

# SCユニット通信ガイドライン

- このたびはつばきギヤモートル・ハイポイドモートル・クローゼモータをお買上げいただきありがとうございます。ギヤモートル・ハイポイドモートル・クローゼモータの取扱いは、作業に習熟の方が行って下さい。本ガイドラインはSCユニットの通信仕様についてのみ記載していますので、製品をご使用いただく前には別途、取扱説明書に記載されている内容を必ず熟読し、充分にご理解いただく必要があります。
- 通信の変更を行う際は専門知識のある人が行って下さい。
- 本ガイドラインの全部または一部について無断で転載、複写することを禁止します。

## 株式会社 椿本チエイン

|    |                                |    |
|----|--------------------------------|----|
| 1  | はじめに .....                     | 1  |
| 2  | 仕様 .....                       | 1  |
| 3  | 手順 .....                       | 2  |
| 4  | コマンドフレーム・正常時レスポンスフレームの構成 ..... | 2  |
| 5  | 異常時レスポンスフレームの構成 .....          | 3  |
| 6  | ファンクションコード一覧 .....             | 3  |
| 7  | データアドレス一覧 .....                | 4  |
| 8  | コイル(DO)データ詳細 .....             | 5  |
| 9  | 入力状態(DI)データ詳細 .....            | 5  |
| 10 | 入力レジスタ(AI)データ詳細 .....          | 6  |
| 11 | 保持レジスタ(AO)データ詳細 .....          | 8  |
| 12 | スレーブ情報(Ver.) .....             | 10 |

## 1 はじめに

毎度お引立を戴きまして有難うございます。本ガイドラインは、取扱説明書とセットでご使用下さい。

本ガイドラインでは取扱を誤った場合、発生が予想される危惧・損害の程度を、基本的に「警告」・「注意」のランクに分類して表示してあります。その定義は次のとおりです。

|                                                                                             |                                                                     |
|---------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------|
|  <b>警告</b> | 取扱を誤った場合に、危険な状況が起こりえて、死亡または重傷を受ける可能性が想定される場合                        |
|  <b>注意</b> | 取扱を誤った場合に、危険な状況が起こりえて、中程度の障害や軽傷を受ける可能性が想定される場合、および物的損害のみの発生が想定される場合 |

なお、「注意」に記載した事項でも、状況によっては重大な結果に結びつく可能性があります。

いずれも重要な内容を記載していますので必ず守って下さい。

|  <b>警 告</b> |                                                                |
|----------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------|
| ●                                                                                            | 通電状態でのコネクタ接続作業を行わないで下さい。必ず電源が切れていることを確認後に接続作業して下さい。感電の恐れがあります。 |
| ●                                                                                            | 通信関連の変更を行う際は専門知識のある人が実施して下さい。故障、損傷の恐れがあります。                    |

|  <b>注 意</b> |                                                                  |
|------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------|
| ●                                                                                              | お客様による製品の改造は、当社の保証範囲外ですので、責任を負いません。                              |
| ●                                                                                              | 運転中及び、停止後まもなくは端子箱を含めた機器全体が高温になるため、指やモノの接触は避けて下さい。やけど、損傷の恐れがあります。 |
| ●                                                                                              | パラメータ変更の際は書き込み内容を十分に確認のうえ、安全を確保し行って下さい。怪我、故障、損傷の恐れがあります。         |

## 2 仕様

|             |                            |
|-------------|----------------------------|
| ※1 プロトコル    | Modbus-RTU                 |
| 伝送路接続       | RS-485                     |
| 通信速度        | 9600bps                    |
| スタートビット長    | 1bit                       |
| データビット長     | 8bit                       |
| ストップビット長    | 1bit                       |
| パリティビット     | EVEN                       |
| エンディアン      | LSB                        |
| ※2 スレーブアドレス | 1－16 (0x01－0x10)           |
| ※3 初期パスワード  | <b>password</b> (ASCIIコード) |

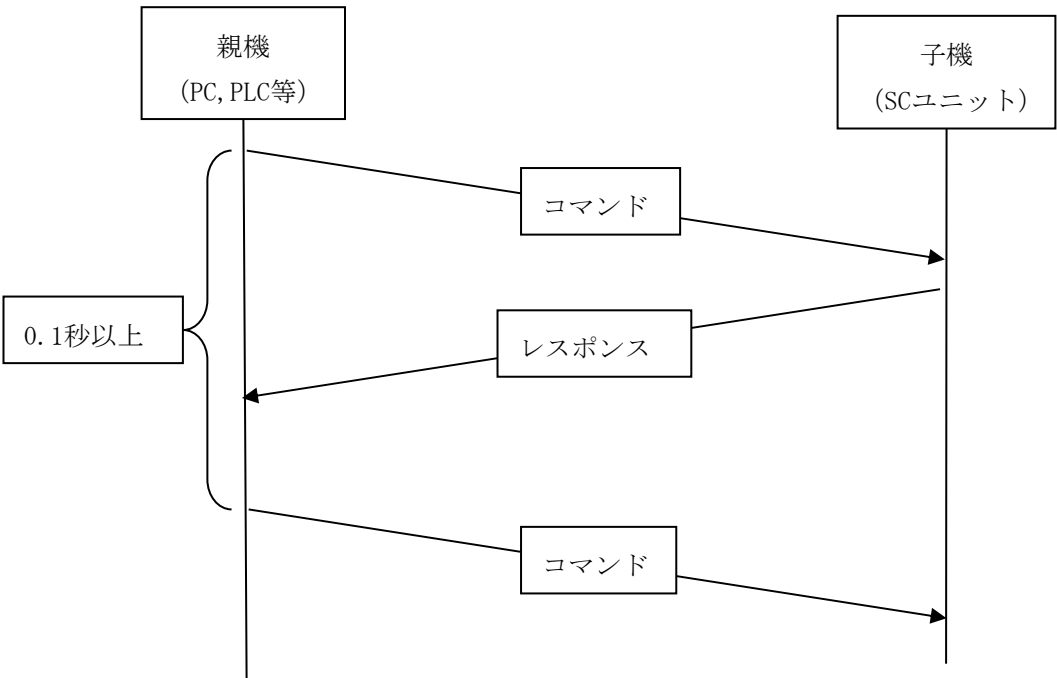
注) ※1 ModbusはSchneider Automation社の登録商標です。

※2 ディップスイッチによって切り替えます。(取扱説明書6項を参照下さい。)

※3 パスワードは、データの書き込み時に必要となります。初めに必ずパスワードの変更をして下さい。

3 手順

コマンドを送信後、次のコマンドを送信するまでの時間を、0.1秒以上あけて下さい。



4 コマンドフレーム・正常時レスポンスフレームの構成

| 無通信時間 | スレーブ<br>アドレス | ファンクション<br>コード | データ    | エラーチェック<br>(CRC-16) | 無通信時間 |
|-------|--------------|----------------|--------|---------------------|-------|
| ※1    | 1byte        | 1byte          | **byte | 2byte               | ※1    |

CRC-16計算範囲

注)※1 無通信時間は5ms以上にして下さい。

●エラーチェック

計算した16ビットのデータを下位→上位の順番でデータの後ろにセットします。

「計算方法」

- ① CRCレジスタの初期値を 0xFFFF に設定します。
- ② CRCレジスタの下位8[bit]とメッセージの初めの1バイトのXORを計算し、CRCレジスタに値を代入します。
- ③ MSBは0で埋めながら、CRCレジスタを1ビット右へシフトします。
- ④ LSBからシフトされたビットが0ならば③を繰り返します。  
LSBからシフトされたビットが1ならばCRCレジスタと0xA001のXORを計算し、CRCレジスタに値を代入します。
- ⑤ 8ビットシフトするまで③と④を繰り返します。
- ⑥ メッセージの次の1バイトとCRCレジスタの下位8ビットのXORを計算し、CRCレジスタに値を代入し、最後のデータまで③～⑤を繰り返します。
- ⑦ CRCレジスタの値を下位／上位の順番にデータの後ろにセットします。

## ●レスポンス無し

以下の場合、スレーブは受信コマンドを処理せず、レスポンスも返しません。

- ・スレーブアドレスの不一致
- ・パリティエラー、オーバーランエラー、フレーミングエラー発生
- ・エラーチェック(CRC-16)の不一致
- ・各データの受信間隔が無通信時間5ms以上

以下の場合、スレーブは受信コマンドを処理しますが、レスポンスは返しません。

- ・スレーブアドレスが0x00(ブロードキャスト)

## 5 異常時レスポンスフレームの構成

| 無通信時間 | スレーブ<br>アドレス | ※2<br>ファンクション<br>コード | エラー<br>コード | エラーチェック<br>(CRC-16) | 無通信時間 |
|-------|--------------|----------------------|------------|---------------------|-------|
| ※1    | 1byte        | 1byte                | 1byte      | 2byte               | ※1    |

注)※1 無通信時間は、5ms以上として下さい。

※2 スレーブが受信したファンクションコードの最上位ビットに1をセットしてレスポンスを返します。

| エラーコード | エラー名       | 内容                                                             | 検出優先順位 |
|--------|------------|----------------------------------------------------------------|--------|
| 0x01   | ファンクションエラー | サポートしていないファンクションコードを使用                                         | 1      |
| 0x02   | アドレスエラー    | サポートしていないデータアドレスを使用                                            | 2      |
| 0x03   | データエラー     | レジスタ数、バイト数が異常値<br>パスワードが8～16文字の範囲外<br>コイル書き込み値が0xFF00/0x0000以外 | 3      |
| 0x04   | ログインエラー    | パスワード認証失敗<br>ログアウト時に書き込み実行<br>ログアウト時に「パスワード」読み込み実行             | 4      |

## 6 ファンクションコード一覧

| コード  | ファンクション名                  | 機能                         |
|------|---------------------------|----------------------------|
| 0x01 | Read Coil Status          | コイル(DO)の読出し                |
| 0x02 | Read Input Status         | 入力状態(DI)の読出し               |
| 0x03 | Read Holding Register     | ※1 保持レジスタ(AO)の読出し          |
| 0x04 | Read Input Resister       | 入力レジスタ(AI)の読出し             |
| 0x05 | Force Single Coil         | ※1, 2 コイル(DO)への書き込み        |
| 0x06 | Preset Single Register    | ※1, 2 保持レジスタ(AO)への書き込み     |
| 0x0F | Force Multiple Coils      | ※1, 2 複数コイル(DO)への一括書き込み    |
| 0x10 | Preset Multiple Resisters | ※1, 2 複数保持レジスタ(AO)への一括書き込み |
| 0x11 | Report Slave ID           | スレーブ情報の読出し                 |

注)※1 パスワードの読み込み、各データの書き込みはログイン状態でのみ行う事が可能です。

電源投入時は遮断前の状態によらず、ログアウト状態となります。

保持レジスタ(AO)のアドレス100-107「ログイン／ログアウト」にパスワードを書き込むことによって、ログイン／ログアウト状態が切り替わります。

※2 ブロードキャストによる一斉書込み(スレーブアドレス:0x00)が可能です。

## 7 データアドレス一覧

|              | アドレス      | データ名称          |
|--------------|-----------|----------------|
| コイル(DO)      | 0         | トリップ回数クリア      |
|              | 100       | 停止             |
|              | 200       | 起動             |
| 入力状態(DI)     | 0         | 電源周波数          |
| 入力レジスタ(AI)   | 0-8       | SETパラメータ       |
|              | 100-106   | 瞬時データ          |
|              | 200-204   | 状態パラメータ        |
|              | 300       | ログイン状態         |
|              | 1000-1019 | ログデータ1(電圧)     |
|              | 1100-1119 | ログデータ1(電流)     |
|              | 1200-1219 | ログデータ1(電力)     |
|              | 1300-1319 | ログデータ1(温度)     |
|              | 1400-1419 | ログデータ1(加速度X軸)  |
|              | 1500-1519 | ログデータ1(加速度Y軸)  |
|              | 1600-1619 | ログデータ1(加速度Z軸)  |
|              | 2000-2019 | ログデータ2(電圧)     |
|              | 2100-2119 | ログデータ2(電流)     |
|              | 2200-2219 | ログデータ2(電力)     |
|              | 2300-2319 | ログデータ2(温度)     |
|              | 2400-2419 | ログデータ2(加速度X軸)  |
|              | 2500-2519 | ログデータ2(加速度Y軸)  |
|              | 2600-2619 | ログデータ2(加速度Z軸)  |
|              | 3000-3019 | ログデータ3(電圧)     |
|              | 3100-3119 | ログデータ3(電流)     |
|              | 3200-3219 | ログデータ3(電力)     |
|              | 3300-3319 | ログデータ3(温度)     |
|              | 3400-3419 | ログデータ3(加速度X軸)  |
|              | 3500-3519 | ログデータ3(加速度Y軸)  |
|              | 3600-3619 | ログデータ3(加速度Z軸)  |
| 保持レジスタ(AO)   | 0-54      | 各種パラメータ        |
|              | 100-107   | ※1 ログイン／ログアウト  |
|              | 200-207   | ※1 パスワード       |
|              | 300-301   | ※1, 2 製品コード    |
|              | 350-354   | ※1, 2 MFG番号    |
| スレーブ情報(Ver.) | —         | SCユニットソフトバージョン |

注) ※1 1アドレスごとの書き込み、読み込みは不可能です。

アドレス連続指定での書き込み、読み込みを行って下さい。

※2 製品コード、MFG番号はログイン/ログアウトの状態によらず、読み込みのみ可能です。

## 8 コイル(DO)データ詳細

データは全て16進形式、1バイトです。

| アドレス | データ名称     | 内容                                                                  |
|------|-----------|---------------------------------------------------------------------|
| 0    | トリップ回数クリア | ON時、入力レジスタ(AI)の「トリップ回数」を0にクリアします。<br>その後、自動でOFFされます。                |
| 100  | 停止        | ON時、モータを停止します。<br>その後コイル(DO)の「起動」ONにてOFFされます。                       |
| 200  | 起動        | ON時、モータを再始動します。<br>その後、自動でOFFされます。<br>(ただし、トリップ時は再始動せず、自動でOFFされます。) |

## 9 入力状態(DI)データ詳細

データは16進形式、1バイトです。

| アドレス | データ名称 | 内容                                          |
|------|-------|---------------------------------------------|
| 0    | 電源周波数 | OFF時、電源周波数は50[Hz]です。<br>ON時、電源周波数は60[Hz]です。 |

## 10 入力レジスタ(AI)データ詳細

データは全て16進形式、2バイトです。

温度、加速度X/Y/Z軸は符号有り、それ以外は符号無しです。

| アドレス      | データ名称             | 内容                                                         | 単位                      |
|-----------|-------------------|------------------------------------------------------------|-------------------------|
| 0         | 電力上限値A_SET        | 電源周波数(50Hz/60Hz)による、<br>ディップスイッチで設定した番号の各設定値が<br>格納されます。   | [0.1W]                  |
| 1         | 電力上限値B_SET        |                                                            |                         |
| 2         | 電力下限値A_SET        |                                                            |                         |
| 3         | 電力下限値B_SET        |                                                            |                         |
| 4         | スタートタイムSET        |                                                            | [0.1s]                  |
| 5         | ショックタイムSET(電力上限A) |                                                            |                         |
| 6         | ショックタイムSET(電力上限B) |                                                            |                         |
| 7         | ショックタイムSET(電力下限A) |                                                            |                         |
| 8         | ショックタイムSET(電力下限B) |                                                            |                         |
| 100       | 電圧(瞬時)            | 各データの現在の値が格納されます。                                          | [0.1V]                  |
| 101       | 電流(瞬時)            |                                                            | [mA]                    |
| 102       | 電力(瞬時)            |                                                            | [0.1W]                  |
| 103       | 温度(瞬時)            |                                                            | [0.1℃]                  |
| 104       | 加速度X軸(瞬時)         |                                                            | [0.01m/s <sup>2</sup> ] |
| 105       | 加速度Y軸(瞬時)         |                                                            |                         |
| 106       | 加速度Z軸(瞬時)         |                                                            |                         |
| 200       | トリップ回数            | トリップした回数を格納します。<br>コイル(DO)の「トリップ回数クリア」をONすると<br>0にクリアされます。 | —                       |
| 201       | モータ状態             | ※1 モータの動作状態による値を格納します。                                     | —                       |
| 202       | トリップ要因(ログ1)       | ※1 前回のトリップの要因を格納します。                                       | —                       |
| 203       | トリップ要因(ログ2)       | ※1 前々回のトリップの要因を格納します。                                      | —                       |
| 204       | トリップ要因(ログ3)       | ※1 前々々回のトリップの要因を格納します。                                     | —                       |
| 300       | ログイン状態            | ログイン/ログアウトの状態を格納します。<br>ログアウト時:0x0000、ログイン時:0xFF00         | —                       |
| 1000-1019 | ログデータ1(電圧)        | ※2<br>前回の<br>トリップ時の各データを格納します。                             | [0.1V]                  |
| 1100-1119 | ログデータ1(電流)        |                                                            | [mA]                    |
| 1200-1219 | ログデータ1(電力)        |                                                            | [0.1W]                  |
| 1300-1319 | ログデータ1(温度)        |                                                            | [0.1℃]                  |
| 1400-1419 | ログデータ1(加速度X軸)     |                                                            | [0.01m/s <sup>2</sup> ] |
| 1500-1519 | ログデータ1(加速度Y軸)     |                                                            |                         |
| 1600-1619 | ログデータ1(加速度Z軸)     |                                                            |                         |

|           |               |                                  |                         |
|-----------|---------------|----------------------------------|-------------------------|
| 2000-2019 | ログデータ2(電圧)    | ※2<br>前々回の<br>トリップ時の各データを格納します。  | [0.1V]                  |
| 2100-2119 | ログデータ2(電流)    |                                  | [mA]                    |
| 2200-2219 | ログデータ2(電力)    |                                  | [0.1W]                  |
| 2300-2319 | ログデータ2(温度)    |                                  | [0.1℃]                  |
| 2400-2419 | ログデータ2(加速度X軸) |                                  | [0.01m/s <sup>2</sup> ] |
| 2500-2519 | ログデータ2(加速度Y軸) |                                  |                         |
| 2600-2619 | ログデータ2(加速度Z軸) |                                  |                         |
| 3000-3019 | ログデータ3(電圧)    | ※2<br>前々々回の<br>トリップ時の各データを格納します。 | [0.1V]                  |
| 3100-3119 | ログデータ3(電流)    |                                  | [mA]                    |
| 3200-3219 | ログデータ3(電力)    |                                  | [0.1W]                  |
| 3300-3319 | ログデータ3(温度)    |                                  | [0.1℃]                  |
| 3400-3419 | ログデータ3(加速度X軸) |                                  | [0.01m/s <sup>2</sup> ] |
| 3500-3519 | ログデータ3(加速度Y軸) |                                  |                         |
| 3600-3619 | ログデータ3(加速度Z軸) |                                  |                         |

注)※1 モータ状態は、モータの動作状態が各ビットにSETされます。

トリップ要因は、過去のトリップ時の要因が各ビットにSETされます。

|    |       |       |       |       |       |       |       |       |
|----|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| 上位 | Bit15 | Bit14 | Bit13 | Bit12 | Bit11 | Bit10 | Bit9  | Bit8  |
|    | —     | —     | —     | —     | —     | —     | —     | —     |
| 下位 | Bit7  | Bit6  | Bit5  | Bit4  | Bit3  | Bit2  | Bit1  | Bit0  |
|    | —     | 過衝撃   | 過熱    | —     | 電力下限B | 電力下限A | 電力上限B | 電力上限A |

例)通常時 :0x00

電力上限Bにてトリップ時 :0x02

注)※2 各ログデータで最も大きいアドレスがトリップ時のデータとなります。

| アドレス | データ名称          | 内容              |
|------|----------------|-----------------|
| xx00 | ログデータ Error-19 | トリップ時-19*ログ取得時間 |
| xx01 | ログデータ Error-18 | トリップ時-18*ログ取得時間 |
| xx02 | ログデータ Error-17 | トリップ時-17*ログ取得時間 |
|      |                |                 |
| xx16 | ログデータ Error-3  | トリップ時-3*ログ取得時間  |
| xx17 | ログデータ Error-2  | トリップ時-2*ログ取得時間  |
| xx18 | ログデータ Error-1  | トリップ時-1*ログ取得時間  |
| xx19 | ログデータ Error    | トリップ時           |

## 11 保持レジスタ(AO)データ詳細

データは全て16進形式、2バイトです。

| アドレス | データ名称           | 内容                                | 単位     | 下限値     | 上限値   |
|------|-----------------|-----------------------------------|--------|---------|-------|
| 0    | 電力上限値A_1(50Hz)  | ディップスイッチ設定番号No.1の<br>各設定値が格納されます。 | [0.1W] | ※1<br>0 | 10000 |
| 1    | 電力上限値A_1(60Hz)  |                                   |        |         |       |
| 2    | 電力上限値B_1(50Hz)  |                                   |        |         |       |
| 3    | 電力上限値B_1(60Hz)  |                                   |        |         |       |
| 4    | 電力下限値A_1(50Hz)  |                                   |        |         |       |
| 5    | 電力下限値A_1(60Hz)  |                                   |        |         |       |
| 6    | 電力下限値B_1(50Hz)  |                                   |        |         |       |
| 7    | 電力下限値B_1(60Hz)  |                                   |        |         |       |
| 8    | スタートタイム1        |                                   | [0.1s] | 1       | 50    |
| 9    | ショックタイム1(電力上限A) |                                   |        | 0       | 300   |
| 10   | ショックタイム1(電力上限B) |                                   |        |         |       |
| 11   | ショックタイム1(電力下限A) |                                   |        |         |       |
| 12   | ショックタイム1(電力下限B) |                                   |        |         |       |
| 13   | 電力上限値A_2(50Hz)  | ディップスイッチ設定番号No.2の<br>各設定値が格納されます。 | [0.1W] | ※1<br>0 | 10000 |
| 14   | 電力上限値A_2(60Hz)  |                                   |        |         |       |
| 15   | 電力上限値B_2(50Hz)  |                                   |        |         |       |
| 16   | 電力上限値B_2(60Hz)  |                                   |        |         |       |
| 17   | 電力下限値A_2(50Hz)  |                                   |        |         |       |
| 18   | 電力下限値A_2(60Hz)  |                                   |        |         |       |
| 19   | 電力下限値B_2(50Hz)  |                                   |        |         |       |
| 20   | 電力下限値B_2(60Hz)  |                                   |        |         |       |
| 21   | スタートタイム2        |                                   | [0.1s] | 1       | 50    |
| 22   | ショックタイム2(電力上限A) |                                   |        | 0       | 300   |
| 23   | ショックタイム2(電力上限B) |                                   |        |         |       |
| 24   | ショックタイム2(電力下限A) |                                   |        |         |       |
| 25   | ショックタイム2(電力下限B) |                                   |        |         |       |
| 26   | 電力上限値A_3(50Hz)  | ディップスイッチ設定番号No.3の<br>各設定値が格納されます。 | [0.1W] | ※1<br>0 | 10000 |
| 27   | 電力上限値A_3(60Hz)  |                                   |        |         |       |
| 28   | 電力上限値B_3(50Hz)  |                                   |        |         |       |
| 29   | 電力上限値B_3(60Hz)  |                                   |        |         |       |
| 30   | 電力下限値A_3(50Hz)  |                                   |        |         |       |
| 31   | 電力下限値A_3(60Hz)  |                                   |        |         |       |
| 32   | 電力下限値B_3(50Hz)  |                                   |        |         |       |
| 33   | 電力下限値B_3(60Hz)  |                                   |        |         |       |
| 34   | スタートタイム3        |                                   | [0.1s] | 1       | 50    |
| 35   | ショックタイム3(電力上限A) |                                   |        | 0       | 300   |
| 36   | ショックタイム3(電力上限B) |                                   |        |         |       |
| 37   | ショックタイム3(電力下限A) |                                   |        |         |       |
| 38   | ショックタイム3(電力下限B) |                                   |        |         |       |

|         |                 |                                                   |                         |         |       |
|---------|-----------------|---------------------------------------------------|-------------------------|---------|-------|
| 39      | 電力上限値A_4(50Hz)  | ディップスイッチ設定番号No.4の<br>各設定値が格納されます。                 | [0.1W]                  | ※1<br>0 | 10000 |
| 40      | 電力上限値A_4(60Hz)  |                                                   |                         |         |       |
| 41      | 電力上限値B_4(50Hz)  |                                                   |                         |         |       |
| 42      | 電力上限値B_4(60Hz)  |                                                   |                         |         |       |
| 43      | 電力下限値A_4(50Hz)  |                                                   |                         |         |       |
| 44      | 電力下限値A_4(60Hz)  |                                                   |                         |         |       |
| 45      | 電力下限値B_4(50Hz)  |                                                   |                         |         |       |
| 46      | 電力下限値B_4(60Hz)  |                                                   |                         |         |       |
| 47      | スタートタイム4        |                                                   | [0.1s]                  | 1       | 50    |
| 48      | ショックタイム4(電力上限A) |                                                   |                         | 0       | 300   |
| 49      | ショックタイム4(電力上限B) |                                                   |                         |         |       |
| 50      | ショックタイム4(電力下限A) |                                                   |                         |         |       |
| 51      | ショックタイム4(電力下限B) |                                                   |                         |         |       |
| 52      | 温度上限値           | トリップする各設定値が格納されます。                                | [0.1℃]                  | ※1      | 1250  |
| 53      | 振動上限値           |                                                   | [0.01m/s <sup>2</sup> ] | 0       | 15000 |
| 54      | ログ取得間隔          | トリップ直前のデータを記録・保持するためのサンプリング時間値が格納されます。            | [0.1s]                  | 1       | 100   |
| 100-107 | ログイン/ログアウト      | ※2<br>パスワードを書き込むことによって、ログイン/ログアウト状態を切り替えることができます。 | ASCII                   | —       |       |
| 200-207 | パスワード           | ※2, 3<br>8～16文字のパスワードが格納されます。                     | ASCII                   | —       |       |
| 300-301 | 製品コード           | ※2, 4<br>製品固有の番号が格納されます。                          | ASCII                   | —       |       |
| 350-354 | MFG番号           | ※2, 4<br>製品固有の番号が格納されます。                          | ASCII                   | —       |       |

## ○ログイン/ログアウト

⇒書き込み時、パスワードが16文字未満の場合、不足分を[NULL(0x00)]または[SP(0x20)]を入力して下さい。

⇒読み込み時、16文字分の[NULL(0x00)]が読み込まれます。

## ○パスワード

⇒書き込み時、ASCIIコード表の[!(0x21)]～[~(0x7E)]の範囲内で設定して下さい。

また、16文字未満で設定時には、不足分を[NULL(0x00)]または[SP(0x20)]を入力して下さい。

⇒読み込み時、設定値が16文字未満の場合、不足分に[NULL(0x00)]が入ります。

## ○製品コード、MFG番号

⇒弊社出荷時に設定する製品固有の番号ですので、特に使用して頂くことはありません。

注)※1 各値を「0」に設定した場合、設定したパラメータではトリップしません。

※2 1アドレスごとの書き込み、読み込みは不可能です。

アドレス連続指定での書き込み、読み込みを行って下さい。

※3 パスワードはログアウト時には読み込みができません。ログイン状態で読み込んで下さい。

※4 製品コード、MFG番号は読み込みのみ可能です。ログイン/ログアウト状態に関わらず、変更することはできません。

## 12 スレーブ情報(Ver.)

スレーブ情報では、製品のソフトバージョンを読み込むことができます。

| No | フィールド名          |
|----|-----------------|
| 1  | スレーブアドレス        |
| 2  | ファンクションコード:0x11 |
| 3  | バージョン情報(上位)     |
| 4  | バージョン情報(下位)     |
| 5  | CRCエラーチェック(下位)  |
| 6  | CRCエラーチェック(上位)  |

例)バージョン情報(上位):0x01

バージョン情報(下位):0x00 のとき、Ver.1.0.0 となります。



株式会社 椿本チエイン

この取扱説明書に関するお問い合わせは、お客様問合せ窓口をご利用ください。

お客様問合せ窓口 TEL (0120)251-602 FAX (0120)251-603

長岡京工場：〒617-0833 京都府長岡京市神足暮角1-1

ホームページアドレス <https://www.tsubakimoto.jp/>