，請參照以下手冊。

▣ GT Designer3 (GOT2000) 畫面設計手冊



Step 1. 選擇[通用設定]→[週邊裝置的設定]→[電腦 (資料轉移)]功能表。

Step 2. 顯示設定對話方塊。
請對用於與電腦進行通訊的GOT的接口進行設定。

(1) 主機（電腦）的設定

直接連接GOT和電腦以進行通訊時，對用於與電腦進行通訊的GOT的接口進行設定。

(2) 乙太網路下載的設定

通過乙太網路與GOT進行通訊時，對用於與電腦進行通訊的GOT的接口進行設定。



項目	內容	範圍
GOT標準乙太網路設定*1	設定GOT的IP位址。(預設：192.168.3.18)	0.0.0.0~255.255.255.255

*1 設定請參照以下內容。

➡ 1.1.2 GOT乙太網路設定

(3) 無線區域網路的設定

通過無線區域網路與GOT進行通訊時，對用於與電腦進行通訊的GOT的接口進行設定。



項目	內容	範圍
GOT無線區域網路I/F設定*1	設定GOT的IP位址。 (預設：192.168.4.20)	0.0.0.0~255.255.255.255

*1 設定請參照以下內容。

➡ 1.1.2 GOT乙太網路設定

POINT

GOT與電腦間通過乙太網路或無線區域網路連接時，GOT IP位址、透明傳輸埠No.應與PLC側I/F GOT的進階內容一致。

➡ 22.7.4 通過GX Works2進行存取

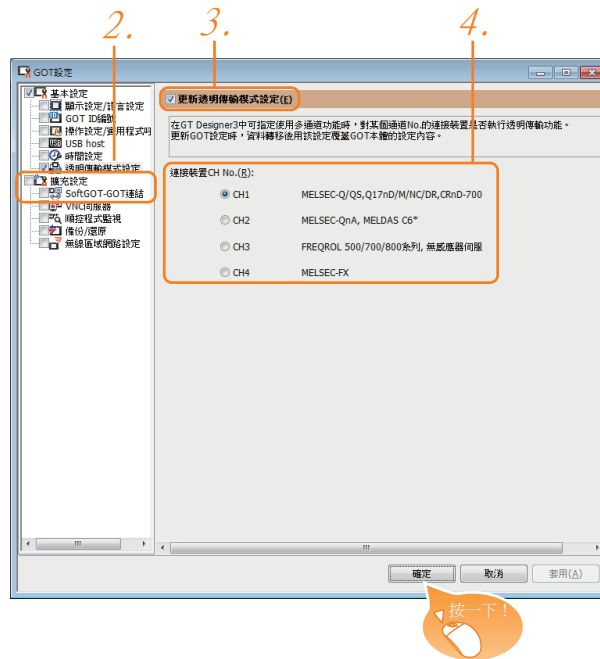
Step 1. 設定完成後按一下[確定]按鈕。

POINT

- (1) 通過實用程式進行的通訊接口的設定
通訊接口的設定也可以在下載工程資料的[連接裝置設定]後，通過實用程式的[連接裝置設定]進行變更。
關於實用程式的詳情，請參照以下手冊。
➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）
- (2) 連接裝置設定的設定內容的優先順序
通過GT Designer3或實用程式進行設定時，會根據最後設定的內容進行動作。

■ 3. GOT設定

使用多通道功能時，應指定對哪個通道No.的連接裝置套用FA透明傳輸功能。
(GT27、GT25)



Step 1. 選擇 [通用設定] → [GOT環境設定] → [GOT設定] 功能表。

Step 2. 勾選 [啟用GOT設定]。

Step 3. 根據需要勾選 [CH1] ~ [CH4] 中的任意一個。(預設：CH1)

GOT	選擇可能 CH No.
GT 27 GT 25	[CH1]、[CH2]、[CH3]、[CH4]
GT 23 GT 21 GT 07W GT 03P GT 03R GS ET/R4 B4P B4R	[CH1]、[CH2]

設定完成後按一下 **確定** 按鈕。

POINT

實用程式畫面下的透明傳輸設定

在GOT本體上也可以進行透明傳輸設定。

關於操作方法的詳情，請參照以下內容。

➡ GOT2000系列主機使用說明書（實用程式篇）

22.7 電腦側的設定

22.7.1 透過GX Works3進行存取

以下，將對GX Works3的FA透明傳輸功能設定方法進行說明。

■1. GOT與電腦間通過USB連接時

(1) GOT與PLC以乙太網路連接時

(a) 與RCPU連接時



Step 1. 按一下GX Works3的[線上]→[連接目標指定]。

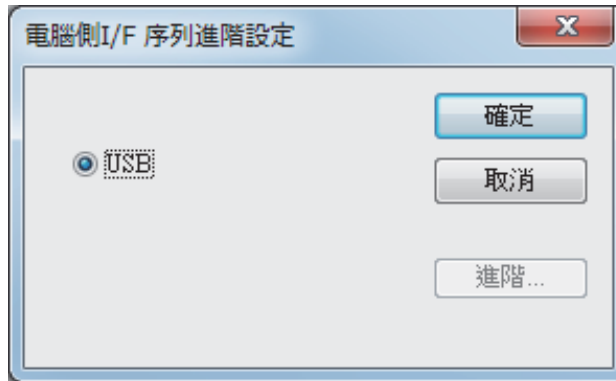
Step 2. 顯示[Connection Channel Setup]畫面。

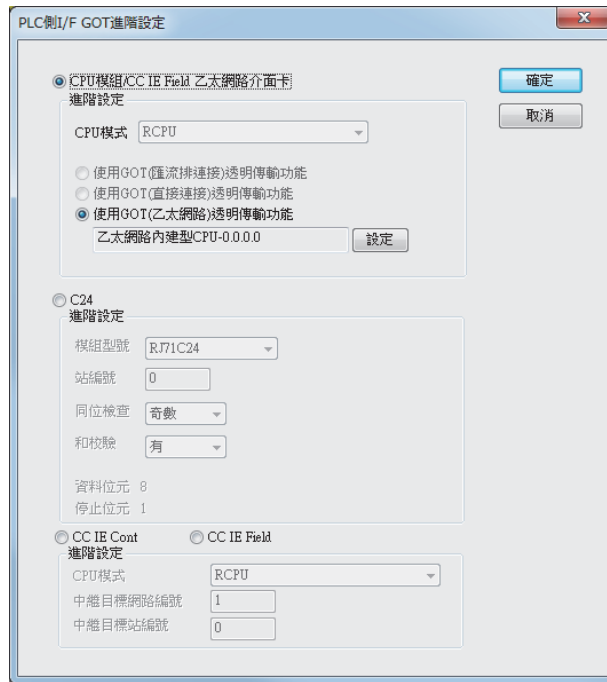
Step 3. 進行[Connection Channel Setup]的設定。

PC I/F : USB

PLC side I/F : GOT

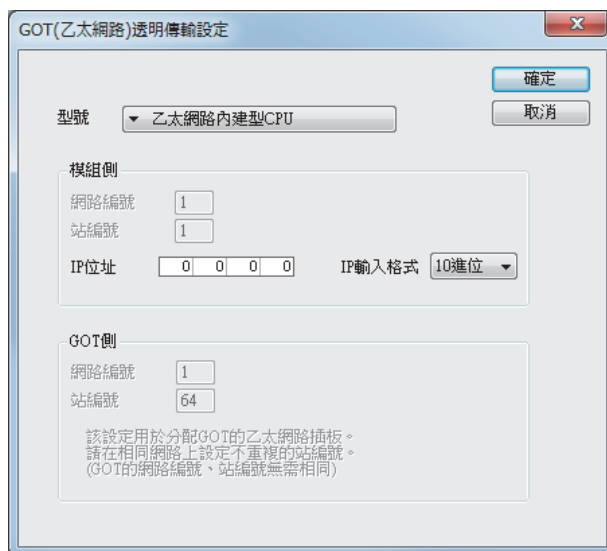
Other station : No specification





Step 4. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。

Step 5. 在[PLC側I/F GOT進階]中勾選[使用GOT（乙太網路）透明傳輸功能]，然後按一下[設定]。

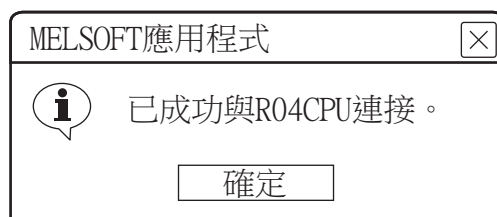


Step 6. 按一下[Setting]，顯示[GOT (Ethernet) Transparent Setting] 畫面。
在該畫面中對經由GOT最先連接的乙太網路內建CPU或者乙太網路模塊進行設定。

Step 7. 將[型號名]設定為[RJ71EN71]。

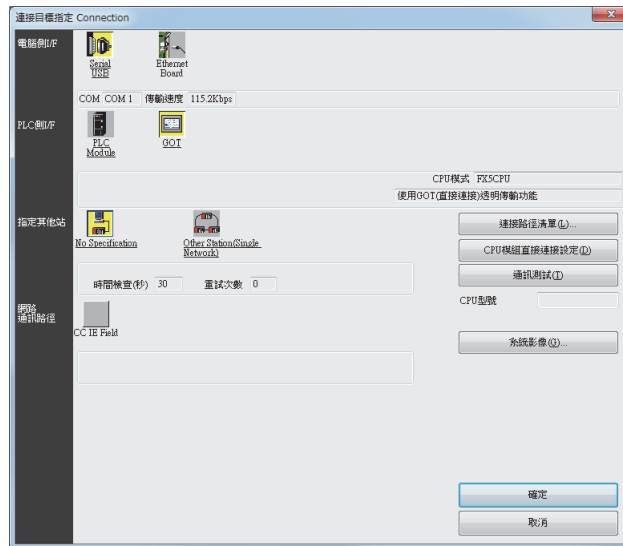
Step 8. 向[Network No.]、[Station No.]指定分配給乙太網路模塊的編號。

Step 9. 向[IP address]指定在內建乙太網路接口的CPU或者乙太網路模塊中設定的IP位址。



Step 10. 返回[連接目標指定]畫面，按一下[Connection test]，確認已連接RCPU模式)。

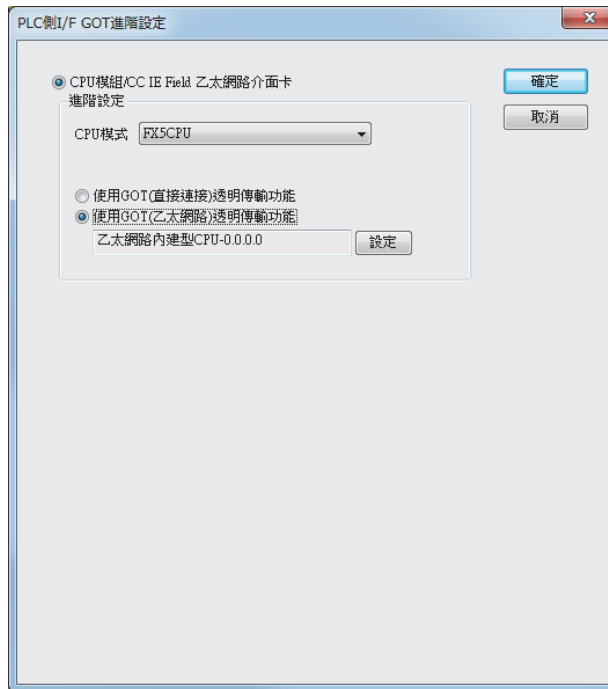
(b) 與FX5U/FX5UC連接時



- Step 1. 按一下GX Works3的[線上]→[連接目標指定]。
- Step 2. 顯示[Specify Connection Destination]畫面。
- Step 3. 進行[Specify Connection Destination]的設定。
PC side I/F : Serial USB
PLC side I/F : GOT
Other Station Setting : No Specification



- Step 4. 按兩下電腦側I/F的[Serial USB]，顯示[電腦側I/F 序列進階設定]畫面。
- Step 5. 在[電腦側I/F 序列進階設定]中勾選[USB]。



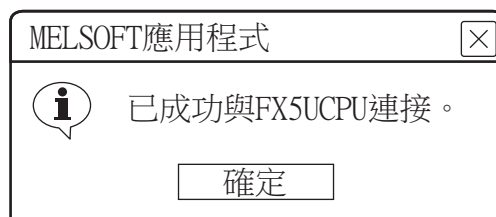
Step 6. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。

Step 7. 在[PLC側I/F GOT進階設定]中勾選[使用GOT（乙太網路）透明傳輸功能]，然後按一下[設定]。



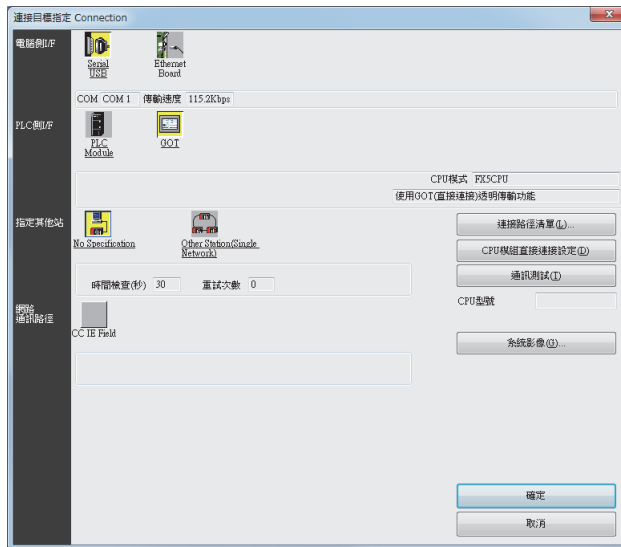
按一下[Setting]，顯示[GOT (Ethernet) Transparent Setting] 畫面。
在該畫面中對經由GOT最先連接的乙太網路內建CPU。

Step 8. 向[Network No.]、[Station No.]指定分配給乙太網路內建CPU的編號。



Step 9. 返回[連接目標指定]畫面，按一下[Connection test]，確認已連接FX5U/FX5C。

(2) GOT與PLC以CPU直接連接時（僅限FX5U/FX5UC）



- Step 1.* 按一下GX Works3的[線上]→[連接目標指定]。
- Step 2.* 顯示[Specify Connection Destination]畫面。
- Step 3.* 進行[Specify Connection Destination]的設定。
PC side I/F : Serial USB
PLC side I/F : GOT
Other Station Setting : No Specification

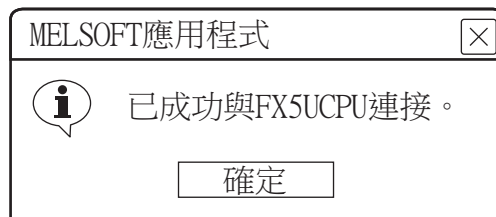


- Step 4.* 按兩下電腦側I/F的[Serial USB]，顯示[電腦側I/F 序列進階設定]畫面。
- Step 5.* 在[電腦側I/F 序列進階設定]中勾選[USB]。



Step 6. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。

Step 7. 在[PLC側I/F GOT進階設定]中勾選[使用GOT（直接連接）透明傳輸功能]，然後按一下[設定]。



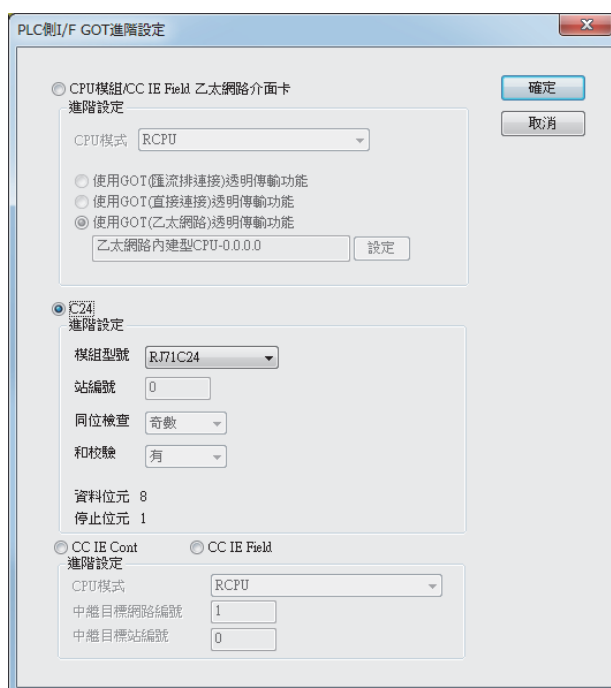
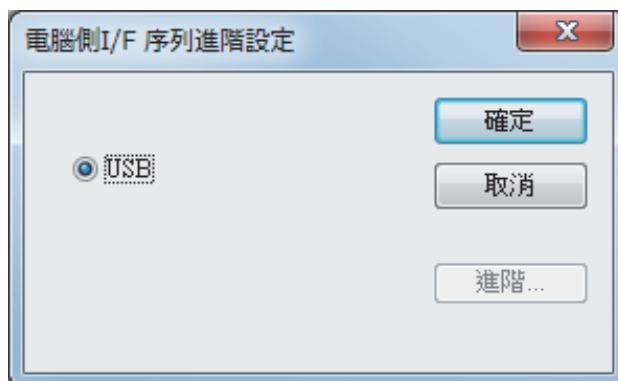
Step 8. 返回[傳輸設置]畫面，按一下[通信測試]，確認已連接FX5CPU。

(3) GOT與PLC以序列通訊連接時與（RJ71C24連接）



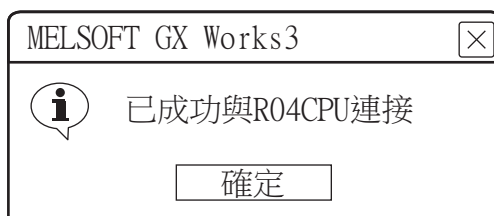
Step 1. 按一下GX Works3的[線上]→[連接目標指定]。

- Step 2.* 顯示[Connection Channel Setup]畫面。
- Step 3.* 進行[Connection Channel Setup]的設定。
 PC side I/F : Serial USB
 PLC side I/F : C24
 Other station : No specification



Step 4. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。

Step 5. 在[PLC側I/F GOT進階設定]中勾選[C24]。



Step 6. 返回[Transfer Setup]畫面，按一下[通訊測試]，確認已連接RCPU。

(4) GOT與PLC間以CC-Link IB控制器網路連接時



Step 1. 按一下GX Works3的[線上]→[連接目標指定]。

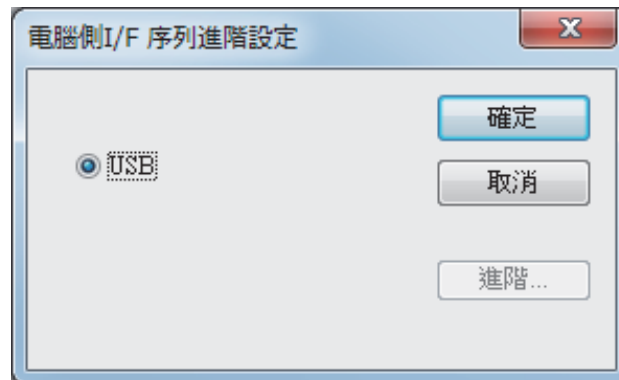
Step 2. 顯示[Connection Destination]畫面。

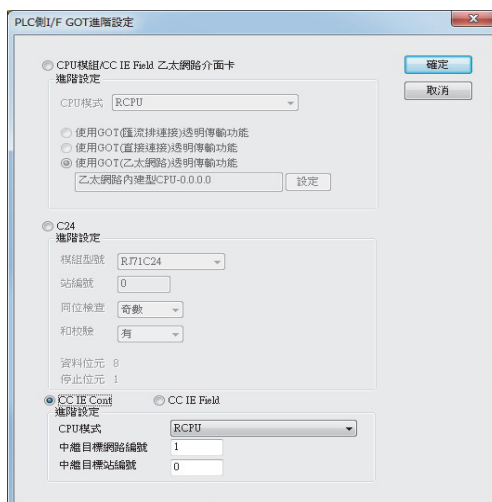
Step 3. 進行[Connection Destination]的設定。

PC I/F : USB

PLC side I/F : GOT

Other station : No specification





Step 4. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。

Step 5. 在[GOT-PLC間進階設定]中勾選[CC IE Cont]。

Step 6. 進行[CPU模式]、[中繼目標Net No.]和[中繼站No.]的設定。

- 當以與GOT相同網路No.的PLC為對象時
設定分配給透明傳輸對象的PLC和CC-Link IE控制器網路模塊的編號。
- 當以與GOT不同網路No.的PLC為對象時
設定分配給中繼站的PLC和CC-Link IE控制器網路模塊的編號。

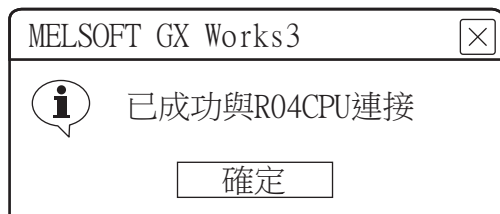


Step 7. 返回[Transfer setup]，按一下[Other Station (Single Network)]，按兩下[CC IE Cont NET/10(H)]。



Step 8. 進行如下設定後，按一下[OK]。

- GOT和PLC處於相同網路時
選擇[對PLC側I/F設定的CC IE Cont模塊進行存取]。
- GOT和PLC處於不同網路時
選擇[Other station in the same loop or access to multilevel system]，設定[網路No.]、[站號]。



Step 9. 返回[Transfer Setup]畫面，按一下[通訊測試]，確認已連接RCPU。

(5) GOT與PLC間以CC-Link IE現場網路連接時

(a) 與RCPU連接時



Step 1. 按一下GX Works3的[線上]→[連接目標指定]。

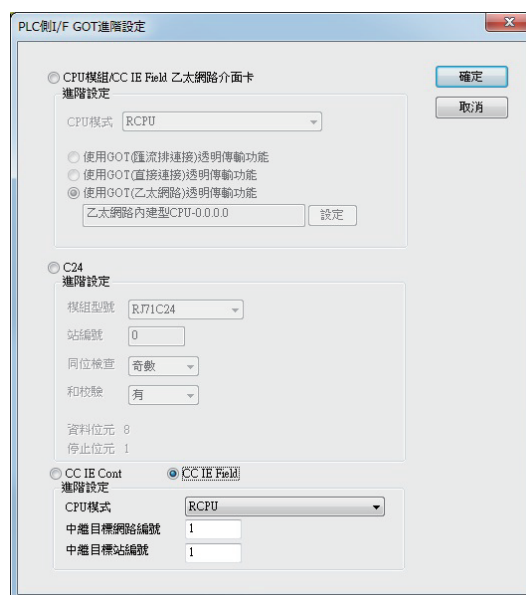
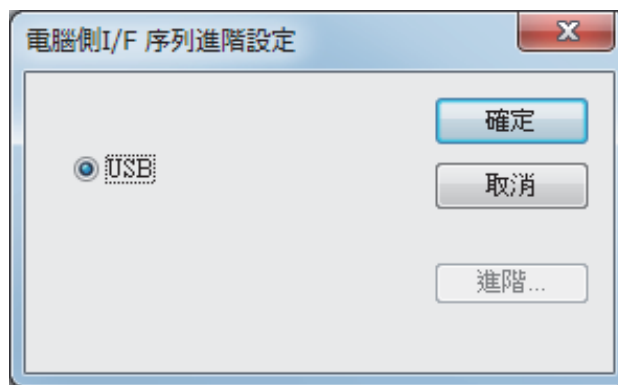
Step 2. 顯示[Connection Destination]畫面。

Step 3. 進行[Connection Destination]的設定。

PC I/F : USB

PLC side I/F : GOT

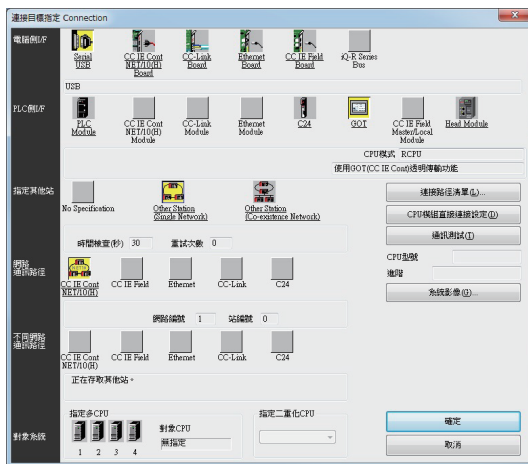
Other station : No specification



Step 4. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。

Step 5. 在[GOT-PLC間進階設定]中勾選[CC IE Field]。

- Step 6. 進行[CPU模式]、[中繼目標Net No.]和[中繼站No.]的設定。
- 當以與GOT相同網路No.的PLC為對象時
設定分配給透明傳輸對象的PLC和CC-Link IE現場網路模塊的編號。
 - 當以與GOT不同網路No.的PLC為對象時
設定分配給中繼站的PLC和CC-Link IE現場網路模塊的編號。

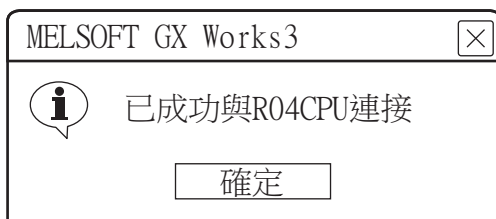


Step 7. 返回[Transfer setup]，按一下[Other Station (Single Network)]，按兩下[CC IE Field]。



Step 8. 進行如下設定後，按一下[OK]。

- GOT和PLC處於相同網路時
選擇[對PLC側I/F設定的CC IE Field模塊進行存取]。
- GOT和PLC處於不同網路時
選擇[Other station in the same loop or access to multilevel system]，設定[網路No.]、[站號]。



Step 9. 返回[傳輸設置]畫面，按一下[通信測試]，確認已連接FX5CPU。

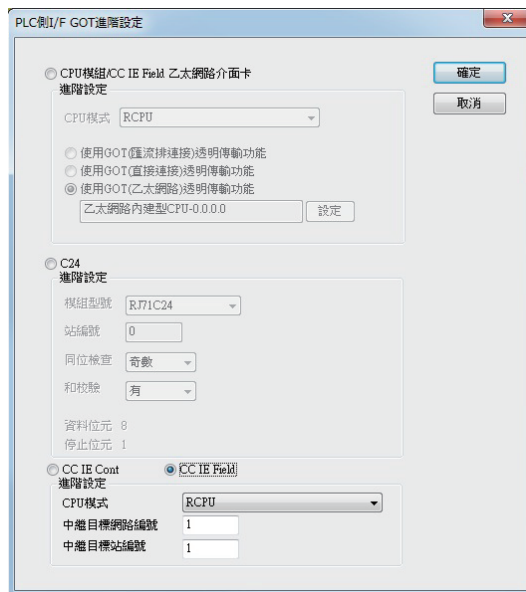
(b) 與FX5U/FX5UC連接時



- Step 1. 按一下GX Works3的[線上]→[當前連接目標]→[其他連接方法]。
- Step 2. 顯示[連接目標指定]畫面。
- Step 3. 進行[連接目標指定]的設定。
PC I/F：USB
PLC側 I/F：GOT
其他站指定：無其他站指定

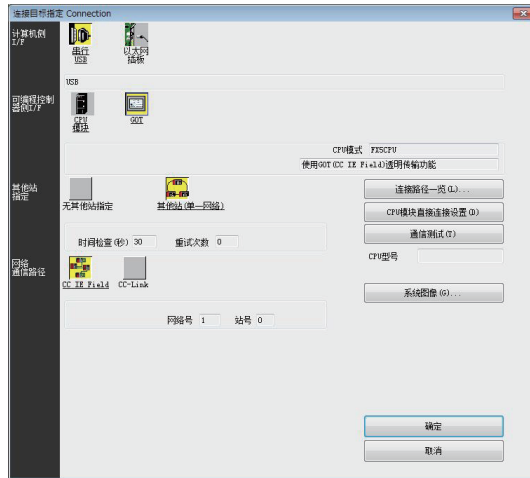


- Step 4. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階]畫面。



- Step 5. 在[GOT-可編程控制器間詳細設置]中勾選[CC IE Field]。

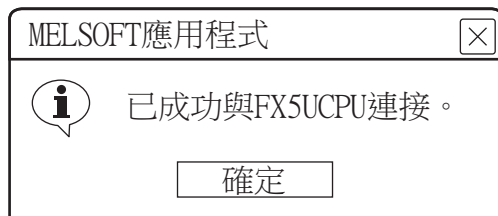
- Step 6.** 進行[CPU模式]、[中繼目標Net No.]和[中繼站號]的設定。
- 當以與GOT相同網路No.的PLC為對象時
設定分配給透明傳輸對象的PLC和CC-Link IE現場網路模組的編號。
 - 當以與GOT不同網路No.的PLC為對象時
設定分配給中繼站的PLC和CC-Link IE現場網路模組的編號。



- Step 7.** 返回[連接對象設定]，按一下[Other Station (Single Network)]，按兩下[CC IE Field]。



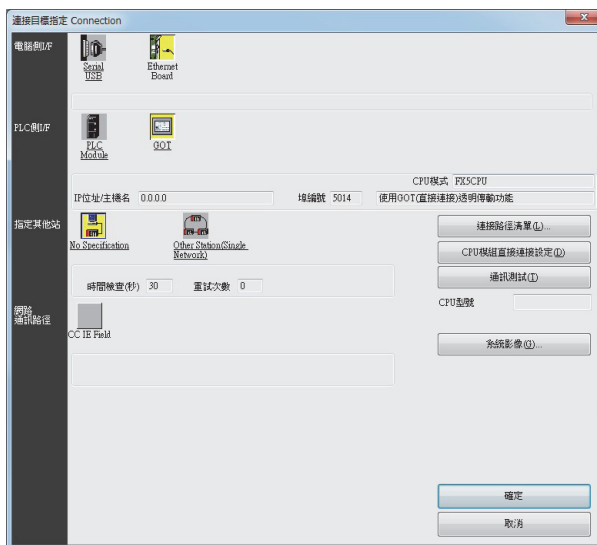
- Step 8.** 進行如下設定後，按一下[OK]。
- GOT和PLC處於相同網路時
選擇[對PLC側I/F設定的CC IE Field模塊進行存取]。
 - GOT和PLC處於不同網路時
選擇[對相同迴路的其他站或多層系統進行訪問]，設定[N/W No.]、[站號]。



- Step 9.** 返回[傳輸設置]畫面，按一下[通信測試]，確認已連接FX5CPU。

■2. GOT與電腦通過乙太網路連接時

(1) GOT與PLC進行匯流排連接、CPU直接連接時。(FX5U、FX5UC系統)



Step 1. 按一下GX Works3的[線上]→[連接目標指定]。

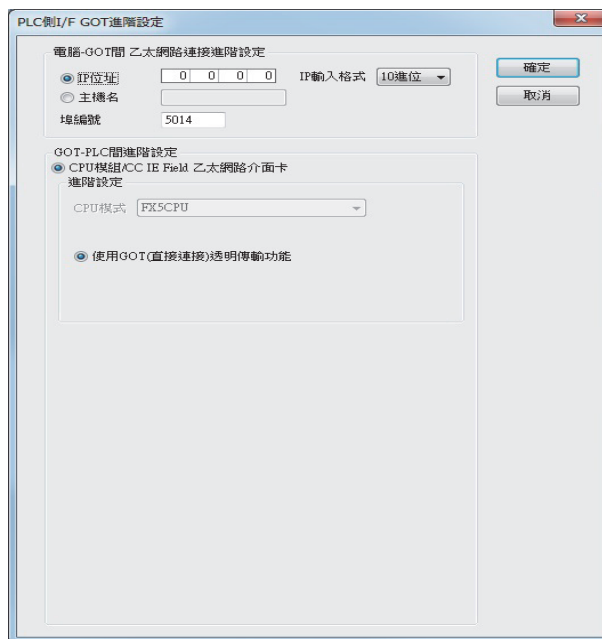
Step 2. 顯示[Connection Channel Setup]畫面。

Step 3. 進行[Connection Channel Setup]的設定。

PC side I/F : Ethernet Board

PLC side I/F : GOT

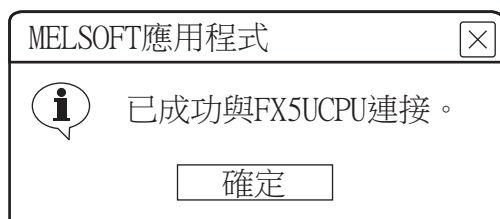
Other station : No specification



Step 4. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。

Step 5. 設定[Ethernet detail setting for PC and GOT connection] 的IP 位址和埠編號。
IP位址和埠編號應與GOT側的乙太網路下載設定一致。

➡ 22.6.1 ■2. (2) 乙太網路下載的設定



Step 6. 返回[Transfer Setup]畫面，按一下[通訊測試]，確認已連接FX5UCPU。

(2) GOT與PLC以序列通訊連接時（與RJ71C24連接）

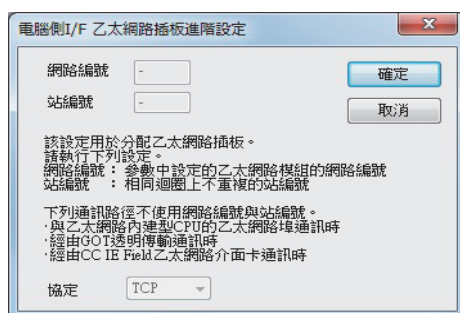


Step 1. 按一下GX Works3的[線上]→[連接目標指定]。

Step 2. 顯示[Connection Channel Setup]畫面。

Step 3. 進行[Connection Channel Setup]的設定。

PC side I/F : Ethernet Board
PLC side I/F : GOT
Other station : No specification



Step 4. 按兩下電腦側I/F的[Ethernet Board]，顯示[電腦側I/F乙太網路插板進階設定]畫面。

Step 5. 不使用網路編號和站編號，因此不需要設定或變更（預設）。

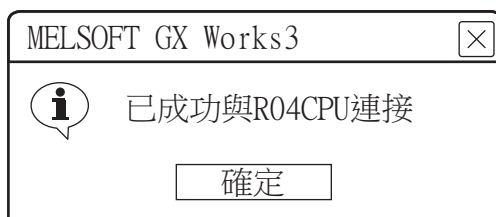


Step 6. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。

Step 7. 設定[Ethernet detail setting for PC and GOT connection] 的IP 位址和埠編號。IP位址和埠編號應與GOT側的乙太網路下載設定一致。

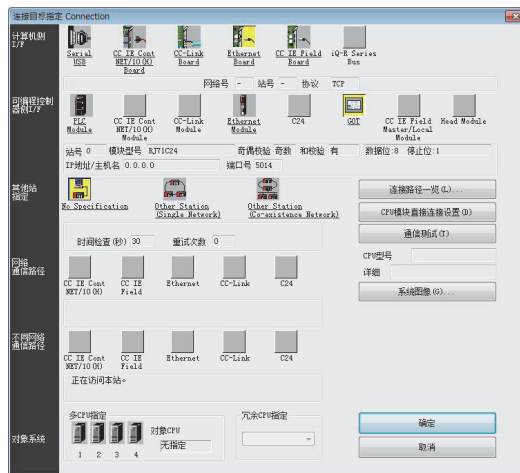
➡ 22.6.1 ■2. (2) 乙太網路下載的設定

Step 8. 在[GOT-PLC間進階設定]中勾選[C24]。

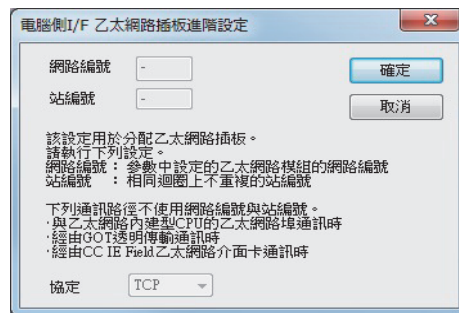


Step 9. 返回[Transfer Setup]畫面，按一下[通訊測試]，確認已連接RCPU。

(3) GOT與PLC間以CC-Link IE控制器網路連接時



- Step 1. 按一下GX Works3的[線上]→[連接目標指定]。
- Step 2. 顯示[Connection Channel Setup]畫面。
- Step 3. 進行[Connection Channel Setup]的設定。
 PC side I/F : Ethernet Board
 PLC side I/F : GOT
 Other station : No specification



- Step 4. 按兩下電腦側I/F的[Ethernet Board]，顯示[電腦側I/F以太网路插板進階設定]畫面。

Step 5. 不使用網路編號和站編號，因此不需要設定或變更（預設）。



Step 6. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。

Step 7. 設定[Ethernet detail setting for PC and GOT connection] 的IP 位址和埠編號。
IP位址和埠編號應與GOT側的乙太網路下載設定一致。

➡ 22.6.1 ■2. (2) 乙太網路下載的設定

Step 8. 在[GOT-PLC間進階設定]中勾選[CC IE Cont]。

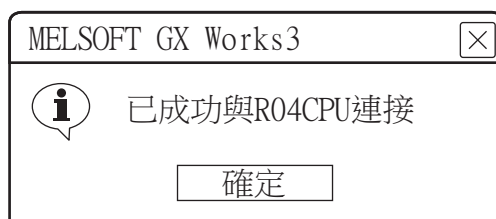
- Step 9.** 進行[CPU模式]、[中繼目標Net No.]和[中繼站No.]的設定。
- 當以與GOT相同網路No.的PLC為對象時
設定分配給透明傳輸對象的PLC和CC-Link IE控制器網路模塊的編號。
 - 當以與GOT不同網路No.的PLC為對象時
設定分配給中繼站的PLC和CC-Link IE控制器網路模塊的編號。



- Step 10.** 返回[Transfer setup]，按一下[Other Station (Single Network)]，按兩下[CC IE Cont NET/10(H)]。

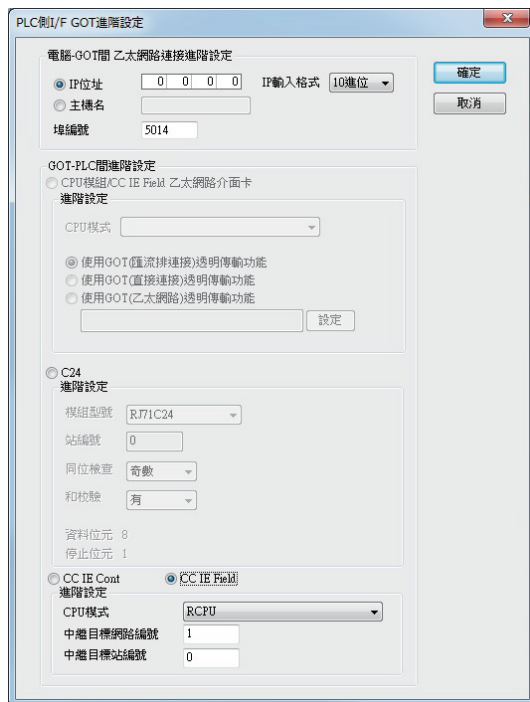


- Step 11.** 進行如下設定後，按一下[OK]。
- GOT和PLC處於相同網路時
選擇[Access to CC IE Cont module set on PLC side I/F]。
 - GOT和PLC處於不同網路時
選擇[Other station in the same loop or access to multilevel system]，設定[網路No.]、[站號]。



- Step 12.** 返回[Transfer Setup]畫面，按一下[通訊測試]，確認已連接RCPU。

Step 5. 不使用網路編號和站編號，因此不需要設定或變更（預設）。



Step 6. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。

Step 7. 設定[Ethernet detail setting for PC and GOT connection] 的IP 位址和埠編號。IP位址和埠編號應與GOT側的乙太網路下載設定一致。

➡ 22.6.1 ■2. (2) 乙太網路下載的設定

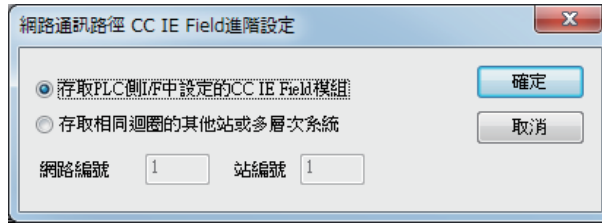
Step 8. 在[GOT-PLC間進階設定]中勾選[CC IE Field]。

Step 9. 進行[CPU模式]、[中繼目標Net No.]和[中繼站No.]的設定。

- 當以與GOT相同網路No.的PLC為對象時
設定分配給透明傳輸對象的PLC和CC-Link IE現場網路模塊的編號。
- 當以與GOT不同網路No.的PLC為對象時
設定分配給中繼站的PLC和CC-Link IE現場網路模塊的編號。

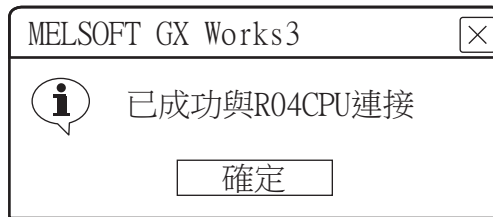


Step 10. 返回[Transfer setup]，按一下[Other Station (Single Network)]，按兩下[CC IE Field]。



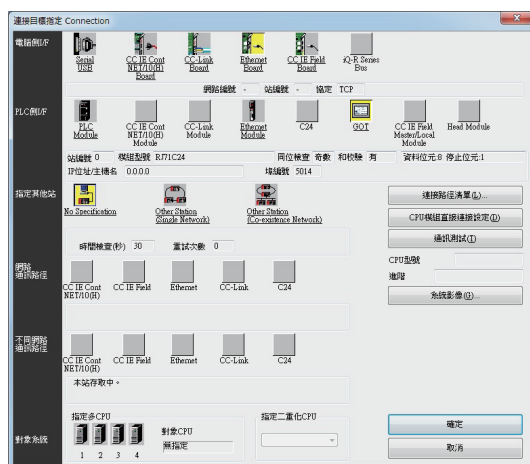
Step 11. 進行如下設定後，按一下[OK]。

- GOT和PLC處於相同網路時
選擇[Access to CC IE Field module set on PLC side I/F]。
- GOT和PLC處於不同網路時
選擇[Other station in the same loop or access to multilevel system]，設定[網路No.]、[站號]。



Step 12. 返回[Transfer Setup]畫面，按一下[通訊測試]，確認已連接RCPU。

(b) 與FX5U/FX5UC連接時



Step 1. 按一下GX Works3的[線上]→[當前連接目標]→[其他連接方法]。

Step 2. 顯示[連接目標指定]畫面。

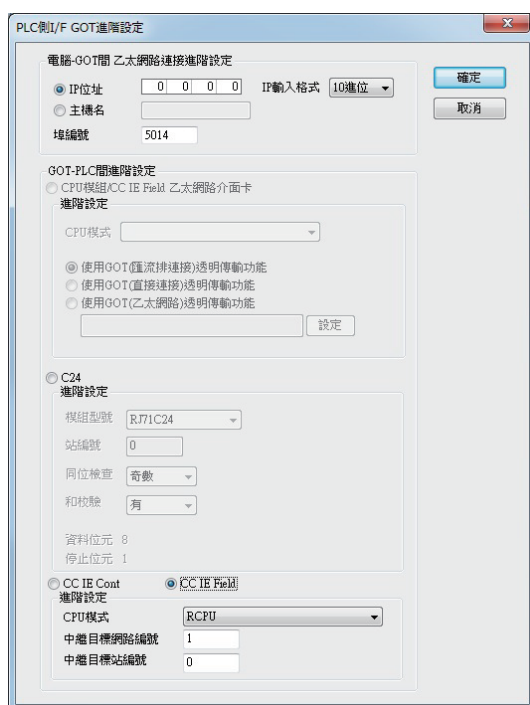
Step 3. 進行[連接目標設置]的設定。

電腦側I/F：乙太網路板

PLC side I/F：GOT

其他站指定：無其他站指定

Step 4. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階]畫面。



Step 5. 設定[計算機-GOT間以太網連接詳細設置]的IP位址和埠編號。
IP位址和埠編號應與GOT側的乙太網路下載設定一致。

➡ 22.6.1 ■2. (2) 乙太網路下載的設定

Step 6. 在[GOT-可編程控制器間詳細設置]中勾選[CC IE Field]。

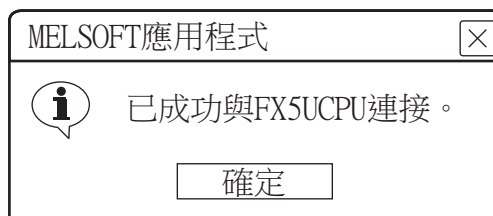
- Step 7.** 進行[CPU模式]、[中繼目標Net No.]和[中繼站號]的設定。
- 當以與GOT相同網路No.的PLC為對象時
設定分配給透明傳輸對象的PLC和CC-Link IE現場網路模組的編號。
 - 當以與GOT不同網路No.的PLC為對象時
設定分配給中繼站的PLC和CC-Link IE現場網路模組的編號。



- Step 8.** 返回[連接對象設定]，按一下[Other Station (Single Network)]，按兩下[CC IE Field]。



- Step 9.** 進行如下設定後，按一下[OK]。
- GOT和PLC處於相同網路時
選擇[对可編程控制器側 I/F 設置的CC IE Field模塊進行訪問]。
 - GOT和PLC處於不同網路時
選擇[对相同迴路的其他站或多層系統進行訪問]，設定[N/W No.]、[站號]。



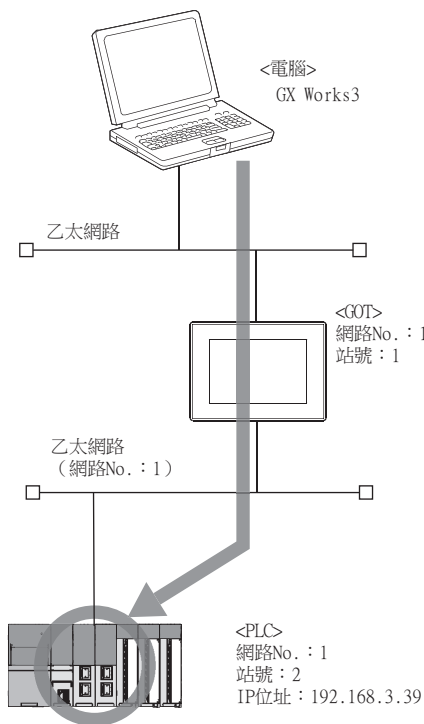
- Step 10.** 返回[傳輸設置]畫面，按一下[通信測試]，確認已連接FX5CPU。

(5) GOT與PLC以乙太網路連接時

GOT側需設定乙太網路連接裝置。
此外，根據系統配置，GOT側可能需要設定路由。
詳情請參照以下步驟。

(a) GOT側不需要設定路由時

1) 系統配置



2) GT Designer3的乙太網路連接裝置設定

請務必在GT Designer3中，針對FA透明功能對象的PLC CPU，設定網路No.、PC No.、IP位址。

以太网连接机器设置

本站	网络号	站号	机器	IP地址	端口号	通讯方式
1	*	1	RCPU	192.168.3.39	5006	UDP

5. 乙太網路連接

3) GX Works3的設定



Step 1. 按一下GX Works3的[線上]→[連接目標指定]。顯示[連接目標指定]畫面。

Step 2. 進行[連接目標指定]的設定。
電腦側I/F：乙太網路板

PLC側I/F：GOT
其他站指定：無其他站指定

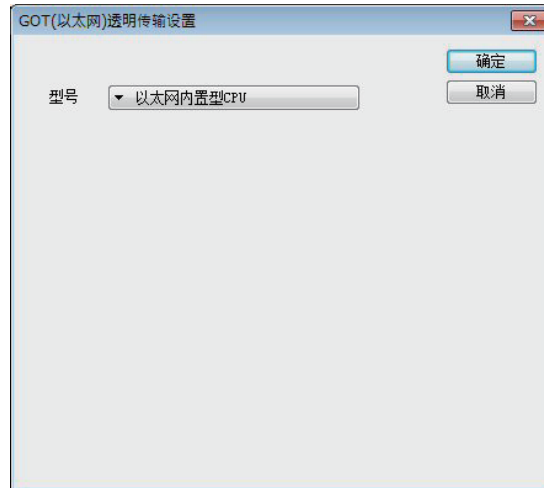
Step 3. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階]畫面。



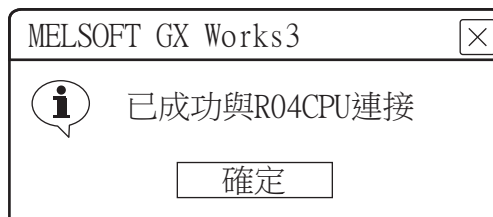
Step 4. 設定[Ethernet detail setting for PC and GOT connection]的IP位址和埠No.。IP位址和埠No.應與GOT側的乙太網路下載設定一致。

➡ 22.6.1 ■2. (2) 乙太網路下載的設定

Step 5. 在[GOT-PLC間進階設定]中勾選[使用GOT(以太网)透明功能]，然後按一下[設定]。



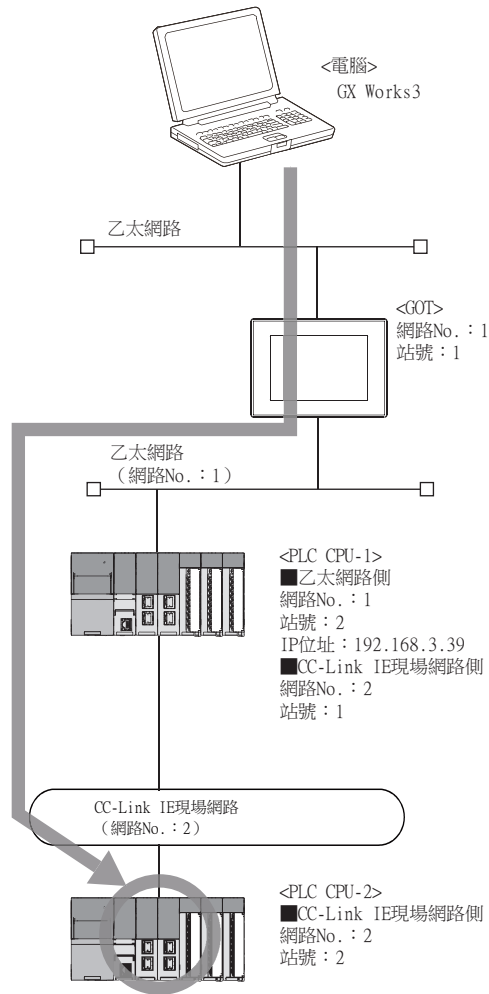
Step 6. 在GOT的連接目標中指定[以太网内置式CPU]或[RJ71EN71]。



Step 7. 按一下[通訊測試]，確認已連接RCPU。

(b) GOT側需要設定路由時

1) 系統配置



2) GT Designer3的以太网路連接裝置設定

請務必在GT Designer3中，針對FA透明功能對象的PLC CPU，設定網路No.、PC No.、IP位址。

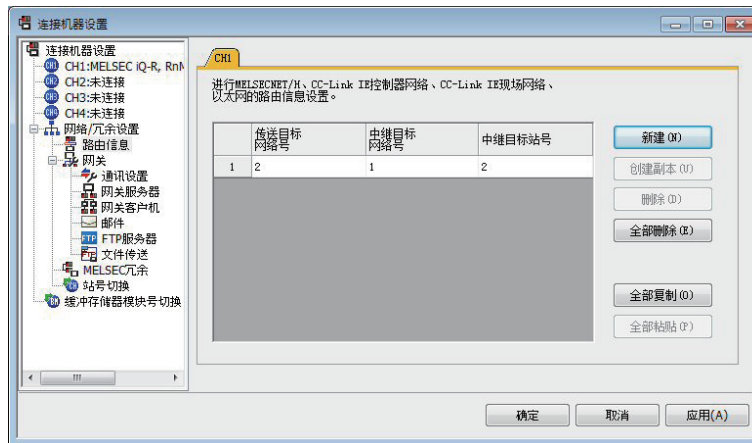
以太网路連接機器設置

本站	网络号	站号	機器	IP地址	端口号	通讯方式
1	*	1	RCPU	192.168.3.39	5006	UDP

➡ 5. 以太网路連接

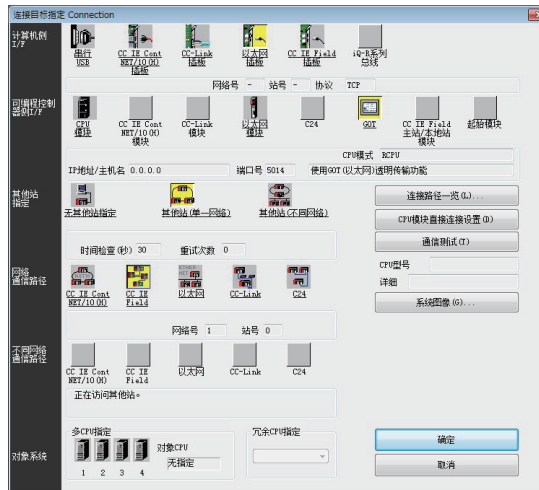
3) GT Designer3的路由設定

請務必在GT Designer3中，針對FA透明功能對象的PLC CPU，設定轉移目標NET No.、中繼目標NET No.、中繼目標站號。



5. 乙太網路連接

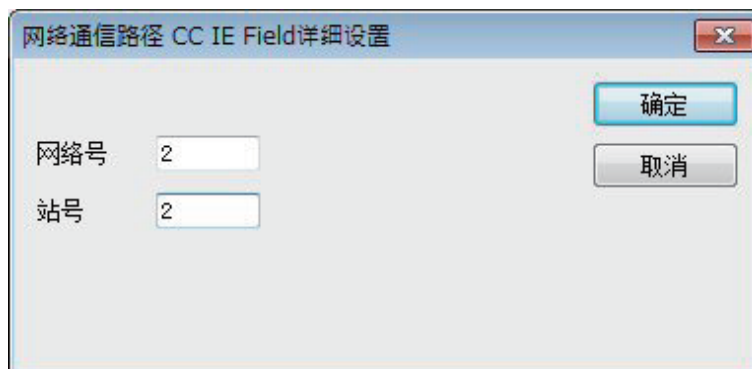
4) GX Works3的設定



Step 1. 按一下GX Works3的[線上]→[連接目標指定]。顯示[連接目標指定]畫面。

Step 2. 進行[連接目標指定]的設定。
 電腦側I/F：乙太網路板
 PLC側I/F：GOT
 其他站設定：其他站（單一網路）
 網路路徑：CC IE Field

Step 3. 按兩下[CC IE Field]，設定網路No.、站號。



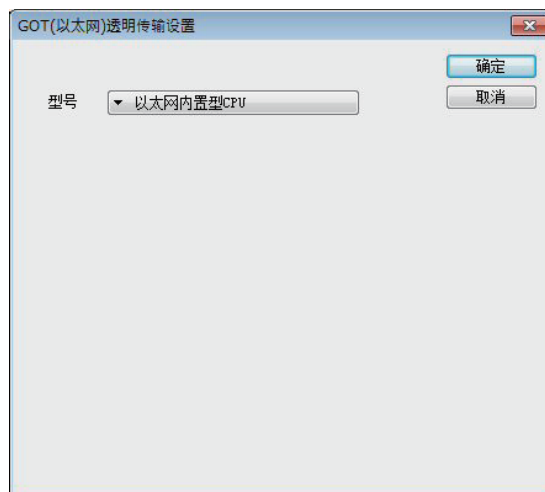
Step 4. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階]畫面。



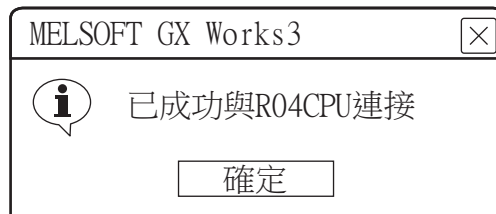
Step 5. 設定[Ethernet detail setting for PC and GOT connection]的IP位址和埠No.。IP位址和埠No.應與GOT側的乙太網路下載設定一致。

➡ 22.6.1 ■2. (2) 乙太網路下載的設定

Step 6. 在[GOT-PLC間進階設定]中勾選[使用GOT(以太网)透明功能]，然後按一下[設定]。



Step 7. 在GOT的连接目标中指定[以太网内置型CPU]或[RJ71EN71]。



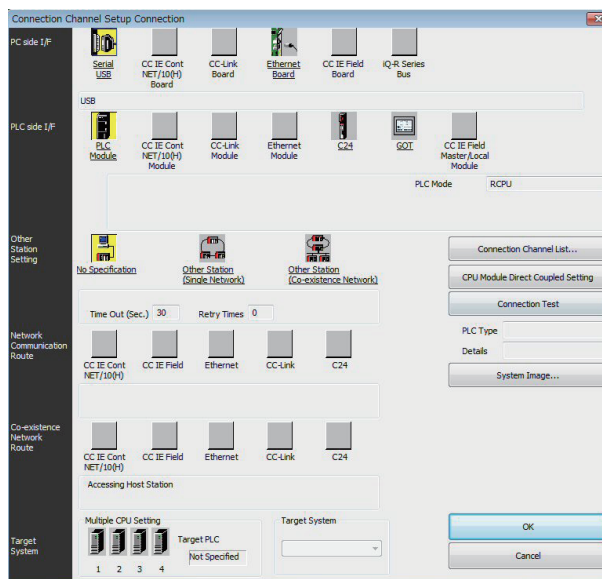
Step 8. 按一下[通訊測試]，確認已連接RCPU。

22.7.2 通過CW Configurator進行存取

以下，將對CW Configurator的FA透明傳輸功能的設定方法進行說明。

■1. GOT與電腦間通過USB連接時

(1) GOT與PLC以乙太網路連接時



Step 1. 按一下CW Configurator的[Online]→[Connection Destination]。

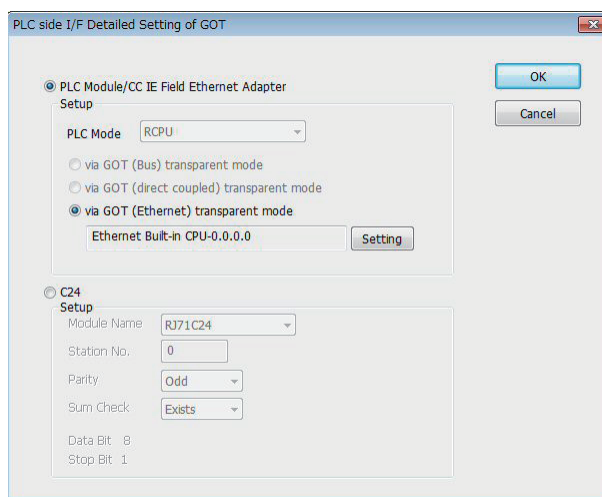
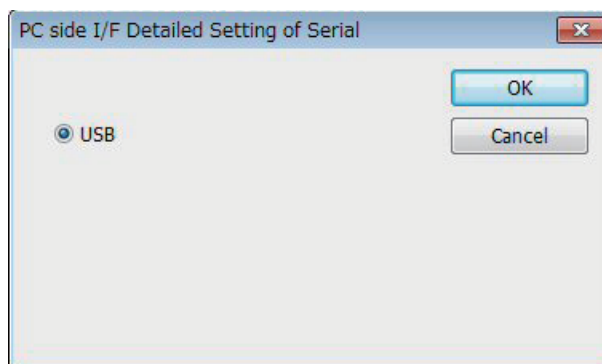
Step 2. 顯示[Connection Channel Setup]畫面。

Step 3. 進行[Connection Channel Setup]的設定。

PC I/F : USB

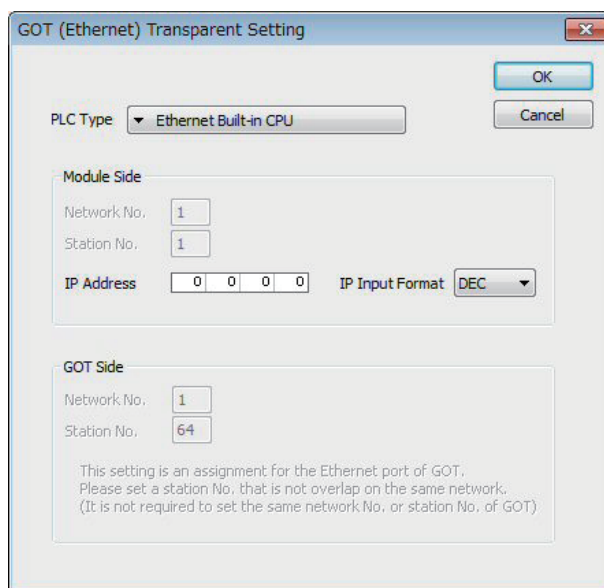
PLC side I/F : GOT

Other station : No specification



Step 4. 按兩下PLC side I/F 的[GOT]，顯示[PLC side I/F Detailed Setting of GOT]畫面。

Step 5. 在[PLC side I/F Detailed Setting of GOT]中勾選[via GOT(Ethernet) transparent mode]，然後按一下[Setting...]

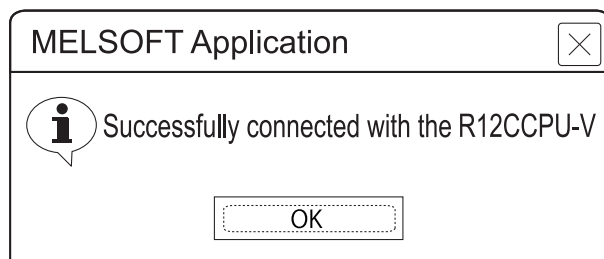


Step 6. 按一下[Set]，顯示[GOT (Ethernet) Transparent Setting]畫面。在該畫面中對經由GOT最先連接的乙太網路內建CPU進行設定。

Step 7. 將[PLC Type]設定為[Ethernet Built-in CPU]。

Step 8. 向[Network No.]、[Station No.]指定分配給乙太網路模塊的編號。

Step 9. 向[IP address]指定在內建乙太網路接口的CPU或者乙太網路模塊中設定的IP位址。

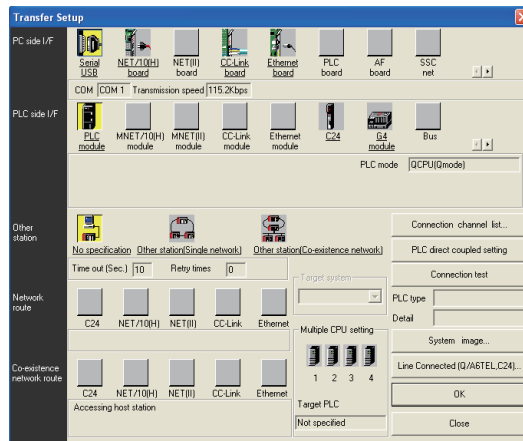


Step 10. 返回[Connection Channel Setup]畫面，按一下[Connection Test]，確認已連接R12CCPU-V模式)。

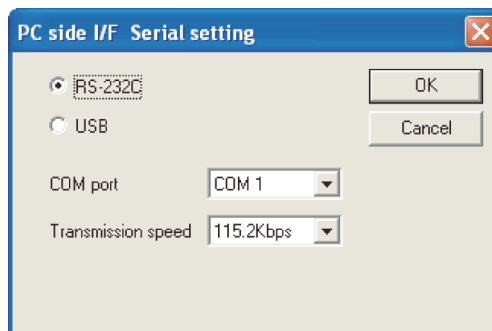
22.7.3 通過GX Configurator進行存取

以下，將對GX Configurator的FA透明傳輸功能的設定方法進行說明。

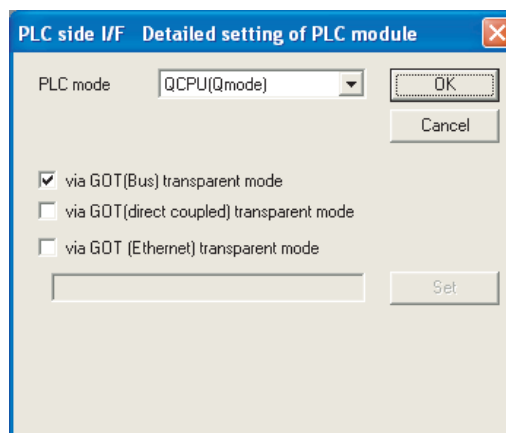
■1. GOT與PLC以匯流排連接、CPU直接連接時（與QCPU（Q模式）連接）



- Step 1. 按一下GX Configurator的[Online]→[Transfer Setup]。
- Step 2. 顯示[Transfer Setup]畫面。
- Step 3. 進行[Transfer Setup]的設定。
PC side I/F : Serial USB (COM)
PLC side I/F : PLC module
Other station : No specification



- Step 4. 按兩下PC side I/F 的[Serial USB]，顯示[PC side I/F Serial setting] 畫面。
- Step 5. 在[PC side I/F Serial setting] 中勾選[USB]。
(匯流排連接時)



- Step 6. 按一下PLC side I/F 的[PLC module]，顯示[PLC side I/F Detailed setting of PLC module] 畫面。

Step 7. 在[PLC side I/F Detailed setting of PLC module]中按以下內容進行勾選。

匯流排連接時

勾選[使用GOT（匯流排連接）透明傳輸功能]

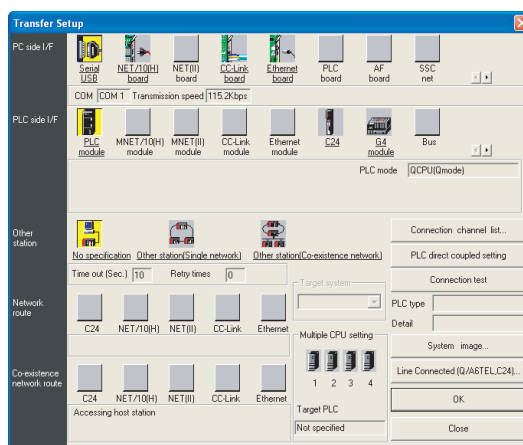
直接連接 CPU 時

勾選[via GOT (direct coupled) transparent mode]。



Step 8. 返回[Transfer Setup]畫面，按一下**通訊測試**，確認已連接QCPU（Q模式）。

■2. GOT與PLC以乙太網路連接時（與QCPU（Q模式）連接）



Step 1. 按一下GX Configurator的[Online]→[Transfer Setup]。

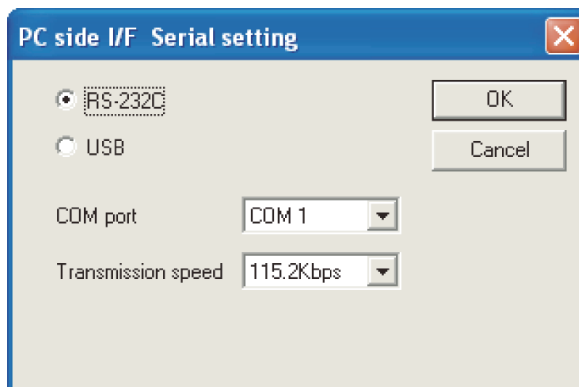
Step 2. 顯示[Transfer Setup]畫面。

Step 3. 進行[Transfer Setup]的設定。

PC side I/F : Serial USB (COM)

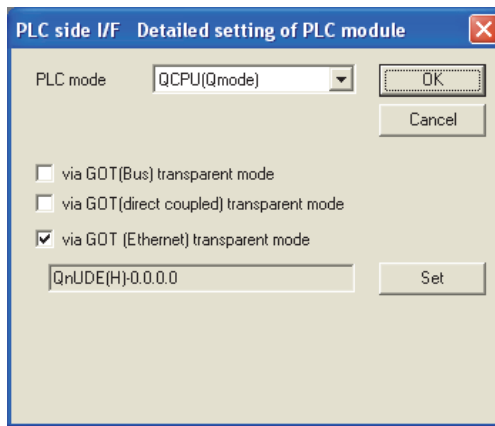
PLC side I/F : PLC module

Other station : No specification



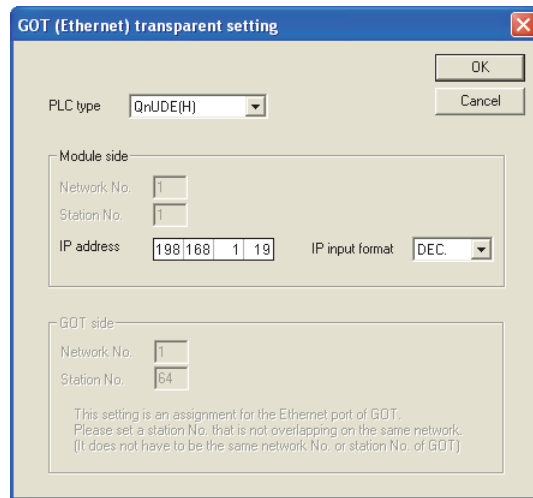
Step 4. 按兩下PC side I/F 的[Serial USB]，顯示[PC side I/F Serial setting] 畫面。

Step 5. 在[PC side I/F Serial setting] 中勾選[USB]。

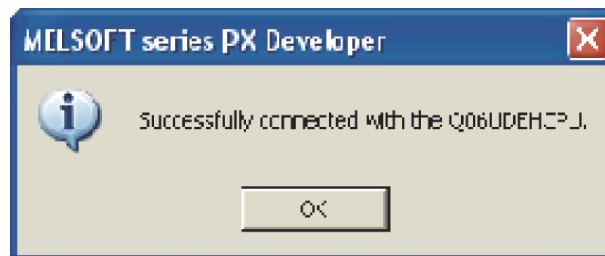


Step 6. 按一下PLC side I/F 的[PLC module]，顯示[PLC side I/F Detailed setting of PLC module]畫面。

Step 7. 在[PLC side I/F Detailed setting of PLC module]中勾選[via GOT(Ethernet) transparent mode]。

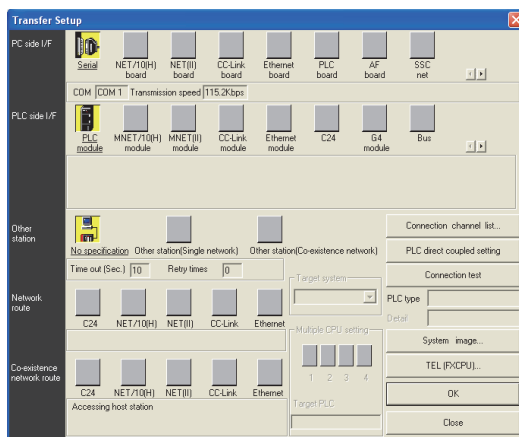


- Step 8.** 按一下[Setting]，顯示[GOT (Ethernet) Transparent Setting] 畫面。
在該畫面中對經由GOT最先連接的乙太網路內建QCPU或者乙太網路模塊進行設定。
- Step 9.** 將[PLC type]設定為[QnUDE(H)]或[QJ71E71]。
Q173NCCPU時，請設定為[QJ71E71]。
- Step 10.** 向[Network No.]、[Station No.]指定分配給乙太網路模塊的編號。
[PLC type]設定為[QnUDE(H)]時不需要進行該設定。
- Step 11.** 向[IP address]指定在內建乙太網路接口的QCPU或者乙太網路模塊中設定的IP位址。



- Step 12.** 返回[Transfer Setup]畫面，按一下 **通訊測試**，確認已連接QCPU（Q模式）。

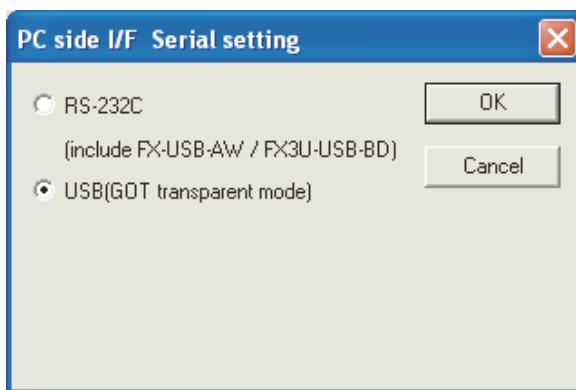
■3. GOT與PLC以CPU直接連接時（與FXCPU連接）



Step 1. 按一下GX Configurator的[Online]→[Transfer Setup]。

Step 2. 顯示[Transfer Setup]畫面。

Step 3. 進行[Transfer Setup]的設定。
PC side I/F : Serial USB
PLC side I/F : PLC module
Other station : No specification



Step 4. 按兩下PC side I/F 的[Serial]，顯示[PC side I/F Serial Setting]畫面。

Step 5. 在[PC side I/F Serial Setting]中勾選[USB (GOT transparent mode)]。



Step 6. 返回[Transfer Setup]畫面，按一下通訊測試，確認已連接FXCPU。

POINT

GX Configurator的操作方法
關於GX Configurator的安裝方法，請參照以下手冊。

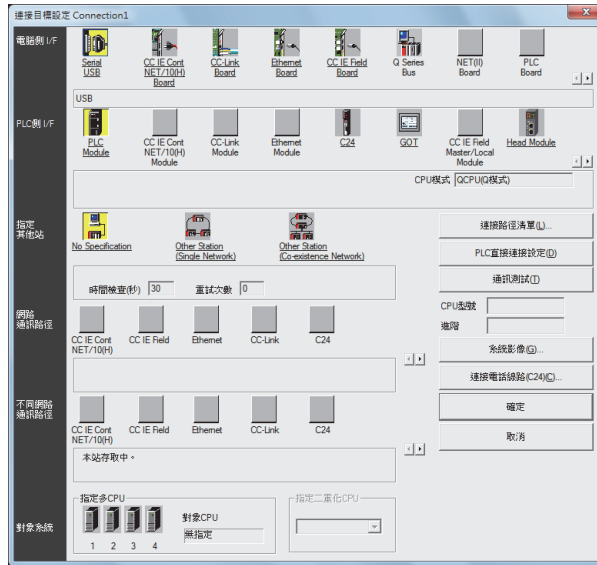
➡ GX Configurator操作手冊

22.7.4 通過GX Works2進行存取

以下，將對PX Developer的FA透明傳輸功能設定方法進行說明。

■ 1. GOT與電腦間通過USB連接時

(1) GOT與PLC以匯流排連接、CPU直接連接時（與QCPU（Q模式）連接）



Step 1. 依次按一下GX Works2的導航視窗→連接目標瀏覽→[連接目標]→[（連接目標資料名）]。

Step 2. 顯示[連接目標設定Connection1]畫面。

Step 3. 進行[連接目標設定Connection1]的設定。

電腦側I/F：Serial USB

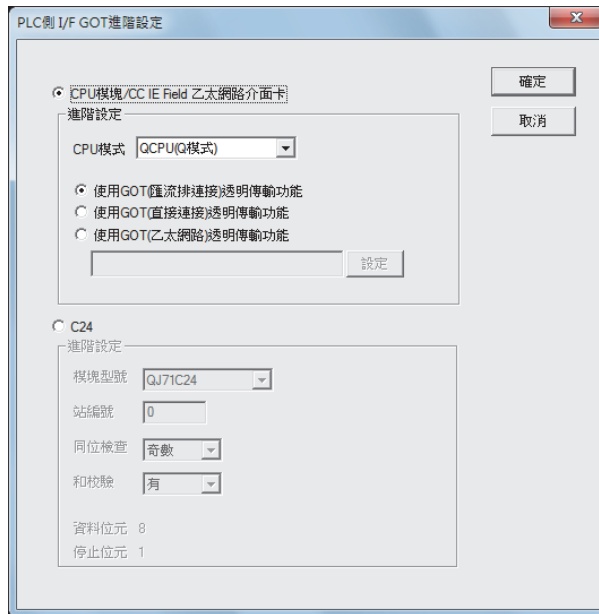
PLC側I/F：GOT

指定其他站：No Specification



Step 4. 按兩下電腦側I/F的[Serial USB]，顯示[電腦側I/F 序列進階設定]畫面。

- Step 5. 在[電腦側I/F 序列進階設定]中勾選[USB]。
(匯流排連接時)



- Step 6. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。

- Step 7. 在[PLC側I/F GOT進階設定]中按以下內容進行勾選。

匯流排連接時

勾選[使用GOT (匯流排連接) 透明傳輸功能]

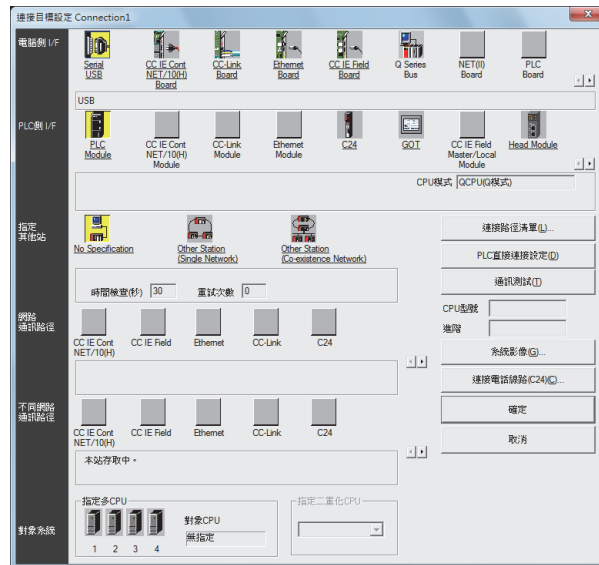
直接連接 CPU 時

勾選[使用GOT (直接連接) 透明傳輸功能]。



- Step 8. 返回[連接目標設定Connection1]畫面，按一下[通訊測試]，確認已連接QCPU (Q模式)。

(2) GOT與PLC以序列通訊連接時（與QJ71C24(N)連接）



Step 1. 依次按一下GX Works2的導航視窗→連接目標瀏覽→[連接目標]→[（連接目標資料名）]。

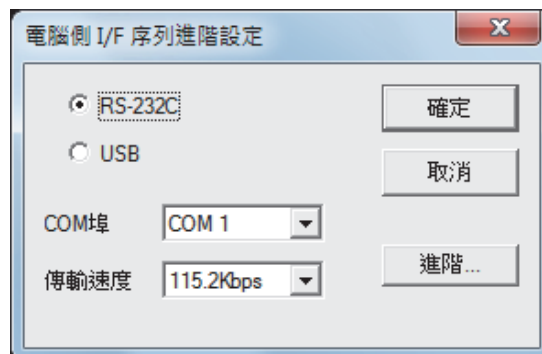
Step 2. 顯示[連接目標設定Connection1]畫面。

Step 3. 進行[連接目標設定Connection1]的設定。

電腦側I/F：Serial USB

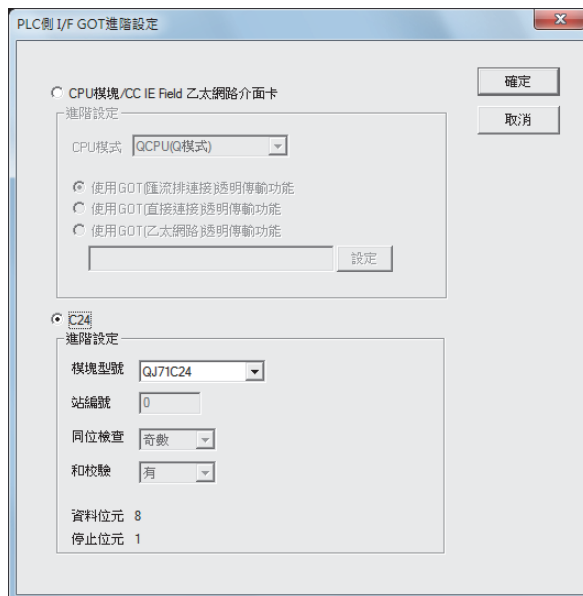
PLC側I/F：GOT

指定其他站：No Specification



Step 4. 按兩下電腦側I/F的[Serial USB]，顯示[電腦側I/F 序列進階設定]。

Step 5. 在[電腦側I/F 序列進階設定]中勾選[USB]。



Step 6. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。

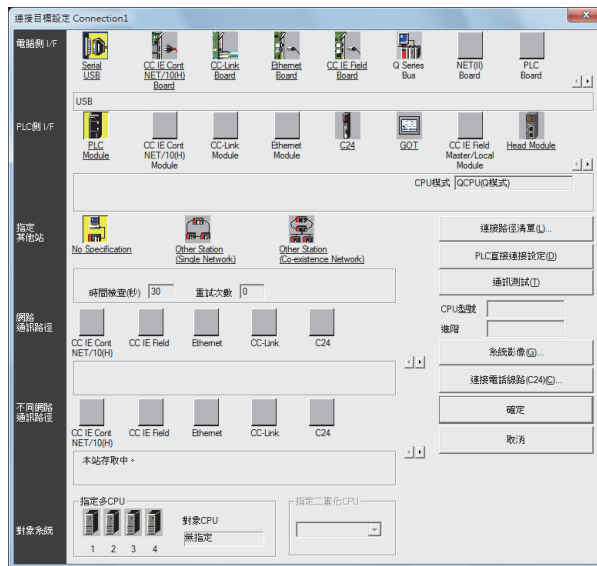
Step 7. 在[PLC側I/F GOT進階設定]中勾選[C24]。



Step 8. 返回[連接目標設定Connection1]畫面，按一下[通訊測試]，確認已連接QCPU（Q模式）。

(3) GOT與PLC以乙太網路連接時

(a) 與QCPU (Q模式) 連接時



Step 1. 依次按一下GX Works2的導航視窗→連接目標瀏覽→[連接目標]→[(連接目標資料名)]。

Step 2. 顯示[連接目標設定Connection1]畫面。

Step 3. 進行[連接目標設定Connection1]的設定。

電腦側I/F : Serial USB

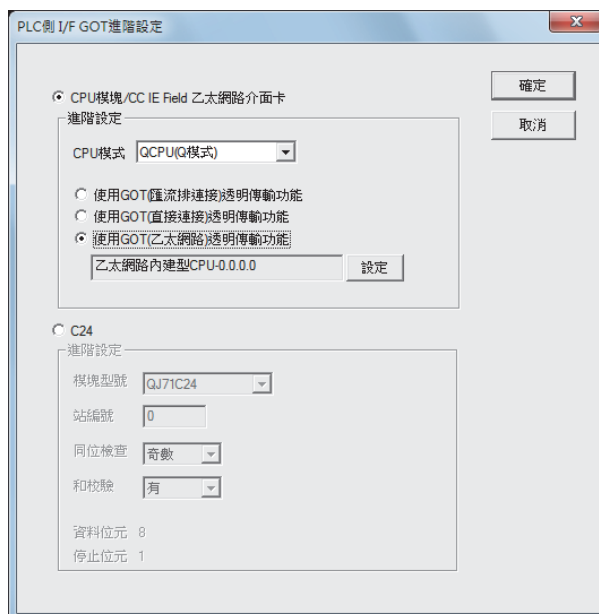
PLC側I/F : GOT

指定其他站 : No Specification



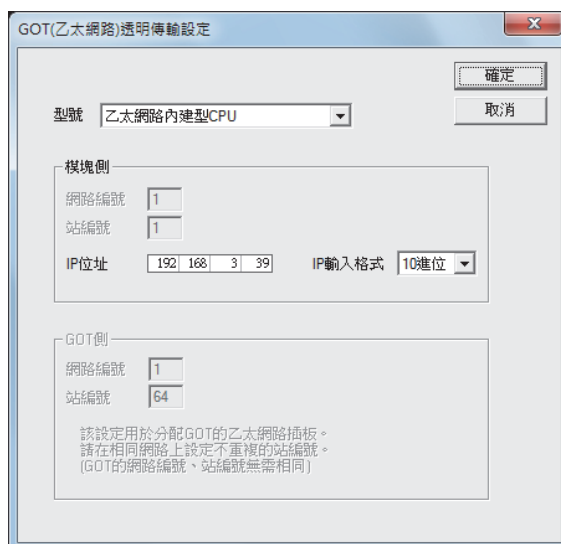
Step 4. 按兩下電腦側I/F的[Serial USB]，顯示[電腦側I/F 序列進階設定]畫面。

Step 5. 在[電腦側I/F 序列進階設定]中勾選[USB]。



Step 6. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。

Step 7. 在[PLC側I/F GOT進階設定]中勾選[使用GOT（乙太網路）透明傳輸功能]，然後按一下[設定]。

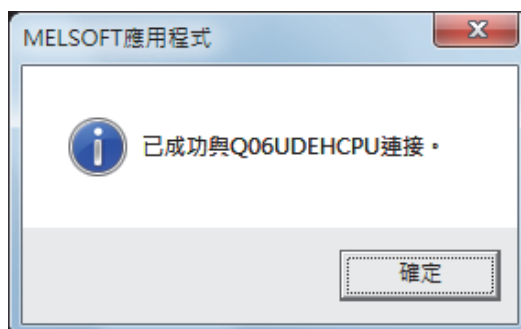


Step 8. 按一下[設定]，顯示[GOT（乙太網路）透明傳輸設定]畫面。
在該畫面中對經由GOT最先連接的乙太網路內建QCPU或者乙太網路模塊進行設定。

Step 9. 將[型號]設定為[QnUDE(H)]或[QJ71E71]。

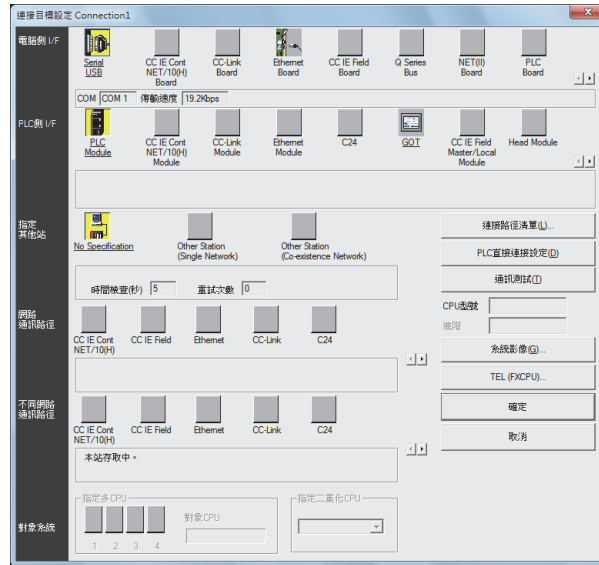
Step 10. 向[網路編號]、[站編號]指定分配給乙太網路模塊的編號。
[型號]設定為[QnUDE(H)]時不需要進行該設定。

Step 11. 向[IP位址]指定在內建乙太網路接口的QCPU或者乙太網路模塊中設定的IP位址。



Step 12. 返回[連接目標設定Connection1]畫面，按一下[通訊測試]，確認已連接QCPU（Q模式）。

(b) 與FXCPU連接時



Step 1. 依次按一下GX Works2的導航視窗→連接目標瀏覽→[連接目標]→[（連接目標資料名）]。

Step 2. 顯示[連接目標設定Connection1]畫面。

Step 3. 進行[連接目標設定Connection1]的設定。

電腦側I/F：Serial USB

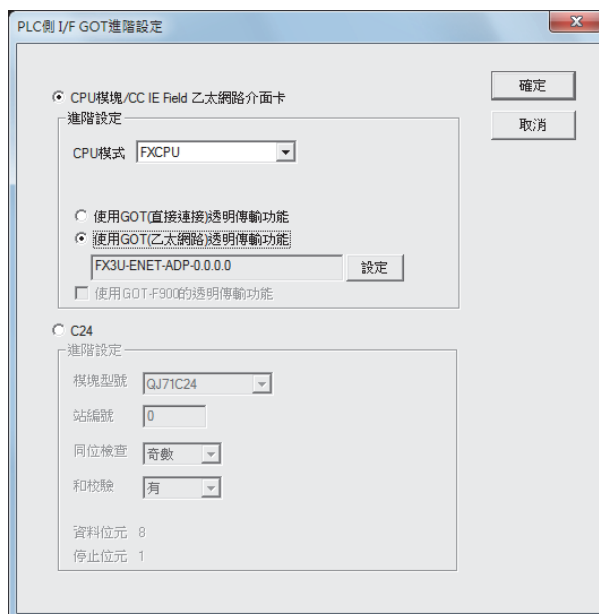
PLC側I/F：GOT

指定其他站：No specification



Step 4. 按兩下電腦側I/F的[Serial USB]，顯示[電腦側I/F 序列進階設定]畫面。

Step 5. 在[電腦側I/F 序列進階設定]中勾選[USB]。



Step 6. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。

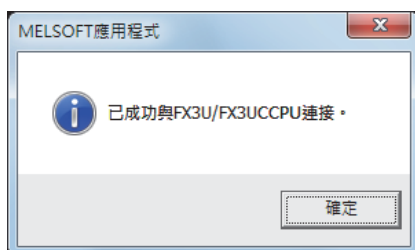
Step 7. 在[PLC側I/F GOT進階設定]中勾選[使用GOT（乙太網路）透明傳輸功能]，然後按一下[設定]。



Step 8. 按一下[設定]，顯示[GOT（乙太網路）透明傳輸設定]畫面。
在該畫面中對經由GOT連接的[FX3U-ENET-ADP]或[乙太網路塊]進行設定。

Step 9. 在[型號]中設定[FX3U-ENET-ADP]或[乙太網路塊]。

Step 10. 向[IP位址]指定在[FX3U-ENET-ADP]或[乙太網路塊]中設定的IP位址。



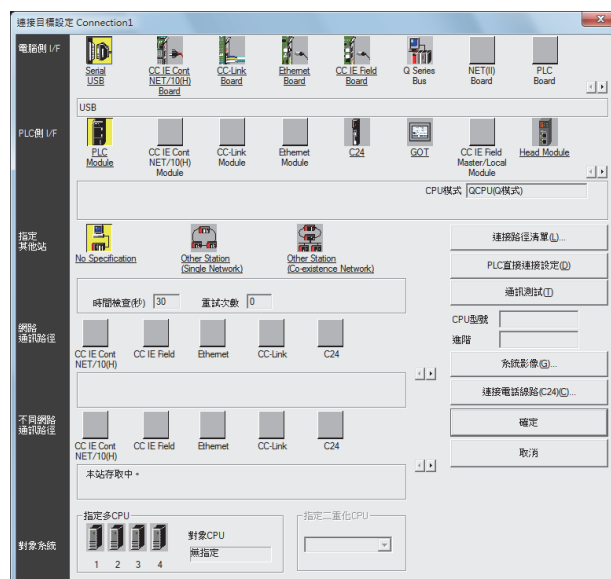
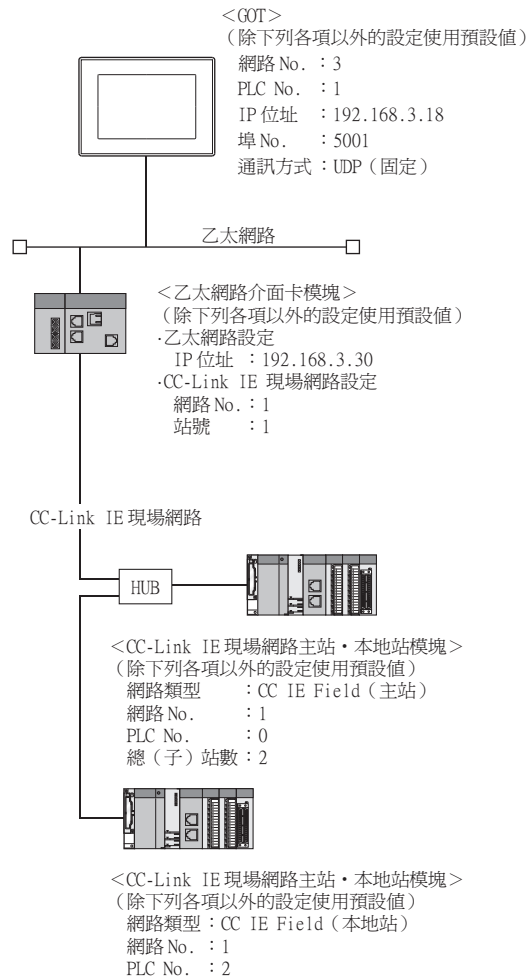
Step 11. 返回[連接目標指定設定Connection1]畫面，按一下[通訊測試]，確認已連接FXCPU。

(4) GOT與乙太網路介面卡 (NZ2GF-ETB) 通過乙太網路連接，與CC-Link IE現場網路上的PLC連接
 以下就如下所示的系統配置時的GX Works2的設定進行說明。

POINT

GX Works2的版本

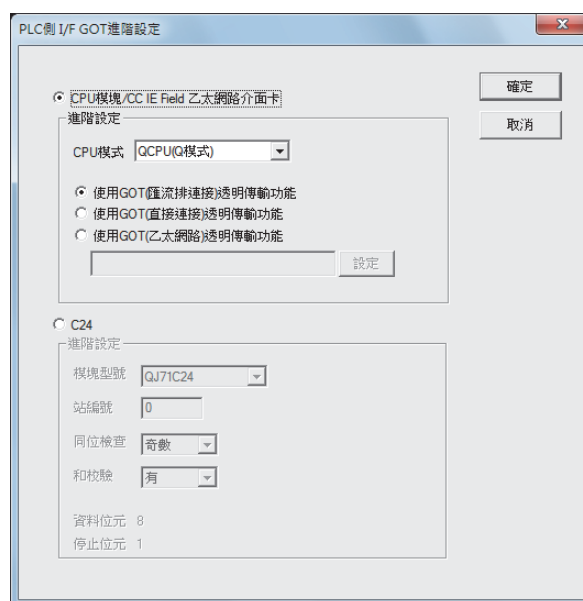
使用乙太網路介面卡 (NZ2GF-ETB)、使用FA透明傳輸功能時，需要GX Works2 Version 1.34L以上的版本。



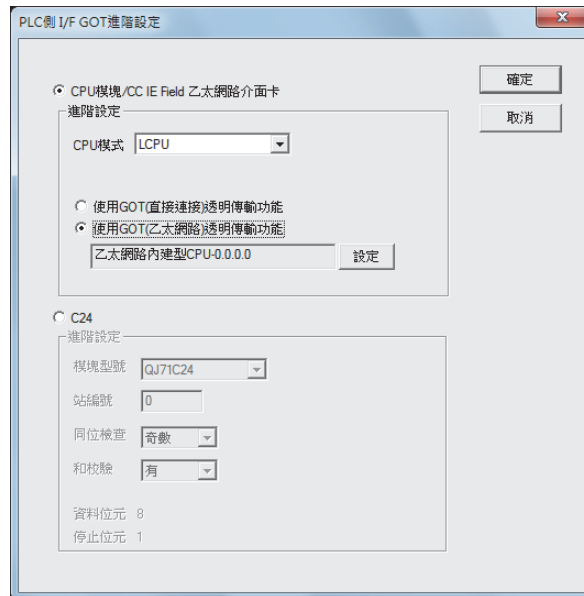
- Step 1.* 依次按一下GX Works2的導航視窗→連接目標瀏覽→[連接目標]→[（連接目標資料名）]。
- Step 2.* 顯示[連接目標設定Connection1]畫面。
- Step 3.* 進行[連接目標設定Connection1]的設定。
電腦側I/F：Serial USB
PLC側I/F：GOT



- Step 4.* 按兩下電腦側I/F的[Serial USB]，顯示[電腦側I/F 序列進階設定]畫面。
- Step 5.* 在[電腦側I/F 序列進階設定]中勾選[USB]。



- Step 6.* 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。
- Step 7.* [CPU模式]設定為[LCPU]。



Step 8. 在[PLC側I/F GOT進階設定]中勾選[使用GOT（乙太網路）透明傳輸功能]，然後按一下[設定]。



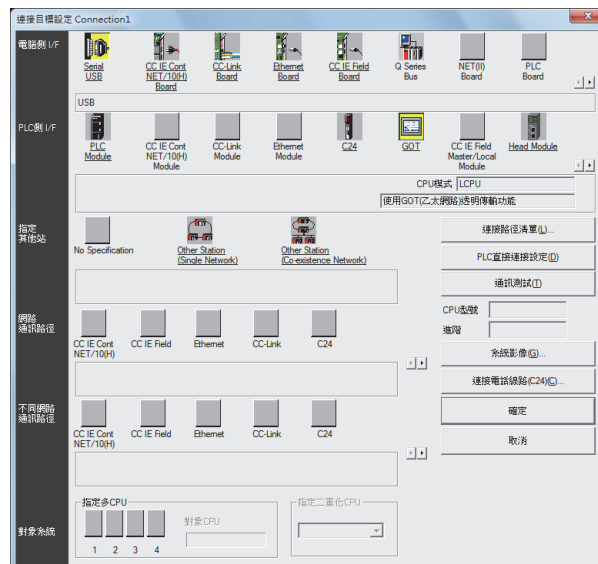
Step 9. 顯示[GOT（乙太網路）透明傳輸設定]畫面。
在該畫面中對經由GOT最先連接的乙太網路模塊進行設定。

Step 10. [型號]設定為[NZ2GF-ETB]。



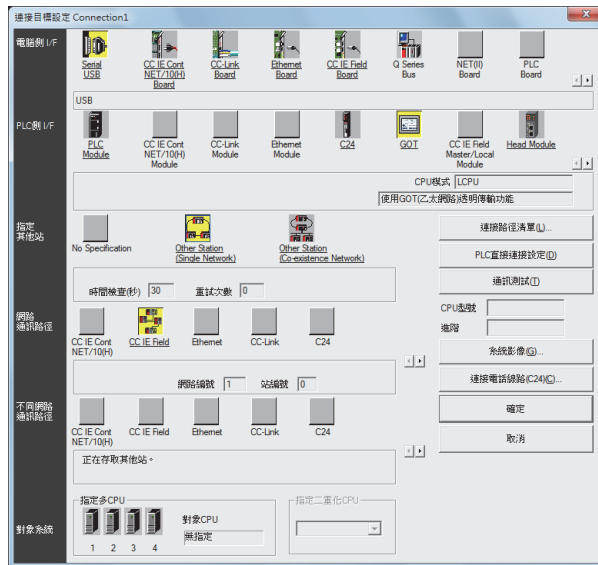
Step 11. [IP位址]指定為分配給NZ2GF-ETB的編號，按一下[確定]。
系統配置示例中的設定如下所示。
[IP位址]：192 168 3 30

Step 12. 回到[PLC側I/F GOT進階設定]，按一下[確定]。

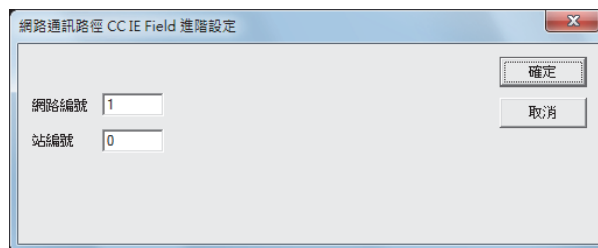


Step 13. 顯示[連接目標設定Connection1]畫面。

Step 14. 按一下[Other Station (Single Network)]。

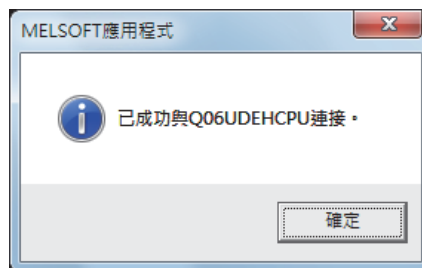


Step 15. 按兩下[CC IE Field]。



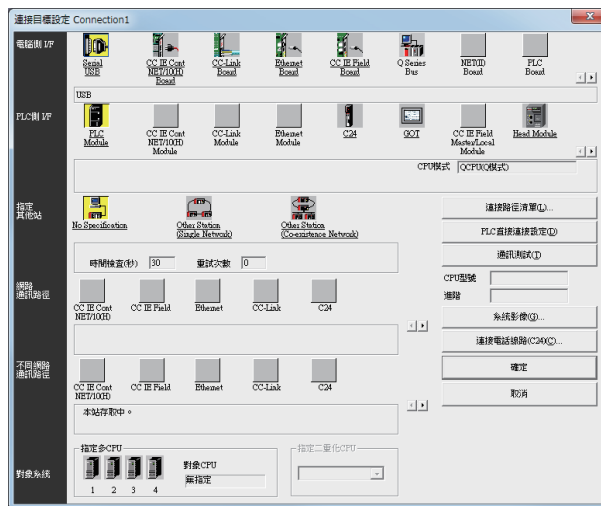
Step 16. 顯示網路通訊路徑CC IF Field進階畫面。

Step 17. 設定分配給CPU的[網路編號]、[站編號]，按一下[確定]。
與系統配置示例的CC-Link IE現場網路主站/本地站模塊連接時，設定如下。
[網路編號]：1
[站編號]：0

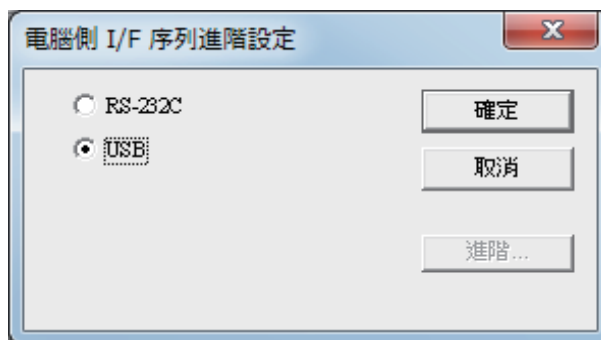


Step 18. 返回[連接目標設定Connection1]畫面，按一下[通訊測試]，確認已連接QCPU (Q模式)。

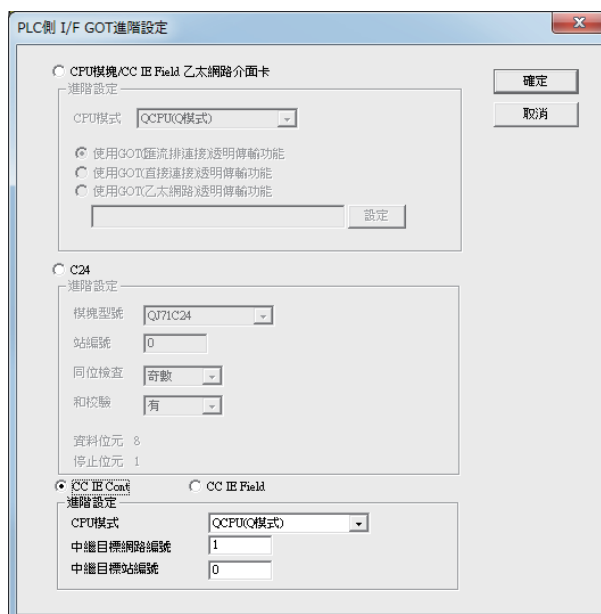
(5) GOT與PLC間以CC-Link IE控制器網路連接時



- Step 1. 依次按一下GX Works2的導航視窗→連接目標瀏覽→[連接目標]→[(連接目標資料名)]。
- Step 2. 顯示[Connection Channel Setup]畫面。
- Step 3. 進行[Connection Channel Setup]的設定。
 PC side I/F : Serial USB
 PLC side I/F : GOT
 Other station : No specification



- Step 4. 按兩下電腦側I/F的[Serial USB]，顯示[電腦側I/F 序列進階設定]畫面。
- Step 5. 在[電腦側I/F 序列進階設定]中勾選[USB]。

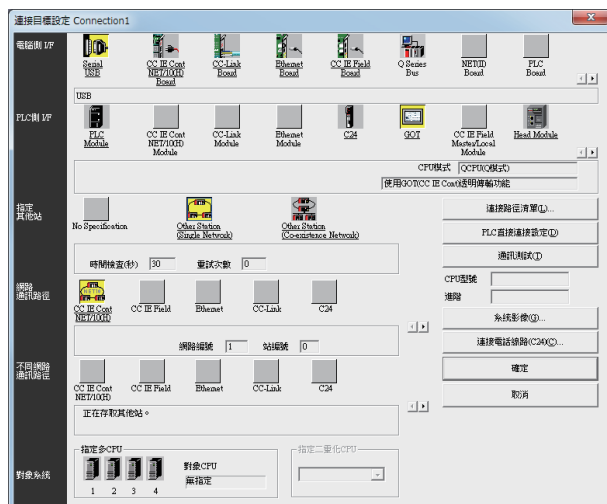


Step 6. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。

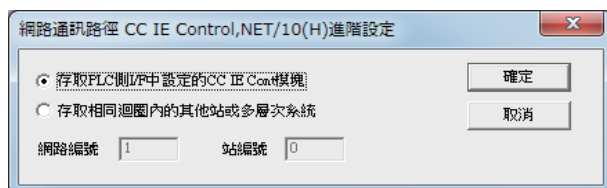
Step 7. 在[GOT-PLC間進階設定]中勾選[CC IE Cont]。

Step 8. 進行[CPU模式]、[中繼目標Net No.]和[中繼站No.]的設定。

- 當以與GOT相同網路No.的PLC為對象時
設定分配給透明傳輸對象的PLC和CC-Link IE控制器網路模塊的編號。
- 當以與GOT不同網路No.的PLC為對象時
設定分配給中繼站的PLC和CC-Link IE控制器網路模塊的編號。

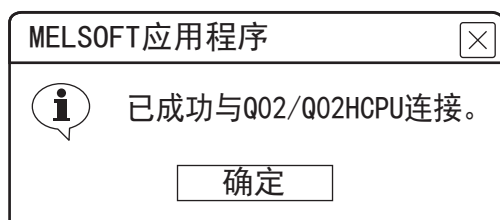


Step 9. 返回[Transfer setup]，按一下[Other Station (Single Network)]，按兩下[CC IE Cont NET/10(H)]。



Step 10. 進行如下設定後，按一下[OK]。

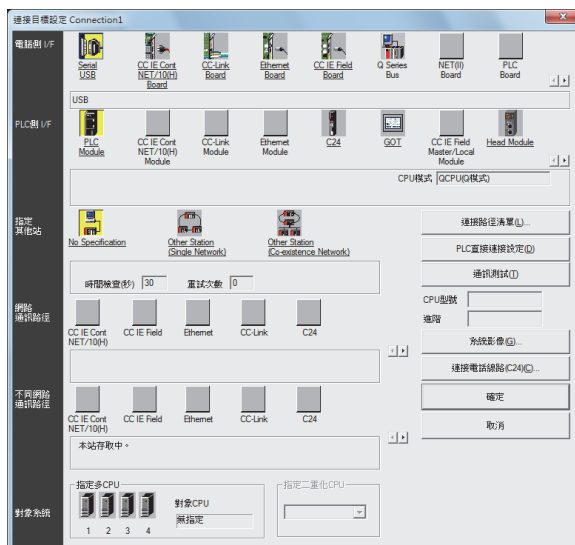
- GOT和PLC處於相同網路時
選擇[對PLC側 I/F設定的CC IE Cont模塊進行存取]。
- GOT和PLC處於不同網路時
選擇[Access to CC IE Cont module set on PLC side I/F]，設定[網路No.]、[站號]。



Step 11. 按一下[通訊測試]，確認已連接QCPU (Q模式)。

■2. GOT與電腦通過乙太網路連接時

(1) GOT與PLC以匯流排連接、CPU直接連接時（與QCPU（Q模式）連接）



Step 1. 依次按一下GX Works2的導航視窗→連接目標瀏覽→[連接目標]→[（連接目標資料名）]。

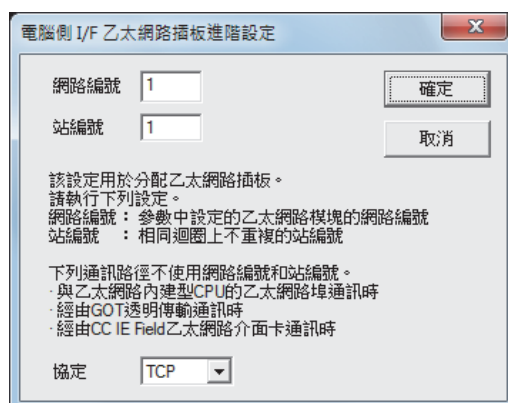
Step 2. 顯示[連接目標設定Connection1]畫面。

Step 3. 進行[連接目標設定Connection1]的設定。

電腦側I/F：Ethernet Board

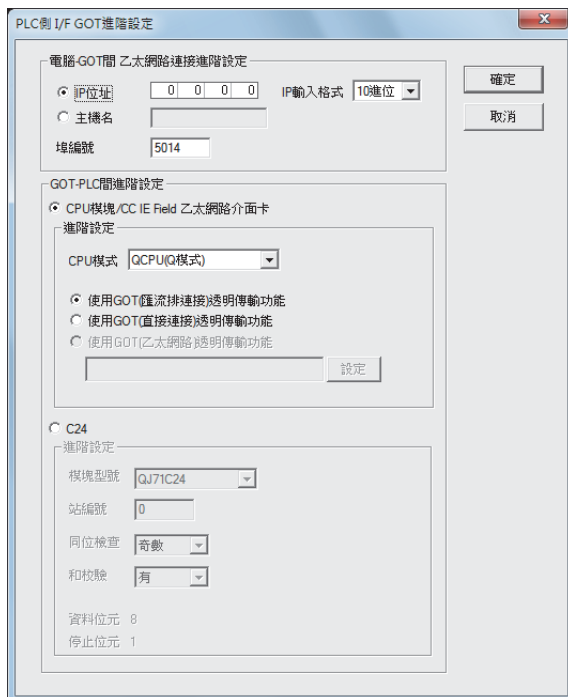
PLC側I/F：GOT

指定其他站：No Specification



Step 4. 按兩下電腦側I/F的[Ethernet Board]，顯示[電腦側I/F乙太網路插板進階設定]畫面。

- Step 5.** 協定設定為TCP。不使用網路編號和站編號，因此不需要設定或變更（預設）。（匯流排連接時）



- Step 6.** 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。

- Step 7.** 設定[電腦-GOT間乙太網路連接進階設定]的IP位址和埠編號。IP位址和埠編號應與GOT側的乙太網路下載設定一致。

➡ 22.6.1 ■2. (2) 乙太網路下載的設定

- Step 8.** 在[GOT-PLC間進階設定]中勾選以下任一選項。

匯流排連接時

勾選[使用GOT（匯流排連接）透明傳輸功能]

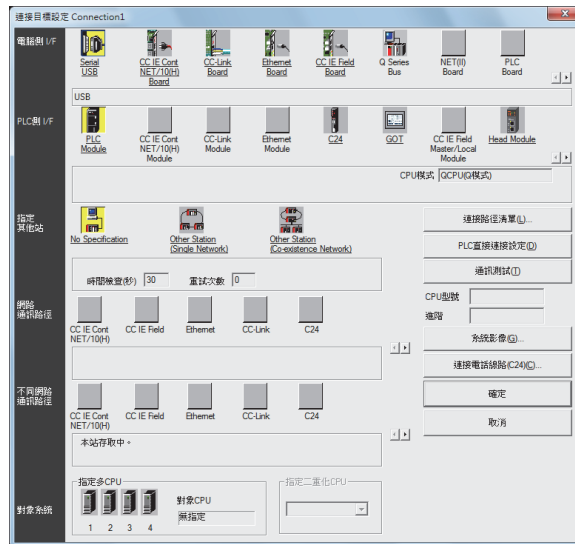
直接連接 CPU 時

勾選[使用GOT（直接連接）透明傳輸功能]。

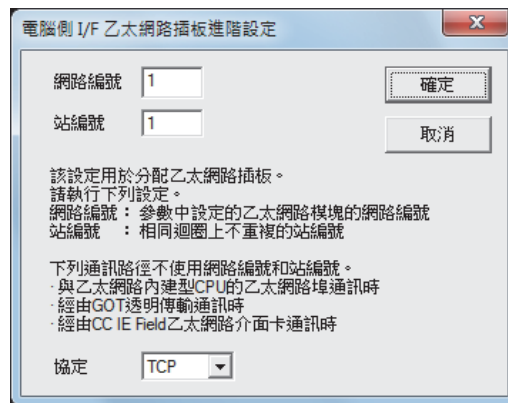


- Step 9.** 返回[連接目標設定Connection1]畫面，按一下[通訊測試]，確認已連接QCPU（Q模式）。

(2) GOT與PLC以電腦連結連接時（與QJ71C24(N)連接）

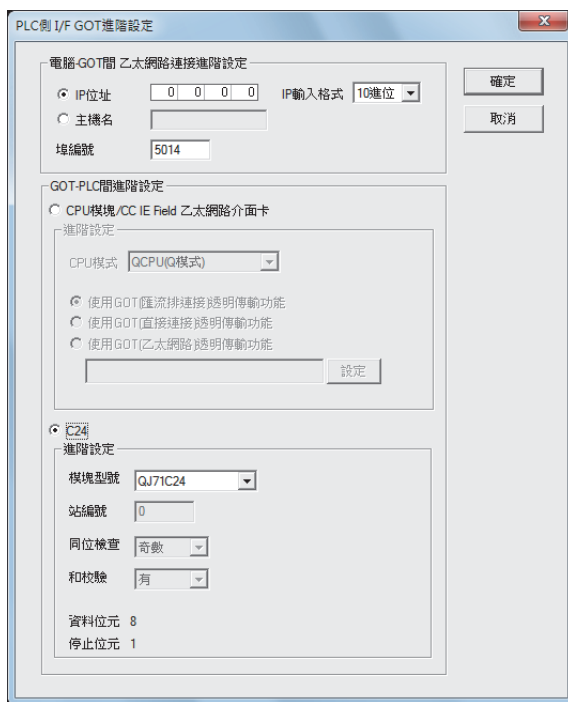


- Step 1.* 依次按一下GX Works2的導航視窗→連接目標瀏覽→[連接目標]→[（連接目標資料名）]。
- Step 2.* 顯示[連接目標設定Connection1]畫面。
- Step 3.* 進行[連接目標設定Connection1]的設定。
 電腦側I/F：Ethernet Board
 PLC側I/F：GOT
 指定其他站：No Specification



- Step 4.* 按兩下電腦側I/F的[Ethernet Board]，顯示[電腦側I/F以太網路插板進階設定]畫面。

Step 5. 協定設定為TCP。不使用網路編號和站編號，因此不需要設定或變更（預設）。



Step 6. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。

Step 7. 設定[電腦-GOT間乙太網路連接進階設定]的IP位址和埠編號。IP位址和埠編號應與GOT側的乙太網路下載設定一致。

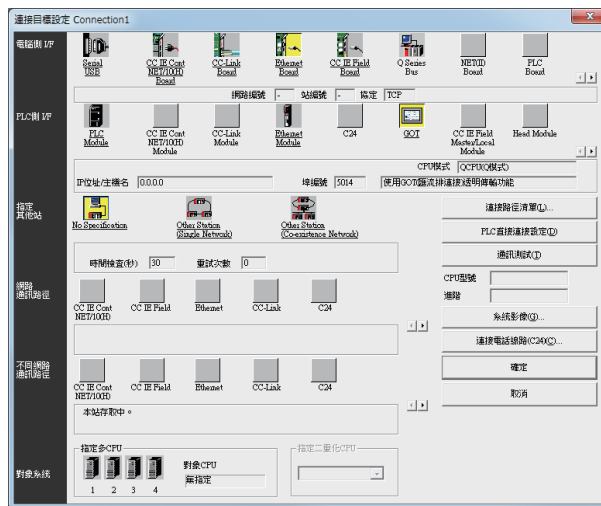
➡ 22.6.1 ■2. (2) 乙太網路下載的設定

Step 8. 在[GOT-PLC間進階設定]中勾選[C24]。

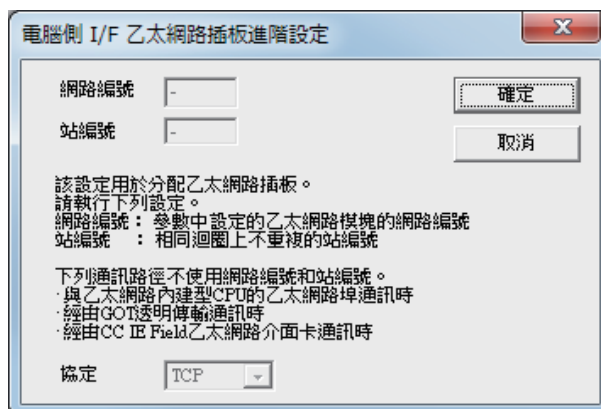


Step 9. 返回[連接目標設定Connection1]畫面，按一下[通訊測試]，確認已連接QCPU（Q模式）。

(3) GOT與PLC間以CC-Link IE控制器網路連接時

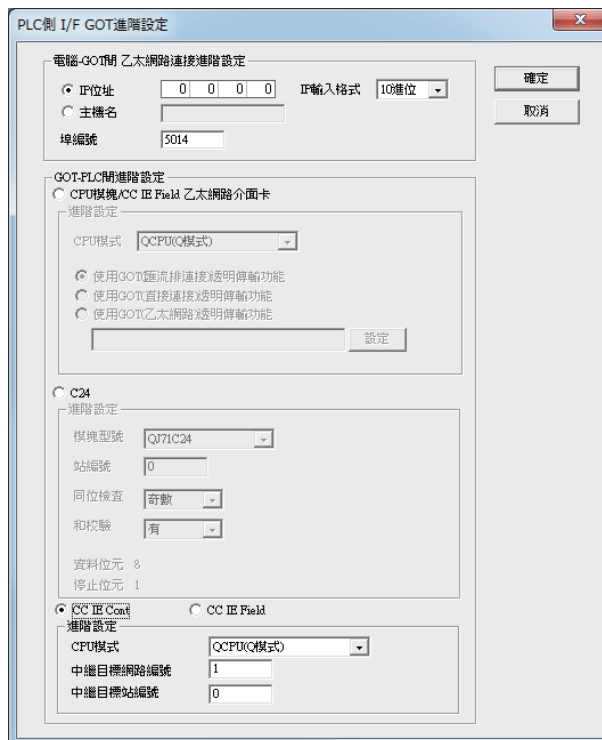


- Step 1.* 依次按一下GX Works2的導航視窗→連接目標瀏覽→[連接目標]→[(連接目標資料名)]。
- Step 2.* 顯示[Transfer setup]畫面。
- Step 3.* 進行[Transfer setup]的設定。
 PC side I/F : Ethernet Board
 PLC side I/F : GOT
 Other station : No specification



- Step 4.* 按兩下電腦側I/F的[Ethernet Board]，顯示[電腦側I/F乙太網路插板進階設定]畫面。

- Step 5.** 協定設定為TCP。
不使用網路編號和站編號，因此不需要設定或變更（預設）。



- Step 6.** 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。

- Step 7.** 設定[Ethernet detail setting for PC and GOT connection] 的IP 位址和埠編號。
IP位址和埠編號應與GOT側的乙太網路下載設定一致。

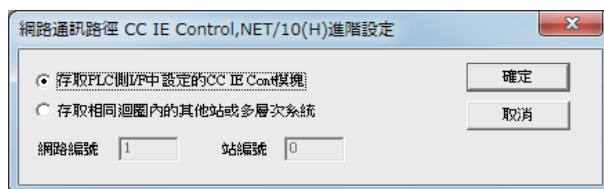
➡ 22.6.1 ■2. (2) 乙太網路下載的設定

- Step 8.** 在[GOT-PLC間進階設定]中勾選[CC IE Cont]。

- Step 9.** 進行[CPU模式]、[中繼目標Net No.]和[中繼站No.]的設定。
- 當以與GOT相同網路No.的PLC為對象時
設定分配給透明傳輸對象的PLC和CC-Link IE控制器網路模塊的編號。
 - 當以與GOT不同網路No.的PLC為對象時
設定分配給中繼站的PLC和CC-Link IE控制器網路模塊的編號。

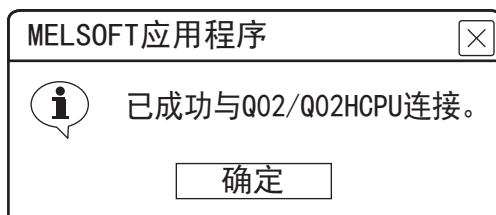


Step 10. 返回[Transfer setup]，按一下[Other Station (Single Network)]，按兩下[CC IE Cont NET/10(H)]。



Step 11. 進行如下設定後，按一下[OK]。

- GOT和PLC處於相同網路時
選擇[Access to CC IE Cont module set on PLC side I/F]。
- GOT和PLC處於不同網路時
選擇[Other station in the same loop or access to multilevel system]，設定[網路No.]、[站號]。



Step 12. 按一下[通訊測試]，確認已連接QCPU（Q模式）。

(4) GOT與PLC以乙太網路連接時

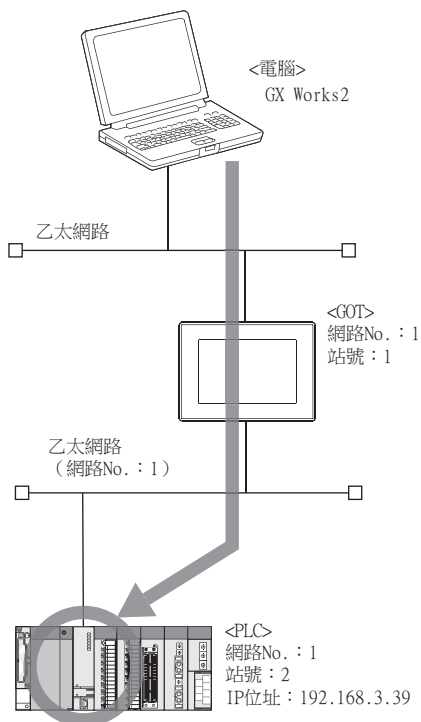
GOT側需設定乙太網路連接裝置。

此外，根據系統配置，GOT側可能需要設定路由。
詳情請參照以下步驟。

以連接QCPU（Q模式）時為例進行說明。

(a) GOT側不需要設定路由時

1) 系統配置



2) GT Designer3的乙太網路連接裝置設定

請務必在GT Designer3中，針對FA透明功能對象的PLC CPU，設定網路No.、PC No.、IP位址。

本站	网络号	站号	机器	IP地址	端口号	通讯方式
1	*	1	QnUD(P)/V/QnUDE(H)	192.168.3.39	5006	UDP

5. 乙太網路連接

3) GX Works2的設定

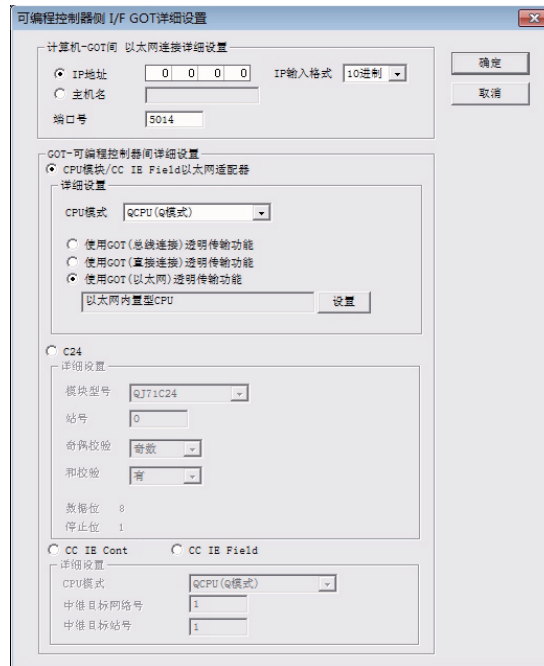


Step 1. 依次按一下GX Works2的導航視窗→連接目標瀏覽→[連接目標]→[(連接目標資料名)]。顯示[連接目標指定]畫面。

Step 2. 進行[連接目標設定]的設定。

電腦側I/F：乙太網路板
PLC側I/F：GOT
其他站指定：無其他站指定

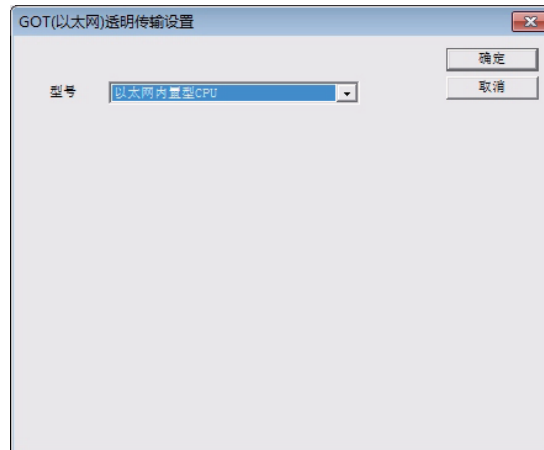
Step 3. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。



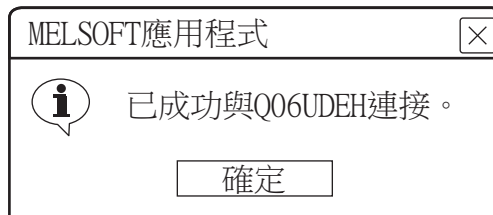
Step 4. 設定[Ethernet detail setting for PC and GOT connection]的IP位址和埠No.。IP位址和埠No.應與GOT側的乙太網路下載設定一致。

➡ 22.6.1 ■2. (2) 乙太網路下載的設定

Step 5. 在[GOT-PLC間進階設定]中勾選[使用GOT(以太网)透明功能]，然後按一下[設定]。



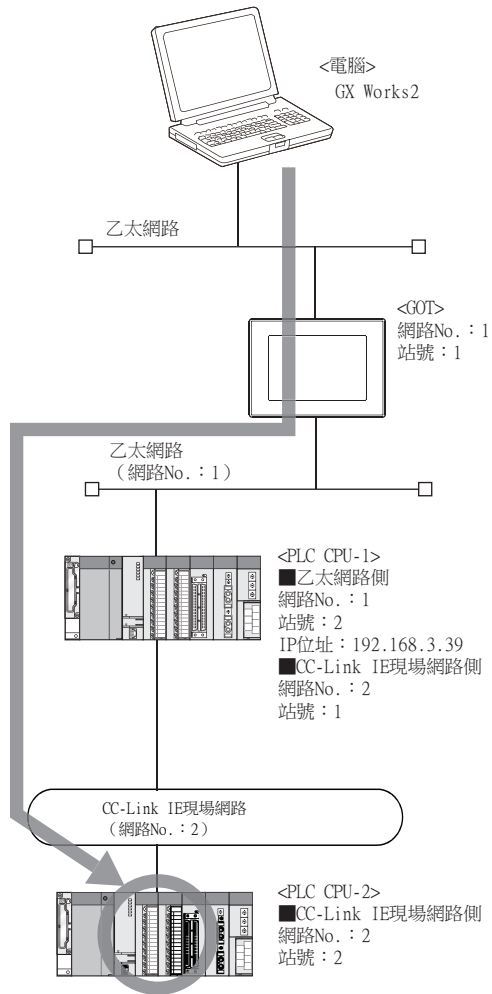
Step 6. 在GOT的連接目標中指定[以太网内置式CPU]。



Step 7. 按一下[通訊測試]，確認已連接QCPU (Q模式)。

(b) GOT側需要設定路由時

1) 系統配置



2) GT Designer3的乙太網路連接裝置設定

請務必在GT Designer3中，針對FA透明功能對象的PLC CPU，設定網路No.、PC No.、IP位址。

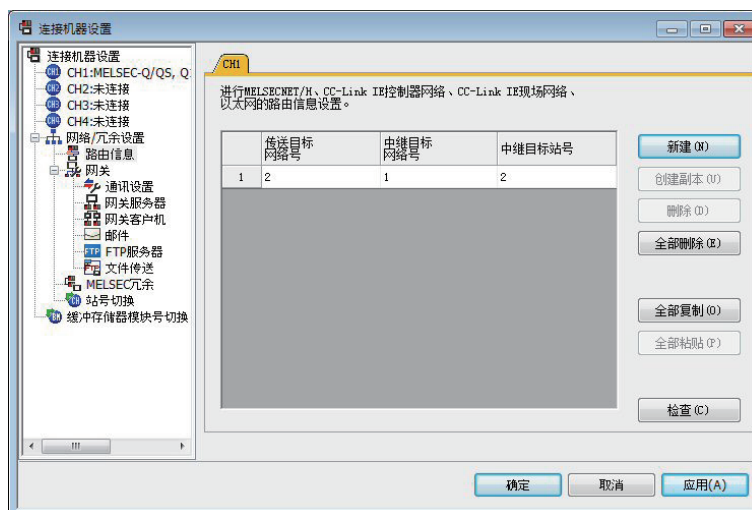
以太网连接机器设置

本站	网络号	站号	机器	IP地址	端口号	通讯方式	
1	*	1	2	QnUD(P)/QnUDE(H)	192.168.3.39	5006	UDP

➡ 5. 乙太網路連接

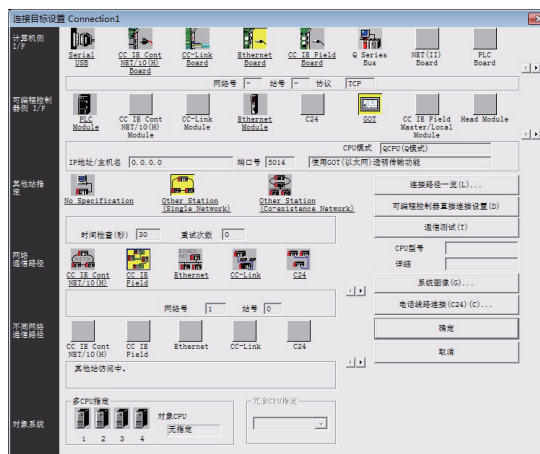
3) GT Designer3的路由設定

請務必在GT Designer3中，針對FA透明功能對象的PLC CPU，設定轉移目標NET No.、中繼目標NET No.、中繼目標站號。



5. 乙太網路連接

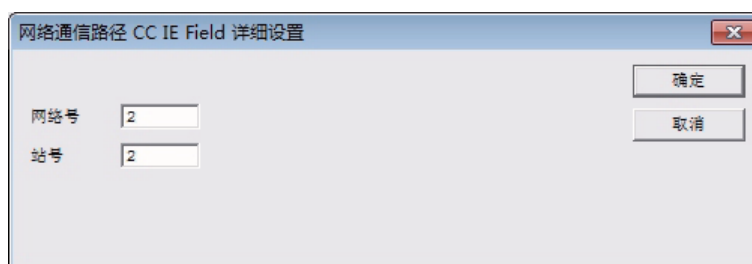
4) GX Works2的設定



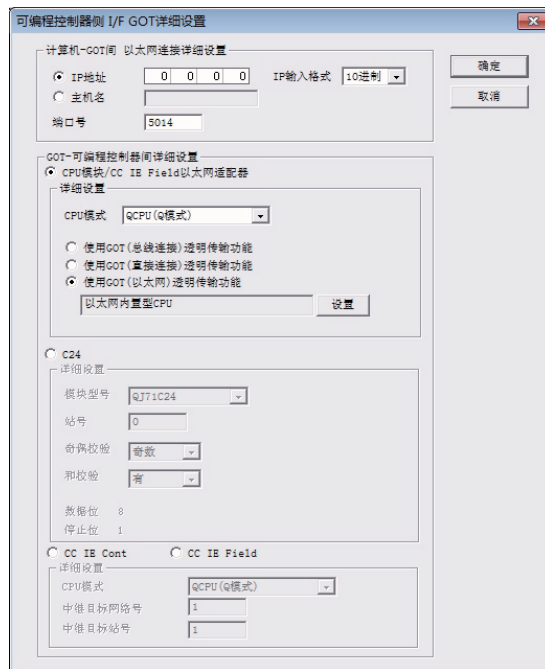
Step 1. 依次按一下GX Works2的導航視窗→連接目標瀏覽→[連接目標]→[（連接目標資料名）]。顯示[連接目標指定]畫面。

Step 2. 進行[連接目標設定]的設定。
電腦側I/F：乙太網路板
PLC側I/F：GOT
其他站設定：其他站（單一網路）
網路路徑：CC IE Field

Step 3. 按兩下[CC IE Field]，設定網路No.、站號。



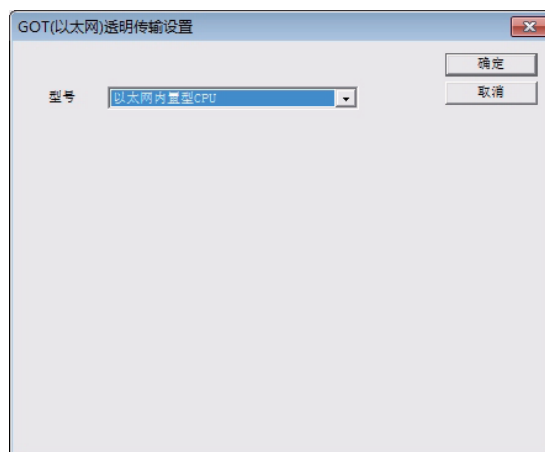
Step 4. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。



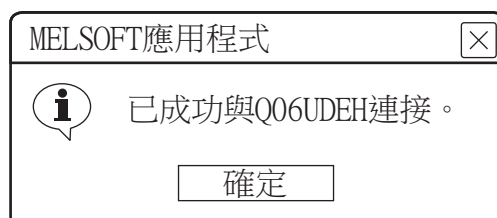
Step 5. 設定[Ethernet detail setting for PC and GOT connection]的IP位址和埠No.。IP位址和埠No. 應與GOT側的乙太網路下載設定一致。

➡ 22.6.1 ■2. (2) 乙太網路下載的設定

Step 6. 在[GOT-PLC間進階設定]中勾選[使用GOT(以太网)透明功能]，然後按一下[設定]。



Step 7. 在GOT的連接目標中指定[以太网内置型CPU]或[QJ71E71]。



Step 8. 按一下[通訊測試]，確認已連接QCPU (Q模式)。

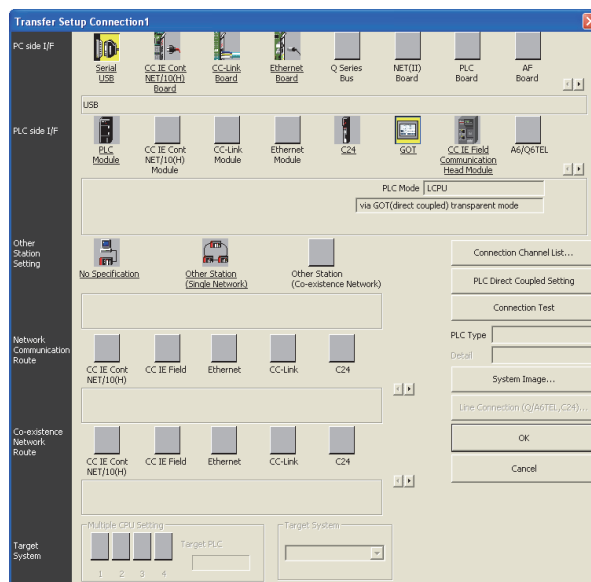
22.7.5 通過GX LogViewer進行存取

以下，將對GX LogViewer的FA透明傳輸功能設定方法進行說明。



Step 1. 依次按一下GX LogViewer的[View]→[Show Assistant Dialog]。

Step 2. 顯示[Assistant]對話方塊。



Step 3. 在[Assistant]對話方塊中按一下[LCPU]→[Show Logged Device Status]。

Step 4. 顯示[Transfer Setup Connection1]對話方塊。

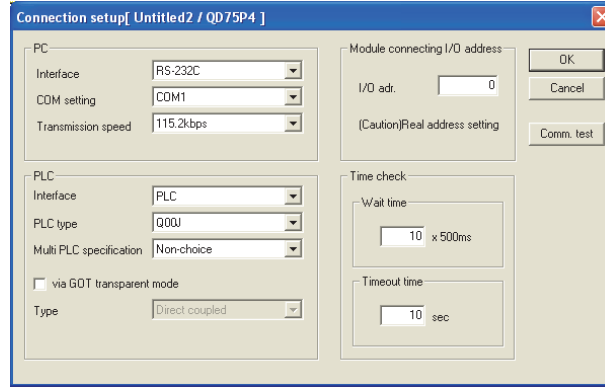
Step 5. 進行[Transfer Setup Connection1]的設定。
PC side I/F: Serial USB
PLC side I/F: GOT
Other Station Setting: (從系統配置中選擇)

Step 6. 關於[Transfer Setup]對話方塊中的[PC side I/F Serial Setting]、[PLC side I/F Detailed Setting]，請參照以下內容進行設定。

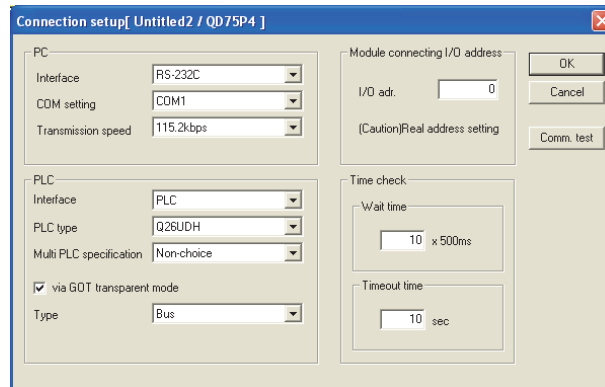
➡ 22.7.4 通過GX Works2進行存取

22.7.6 通過GX Configurator-QP進行存取

以下，將對GX Configurator-QP的FA透明傳輸功能設定方法進行說明。



- Step 1. 按一下GX Configurator-QP的[Online]→[Connection setup]。
- Step 2. 顯示[連接目標設定Connection1]畫面。
- Step 3. 在[Connection Setup] 的[PC] 中進行以下設定。
Interface : USB



- Step 4. 對[Connection setup]的[PLC]進行設定。
PLC type : Q PLC型號名
Multi PLC specification : Non-choice/1~4號CPU
勾選[via GOT transparent mode]。

匯流排連接時

Interface: PLC

Type: Bus

直接連接 CPU 時

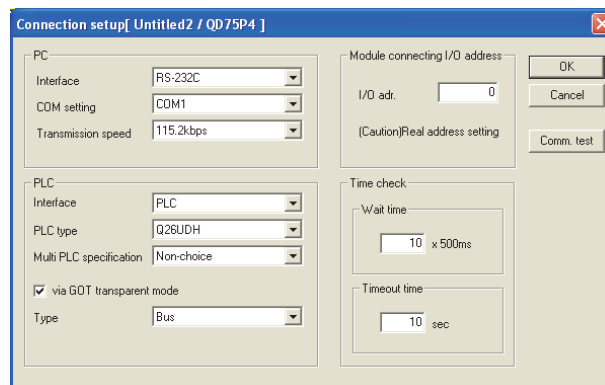
Interface: PLC

Type: Direct coupled

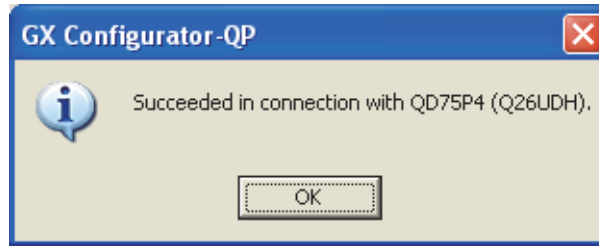
電腦連結連接

Interface: C24

(匯流排連接時)



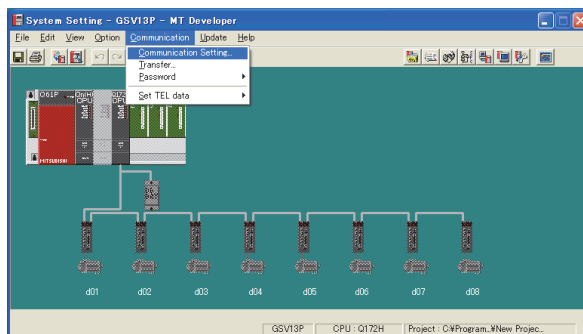
- Step 5.* 對[Connection setup]的[Module connecting I/O address]進行設定。
指定模塊的實際I/O位址。



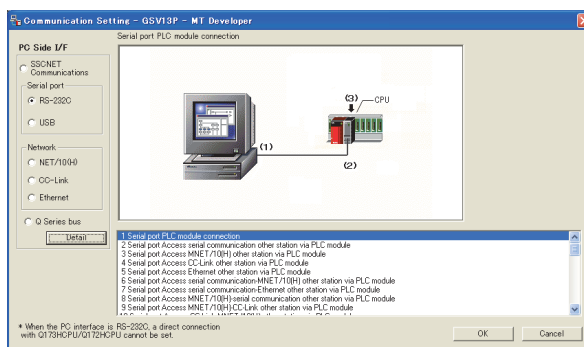
- Step 6.* 返回[Connection setup]畫面，按一下[Connection Test]，確認已連接QD75*** (QnCPU)。

22.7.7 通過MT Developer進行存取

以連接運動控制器CPU（Q系列）時為例，對MT Developer的FA透明傳輸功能的設定方法進行說明。

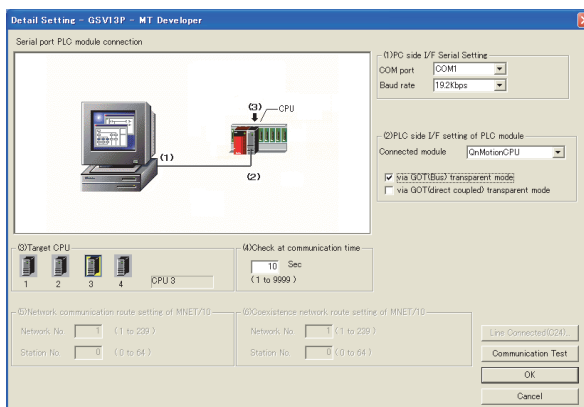


Step 1. 按一下MT Developer的[Communication]→[Communication Setting]。



Step 2. 在[Serial port]中勾選[USB]。

Step 3. 按一下[Detail]。



Step 4. 在[PLC side I/F setting of PLC module]中按以下內容進行勾選。

匯流排連接時

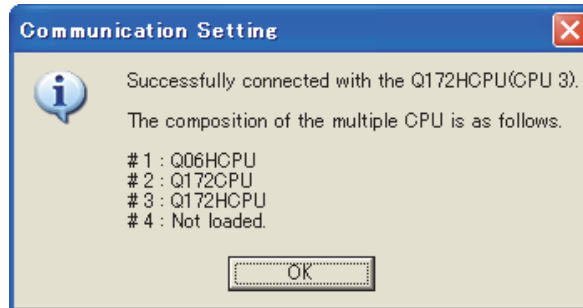
[via GOT(Bus) transparent mode]

直接連接 CPU 時

[via GOT(direct coupled) transparent mode]

Step 5. 根據需要，在[Target CPU]中選擇透明傳輸的對象CPU。

Step 6. 按一下[Communication Test]。



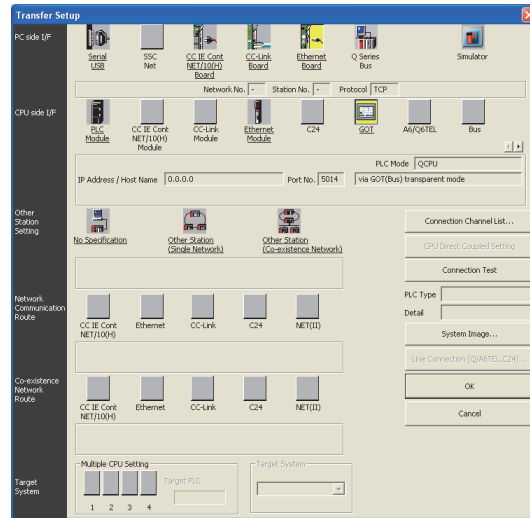
Step 7. 確認已連接運動控制器CPU（Q系列）。

22.7.8 通過MT Works2進行存取

以連接運動控制器CPU（MELSEC iQ-R系列）、運動控制器CPU（Q系列）時為例，對MT Works2的FA透明傳輸功能的設定方法進行說明。

■ 1. GOT與電腦間通過USB連接時

(1) GOT與PLC進行匯流排連接、CPU直接連接時（僅限運動控制器CPU（Q系列））



Step 1. 按一下[Online] → [Transfer setup]。

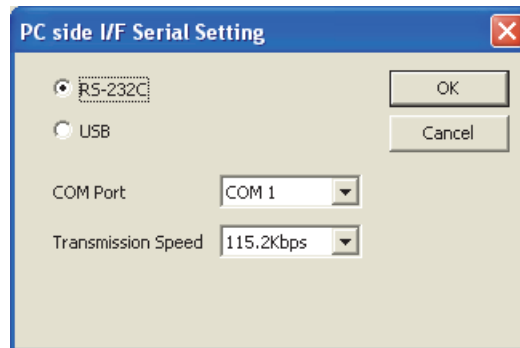
Step 2. 顯示[Transfer setup]畫面。

Step 3. 進行[Transfer setup]的設定。

PC side I/F : Serial USB

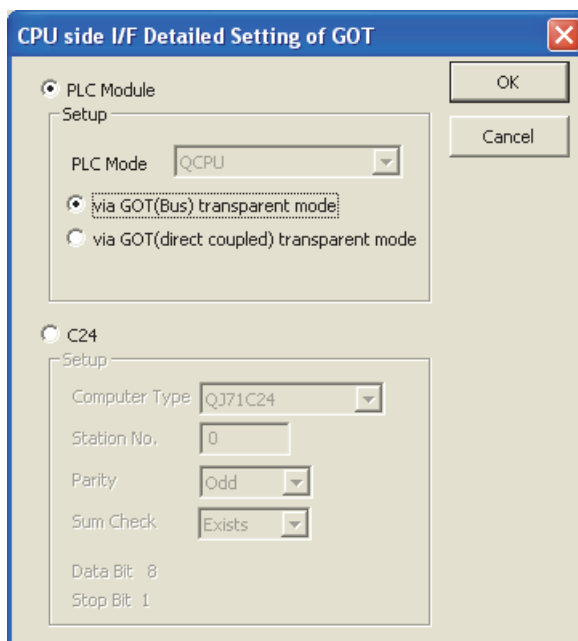
CPU side I/F : GOT

Other Station Setting : No Specification



Step 4. 按兩下PC side I/F的[Serial USB]，顯示[PC side I/F Serial setting]畫面。

Step 5. 在[PC side I/F Serial setting]中勾選[USB]。



Step 6. 按兩下PC side I/F 的[GOT]，顯示[CPU side I/F Detailed Setting of GOT] 畫面。

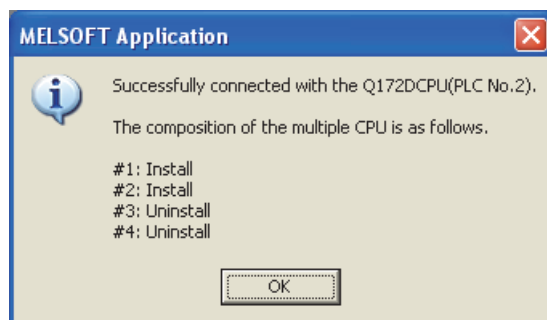
Step 7. 在[CPU side I/F Detailed Setting of GOT]中按以下內容進行勾選。

匯流排連接時

勾選[via GOT (Bus) transparent mode]。

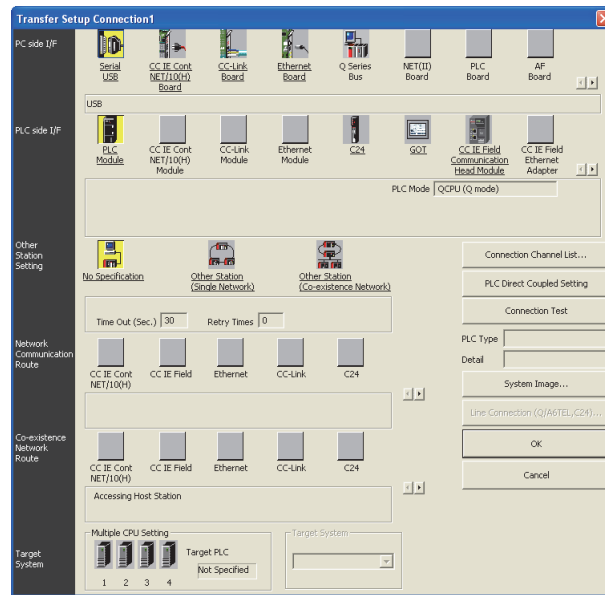
直接連接 CPU 時

勾選[via GOT (direct coupled) transparent mode]。



Step 8. 返回[Transfer setup]畫面，按一下[通訊測試]按鈕，確認已連接運動控制器（Q模式）。

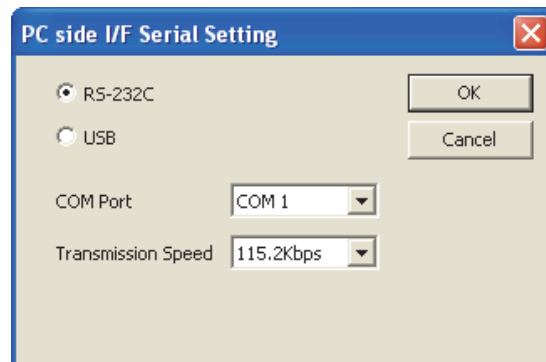
(2) GOT與PLC以乙太網路連接時



Step 1. 依次按一下MT Works2的導航視窗→連接目標瀏覽→[連接目標]→[(連接目標資料名)]。

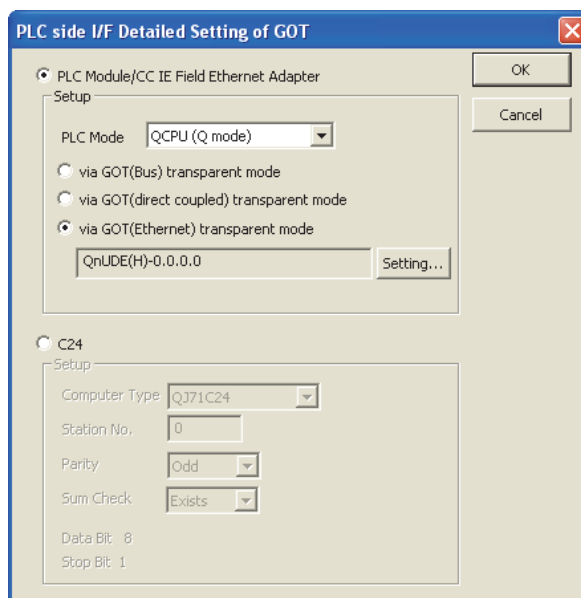
Step 2. 顯示[Transfer Setup Connection1]畫面。

Step 3. 進行[Transfer Setup Connection1]的設定。
PC side I/F : Serial USB
PLC side I/F : GOT
Other Station Setting : No Specification



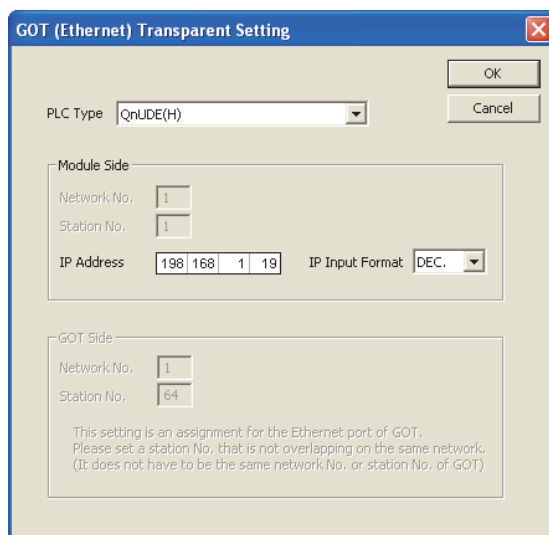
Step 4. 按兩下PC side I/F 的[Serial USB]，顯示[PC side I/F Serial Setting] 畫面。

Step 5. 在[PC side I/F Serial setting]中勾選[USB]。



Step 6. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC side I/F Detailed Setting of GOT]畫面。

Step 7. 在[PLC side I/F Detailed Setting of GOT]中勾選[via GOT(Ethernet) transparent mode]，然後按一下[Setting]。

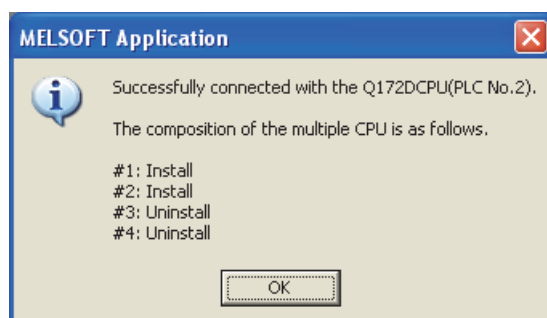


Step 8. 按一下[Setting]，顯示[GOT (Ethernet) Transparent Setting]畫面。
在該畫面中對經由GOT最先連接的乙太網路內建QCPU或者乙太網路模塊進行設定。

Step 9. 將[PLC Type]設定為[QnUDE(H)]或[QJ71E71]。

Step 10. 向[Network No.]、[Station No.]指定分配給乙太網路模塊的編號。
[PLC Type]設定為[QnUDE(H)]時不需要進行該設定。

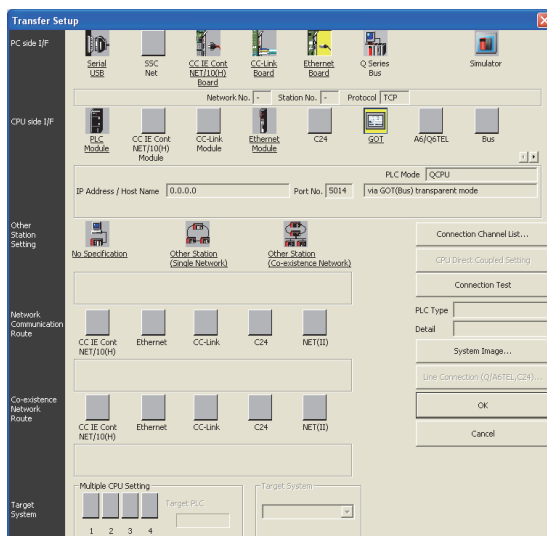
Step 11. 向[IP address]指定在內建乙太網路接口的QCPU或者乙太網路模塊中設定的IP位址。



Step 12. 返回[Transfer Setup Connection1]畫面，按一下[通訊測試]按鈕，確認已連接運動控制器（Q模式）。

■2. GOT與電腦通過乙太網路連接時

(1) GOT與PLC進行匯流排連接、CPU直接連接時（僅限運動控制器CPU（Q系列））



Step 1. 依次按一下MT Works2的導航視窗→連接目標瀏覽→[連接目標]→[（連接目標資料名）]。

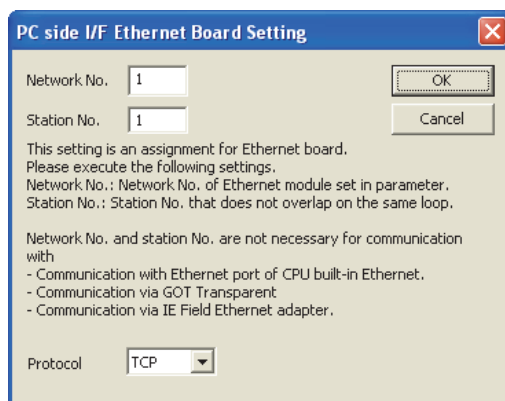
Step 2. 顯示[Transfer setup]畫面。

Step 3. 進行[Transfer setup]的設定。

PC side I/F : Ethernet Board

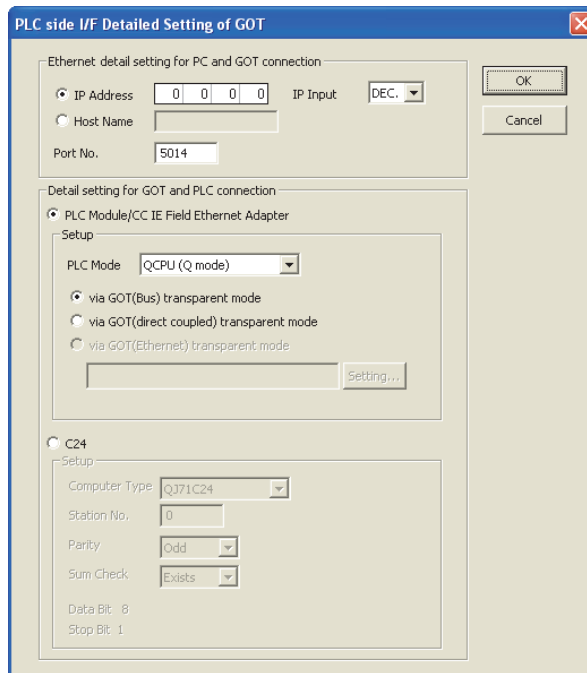
CPU side I/F : GOT

Other Station Setting : No Specification



Step 4. 按兩下PC side I/F 的[Ethernet Board]，顯示[PC side I/F Ethernet Board Setting]畫面。

- Step 5.** 協定設定為TCP。不使用網路編號和站編號，因此不需要設定或變更（預設）。（匯流排連接時）



- Step 6.** 按兩下CPU side I/F 的[GOT]，顯示[PLC side I/F Detailed Setting of GOT] 畫面。

- Step 7.** 設定[Ethernet detail setting for PC and GOT connection] 的IP 位址和埠編號。IP位址和埠編號應與GOT側的乙太網路下載設定一致。

➡ 22.6.1 ■2. (2) 乙太網路下載的設定

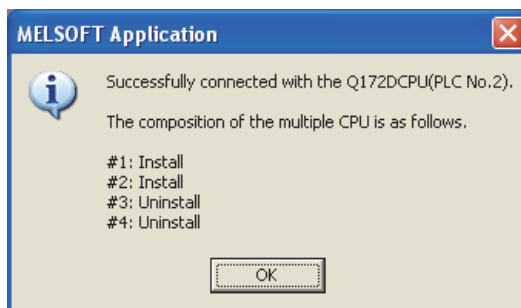
- Step 8.** 在[Detail setting for GOT and PLC connection]中勾選以下任一選項。

匯流排連接時

勾選[via GOT(Bus) transparent mode]

直接連接 CPU 時

勾選[via GOT(direct coupled) transparent mode]。



- Step 9.** 返回[Transfer setup]畫面，按一下[通訊測試]按鈕，確認已連接運動控制器（Q模式）。

(2) GOT與PLC以乙太網路連接時

GOT側需設定乙太網路連接裝置。

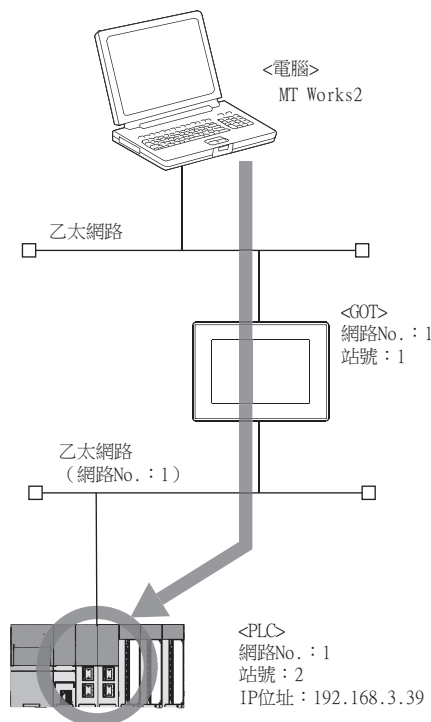
此外，根據系統配置，GOT側可能需要設定路由。

詳情請參照以下步驟。

以連接運動控制器CPU（MELSEC iQ-R系列）時為例進行說明。

(a) GOT側不需要設定路由時

1) 系統配置



2) GT Designer3的乙太網路連接裝置設定

請務必在GT Designer3中，針對FA透明功能對象的PLC CPU，設定網路No.、PC No.、IP位址。

以太网连接机器设置

本站	网络号	站号	机器	IP地址	端口号	通讯方式
1	*	1	QnUD(P)V/QnUDE(H)	192.168.3.39	5006	UDP

5. 乙太網路連接

3) MT Works2的設定

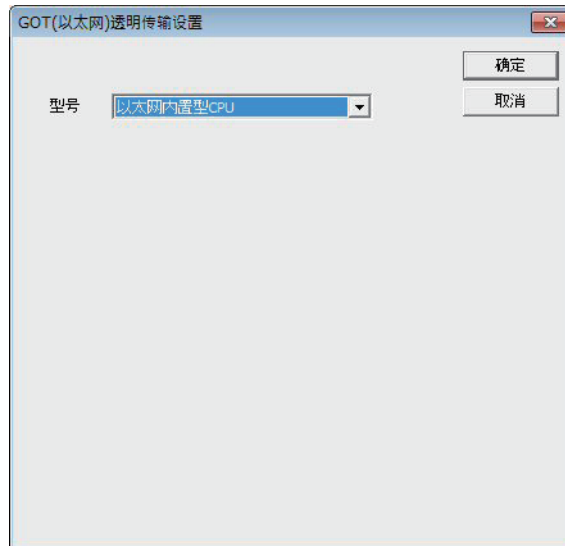


Step 1. 按一下MT Works2的[線上]→[連接目標設定]。顯示[連接目標設定]畫面。

- Step 2.* 進行[連接目標設定]的設定。
 電腦側I/F：乙太網路板
 PLC側I/F：GOT
 其他站指定：無其他站指定
- Step 3.* 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。



- Step 4.* 設定[Ethernet detail setting for PC and GOT connection]的IP位址和埠No.。
 IP位址和埠No.應與GOT側的乙太網路下載設定一致。
 ➡ 22.6.1 ■2. (2) 乙太網路下載的設定
- Step 5.* 在[GOT-PLC間進階設定]中勾選[使用GOT(以太网)透明功能]，然後按一下[設定]。



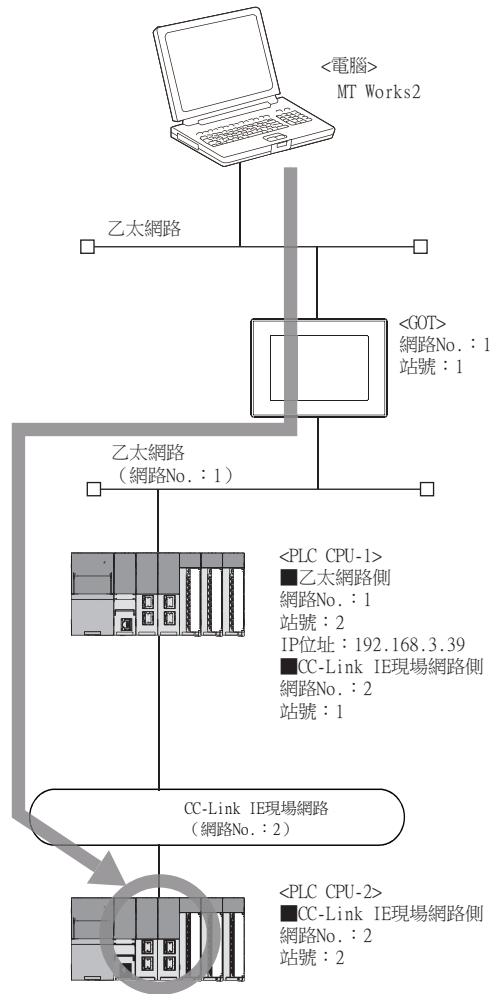
- Step 6.* 在GOT的連接目標中指定[以太网内置型CPU]。



- Step 7.* 按一下[通訊測試]，確認已連接R16MTCPU。

(b) GOT側需要設定路由時

1) 系統配置



2) GT Designer3的以太网連接裝置設定

請務必在GT Designer3中，針對FA透明功能對象的PLC CPU，設定網路No.、PC No.、IP位址。

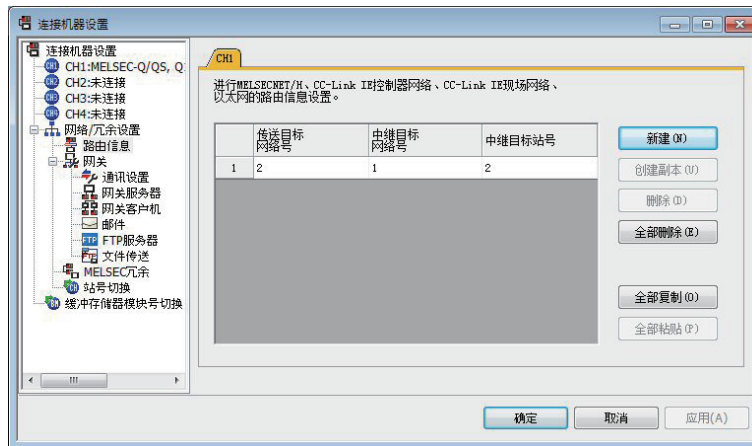
以太网连接机器设置

本站	网络号	站号	机器	IP地址	端口号	通讯方式
1	*	1	QnUD(P)/V/QnUDE(H)	192.168.3.39	5006	UDP

➡ 5. 以太网连接

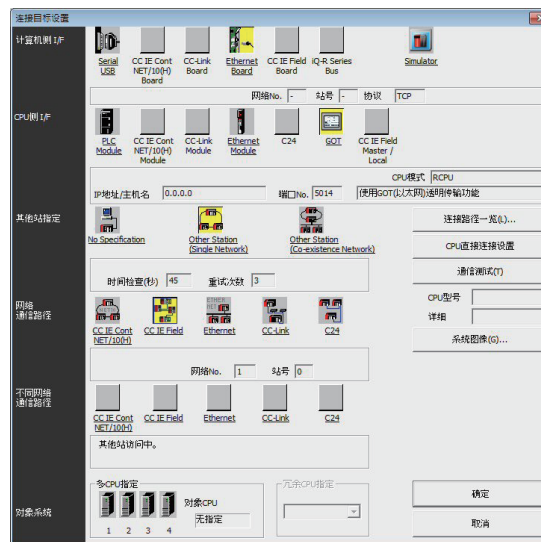
3) GT Designer3的路由設定

請務必在GT Designer3中，針對FA透明功能對象的PLC CPU，設定轉移目標NET No.、中繼目標NET No.、中繼目標站號。



5. 乙太網路連接

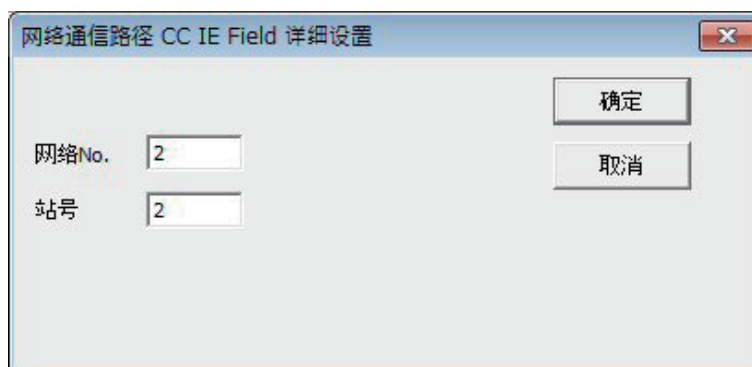
4) MT Works2的設定



Step 1. 按一下MT Works2的[線上]→[連接目標設定]。顯示[連接目標設定]畫面。

Step 2. 進行[連接目標設定]的設定。
 電腦側I/F：乙太網路板
 PLC側I/F：GOT
 其他站設定：其他站（單一網路）
 網路路徑：CC IE Field

Step 3. 按兩下[CC IE Field]，設定網路No.、站號。



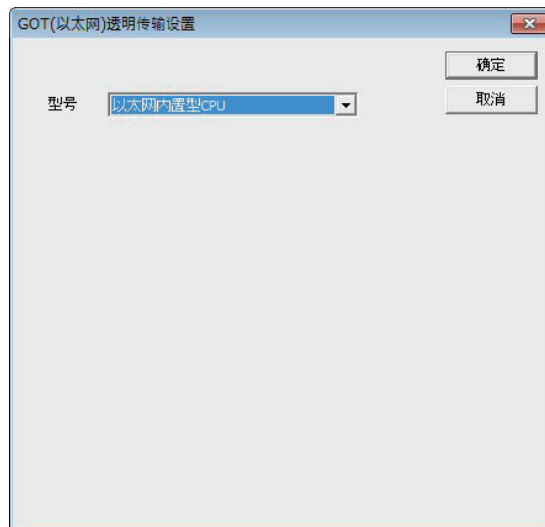
Step 4. 按兩下PLC側I/F的[GOT]，顯示[PLC側I/F GOT進階設定]畫面。



Step 5. 設定[Ethernet detail setting for PC and GOT connection]的IP位址和埠No.。IP位址和埠No. 應與GOT側的乙太網路下載設定一致。

➡ 22.6.1 ■2. (2) 乙太網路下載的設定

Step 6. 在[GOT-PLC間進階設定]中勾選[使用GOT(以太网)透明功能]，然後按一下[設定]。



Step 7. 在GOT的連接目標中指定[以太网內置式CPU]或[RJ71EN71]。



Step 8. 按一下[通訊測試]，確認已連接R16MTCPU。

22.7.9 通過GX Configurator-QP進行存取

通過MT Developer的通訊設定，設定FA透明傳輸功能。
關於MT Developer的詳情，請參照以下內容。

➡ 22.7.7 通過MT Developer進行存取

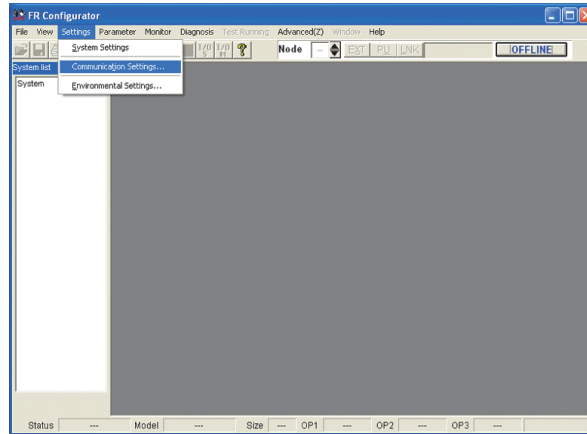
22.7.10 通過MR Configurator2進行存取

通過MT Works2的通訊設定，設定FA透明傳輸功能。
關於MT Works2的詳情，請參照以下內容。

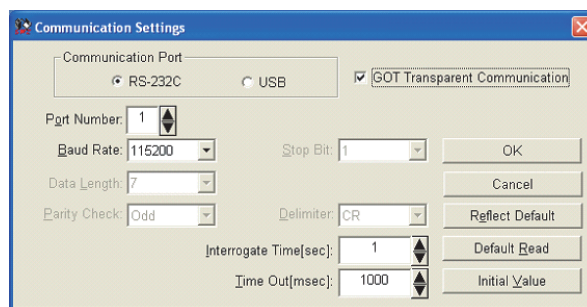
➡ 22.7.8 通過MT Works2進行存取

22.7.11 通過FR Configurator進行存取

以連接FREQROL A700/F700系列時為例，對FR Configurator的FA透明傳輸功能的設定方法進行說明。



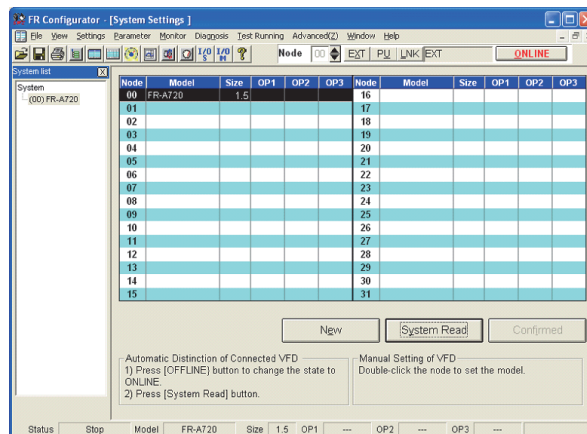
Step 1. 按一下FR Configurator的[Settings]→[Communication Settings]。



Step 2. 在[Communication Port]中勾選[USB]。

Step 3. 勾選[GOT Transparent Communication]。

Step 4. 按一下[OK]。

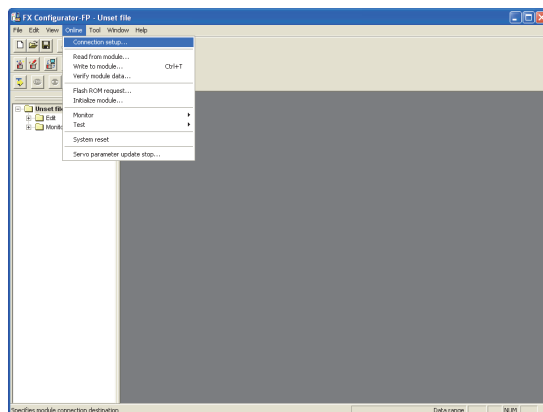


Step 5. 按一下[OFFLINE]，使之變為[ONLINE]。

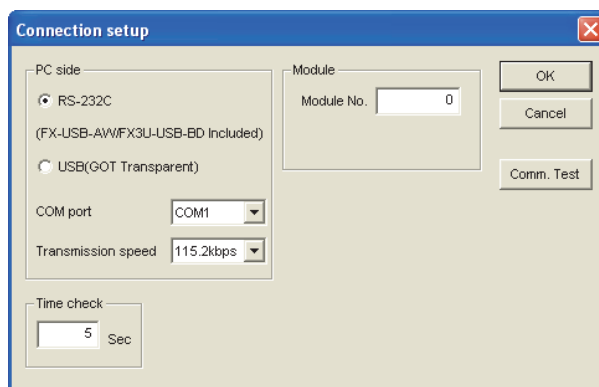
Step 6. 按一下系統設定視窗中的[System Read]，確認是否正確連接FREQROL A700/F700系列。

22.7.12 通過FX Configurator-FP進行存取

以連接FXCPU時為例，對FX Configurator-FP的FA透明傳輸功能的設定方法進行說明。

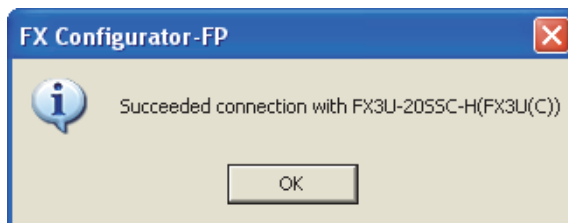


Step 1. 按一下FX Configurator-FP的[Online]→[Connection setup]。



Step 2. 在[PC side]中勾選[USB (GOT Transparent)]。

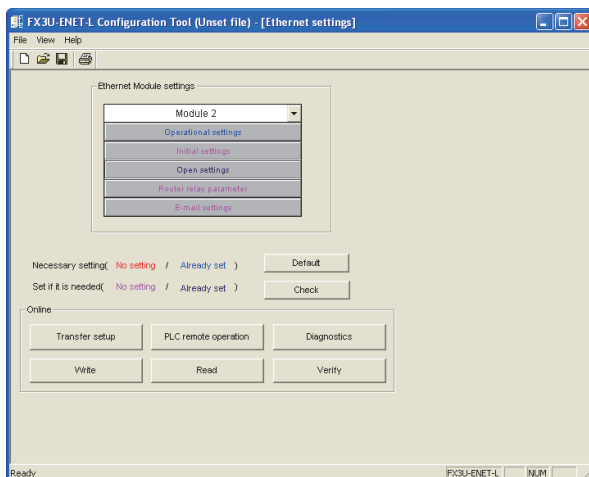
Step 3. 按一下[Comm.Test]。



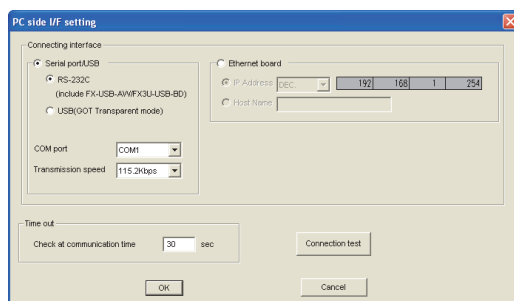
Step 4. 執行通訊測試。確認已正常連接FXCPU。

22.7.13 通過FX3U-ENET-L設定工具進行存取

以下，將對FX3U-ENET-L設定工具的FA透明傳輸功能的設定方法進行說明。

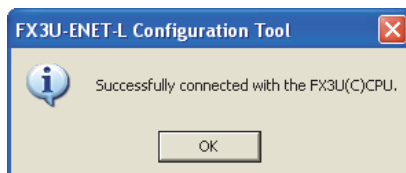


Step 1. 按一下FX3U-ENET-L設定工具的[Transfer setup]。



Step 2. 在[Connecting interface] 的[Serial port/USB] 中勾選[USB (GOT Transparent mode)]。

Step 3. 按一下[Connection test]。

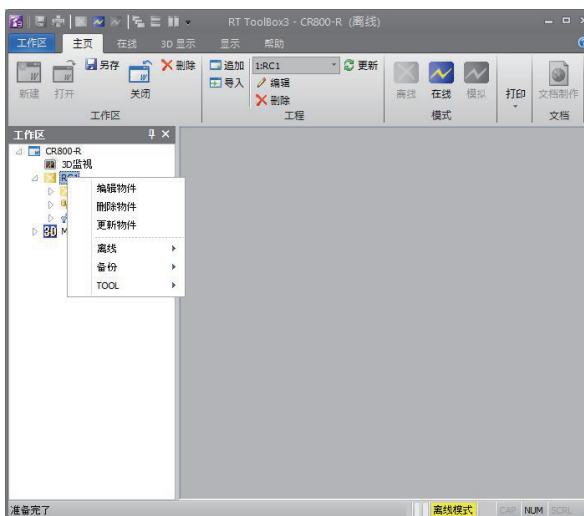


Step 4. 執行通訊測試。確認已正常連接FXCPU。

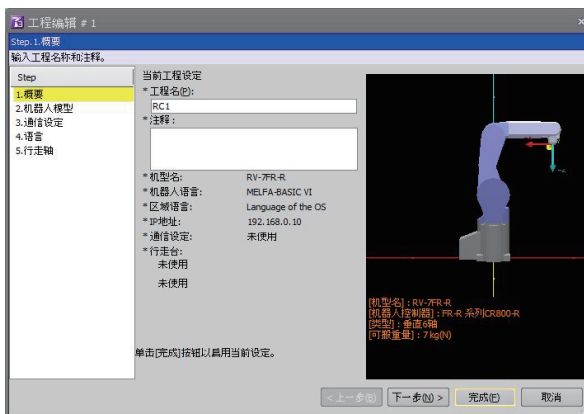
22.7.14 透過RT ToolBox3進行存取

以下，將對GX Works3的FA透明傳輸功能設定方法進行說明。

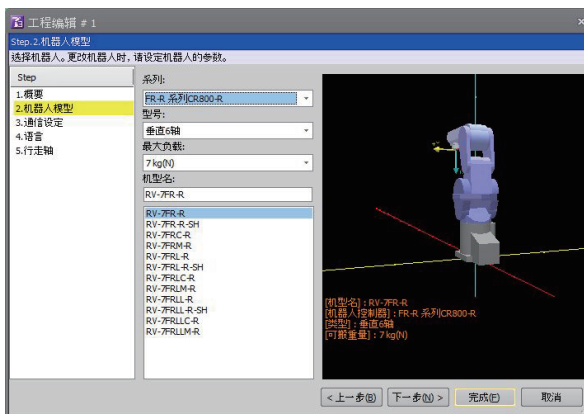
■1. CR800-R系列時



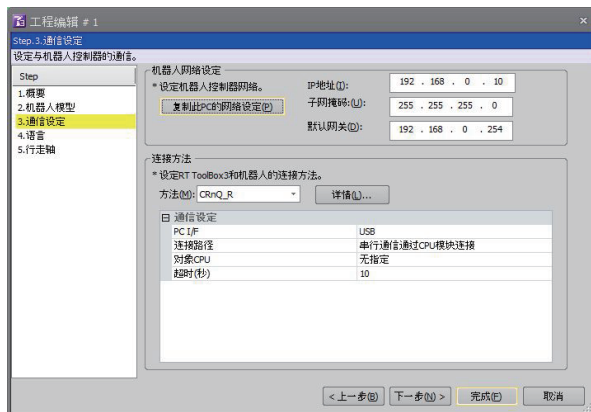
Step 1. 在RT ToolBox3的工程樹狀目錄中，右鍵按一下對象工程名。按一下[編輯物件]。



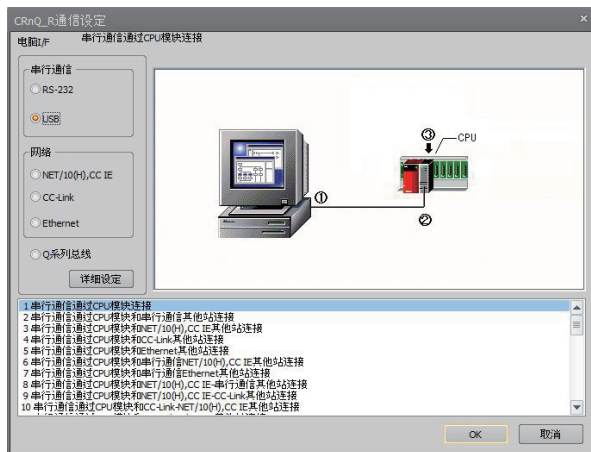
Step 2. 按一下[机器人模型]，系列設定為“FR-D系列CR800-R”。



- Step 3.** 按一下[通信設定]，進行以下設定。
 [連接方式]
 [方法]：CRnQ_R



- Step 4.** 按一下[詳細設定]，進行以下設定。
 在[串行通信]中勾選[USB]。



- Step 5.** 按一下[詳細設定]。
 在[②PC側 I/F CPU模塊設定]中勾選[使用GOT (以太網) 透明功能]。



- Step 6.** 按一下[設定]。
在[型式名]中設定GOT的連接目標[RJ71EN71]或[RnCPU]。



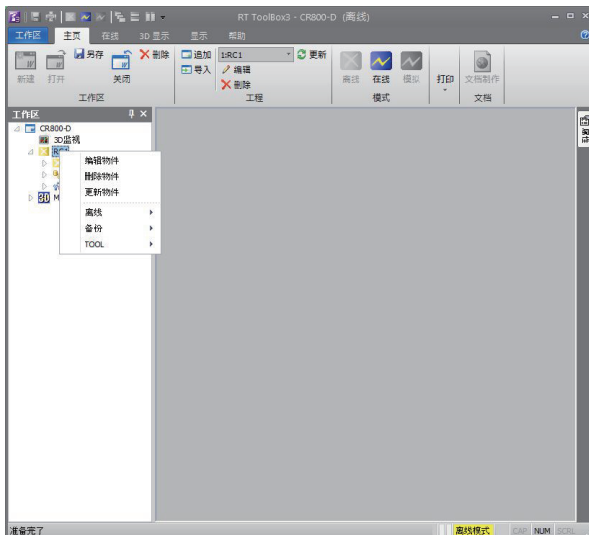
- Step 7.** 請按照下述內容進行設定。

- [RJ71EN71]時
[模块側]：向[网络No.]、[站编号]、[IP位址]指定分配給乙太網路模組的編號。
[GOT]：向[站编号]指定分配給GOT的編號。
- [RnCPU]時
[模块側]：向[IP位址]指定分配給RnCPU的編號。

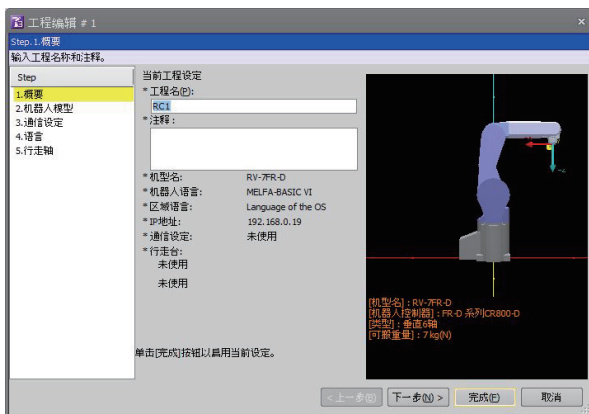
- Step 8.** [編輯物件]完成後，請務必在GOT與機械手臂控制器連接的狀態下將運行模式變更為[線上]。



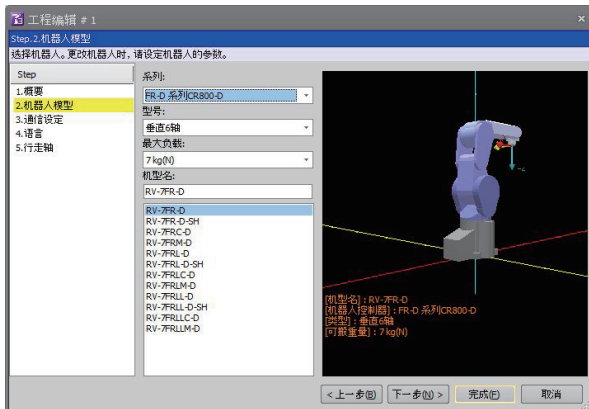
2. CR800-D系列時



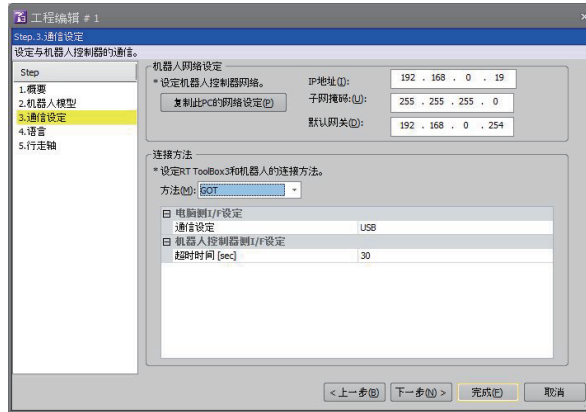
Step 1. 在RT ToolBox3的工程樹狀目錄中，右鍵按一下對象工程名。
按一下[編輯物件]。



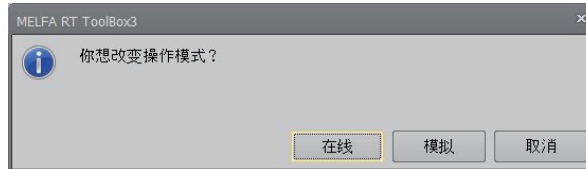
Step 2. 按一下[機器人模型]，系列設定為“FR-D系列CR800-D”。



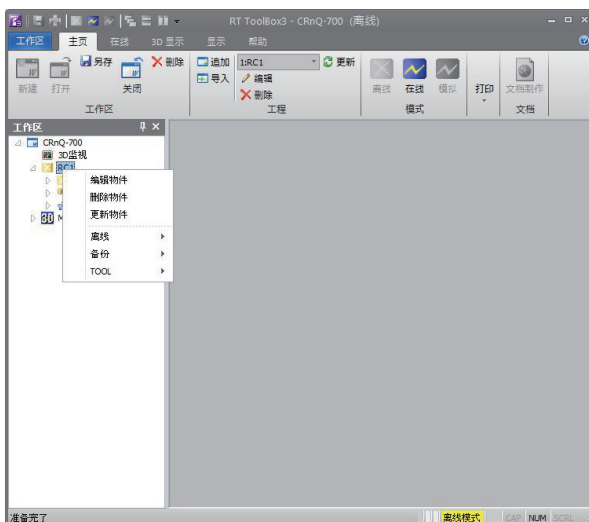
- Step 3.** 按一下[通信設定]，進行以下設定。
- [連接方式]
- [方法]：GOT
 - [電腦側I/F設定]
在[通信設定]中指定[USB]。
 - [機器人控制器側I/F設定]
在[超時時間[sec]]中根據需要進行設定。



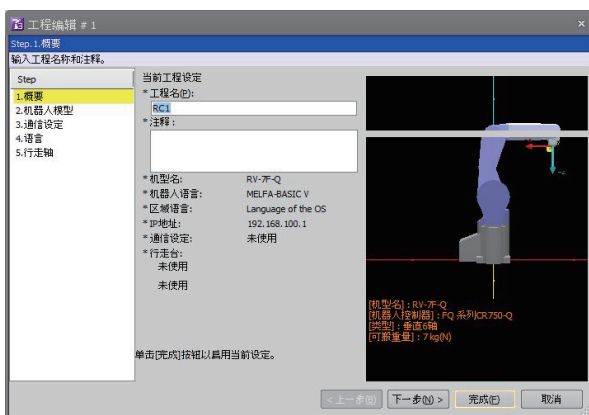
- Step 4.** [編輯物件]完成後，請務必在GOT與機械手臂控制器連接的狀態下將運行模式變更為[線上]。



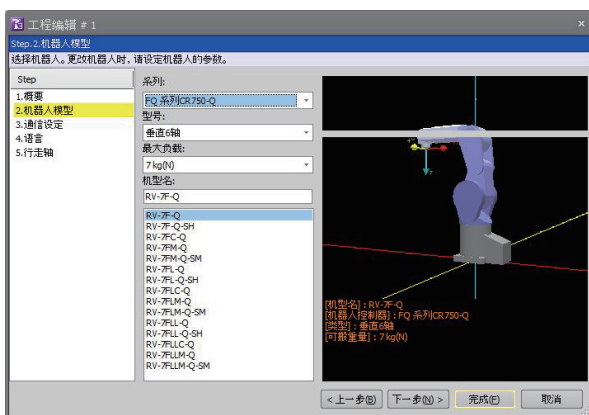
■ 3. CRnQ-700系列時



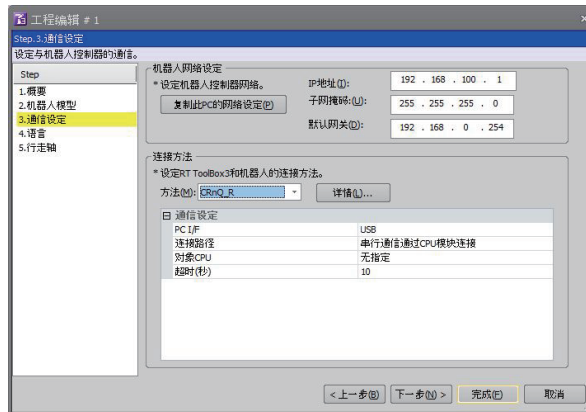
Step 1. 在RT ToolBox3的工程樹狀目錄中，右鍵按一下對象工程名。
按一下[編輯物件]。



Step 2. 按一下[机器人模型]，系列設定為“FQ系列CR750-Q”。



- Step 3.** 按一下[通信設定]，進行以下設定。
 [連接方式]
 [方法]：CRnQ_R



- Step 4.** 按一下[詳細設定]，進行以下設定。
 在[串行通信]中勾選[USB]。



- Step 5.** 按一下[詳細設定]。
 在[②PC側 I/F CPU模塊設定]中選擇以下任意一項。
 [使用GOT（總線連接）透明功能]
 [使用GOT（直接連接）透明功能]
 [使用GOT（以太網）透明功能]
 此處選擇[使用GOT（以太網）透明功能]。



- Step 6.** 按一下[設定]。
在[型式名]中設定GOT的連接目標[QJ71E71]或[QnUDE(H)]。



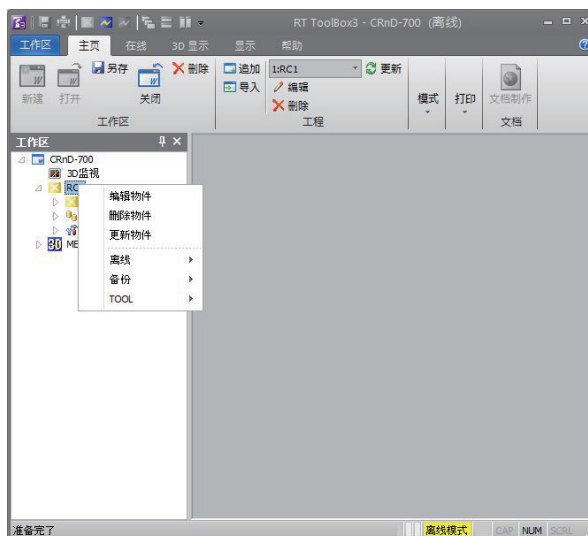
- Step 7.** 請按照下述內容進行設定。

- [QJ71E71]時
[模块側]：向[网络No.]、[站編號]、[IP位址]指定分配給乙太網路模組的編號。
[GOT]：向[站編號]指定分配給GOT的編號。
- [QnUDE(H)]時
[模块側]：向[IP位址]指定分配給QnUDE(H)的編號。

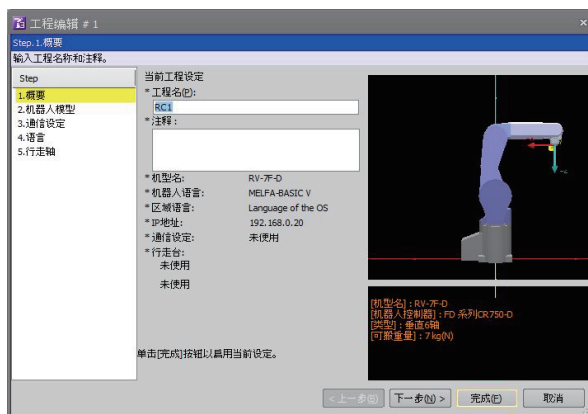
- Step 8.** [編輯物件]完成後，請務必在GOT與機械手臂控制器連接的狀態下將運行模式變更為[線上]。



■4. CRnD-700系列時



Step 1. 在RT ToolBox3的工程樹狀目錄中，右鍵按一下對象工程名。
按一下[編輯物件]。



Step 2. 按一下[机器人模型]，系列設定為“FD系列CR750-D”。

Step 3. 按一下[通信設定]，進行以下設定。

[連接方式]

- [方法]：GOT

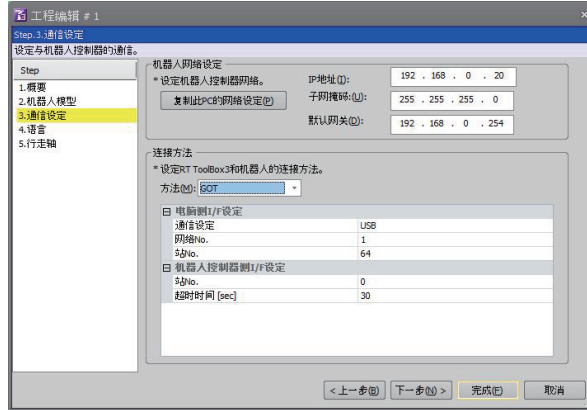
- [電腦側I/F設定]

在[通信設定]中指定[USB]。

向[網絡No.]、[站編號]指定分配給GOT的編號。

- [機器人控制器側I/F設定]

在[超時時間[sec]]中根據需要進行設定。

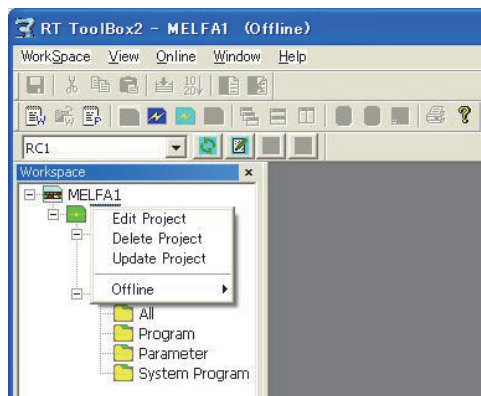


Step 4. [編輯物件]完成後，請務必在GOT與機械手臂控制器連接的狀態下將運行模式變更為[線上]。

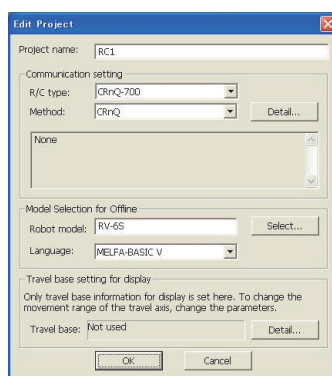


22.7.15 通過RT ToolBox2進行存取

以連接CRnQ-700時為例，對RT ToolBox2的FA透明傳輸功能的設定方法進行說明。

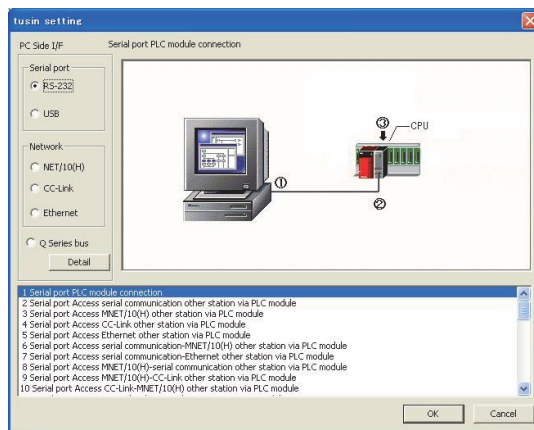


Step 1. 在RT ToolBox2的工程樹狀目錄中，右鍵按一下對象工程名。按一下[Edit Project]。



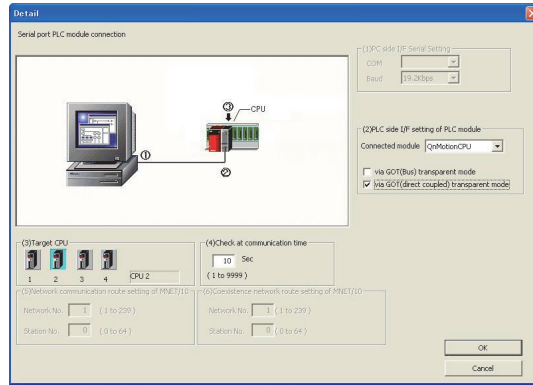
Step 2. 將[Communication setting]設定為[CRnC]。

Step 3. 按一下[Detail]。



Step 4. 在[Serial port]中勾選[USB]。

Step 5. 按一下[Detail]。



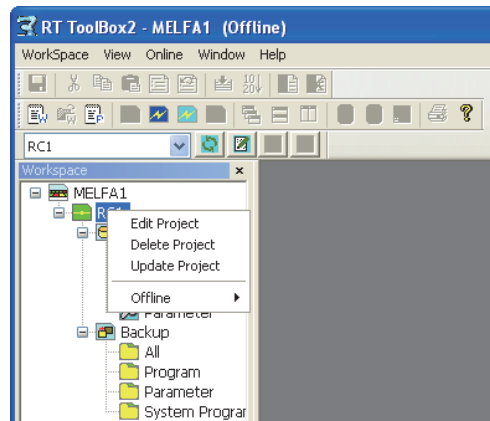
Step 6. 在[PLC side I/F setting of PLC module]中按以下內容進行勾選。

匯流排連接時
[via GOT(Bus) transparent mode]

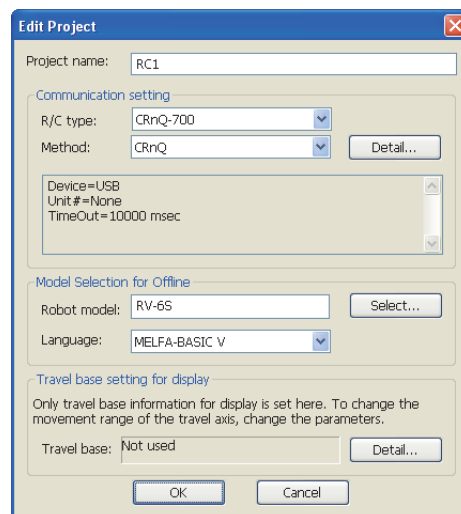
直接連接 CPU 時
[via GOT(direct coupled) transparent mode]

Step 7. 根據需要，在[Target CPU]項中選擇對象CPU。

■ 1. GOT與PLC以乙太網路連接時

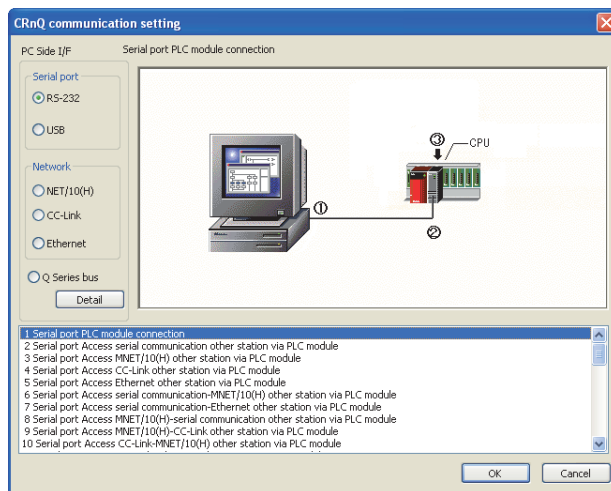


Step 1. 在RT ToolBox2的工程樹狀目錄中，右鍵按一下對象工程名。
按一下[Edit Project]。



Step 2. 將[Method]設定為[CRnQ]。

Step 3. 按一下[Detail]。

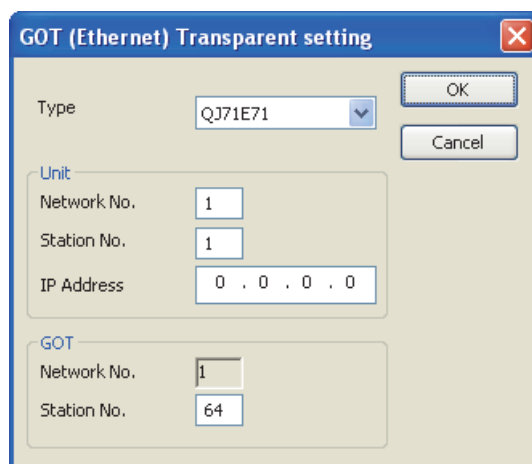


Step 4. 在[Serial port]中勾選[USB]。

Step 5. 按一下[Detail]。



Step 6. 在[PLC side I/F setting of PLC module]中勾選[via GOT(Ethernet) transparent mode]，按一下[Setting]。



Step 7. 將[Type]設定為[QJ71E71]。

Step 8. 向“Unit”的[Network No.]、[Station No.]、[IP Address]指定分配給乙太網路模塊的編號。

Step 9. 向“GOT”的[Network No.]、[Station No.]、[IP Address]指定分配給GOT的編號。

Step 10. 根據需要，在[Target CPU]項中選擇對象CPU。

22.7.16 通過NC Configurator2進行存取

以下，將對NC Configurator2的FA透明傳輸功能的設定方法進行說明。



Step 1. 按一下[通訊]→[通訊設定]→[C70系列]→[USB通訊]。



Step 2. 根據GOT與CNC的連接形式，在[連接形式]中設定下列其中一項。

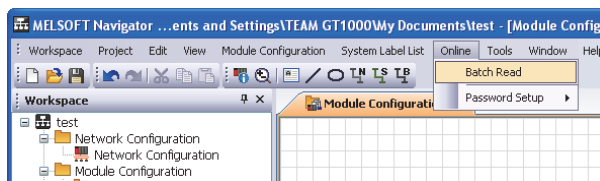
- USB-GOT (PC-CNC)
- USB-GOT (PC-以太网網路模塊)
- USB-GOT (PC-PLC CPU)
- USB-GOT (Q模式)

Step 3. 視需要設定[IP位址]、[網路編號]和[站號]。

Step 4. 請通過[通訊測試]確認已正常連接到CNC。

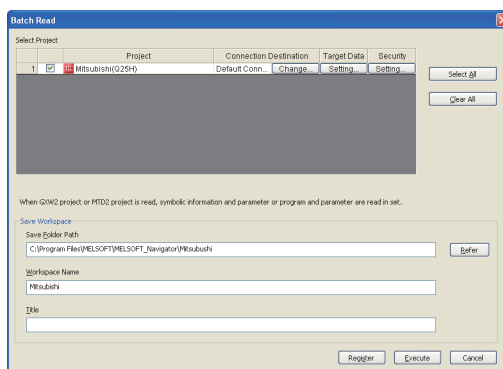
22.7.17 通過MELSOFT Navigator進行存取

以下，將對MELSOFT Navigator的FA透明傳輸功能的設定方法進行說明。

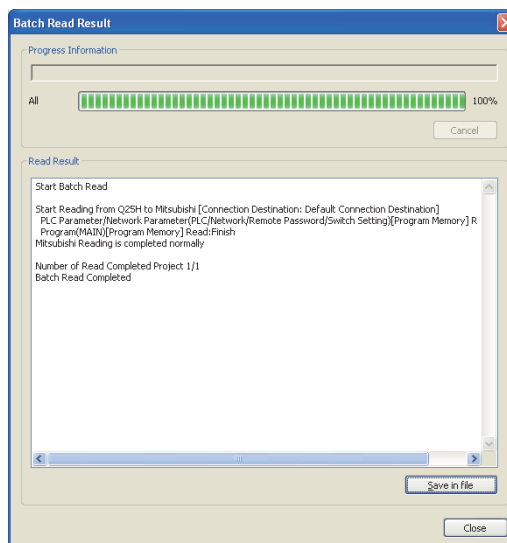


Step 1. 按一下[Online] → [Batch Read]。

Step 2. 顯示[Batch Read]畫面。

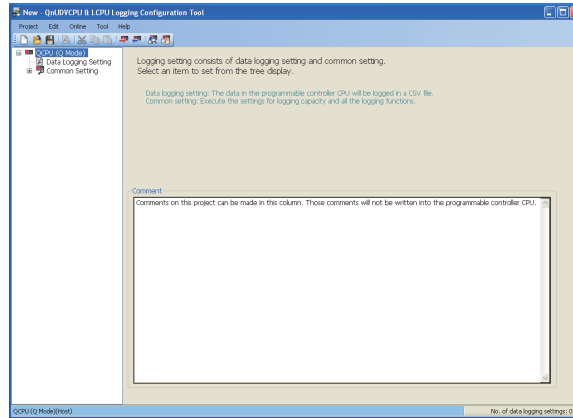


Step 3. 在[Select Project] 中選擇要讀取的工程，再在[Save Workspace] 中設定工作區的儲存目標。按一下[Execute]後，讀取指定的工程並顯示。



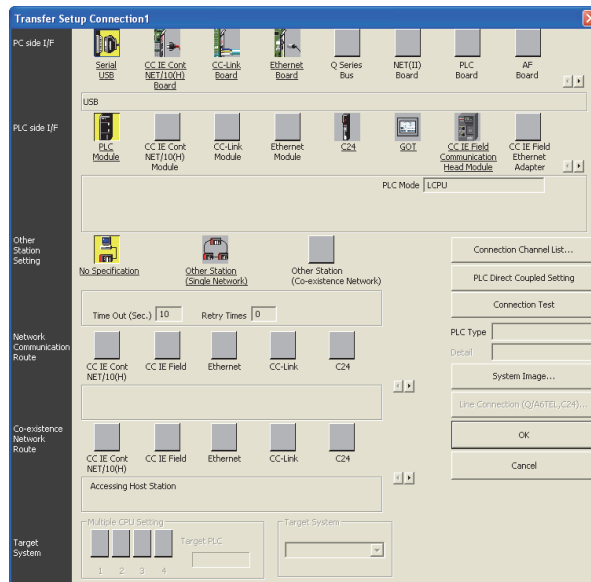
22.7.18 通過CPU Module Logging Configuration Tool進行存取

以下，將對CPU Module Logging Configuration Tool的FA透明傳輸功能的設定方法進行說明。



Step 1. 按一下CPU Module Logging Configuration Tool的[Online]→[Transfer Setup]。

Step 2. 顯示[Transfer Setup Connection]對話方塊。



Step 3. 進行[連接目標設定Connection1]的設定。

PC side I/F : Serial USB

PLC side I/F : GOT

Other Station Setting : (從系統配置中選擇)

Step 4. 關於[Transfer Setup Connection 1]對話方塊中的[PC side I/F Serial Setting]、[PLC side I/F Detailed Setting of GOT]，請參照以下內容進行設定。

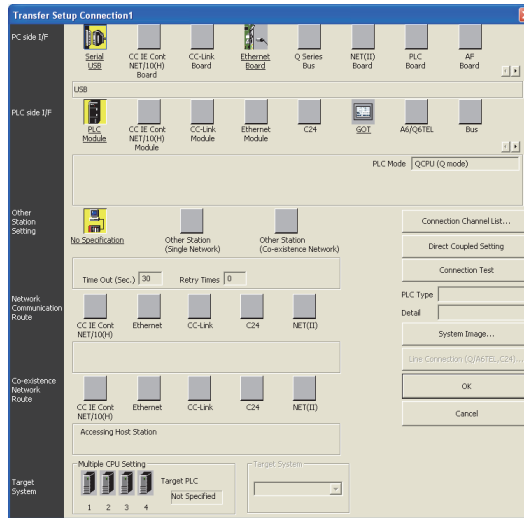
➡ 22.7.4 通過GX Works2進行存取

22.7.19 通過C語言控制器用設定/監視工具進行存取

對與C語言控制器（Q系列）(Q24DHCCPU-V)連接時的C語言控制器用設定/監視工具的FA透明傳輸功能設定方法進行說明。

■1. GOT與電腦通過USB連接時

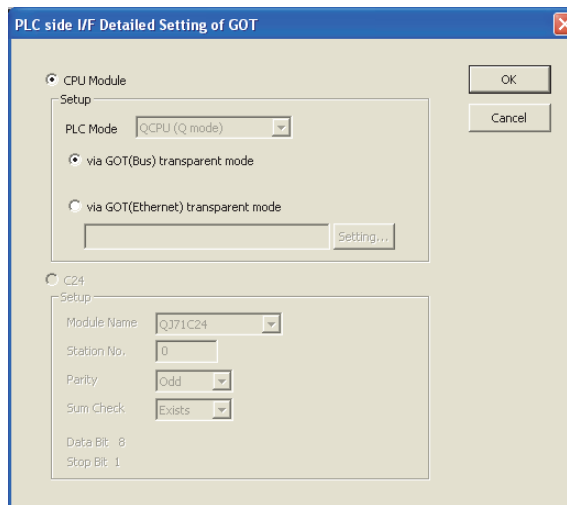
(1) GOT與PLC以匯流排連接時



Step 1. 依次按一下C語言控制器用設定/監視工具導航視窗→連接目標瀏覽→[Connection Destination]→[(Connection target data name)]。

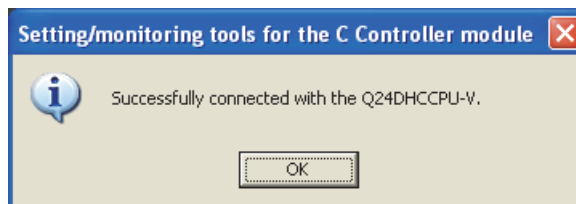
Step 2. 顯示[Transfer Setup]畫面。

Step 3. 進行[連接目標設定Connection1]的設定。
PLC side I/F : GOT
Other Station Setting : No Specification



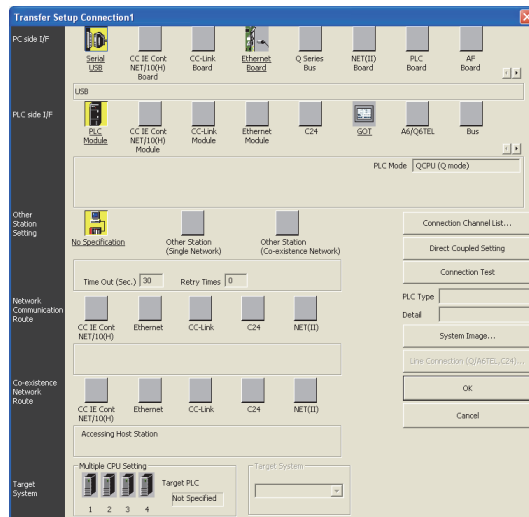
Step 4. 按兩下CPU側I/F的[GOT]，顯示[CPU side I/F Detailed Setting of GOT]畫面。

Step 5. 請在[CPU side I/F Detailed Setting of GOT]中勾選[via GOT(Bus) transparent mode]。



Step 6. 返回[Transfer Setup]畫面，按一下[Connection test]，確認已連接運動控制器（Q模式）。

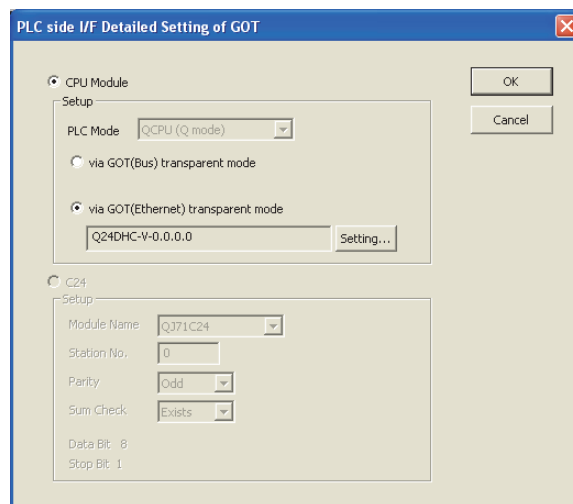
(2) GOT與PLC以乙太網路連接時



Step 1. 依次按一下C語言控制器用設定/監視工具導航視窗→連接目標瀏覽→[Connection Destination]→[(Connection target data name)]。

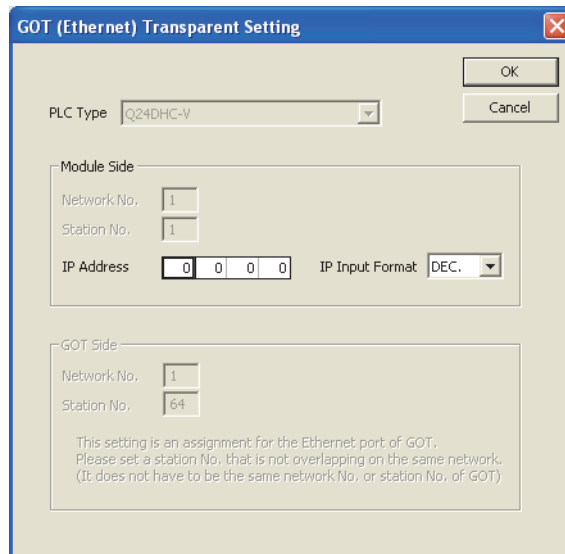
Step 2. 顯示[Transfer Setup]畫面。

Step 3. 進行[Transfer Setup]的設定。
PLC side I/F : GOT
Other Station Setting : No Specification



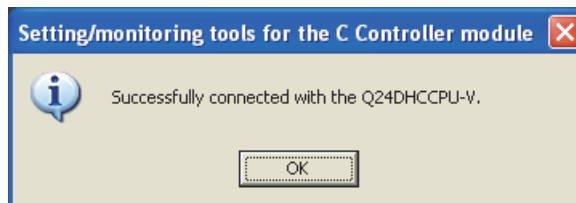
Step 4. 按兩下CPU側I/F的[GOT]，顯示[CPU side I/F Detailed Setting of GOT]畫面。

Step 5. 請在[CPU side I/F Detailed Setting of GOT]中勾選[via GOT(Ethernet) transparent mode]。



Step 6. 按一下[Set]，顯示[GOT (Ethernet) Transparent Setting]畫面。
在該畫面中對經由GOT最先連接的C語言控制器（Q系列）(Q24DHCCPU-V)進行設定。

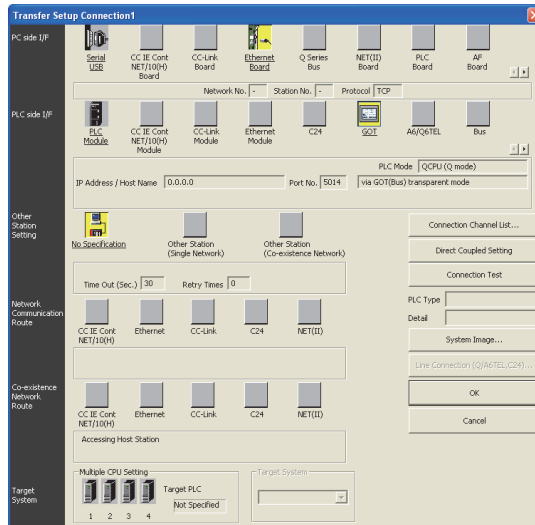
Step 7. 在[IP address]中指定在C語言控制器（Q系列）
(Q24DHCCPU-V)中設定的IP位址。



Step 8. 返回[Transfer Setup]畫面，按一下[Connection test]，確認已連接C語言控制器（Q系列）(Q24DHCCPU-V)。

■2. GOT與電腦間通過乙太網路連接時

(1) GOT與PLC以匯流排連接時



Step 1. 依次按一下C語言控制器用設定/監視工具導航視窗→連接目標瀏覽→[Connection Destination]→[(Connection target data name)]。

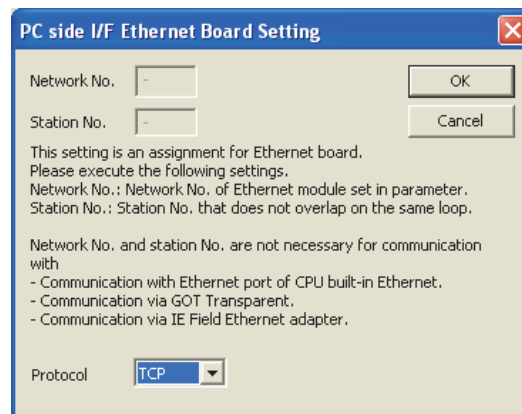
Step 2. 顯示[Transfer Setup]。

Step 3. 進行[Transfer Setup]的設定。

PC side I/F : Ethernet Board

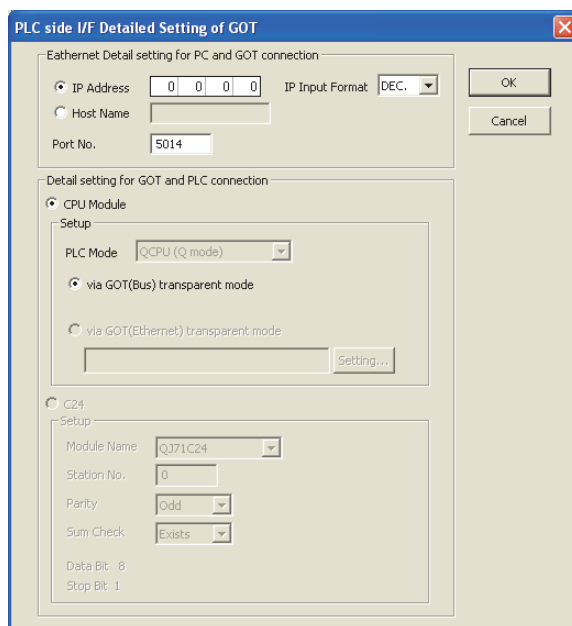
PLC side I/F : GOT

Other Station Setting : No Specification



Step 4. 按兩下PC side I/F 的[Ethernet Board]，顯示[PC side I/F Ethernet Board Setting]畫面。

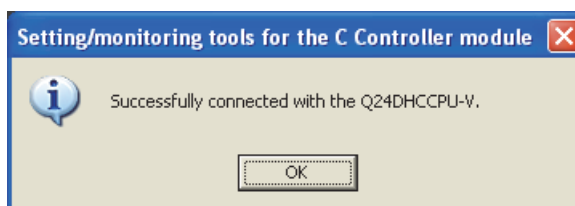
Step 5. 協定設定為TCP。不使用網路編號和站編號，因此不需要設定或變更（預設）。



Step 6. 按兩下PLC side I/F 的[GOT]，顯示[PLC side I/F Detailed Setting of GOT]畫面。

Step 7. 設定[PLC side I/F Detailed Setting of GOT]的IP位址和埠編號。
IP位址和埠編號應與GOT側的乙太網路下載設定一致。

➡ 22.6.1 ■2. (2) 乙太網路下載的設定



Step 8. 返回[Transfer Setup]畫面，按一下[Connection test]，確認已連接運動控制器（Q模式）。

22.7.20 通過MX Component(MX Sheet)進行存取

以MX Sheet Version2時為例，對MX Component(MX Sheet)的FA透明傳輸功能的設定方法進行說明。

POINT

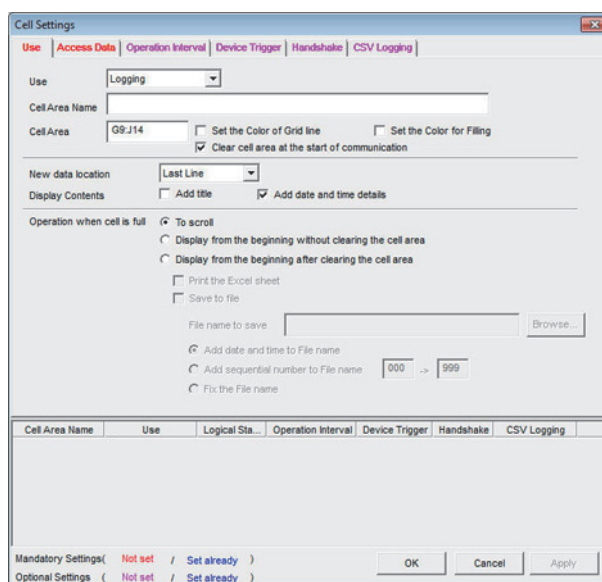
MX Component(MX Sheet)相關手冊

關於MX Component(MX Sheet)的詳情，請參照下列手冊。

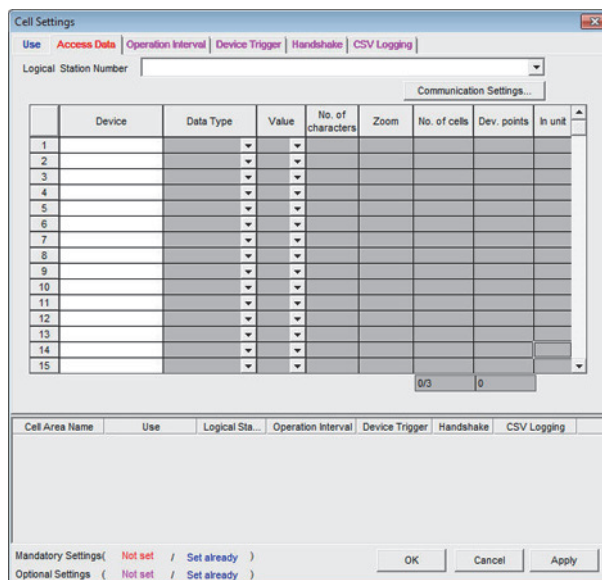
- ▶ MX Sheet Version 2操作手冊（入門編）
- MX Component Version 4操作手冊

單獨使用MX Component時

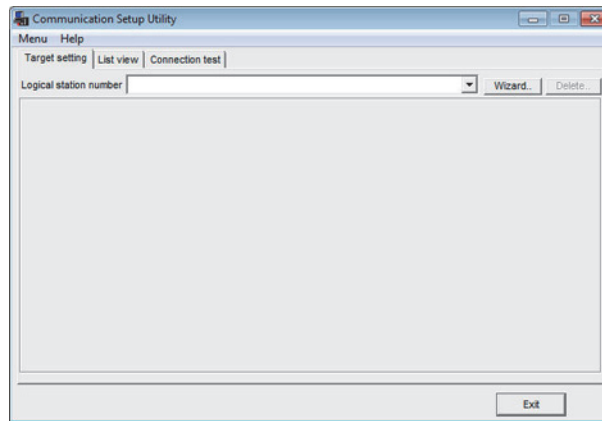
啟動[Communication Setting Utility]，從以下步驟3開始進行通訊設定。



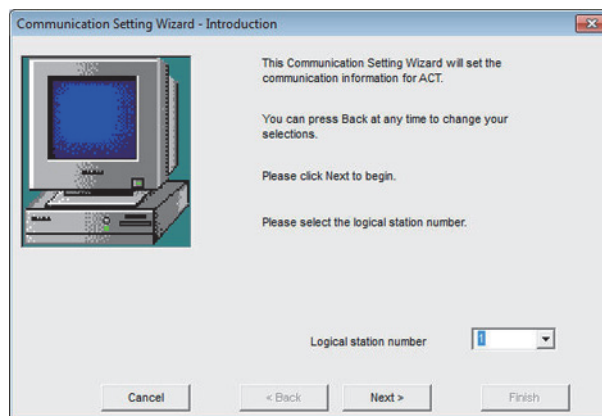
Step 1. 按一下Microsoft Excel的[MX Sheet] → [Cell Settings]。
任意設定[Use]後，按一下[Access Data]。



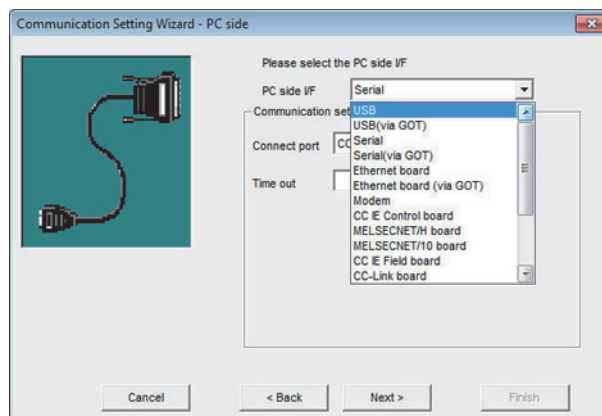
Step 2. 按一下[Communication Setting]。



Step 3. 按一下[Wizard]。



Step 4. 任意設定[Logical station number]後，按一下[Next]。



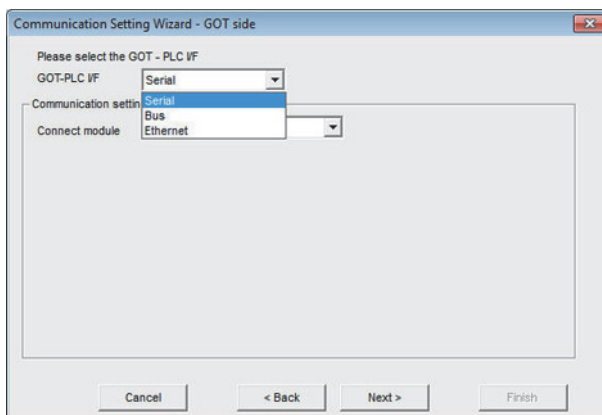
Step 5. 根據連接配置，從[PC side I/F]中選擇任意一種，按一下[Next]。

GOT和USB連接時

[USB (Via GOT)]

GOT和乙太網路連接時

[Ethernet Board (Via GOT)]



Step 6. 根據連接配置，從[GOT PLC I/F]中選擇任意一種。

直接連接 CPU 時

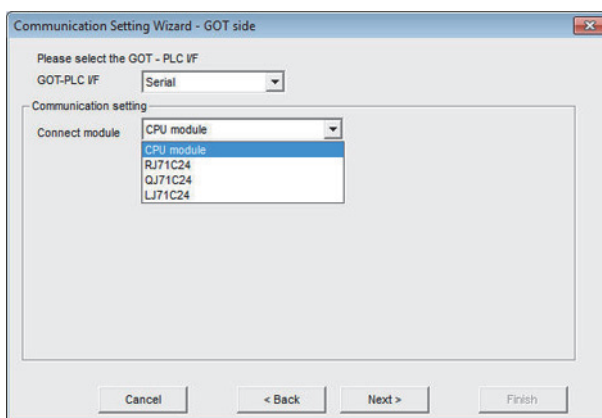
[Serial]

匯流排連接時

[Bus connection]

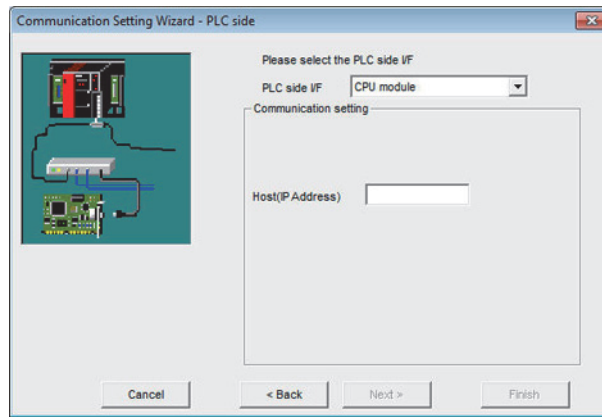
乙太網路連接時

[Ethernet]

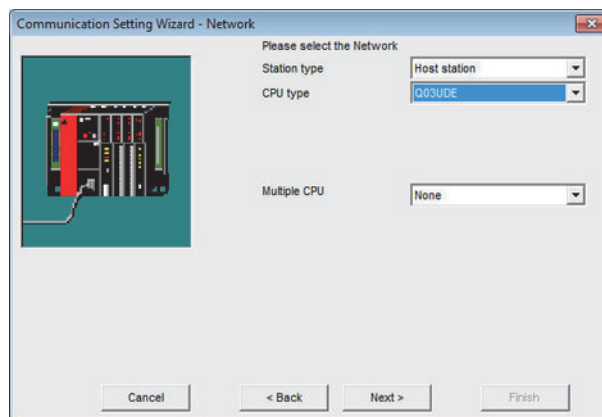


Step 7. 根據[GOT PLC I/F]設定，從[Connect module]中選擇任意一種，按一下[Next]。

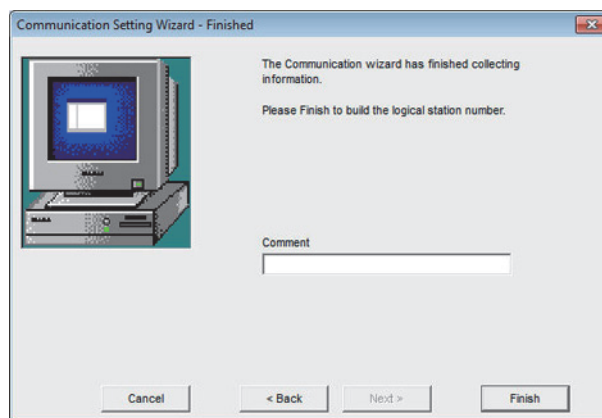
- [Serial]時
[CPU unit]、[RJ71C24]、[QJ71C24]、[LJ71C24]
- [Bus connection]時
[CPU unit]
- [Ethernet]時
[CPU unit]、[QJ71E71]、[RJ71E71]、[CC IE Field Ethernet adapter]、[FX3U-ENET-ADP]、[FX3U-ENET(-L)]、[CPU unit(FX5)]
作為參考例，進行以下設置後，按一下[Next]。
[GOT and PLC I/F]：[Ethernet]
[Connection destination unit type]：[CPU unit]



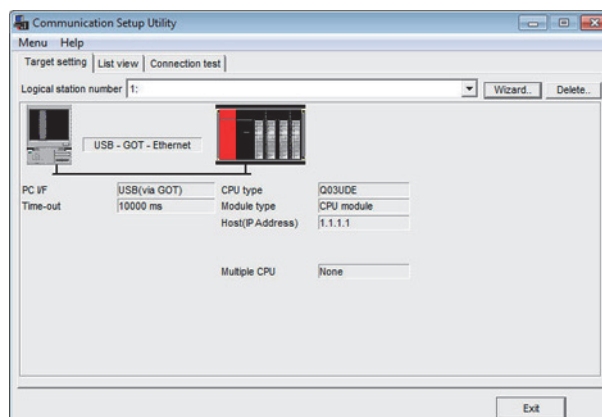
Step 8. 根據連接配置，設定[Host(IP Address)]，按一下[Next]。



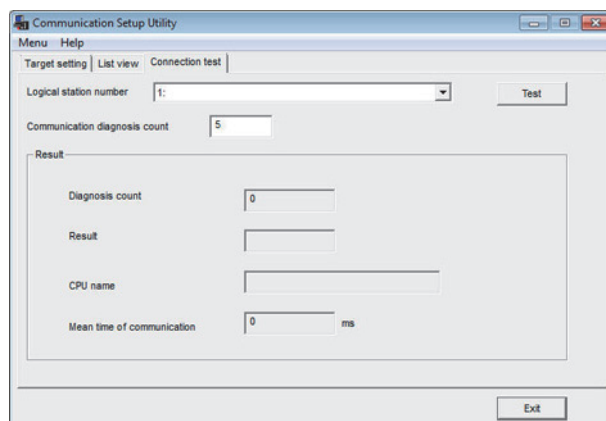
Step 9. 根據連接配置，設定[Station type]、[CPU type]、[Multiple CPU]，按一下[Next]。



Step 10. 根據需要設定[Comment]，按一下[Finish]。



Step 11. 按一下[Connection test]。



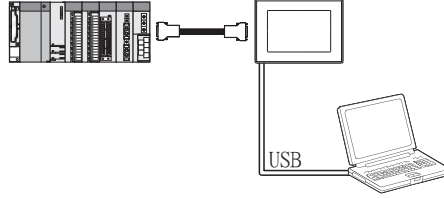
Step 12. 按一下[Test]，確認已可進行正常通訊。

22.8 注意事項

22.8.1 各軟體通用的注意事項

■1. FA透明傳輸功能使用的GOT接口

將安裝有PX Developer等軟體的電腦連接到GOT的USB接口上。
FA透明傳輸功能請使用GOT的USB接口中的任意一個接口。
兩個接口不可同時使用FA透明傳輸功能。



■2. FA透明傳輸功能的停止條件

執行了下列GOT監視停止操作時，FA透明傳輸功能也會停止。
無法通過實用程式的顯示及梯形圖監視功能等擴充功能停止FA透明傳輸功能。

- 在GT Designer3中進行了工程資料寫入/讀取、或OS的寫入後*1
- 在GOT本體上進行了設定後*1
- 在45秒內沒有來自PX Developer等的通訊要求（線上監視等）時

*1 PX Developer等發生逾時錯誤。

■3. GOT無法正常監視時

由於PLC CPU異常或PLC CPU與GOT間通訊異常而導致GOT無法正常監視時，無法使用FA透明傳輸功能。
GOT無法正常監視時，請確認以下內容。

(1) PLC CPU是否正常動作

- ➡ 所使用的PLC CPU的使用者手冊

(2) PLC CPU與GOT是否正常連接

- ➡ 8. 匯流排連接
- ➡ 6. CPU直接連接
- ➡ 7. 序列通訊連接

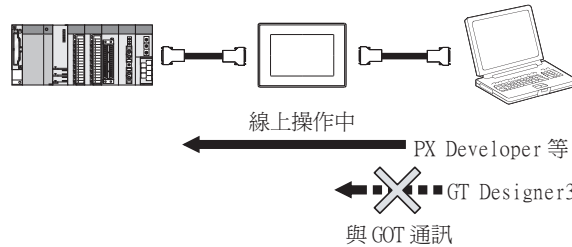
■4. 通過電腦監視PLC CPU時

通過電腦監視PLC CPU時，GOT和電腦的顯示速度會變慢。

■5. 1臺電腦中可使用的軟體

在1臺電腦中啟動多個軟體使用時，可使用FA透明傳輸功能進行通訊的軟體只有1個。
請勿同時進行使用FA透明傳輸功能的通訊。
(各軟體可以進行離線操作。)

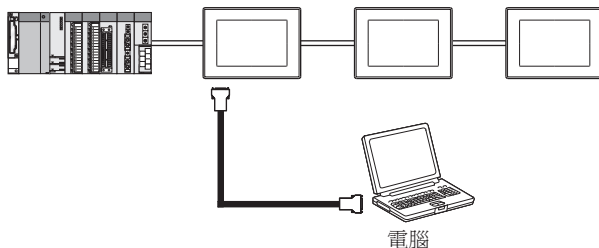
在執行使用FA透明傳輸功能的通訊時，請勿通過GT Designer3與GOT進行通訊（下載工程資料等）。



■ 6. 通過匯流排連接使用FA透明傳輸功能時

(1) 通過匯流排連接多臺GOT時

通過匯流排連接多臺GOT時，各GOT均可使用FA透明傳輸功能。
但是，GOT的監視速度與監視的GOT和電腦的臺數成反比，臺數越多監視速度越慢。



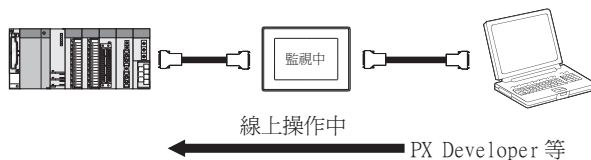
(2) 通過匯流排連接使用FA透明傳輸功能時

通過匯流排連接使用FA透明傳輸功能時，無法使用GX Works2的下列功能。
GX Works2上顯示[不支援執行的功能。請確認操作手冊等。]。

不支援的功能	備註
<ul style="list-style-type: none"> 遠端重設 遠端系統重設 	—
<ul style="list-style-type: none"> 遠端RUN 遠端STOP 遠端PAUSE 遠端STEP-RUN 遠端鎖存清除 時鐘資料寫入 故障履歷清除 	只有進行了全部站點/群組指定後才能進行操作。

■ 7. 使用FA透明傳輸功能的過程中發生PLC電源切斷等故障時

使用FA透明傳輸功能的過程中，由於PLC電源切斷或者PLC和GOT間的通訊電纜脫落等原因而導致PLC與GOT間通訊停止時，會發生週邊裝置（PX Developer等）向GOT的通訊要求的逾時等待，PLC與GOT間的監視需要幾分鐘的時間才能恢復。



■ 8. 通過乙太網路連接使用FA透明傳輸功能時

(1) 關於GX Works3、GX Works2的功能

通過乙太網路連接使用FA透明傳輸功能時，無法使用GX Works3、GX Works2的下列功能。
GX Works3、GX Works2上顯示[不支援執行的功能。請確認操作手冊等。]。

不支援的功能	備註
<ul style="list-style-type: none"> 遠端重設 遠端系統重設 	—
<ul style="list-style-type: none"> 遠端RUN 遠端STOP 遠端PAUSE 遠端STEP-RUN 遠端鎖存清除 時鐘資料寫入 故障履歷清除 	只有進行了全部站點/群組指定後才能操作
<ul style="list-style-type: none"> 遠端密碼功能 MELSECNET診斷 CC IE Control診斷 CC IE Field診斷 乙太網路診斷（與乙太網路模塊（R/Q系列）的PING測試/回送測試） 	—

(2) GOT站監視功能

通過乙太網路連接使用FA透明傳輸功能時，停用GOT站監視功能。

因此，在[沒有連接目標]、[PLC電源OFF]等時，GOT監視會延遲與發生逾時相當的時間。

(3) 與FXCPU連接時

GOT和FXCPU連接乙太網路後，如果使用FA透明功能，可能發生逾時。

如果發生逾時，請在GT Designer3的連接裝置進階中，根據系統狀況設定[傳送延遲時間]。

► 5.3.2 連接裝置進階

■ 9. 在GOT多臺拖帶連接中使用FA透明傳輸功能時

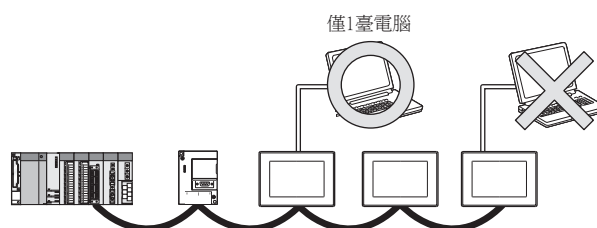
在GOT多臺拖帶連接系統內的各個GOT中，可以使用FA透明傳輸功能。

(1) 基本功能OS安裝、通訊驅動程式的寫入

在GOT多臺拖帶連接中使用FA透明傳輸功能時，除了要從GT Designer3 (Version1.18U以上的版本) 向GOT寫入基本功能OS及通訊驅動程式外，還必須向序列多臺拖帶連接模塊寫入基本功能OS及通訊驅動程式。

(2) 電腦連接臺數

多臺拖帶連接的系統中僅可連接一臺電腦。



(3) GOT的監視速度

監視速度與監視的GOT臺數成反比，臺數越多監視速度越慢。使用FA透明傳輸功能時，多臺拖帶系統整體的監視性能會下降。由此可能引致系統內的GOT發生逾時錯誤。

■ 10. GOT與電腦間通過USB連接時

執行以下所示操作時，所實施的操作通過PLC執行，但會出現GOT的顯示暫停或GX Works3、GX Works2上的逾時顯示。

操作內容*1	備註
<ul style="list-style-type: none"> 遠端重設 	以當前站指定的以下所示操作為對象。
<ul style="list-style-type: none"> 遠端RUN 遠端STOP 遠端PAUSE 遠端STEP-RUN 遠端重設 遠端鎖存清除 時鐘資料寫入 	以全部站點指定的以下所示操作為對象。
<ul style="list-style-type: none"> CC IE Control診斷 (連結啟動/停止) CC IE Field診斷 (連結啟動/停止) 	—

*1 遠端操作僅以GOT與CPU間的連接形式為CPU直接連接、電腦連結連接為對象。

22.8.2 使用GX Works3、GX Works2時

■1. 通過GX Works3、GX Works2設定[監視條件]時

- (1) 暫時中斷GOT監視。
- (2) 停用觸摸開關的動作及數值/ASCII輸入功能。
- (3) 執行向PLC寫入的處理時，系統警示中會顯示“315 發生元件寫入錯誤 請修正元件”。
- (4) 在設定監視條件的過程中，請勿執行會重新啟動GOT的操作（工程資料的下載、實用程式的變更等）。
如果執行了上述操作，GOT重新啟動時系統警示中會顯示“402 通訊逾時 請確認通訊路徑或模塊”。
如果無法解除PLC CPU的監視條件設定，請重新連接GX Works3、GX Works2後再解除監視條件設定。（解除監視條件設定時可能會發生錯誤。）
- (5) 在監視條件的設定中將GX Works3、GX Works2的逾時檢查時間設為30秒以上時，系統警示中會顯示“402 通訊逾時 請確認通訊路徑或模塊”。
請將GX Works3、GX Works2的逾時檢查時間設為30秒以下。

■2. 關閉GX Works3、GX Works2時

即使關閉了GX Works3、GX Works2，GOT在45秒內仍將保持與使用FA透明傳輸功能時相同的監視速度。

■3. 通過GX Works2執行[PLC讀取]及[PLC寫入]等檔案操作時

在通過GX Works3、GX Works2執行[PLC讀取]及[PLC寫入]等檔案操作的過程中，如果使用了下列GOT功能，GOT或GX Works2可能會發生錯誤。
這種情況下，請按如下所示進行處理。

- MELSEC-Q梯形圖監視功能的檔案讀取

GOT上的錯誤訊息	GOT側的處理	GX Works2上的錯誤訊息	GX Works2側的處理
沒有相應的檔案。	請在沒有通過GX Works2進行檔案操作的狀態下，再次執行檔案讀取。	檔案存取失敗。 請重新執行。	請在沒有通過MELSEC-Q梯形圖監視功能讀取檔案的狀態下，再次執行檔案操作。

- 通過指定配方功能的檔案暫存器名稱來讀取/寫入元件值

GOT上的錯誤訊息	GOT側的處理	GX Works2上的錯誤訊息	GX Works2側的處理
358 PLC的檔案存取失敗。 請確認PLC驅動程式。 ^{*1}	請在沒有通過GX Works3、GX Works2進行檔案操作的狀態下，再次將配方功能的觸發元件設定為ON。	檔案存取失敗。 請重新執行。 PLC檔案系統錯誤，無法與PLC連接。	請在GOT系統資訊中的配方處理中訊號為OFF的狀態下，再次執行檔案操作。

*1 數值表示系統警示中顯示的編號。

- 系統監視功能的TC監視設定值讀取

GOT上的錯誤訊息	GOT側的處理	GX Works2上的錯誤訊息	GX Works2側的處理
隱藏資訊。 TC設定值欄為空欄。	請在沒有通過GX Works3、GX Works2進行檔案操作的狀態下，再次執行TC監視。	檔案存取失敗。 請重新執行。	請在未讀取TC設定值的狀態下，再次執行檔案操作。

- 特殊模塊監視的CPU故障履歷讀取

GOT上的錯誤訊息	GOT側的處理	GX Works2上的錯誤訊息	GX Works2側的處理
連接錯誤	請在沒有通過GX Works3、GX Works2進行檔案操作的狀態下，再次執行CPU故障履歷的讀取。	檔案存取失敗。 請重新執行。	請在未進行特殊模塊監視的CPU故障履歷讀取的狀態下進行檔案操作。

• 備份/還原

GOT上的錯誤訊息	GOT側的處理	GX Works2上的錯誤訊息	GX Works2側的處理
備份	請在沒有通過GX Works2進行檔案操作的狀態下，再次執行備份。	-	請在未備份的狀態下進行檔案操作。
Restration	請在沒有通過GX Works2進行檔案操作的狀態下，再次執行備份。	-	請在未進行復原的狀態下執行檔案操作。

• SFC監視的檔案讀取

GOT上的錯誤訊息	GOT側的處理	GX Works2上的錯誤訊息	GX Works2側的處理
-	請在沒有通過GX Works3、GX Works2進行檔案操作的狀態下，再次執行檔案讀取。	-	請在未進行特殊模塊監視的CPU故障履歷讀取的狀態下執行檔案操作。

• 梯形圖編輯的檔案讀取/寫入

GOT上的錯誤訊息	GOT側的處理	GX Works2上的錯誤訊息	GX Works2側的處理
讀取	請在沒有通過GX Works3、GX Works2進行檔案操作的狀態下，再次執行檔案讀取。	-	請在梯形圖編輯未進行檔案讀取的狀態下，再次執行檔案操作。
寫入	請在沒有通過GX Works3、GX Works2進行檔案操作的狀態下，再次執行檔案寫入。	-	請在梯形圖編輯未進行檔案讀取的狀態下，再次執行檔案操作。

■4. 使用FA透明傳輸功能時PLC寫入失敗

使用FA透明傳輸功能向PLC CPU進行PLC寫入時，可能會由於電纜斷線等原因導致PLC寫入失敗。這種情況下，請通過PLC寫入失敗的電腦再次執行PLC寫入，或者進行PLC CPU的重設操作。

■5. 執行備份/還原時GX Works2的限制

- (1) 通過GOT上執行備份/還原的過程中，如果使用FA透明傳輸功能通過GX Works2進行PLC讀取、PLC寫入、監視等操作，GOT的備份/還原會中斷。
上述情況下，請確認沒有使用FA透明傳輸功能通過GX Works2進行PLC讀取、PLC寫入、監視等，然後重新執行GOT的備份/還原操作。
- (2) 在使用FA透明傳輸功能通過GX Works2進行PLC讀取、PLC寫入、監視等操作的過程中，如果執行了GOT的備份/還原操作，GX Works2會發生錯誤。
這種情況下，GOT的備份/還原仍會正常執行。

22.8.3 使用MT Developer、MT Works2時

■1. 關閉MT Developer、MT Works2時

即使關閉了MT Works3、MT Works2，GOT在45秒內仍將保持與使用FA透明傳輸功能時相同的監視速度。

■2. 使用FA透明傳輸功能時PLC寫入失敗

使用FA透明傳輸功能向運動控制器CPU進行PLC寫入時，可能會由於電纜斷線等原因導致PLC寫入失敗。這種情況下，請通過PLC寫入失敗的電腦再次執行PLC寫入，或者進行運動控制器CPU的重設操作。

■3. 發生電纜脫落時

GOT和運動控制器CPU間發生電纜脫落時，到MT Developer、MT Works2發生逾時為止，需要較長的時間。

22.8.4 使用MR Configurator、MR Configurator2時

■1. 關於無法使用的功能及限制

經由運動控制器時，存在無法使用的功能及限制。
關於限制事項的詳情，請參照MR Configurator的說明畫面。

■2. GOT的監視速度

通過運動控制器CPU使用FA透明傳輸功能時，GOT的監視速度會變慢。

22.8.5 使用FR Configurator時

■1. 使用FA透明傳輸功能時的GOT監視

使用FA透明傳輸功能時，只有FA透明傳輸功能的對象通道會停止GOT監視。

POINT

希望儘快解除GOT監視停止狀態時

如果要解除關閉FA透明傳輸功能後45秒的監視停止狀態，請向元件GS457中輸入1。重新啟動GOT監視。

如果在元件GS457為1的狀態下重新啟動FA透明傳輸，FR Configurator側會發生錯誤。
關於元件的詳情，請參照以下手冊。

➡ GT Designer3 Version1 畫面設計手冊

■2. 使用數字示波器功能時

使用數字示波器功能時，某些設定可能導致無法在指定的取樣間隔中獲取資料，請對通訊設定、取樣間隔等進行調整。

■3. 關於PU運行模式的操作權

請通過指定與GOT連接的端子（1：RS-485端子或2：PU接口）來設定變頻器主體的PU運行模式操作權（Pr.551）。

修訂記錄

※ 使用說明書編號記載於本使用說明書封底的左下角。

印刷日期	※ 使用說明書編號	修改內容
2014 年 10 月	SH(NA)-081430CHT-A	初版印刷
2015 年 8 月	SH(NA)-081430CHT-B	<ul style="list-style-type: none"> 對應 GT Works3 Version1.126G • 對應 MELSEC iQ-R 系列 • 對應通訊驅動程式（序列（MELSEC）） • 對應 GS 的 MELSEC-WS 連接 • 對應 MELSEC-WS（WS0-CPU3） • 新增 GT21 機種 • 對應 MR-J4- □ A-RJ • 對應 IP 篩選設定 • 緩衝記憶體 對應模塊 No. 間接指定 對應位元指定 • FA 透明傳輸功能 對應經由 CC-Link IE 控制器網路連接 • 對應 1FREQROL-EJ700、IS 系列 • 對應 C 語言控制器（MELSEC iQ-R 系列） • 對應 MELSEC iQ-F 系列 • FA 透明傳輸功能 MELSEC iQ-R 系列對應 X Component、MX Sheet 對應 C 語言控制器（MELSEC iQ-R 系列）CW Configurator 對應 NC Configurator2 • 支援 GT21 的變頻器 FREQROL800 系列（自動連接） • CC-Link 連接（智能設備站） 支援與主站間的迴圈通訊 • GT27 機種新增（GT2705-VTBD） • GT21 機種新增（GT2104-RTBD、GT2103-PMBDS2、GT2103-PMBLS） • 部份修改 • GT21 對應機械手臂控制器連接 • 對應 ReENCPU（MELSEC iQ-R 系列）連接 • MELSEC IQ-R 系列設備範圍擴展（擴展 SRAM 盒函授）

印刷日期	※ 使用說明書編號	修改內容
2017 年 1 月	SH(NA)-081430CHT-C	<p>對應 GT Works3 Version1.166Y</p> <ul style="list-style-type: none"> • MELSEC iQ-R 系列 對應 RnSFPCPU 連接 • MELSEC iQ-R 系列 對應 R64MTCPU 連接 • PLC CPU 元件範圍擴充 (對應伺服放大器用元件) • GT21 機種新增 (GT2104-PMBD、GT2104-PMBDS) • FA 透明傳輸功能 對應 GX Developer • 對應 Q26DHCCPU-LS • 對應乙太網路連接的斷開功能 • 以下連接的站監視功能 CC-Link IE 控制器網路連接 CC-Link IE 現場網路連接 • MELSEC iQ-R 系列 RnMTCPU 的元件配置方法 對應 R 標準配置方法 • FA 透明傳輸功能 對應 MX Component Ver 4.11M • 對應 FREQROL-A800-E • 對應 CNC C80(R16NCCPU-S1) • 對應其他站指定緩衝記憶體 • FA 透明傳輸功能 GX Works3 對應經由 CC-Link IE 控制器網路連接 GX Works2 對應經由 CC-Link IE 現場網路連接 • GT21 機種新增 (GT2105-QTBDS、GT2105-QMBDS、GT2104-PMBDS2、GT2104-PMBLS) • 對應 MELSEC iQ-R 系列二重化系統 • 對應 MELSEC iQ-R 系列 CC-Link IE 現場網路起始模塊 • MELSEC iQ-R 系列 對應 元件新增 重新顯示資料暫存器，連結直接元件，CPU 緩衝記憶體存取元件 • 對應三菱電機 PLC (乙太網路連接) TCP/IP 協定 • 變頻器連接機種新增 FREQROL A800 plus 系列、FREQROL-B/B3 系列 • 對應 GOT2000 系列 乙太網路通訊模塊
2018 年 1 月	SH(NA)-081430CHT-D	<p>對應 GT Works3 Version1.190Y</p> <ul style="list-style-type: none"> • GT2107-W 機種新增 (GT2107-WTBD、GT2107-WTSD) • GT25 機種新增 (GT25-W、GT2505-V) • 對應 MR-J4-GF(-RJ) • 對應 MELSERVO JE-BF • 對應 CR800-R(R16RTCPU)、CR800-D • 支援 CNC M800/M80 • 支援 RO0CPU、R01CPU、R02CPU • 支援 MR-JE-C • 支援 FREQROL-CS80 • 通訊驅動程式名稱的變更 [以太網 (三菱電機)、網關] • 連接乙太網路時，將 GOT 站編號的預設值變更為 [18] • 支援 MELSERVO-J4-A (-RJ)、MELSERVO-JE-A 用製造商設定用虛擬元件的部分使用者使用 • FA 透明傳輸功能 支援 GX Works3、MT Works2、MX Component (MX Sheet) 的以下通訊路徑 電腦～ GOT 之間：乙太網路，GOT～ PLC 之間：乙太網路 FXCPU 中，支援 GX Works2 的以下通訊路徑 電腦～ GOT 之間：乙太網路，GOT～ PLC 之間：乙太網路 • 支援 [GOT 裝置通訊用埠 No.] 重複避免

本書並不對工業智慧財產權或其他任何類型權利的執行予以保證，也不保留執行權。此外，對於因使用本書中記載的內容而造成的工業智慧財產權方面的各種問題，本公司恕不承擔任何責任。

MELDAS、MELSEC、iQ Platform、MELSOFT、GOT、CC-Link、CC-Link/LT、CC-Link IE 是三菱電機株式會社在日本以及其他國家的商標或註冊商標。

Microsoft、Windows、Windows Vista、Windows NT、Windows Server、SQL Server、Visual C++、Visual C#、Visual Basic、Excel、Access 是美國 Microsoft Corporation 在美國及其他國家的商標或註冊商標。

Ethernet 是美國 Xerox Corporation 的註冊商標。

MODBUS 是 Schneider Electric SA 的註冊商標。

DeviceNet 是 ODVA (Open DeviceNet Vendor Association, Inc.) 的商標。

VNC 是 RealVNC Ltd. 在美國以及其他國家的註冊商標。

Unicode 是 Unicode, Inc. 在美國以及其他國家的商標或註冊商標。

PictBridge 是佳能株式會社的註冊商標。

Adobe、Adobe Reader 是 Adobe Systems Incorporated 的註冊商標。

Oracle、JavaScript 是 Oracle Corporation 及其子公司、關聯公司在美國及其他國家的註冊商標。

QR Code 是 DENSO WAVE INCORPORATED 在日本、美國或其他國家的商標或註冊商標。

Anybus 是 HMS Industrial Networks AB 的註冊商標。

Android、Google Chrome 是 Google Inc. 的商標或註冊商標。

IOS 是 Cisco 在美國以及其他國家的商標或註冊商標，經授權使用。

Safari、iPhone 是在美國以及其他國家註冊的 Apple Inc. 的商標。

iPhone 商標經蘋果公司授權使用。

Intel、Intel Core 是 Intel Corporation 在美國以及其他國家的商標或註冊商標。

本手冊中出現的其他公司名、產品名均為各公司的商標或註冊商標。

mitsubishi electric corporation

HEAD OFFICE : TOKYO BUILDING, 2-7-3 MARUNOUCHI, CHIYODA-KU, TOKYO 100-8310, JAPAN
NAGOYA WORKS : 1-14, YADA-MINAMI 5-CHOME, HIGASHI-KU, NAGOYA, JAPAN

SH(NA)-081430CHT-D(1801)MEE

MODEL: GOT2000-COM1-SW1-T

Specifications subject to change without notice.