OMRON

産業用PCプラットフォーム
NYシリーズ

トラブルシューティングマニュアル

形NY532-1500
形NY532-1400
形NY532-1300
形NY532-5400
形NY512-1500
形NY512-1400
形NY512-1300

SYSMAC
always in control

SBCA-438H

おことわり

(1) 本マニュアルの内容の一部または全部を無断で複写、複製、転載することを禁じます。

(2) 本マニュアルの内容に関しては、改良のため予告なしに仕様などを変更することがあります。
あらかじめご了承ください。

(3) 本マニュアルの内容に関しては、万全を期しておりますが、万一ご不審な点や誤りなど、お気づきのことがありましたら、お手数ですが、弊社支店または営業所までご連絡ください。
その際、巻末記載の Man.No.（マニュアル No.）も併せてお知らせください。

商標

- Sysmac は、オムロン株式会社 FA 機器製品の日本およびその他の国における商標または登録商標です。
- Microsoft、Windows、Excel、Visual Basic 、Microsoft Edgeは、米国 Microsoft Corporation の米国およびその他の国における登録商標または商標です。
- EtherCAT®は、ドイツ Beckhoff Automation GmbH によりライセンスされた特許取得済み技術であり登録商標です。
- ODVA、CIP、CompoNet、DeviceNet、EtherNet/IP は ODVA の商標です。
- SD、SDHC ロゴは、SD-3C,LLC の商標です。
- Intel、Intel Core は、米国およびその他の国における Intel Corporation の商標です。

その他、本文中に掲載している会社名および製品名は、それぞれ各社の商標または登録商標です。

著作権

- スクリーンショットはマイクロソフトの許諾を得て使用しています。
- 本製品にはサードパーティ製のソフトウェアが組み込まれています。このソフトウェアに関連するライセンスと著作権については、http://www.fa.omron.co.jp/nj_info_j/ をご覧ください。

はじめに

このたびは、NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC をお買い上げいただきまして、ありがとうございます。

本マニュアルでは、対象となる製品の産業用パネル型 PC と産業用ボックス型 PC を総称して「NY シリーズ 産業用 PC」と記載する場合があります。また、NY シリーズ 産業用 PC のリアルタイム OS に組み込まれたコントローラ機能が直接制御する範囲を「コントローラ」と記載する場合があります。

本マニュアルは、NY シリーズコントローラを使用する上で、必要な情報を記載しています。お使いになる前に本マニュアルをよく読んで、機能・性能などを十分ご理解いただき、システムの構築にご活用ください。
また、お読みになった後も本マニュアルは大切に保管して、いつも手元においてお使いください。

対象となる読者の方々

本マニュアルは、電気の知識（電気工事士あるいは同等の知識）を有する、次の方を対象に記述しています。
- FA 機器の導入を担当される方
- FA システムを設計される方
- FA 機器を設置、接続される方
- FA 現場を管理される方

また、プログラミング言語に関して、国際標準規格 IEC 61131-3 もしくは国内標準規格 JIS B 3503 に規定される内容をご理解いただいている方を対象に記述しています。

対象となる製品

本マニュアルは以下の製品を対象にしています。
- NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用パネル型 PC
  - 形 NY532-15□□
  - 形 NY532-14□□
  - 形 NY532-13□□
  - 形 NY532-5400

- NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用ボックス型 PC
  - 形 NY512-15□□
  - 形 NY512-14□□
  - 形 NY512-13□□

各製品の仕様の一部または制約事項が、他のマニュアルに記載されている場合があります。
「分冊構成 (P.2)」および「関連マニュアル (P.20)」をご確認ください。

分冊構成

本製品のマニュアルは、次表のとおりに分冊されています。目的に応じてお読みいただき、本製品を活用してください。
本製品の操作には、おもにオートメーションソフトウェア Sysmac Studio を使用します。Sysmac Studio については、『Sysmac Studio Version 1 オペレーションマニュアル(SBCA-470)』 を参照してください。

使用目的	マニュアル										
	基本情報										
	NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用パネル型 PC ユーザーズマニュアル ハードウェア編	NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ハードウェア編	NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル セットアップ編	NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ソフトウェア編	NY シリーズ コマンドリファレンスマニュアル 基本編	NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル モーション制御編	NY シリーズ コマンドリファレンスマニュアル モーション編	NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル 内蔵 EtherCAT ポート編	NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル 内蔵 EtherNet/IP ポート編	NJ/NY シリーズ NC 統合コントローラ ユーザーズマニュアル	NY シリーズ トラブルシューティングマニュアル
NY シリーズ パネル型 PC の概要を知る	○										
NY シリーズ ボックス型 PC の概要を知る		○									
装着、設置、ハードウェア設定を行う	○	○									
モーション制御を行う場合						○					
EtherCAT を使用する場合								○			
EtherNet/IP を使用する場合									○		
セットアップを行う *1			○								
初期設定を行う場合											
コントローラの使用準備を行う場合											
ソフトウェア設定を行う				○							
モーション制御を行う場合						○					
EtherCAT を使用する場合								○			
EtherNet/IP を使用する場合									○		
数値制御を行う場合										○	
ユーザプログラムを作成する				○	○						
モーション制御を行う場合						○	○				
EtherCAT を使用する場合								○			
EtherNet/IP を使用する場合									○		
数値制御を行う場合										○	
異常処理を組み込む場合											○
動作確認やデバッグを行う				○							
モーション制御を行う場合						○					
EtherCAT を使用する場合								○			
EtherNet/IP を使用する場合									○		
数値制御を行う場合										○	
異常管理機能やトラブル発生時の対処方法を知る *2										△	○

使用目的		マニュアル									
		基本情報									
		NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ハードウェア編	NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ハードウェア編	NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル セットアップ編	NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ソフトウェア編	NY シリーズ コマンドリファレンスマニュアル 基本編	NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル モーション制御編	NY シリーズ コマンドリファレンスマニュアル モーション編	NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル 内蔵 EtherCAT ポート編	NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル 内蔵 EtherNet/IP ポート編	NJ/NY シリーズ NC 統合コントローラ ユーザーズマニュアル	NY シリーズ トラブルシューティングマニュアル
保守作業について知る		○	○									
	モーション制御を行う場合						○					
	EtherCAT を使用する場合								○			
	EtherNet/IP を使用する場合									○		

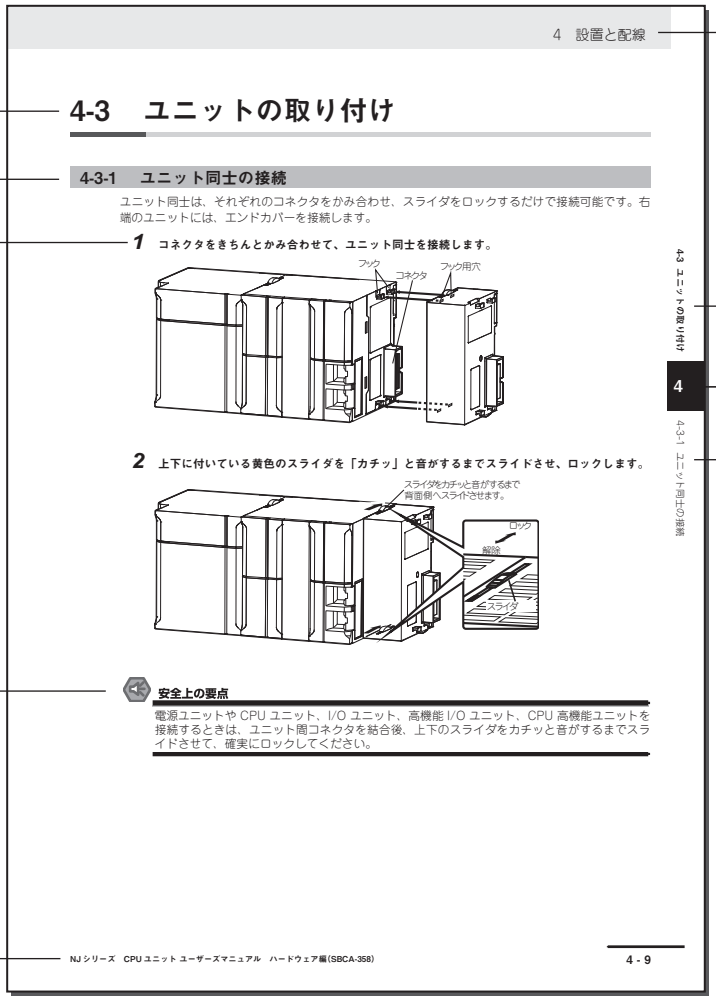
*1. Windows 側のセットアップ方法やユーティリティなどの使い方については、『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル セットアップ編（SBCA-441）』を参照してください。

*2. 異常管理の考え方と異常項目の概要については、『NY シリーズ トラブルシューティングマニュアル(SBCA-438)』を参照してください。ただし、△ マークがついているマニュアルの製品に特有の異常の詳細については、△ マークがついているマニュアルを参照してください。

マニュアルの読み方

ページ構成

このマニュアルの各ページの構成は次のとおりです。



章タイトル
節タイトル
項タイトル
現在のページの章／節／項タイトルをそれぞれ示します。

節タイトル
項タイトル
操作手順
操作手順を示します。

章番号
現在のページの章番号を示します。

注記、補足、参照先
注記、補足、参照先などの各項目を、アイコンによって示しています。

マニュアル名称

このページは、説明用の見本です。実際の内容とは異なります。

アイコン

このマニュアルで使われているアイコンには、次のような意味があります。



安全上の要点

製品を安全に使用するために実施または回避すべきことを示します。



使用上の注意

製品の動作不能、誤動作、または性能・機能への悪影響を予防するために実施または回避すべきことを示します。



参考

必要に応じて読んでいただきたい項目です。
知っておくと便利な情報や、使用する上で参考となる内容について説明しています。



バージョン関連情報

コントローラや Sysmac Studio の、バージョンによる性能や機能の違いについて説明しています。

表記についての留意事項

本マニュアルでは、Sysmac Studio から実機コントローラにデータを転送することを“ダウンロード”、実機コントローラからデータを Sysmac Studio に転送することを“アップロード”と記述しています。
Sysmac Studio では、“ダウンロード”および“アップロード”は、いずれも“同期”機能を使用します。Sysmac Studio の“同期”機能は、パソコン上のデータと実機コントローラのデータを自動照合し、どちらの方向に転送するかをユーザが選択する機能です。

目次構成

1 異常の概要

2 異常発生時の対処方法

3 異常の内容と処置

A 付録

I 索引

目次

はじめに **1**
対象となる読者の方々 1
対象となる製品 1

分冊構成 **2**

マニュアルの読み方 **4**
ページ構成 4
アイコン 5
表記についての留意事項 5

目次構成 **7**

ご承諾事項 **10**

安全上の注意 **12**

安全上の要点 **13**

使用上の注意 **14**

法規と規格 **15**

バージョン **16**
バージョンの確認方法 16
コントローラのユニットバージョンと Sysmac Studio のバージョン 19

関連マニュアル **20**

マニュアル改訂履歴 **24**

第 1 章　異常の概要

1-1　NY シリーズの異常の概要 **1-2**
1-1-1　異常の分類 1-4
1-1-2　NY シリーズ産業用 PC の状態 1-5

1-2　コントローラが動作できない異常 **1-7**
1-2-1　コントローラが動作できない異常の種類 1-7
1-2-2　コントローラが動作できない異常の確認方法 1-7

1-3　コントローラが動作できる異常 **1-8**
1-3-1　コントローラが動作できる異常の種類 1-8
1-3-2　コントローラが動作できる異常の確認方法 1-18
1-3-3　コントローラが動作できる異常の解除方法 1-22
1-3-4　モーション制御機能モジュールに関する異常 1-24
1-3-5　EtherNet/IP 機能モジュールに関する異常 1-28
1-3-6　EtherCAT マスタ機能モジュールに関する異常 1-30

第 2 章　異常発生時の対処方法

2-1　異常発生時の対処フロー **2-2**
2-1-1　コントローラが動作しているかの確認フロー 2-2

2-1-2 EtherNet/IP 機能モジュールの異常状態の確認フロー....2-3

2-2 コントローラが動作できない異常の場合の対処方法....2-4

2-3 コントローラが動作できる異常の場合の対処方法....2-6
2-3-1 Sysmac Studio を使った異常の確認と解除....2-6
2-3-2 表示器を使った異常の確認と解除....2-11
2-3-3 ユーザプログラムによる異常の確認と解除....2-14
2-3-4 システム定義変数による異常の確認....2-15

2-4 Sysmac Studio がオンライン接続できない場合の対処方法....2-16
2-4-1 Sysmac Studio がオンライン接続できない要因と対処方法....2-16
2-4-2 要因ごとの対処方法....2-16

第 3 章 異常の内容と処置

3-1 表の見方....3-2
3-1-1 異常一覧の見方....3-3
3-1-2 異常の説明の見方....3-4

3-2 PLC 機能モジュールの異常....3-5
3-2-1 異常一覧....3-5
3-2-2 異常の説明....3-42
3-2-3 その他のトラブルと処置....3-209

3-3 モーション制御機能モジュールの異常....3-210
3-3-1 異常一覧....3-210
3-3-2 異常の説明....3-235
3-3-3 その他のトラブルと処置....3-331

3-4 EtherNet/IP 機能モジュールの異常....3-335
3-4-1 異常一覧....3-335
3-4-2 異常の説明....3-339
3-4-3 その他のトラブルと処置....3-362

3-5 EtherCAT マスタ機能モジュールの異常....3-363
3-5-1 異常一覧....3-363
3-5-2 異常の説明....3-368

付録

A-1 CPU ユニットで発生するその他の異常....A-2
A-1-1 CNC 機能の異常....A-2

A-2 接続機器で発生する異常....A-16
A-2-1 スレーブターミナルの異常....A-16
A-2-2 EtherCAT スレーブの異常....A-61

A-3 イベントコード順の異常一覧....A-95
A-3-1 異常一覧の見方....A-95
A-3-2 異常一覧....A-96

A-4 表示器のトラブルシュータの対応範囲....A-134
A-4-1 トラブルシュータを使用できる表示器....A-134
A-4-2 トラブルシュータが対象とするシステム構成要素....A-135

A-5 Windows での異常の確認....A-136
A-5-1 Industrial PC Support Utility....A-136
A-5-2 Windows の問題および異常への処置....A-136

索引

ご承諾事項

「当社商品」について特別の合意がない場合には、お客様のご購入先にかかわらず、本ご承諾事項記載の条件を適用いたします。

定義

本ご承諾事項中の用語の定義は次のとおりです。

- 「当社商品」:「当社」の FA システム機器、汎用制御機器、センシング機器、電子・機構部品
- 「カタログ等」:「当社商品」に関する、ベスト制御機器オムロン、電子・機構部品総合カタログ、その他のカタログ、仕様書、取扱説明書、マニュアル等であって電磁的方法で提供されるものも含みます。
- 「利用条件等」:「カタログ等」に記載の、「当社商品」の利用条件、定格、性能、動作環境、取り扱い方法、利用上の注意、禁止事項その他
- 「お客様用途」:「当社商品」のお客様におけるご利用方法であって、お客様が製造する部品、電子基板、機器、設備またはシステム等への「当社商品」の組み込み、または利用を含みます。
- 「適合性等」:「お客様用途」での「当社商品」の(a)適合性、(b)動作、(c)第三者の知的財産の非侵害、(d)法令の遵守および(e)各種規格の遵守

記載事項のご注意

「カタログ等」の記載内容については次の点をご理解ください。

- 定格値および性能値は、単独試験における各条件のもとで得られた値であり、各定格値および性能値の複合条件のもとで得られる値を保証するものではありません。
- 参考データはご参考として提供するもので、その範囲で常に正常に動作することを保証するものではありません。
- 利用事例はご参考ですので、「当社」は「適合性等」について保証いたしかねます。
- 「当社」は、改善や当社都合等により、「当社商品」の生産を中止し、または「当社商品」の仕様を変更することがあります。

ご利用にあたってのご注意

ご採用およびご利用に際しては次の点をご理解ください。

- 定格・性能ほか「利用条件等」を遵守しご利用ください。
- お客様ご自身にて「適合性等」をご確認いただき、「当社商品」のご利用の可否をご判断ください。「当社」は「適合性等」を一切保証いたしかねます。
- 「当社商品」がお客様のシステム全体の中で意図した用途に対して、適切に配電・設置されていることをお客様ご自身で、必ず事前に確認してください。
- 「当社商品」をご使用の際には、(i)定格および性能に対し余裕のある「当社商品」のご利用、冗長設計などの安全設計、(ii)「当社商品」が故障しても、「お客様用途」の危険を最小にする安全設計、(iii)利用者に危険を知らせるための、安全対策のシステム全体としての構築、(iv)「当社商品」および「お客様用途」の定期的な保守、の各事項を実施してください。
- 「当社」は DDoS 攻撃（分散型 DoS 攻撃）、コンピュータウイルスその他の技術的な有害プログラム、不正アクセスにより、「当社商品」、インストールされたソフトウェア、またはすべてのコンピュータ機器、コンピュータプログラム、ネットワーク、データベースが感染したとしても、そのことにより直接または間接的に生じた損失、損害その他の費用について一切責任を負わないものとします。

お客様ご自身にて、①アンチウイルス保護、②データ入出力、③紛失データの復元、④「当社商品」またはインストールされたソフトウェアに対するコンピュータウイルス感染防止、⑤「当社商品」に対する不正アクセス防止についての十分な措置を講じてください。

- 「当社商品」は、一般工業製品向けの汎用品として設計製造されています。従いまして、次に掲げる用途での使用は意図しておらず、お客様が「当社商品」をこれらの用途に使用される際には、「当社」は「当社商品」に対して一切保証をいたしません。ただし、次に掲げる用途であっても「当社」の意図した特別な商品用途の場合や特別の合意がある場合は除きます。
  a）高い安全性が必要とされる用途（例：原子力制御設備、燃焼設備、航空・宇宙設備、鉄道設備、昇降設備、娯楽設備、医用機器、安全装置、その他生命・身体に危険が及びうる用途）
  b）高い信頼性が必要な用途（例：ガス・水道・電気等の供給システム、24 時間連続運転システム、決済システムほか権利・財産を取扱う用途など）
  c）厳しい条件または環境での用途（例：屋外に設置する設備、化学的汚染を被る設備、電磁的妨害を被る設備、振動・衝撃を受ける設備など）
  d)「カタログ等」に記載のない条件や環境での用途
- 上記の(a)から(d)に記載されている他、「本カタログ等記載の商品」は自動車（二輪車含む。以下同じ）向けではありません。自動車に搭載する用途には利用しないで下さい。自動車搭載用商品については当社営業担当者にご相談ください。

保証条件

「当社商品」の保証条件は次のとおりです。

- 保証期間　ご購入後 1 年間といたします。
  （ただし「カタログ等」に別途記載がある場合を除きます。）
- 保証内容　故障した「当社商品」について、以下のいずれかを「当社」の任意の判断で実施します。
  a）当社保守サービス拠点における故障した「当社商品」の無償修理
  （ただし、電子・機構部品については、修理対応は行いません。）
  b）故障した「当社商品」と同数の代替品の無償提供
- 保証対象外　故障の原因が次のいずれかに該当する場合は、保証いたしません。
  a)「当社商品」本来の使い方以外のご利用
  b)「利用条件等」から外れたご利用
  c）本ご承諾事項「ご利用にあたってのご注意」に反するご利用
  d)「当社」以外による改造、修理による場合
  e)「当社」以外の者によるソフトウェアプログラムによる場合
  f)「当社」からの出荷時の科学・技術の水準では予見できなかった原因
  g）上記のほか「当社」または「当社商品」以外の原因（天災等の不可抗力を含む）

責任の制限

本ご承諾事項に記載の保証が、「当社商品」に関する保証のすべてです。
「当社商品」に関連して生じた損害について、「当社」および「当社商品」の販売店は責任を負いません。

輸出管理

「当社商品」または技術資料を、輸出または非居住者に提供する場合は、安全保障貿易管理に関する日本および関係各国の法令・規制を遵守ください。お客様が法令・規則に違反する場合には、「当社商品」または技術資料をご提供できない場合があります。

安全上の注意

安全上のご注意の内容については、以下のマニュアルを参照してください。
- 『NY シリーズ 産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ハードウェア編(SBCA-434)』
- 『NY シリーズ 産業用パネル型 PC ユーザーズマニュアル ハードウェア編(SBCA-435)』
- 『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ソフトウェア編(SBCA-436)』

安全上の要点

安全上の要点の内容については、以下のマニュアルを参照してください。

- 『NY シリーズ 産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ハードウェア編(SBCA-434)』
- 『NY シリーズ 産業用パネル型 PC ユーザーズマニュアル ハードウェア編(SBCA-435)』
- 『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ソフトウェア編(SBCA-436)』

使用上の注意

使用上の注意の内容については、以下のマニュアルを参照してください。
- 『NY シリーズ 産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ハードウェア編(SBCA-434)』
- 『NY シリーズ 産業用パネル型 PC ユーザーズマニュアル ハードウェア編(SBCA-435)』
- 『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ソフトウェア編(SBCA-436)』

法規と規格

法規と規格の内容については、以下のマニュアルを参照してください。
- 『NY シリーズ 産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ハードウェア編(SBCA-434)』
- 『NY シリーズ 産業用パネル型 PC ユーザーズマニュアル ハードウェア編(SBCA-435)』

バージョン

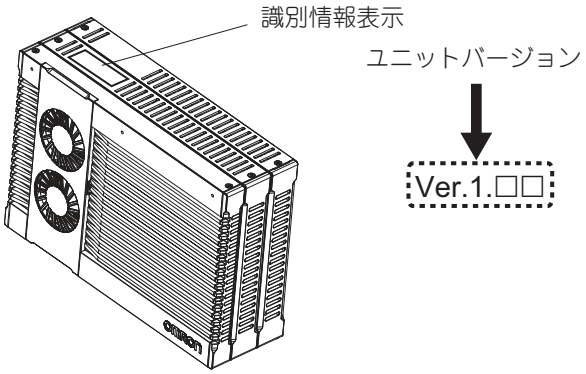
NY シリーズおよび各 EtherCAT スレーブは、ハードウェアやソフトウェアが、ハードウェアリビジョンやユニットバージョンという改変番号でバージョン管理されています。ハードウェアまたはソフトウェアに仕様変更があるごとに、ハードウェアリビジョンまたはユニットバージョンが更新されます。したがって、同じ形式のユニットや EtherCAT スレーブでも、ハードウェアリビジョンまたはユニットバージョンが異なると搭載機能や性能が異なります。

バージョンの確認方法

バージョンは、識別情報表示または Sysmac Studio で確認できます。

識別情報表示による確認

製品側面の識別情報表示で、バージョンが確認できます。
NY シリーズコントローラ 形 NY5□2-□□□□の識別情報表示は、下図のようになります。



Sysmac Studio による確認方法

Sysmac Studio で、バージョンが確認できます。ユニットと EtherCAT スレーブでは、確認方法が異なります。

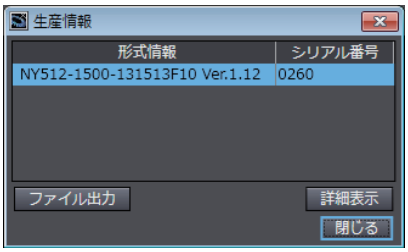
● NY シリーズコントローラでのバージョン確認方法

ユニットのバージョンは、オンライン状態の［生産情報］で確認できます。ただし、バージョンが確認できるユニットは、コントローラ機能だけです。

1 **マルチビューエクスプローラで［構成・設定］–［CPU・増設ラック］–［CPU ラック］を右クリックし、［生産情報表示］を選択します。**
［生産情報］ダイアログボックスが表示されます。

● 生産情報の表示内容の切り替え

1 **［生産情報］ダイアログボックスの右下の、［簡易表示］または［詳細表示］を選択します。**
［生産情報］の簡易表示と詳細表示が、切り替わります。



簡易表示



詳細表示

表示内容は、簡易表示と詳細表示とで異なります。詳細表示では、ユニットバージョン、ハードウェアリビジョン、および各種のバージョンが表示されます。簡易表示では、ユニットバージョンだけが表示されます。

● EtherCAT スレーブのバージョン確認方法

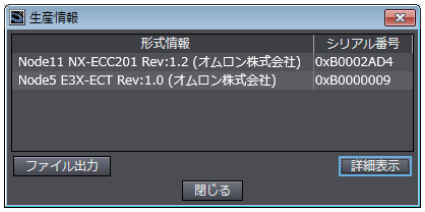
EtherCAT スレーブのバージョンは、オンライン状態の［生産情報］で確認することができます。確認方法は、以下のとおりです。

1 **マルチビューエクスプローラで［構成・設定］の［EtherCAT］をダブルクリックします。または、［構成・設定］の［EtherCAT］を右クリックして［編集］を選択します。**
EtherCAT 構成編集画面が表示されます。

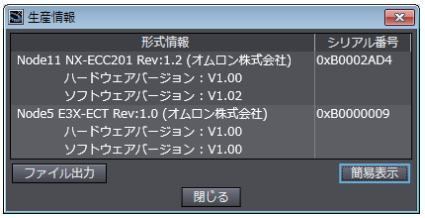
2 **EtherCAT 構成編集画面でマスタを右クリックして［生産情報表示］を選択します。**
生産情報ダイアログボックスが表示されます。
ユニットバージョンは、「Rev」を付けて表示されます。

● 生産情報の表示内容の切り替え

1 **［生産情報］ダイアログボックスの右下の、［簡易表示］または［詳細表示］を選択します。**
［生産情報］の簡易表示と詳細表示が、切り替わります。


生産情報
形式情報
シリアル番号
Node11 NX-ECC201 Rev:1.2 (オムロン株式会社)
0xB0002AD4
Node5 E3X-ECT Rev:1.0 (オムロン株式会社)
0xB0000009
ファイル出力
詳細表示
閉じる

簡易表示


生産情報
形式情報
シリアル番号
Node11 NX-ECC201 Rev:1.2 (オムロン株式会社)
0xB0002AD4
ハードウェアバージョン：V1.00
ソフトウェアバージョン：V1.02
Node5 E3X-ECT Rev:1.0 (オムロン株式会社)
0xB0000009
ハードウェアバージョン：V1.00
ソフトウェアバージョン：V1.00
ファイル出力
簡易表示
閉じる

詳細表示

コントローラのユニットバージョンと Sysmac Studio のバージョン

NY シリーズコントローラ、EtherCAT スレーブ、NX ユニットのユニットバージョンにより、発生するイベントが異なります。バージョンアップで追加されたイベントを Sysmac Studio のトラブルシュート機能や表示器のトラブルシュータで表示できるようにするには、対応しているバージョンの Sysmac Studio を使う必要があります。
コントローラ、EtherCAT スレーブ、NX ユニットのユニットバージョンの種類と Sysmac Studio のバージョンとの関係は、それぞれのユーザーズマニュアルを参照してください。

関連マニュアル

本マニュアルに関連するマニュアルは、下表のとおりです。あわせてご覧ください。

マニュアル名称	Man.No.	形式	用途	内容
NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用パネル型 PC ユーザーズマニュアル ハードウェア編	SBCA-435	形 NY532-□□□□	NY シリーズ産業用パネル型 PC の概要／設計／取付／保守などの基本的な仕様について知りたいとき。 おもにハードウェアに関する情報。	NY シリーズのシステム全体概要、および産業用パネル型 PC に関して、以下の内容を説明します。 • 特長やシステム構成 • 概要 • 各部の名称と機能 • 一般仕様 • 設置と配線 • 保守点検
NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ハードウェア編	SBCA-434	形 NY512-□□□□	NY シリーズ産業用ボックス型 PC の概要／設計／取付／保守などの基本的な仕様について知りたいとき。 おもにハードウェアに関する情報。	NY シリーズのシステム全体概要、および産業用ボックス型 PC に関して、以下の内容を説明します。 • 特長やシステム構成 • 概要 • 各部の名称と機能 • 一般仕様 • 設置と配線 • 保守点検
NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用パネル型 PC ／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル セットアップ編	SBCA-441	形 NY532-□□□□ 形 NY512-□□□□	NY シリーズ産業用 PC の初期設定やコントローラの使用準備について知りたいとき。	NY シリーズのシステム全体概要に関して、以下の内容を説明します。 • 2 つの OS のしくみ • 初期設定 • Industrial PC Support Utility • NYCompolet • Industrial PC API • バックアップとリカバリ
NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用パネル型 PC ／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ソフトウェア編	SBCA-436	形 NY532-□□□□ 形 NY512-□□□□	NY シリーズ産業用 PC のコントローラ機能のプログラミング／システムの立ち上げについて知りたいとき。	NY シリーズのコントローラ機能に関して、以下の内容を説明します。 • コントローラの動作 • コントローラの機能 • コントローラの設定 • IEC 61131-3 ベースの言語仕様とプログラミング
NY シリーズ コマンドリファレンス マニュアル 基本編	SBCA-437	形 NY532-□□□□ 形 NY512-□□□□	NY シリーズ産業用 PC の基本命令仕様の詳細について知りたいとき。	各命令（IEC 61131-3 仕様）の詳細を説明します。
NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用パネル型 PC ／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル モーション制御編	SBCE-379	形 NY532-□□□□ 形 NY512-□□□□	NY シリーズ産業用 PC のモーション制御の設定やプログラミングの考え方について知りたいとき。	モーション制御のためのコントローラの設定や動作、プログラミングの考え方について説明します。
NY シリーズ コマンドリファレンス マニュアル モーション編	SBCE-380	形 NY532-□□□□ 形 NY512-□□□□	NY シリーズ産業用 PC のモーション命令仕様の詳細について知りたいとき。	各モーション制御命令の詳細を説明します。
NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用パネル型 PC ／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル 内蔵 EtherCAT® ポート編	SBCD-368	形 NY532-□□□□ 形 NY512-□□□□	NY シリーズ産業用 PC の内蔵 EtherCAT ポートを使用するとき。	内蔵 EtherCAT ポートに関して説明します。 概要、構成、機能、セットアップについて記述しています。
NY シリーズ IPC マシンコントローラ 産業用パネル型 PC ／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル 内蔵 EtherNet/IP™ポート編	SBCD-369	形 NY532-□□□□ 形 NY512-□□□□	NY シリーズ産業用 PC の内蔵 EtherNet/IP ポートを使用するとき。	内蔵 EtherNet/IP ポートに関して説明します。 基本設定、タグデータリンク、その他の機能について記述しています。

マニュアル名称	Man.No.	形式	用途	内容
NJ/NY シリーズ NC 統合コントローラ ユーザーズマニュアル	SBCE-428	形 NJ501-5300 形 NY532-5400	NJ/NY シリーズで数値制御を行うとき。	数値制御機能について説明します。
NJ/NY シリーズ コマンドリファレンスマニュアル G コード編	SBCE-429	形 NJ501-5300 形 NY532-5400	G コード／M コード命令仕様の詳細について知りたいとき。	G コード／M コード命令の詳細を説明します。
NY シリーズ トラブルシューティング マニュアル	SBCA-438	形 NY532-□□□□ 形 NY512-□□□□	NY シリーズ産業用 PC で検出する異常の詳細について知りたいとき。	NY シリーズ システムにて検出する異常管理の考え方と各異常項目について説明します。
Sysmac Studio Version 1 オペレーションマニュアル	SBCA-470	形 SYSMAC -SE2□□□	Sysmac Studio の操作方法、機能について知りたいとき。	Sysmac Studio の操作方法について説明します。
CNC Operator オペレーションマニュアル	SBCE-430	形 SYSMAC- RTNC0□□□D	CNC Operator の概要、使用方法について知りたいとき。	CNC Operator の概要、インストール方法、基本操作、接続操作、主な機能の操作方法などについて説明します。
NX シリーズ EtherCAT®カプラユニット ユーザーズマニュアル	SBCD-361	形 NX-ECC□□□	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット、および EtherCAT スレーブターミナルの使用方法について知りたいとき。	NX シリーズ EtherCAT カプラユニットと NX ユニットで構成される EtherCAT スレーブターミナルのシステム概要や構成方法、および EtherCAT を介して NX ユニットを設定、制御、モニタするための、EtherCAT カプラユニットのハードウェアや設定方法、機能について説明します。
NX シリーズ NX ユニット ユーザーズマニュアル	SBCA-407	形 NX-ID□□□□ 形 NX-IA□□□□ 形 NX-OC□□□□ 形 NX-OD□□□□ 形 NX-MD□□□□	NX ユニットの使用方法について知りたいとき。	NX ユニットのハードウェアや設定方法、機能について説明します。 以下のユニットのマニュアルがあります。 デジタル I/O ユニット、アナログ I/O ユニット、システムユニット、位置インタフェースユニット、コミュニケーションインタフェースユニット、ロードセル入力ユニット、IO-Link マスタユニット
	SBCA-408	形 NX-AD□□□□ 形 NX-DA□□□□		
	SBCA-461	形 NX-HAD□□□		
	SBCA-440	形 NX-TS□□□□ 形 NX-HB□□□□		
	SBCA-409	形 NX-PD1□□□ 形 NX-PF0□□□ 形 NX-PC0□□□ 形 NX-TBX01		
	SBCE-374	形 NX-EC0□□□ 形 NX-ECS□□□ 形 NX-PG0□□□		
	SBCA-422	形 NX-CIF□□□		
	SBCA-439	形 NX-RS□□□□		
	SBCD-370	形 NX-ILM□□□		
NX シリーズ データリファレンスマニュアル	SBCA-410	形 NX-□□□□□□	NX シリーズの各ユニットのシステム構成に必要となるデータを一覧で閲覧したいとき。	NX シリーズの各ユニットの「消費電力」、「質量」など、システム構築に必要となるデータを集めて記載しています。
NX シリーズ セーフティコントロールユニット ユーザーズマニュアル	SGFM-710	形 NX-SL□□□□ 形 NX-SI□□□□ 形 NX-SO□□□□	NX シリーズ セーフティコントロールユニットの使用方法について知りたいとき。	NX シリーズ セーフティコントロールユニットのハードウェアや設定方法、機能について説明します。
NX シリーズ セーフティコントロールユニット コマンドリファレンスマニュアル	SGFM-711	形 NX-SL□□□□	セーフティ CPU ユニット用の命令仕様の詳細について知りたいとき。	セーフティ CPU ユニット用の命令の詳細を説明します。
IO-Link システム ユーザーズ マニュアル	SBCD-371	形 NX-ILM□□□ 形 GX-ILM□□□	IO-Link システムについて、その概要から詳細まで、IO-Link マスタ共通のおもにソフトウェア的な内容、関連サポートソフトの操作方法、トラブルシューティングを知りたいとき。	IO-Link システムの概要、システム構成、通 信仕様／しくみ、I/O データ、パラメータ、各種機能、サポートソフト、トラブルシューティングについて説明しています。

マニュアル名称	Man.No.	形式	用途	内容
EtherCAT リモート I/O ターミナル GX シリーズ EtherCAT スレーブ ユーザーズマニュアル	SBCD-350	形 GX-ID□□□□ 形 GX-OD□□□□ 形 GX-OC□□□□ 形 GX-MD□□□□ 形 GX-AD□□□□ 形 GX-DA□□□□ 形 GX-EC□□□□ 形 XWT-ID□□ 形 XWT-OD□□	EtherCAT リモート I/O ターミナルの使用方法について知りたいとき。	EtherCAT リモート I/O ターミナルのハードウェアや設定方法、機能について説明します。
MX2／RX シリーズ インバータ EtherCAT 通信ユニット ユーザーズマニュアル	SBCE-361	形 3G3AX-MX2-ECT 形 3G3AX-RX-ECT	MX2／RX シリーズ インバータ EtherCAT 通信ユニット 形 3G3AX-MX2-ECT、形 3G3AX-RX-ECT を接続する方法について知りたいとき。	MX2／RX シリーズ インバータ EtherCAT 通信ユニット 形 3G3AX-MX2-ECT、形 3G3AX-RX-ECT の設置、運転のために必要なパラメータ設定方法、トラブル発生時の処置および点検方法について説明します。
AC サーボモータ／ドライバ 1S シリーズ EtherCAT®通信内蔵タイプ ユーザーズマニュアル	SBCE-377	形 R88M-1□ 形 R88D-1SN□-ECT	EtherCAT 通信内蔵タイプのサーボモータ／ドライバの使用方法について知りたいとき。	EtherCAT 通信内蔵タイプのサーボモータ／ドライバのハードウェアや設定方法、機能について説明します。
	SBCE-438	形 R88M-1AL□/-1AM□ 形 R88D-1SAN□-ECT		
AC サーボモータ／ドライバ G5 シリーズ EtherCAT®通信内蔵タイプ ユーザーズマニュアル	SBCE-365	形 R88M-K□ 形 R88D-KN□-ECT	EtherCAT 通信内蔵タイプのサーボモータ／ドライバの使用方法について知りたいとき。	EtherCAT 通信内蔵タイプのサーボモータ／ドライバのハードウェアや設定方法、機能について説明します。 G5 シリーズには、リニアモータタイプや位置制御限定モデルがあります。
	SBCE-366	形 R88L-EC-□ 形 R88D-KN□-ECT-L		
EtherCAT デジタルタイプセンサ通信ユニット（形 E3X-ECT） ユーザーズマニュアル	SCHE-762	形 E3X-ECT	E3X EtherCAT スレーブを接続する方法について知りたいとき。	E3X EtherCAT スレーブの仕様および使用方法について説明します。
EtherCAT デジタルセンサ通信ユニット（形 E3NW-ECT） ユーザーズマニュアル	SCHE-763	形 E3NW-ECT	E3NW EtherCAT スレーブを接続する方法について知りたいとき。	E3NW EtherCAT スレーブの仕様および使用方法について説明します。
視覚センサ FQ-M シリーズ 位置決め専用視覚センサ ユーザーズマニュアル	SDNB-706	形 FQ-MS12□	FQ-M シリーズ位置決め専用視覚センサを接続する方法について知りたいとき。	FQ-M シリーズ位置決め専用視覚センサの設置・配線方法、運転のために必要なパラメータの設定方法、トラブル発生時の処置および点検方法について説明します。
画像処理システム FH/FZ5 シリーズ ユーザーズマニュアル 通信設定編	SDNB-714	形 FH-□□□□ 形 FH-□□□□-□□ 形 FZ5-□□□ 形 FZ5-□□□-□□ 形 FZ5-□□□□ 形 FZ5-□□□□-□□	FH/FZ5 シリーズ画像処理システムを接続する方法について知りたいとき。	FH/FZ5 シリーズ 画像処理システムを PLC などの外部装置と通信するための、機能、設定および通信方法について説明します。
変位センサ ZW シリーズ ファイバ同軸変位センサ ユーザーズマニュアル	SDNE-703	形 ZW-CE1□	変位センサ ZW シリーズの使用方法について知りたいとき。	変位センサ ZW シリーズのハードウェアや設定方法、機能について説明します。
プログラマブルターミナル NA シリーズ ユーザーズマニュアル ハードウェア編	SBSA-545	形 NA5-□□W□□-□□	NA シリーズを設置して周辺機器と接続するために必要な仕様や設定について知りたいとき。	NA シリーズの仕様や各部の名称や設置方法、NA 本体と周辺機器との接続方法について記述しています。運転後のメンテナンスや異常発生時の対応なども記載しています。
プログラマブルターミナル NA シリーズ ユーザーズマニュアル ソフトウェア編	SBSA-546	形 NA5-□□W□□-□□(-V□)	プログラマブルターミナル NA シリーズのページや各オブジェクトの機能について知りたいとき。	プログラマブルターミナル NA シリーズのページや各オブジェクトの機能について説明します。

マニュアル名称	Man.No.	形式	用途	内容
プログラマブルターミナル NS シリーズ プログラミングマニュアル	SBSA-555	形 NS15-□□□□□ 形 NS12-□□□□□ 形 NS10-□□□□□ 形 NS8-□□□□□ 形 NS5-□□□□□	プログラマブルターミナル NS シリーズの使用方法について知りたいとき。	プログラマブルターミナル NS シリーズの設定方法や機能について説明します。

*1. 温度入力ユニット 形 NX-TS□□□□は、SBCA-440 が出版される以前は SBCA-408 に記載されています。

マニュアル改訂履歴

マニュアル改訂記号は、表表紙・裏表紙に記載されている Man.No.の後尾に付記されます。



改訂記号	改訂年月	改訂理由・改訂ページ
A	2016 年 9 月	初版
B	2017 年 4 月	• CPU ユニット Ver.1.14 へのバージョンアップに伴う改訂 • 誤記修正
C	2017 年 10 月	• CPU ユニット Ver.1.16 へのバージョンアップに伴う改訂 • 誤記修正
D	2019 年 1 月	• CPU ユニットのイベント内容変更に伴う改訂 • 誤記修正
E	2019 年 7 月	• CPU ユニット Ver.1.21 へのバージョンアップに伴う改訂
F	2021 年 3 月	• CPU ユニット Ver.1.24 へのバージョンアップに伴う改訂 • 誤記修正
G	2024 年 10 月	• 誤記修正
H	2025 年 10 月	• 誤記修正

1

異常の概要

本章では、異常に対処するために知っておくことが必要な、NY シリーズでの異常の種類と異常時の動作、異常の確認方法の概要について説明します。
異常発生時の対処方法については、「第 2 章 異常発生時の対処方法 (P.2-1)」を参照してください。

1-1 NY シリーズの異常の概要 1-2
1-1-1 異常の分類 1-4
1-1-2 NY シリーズ産業用 PC の状態 1-5

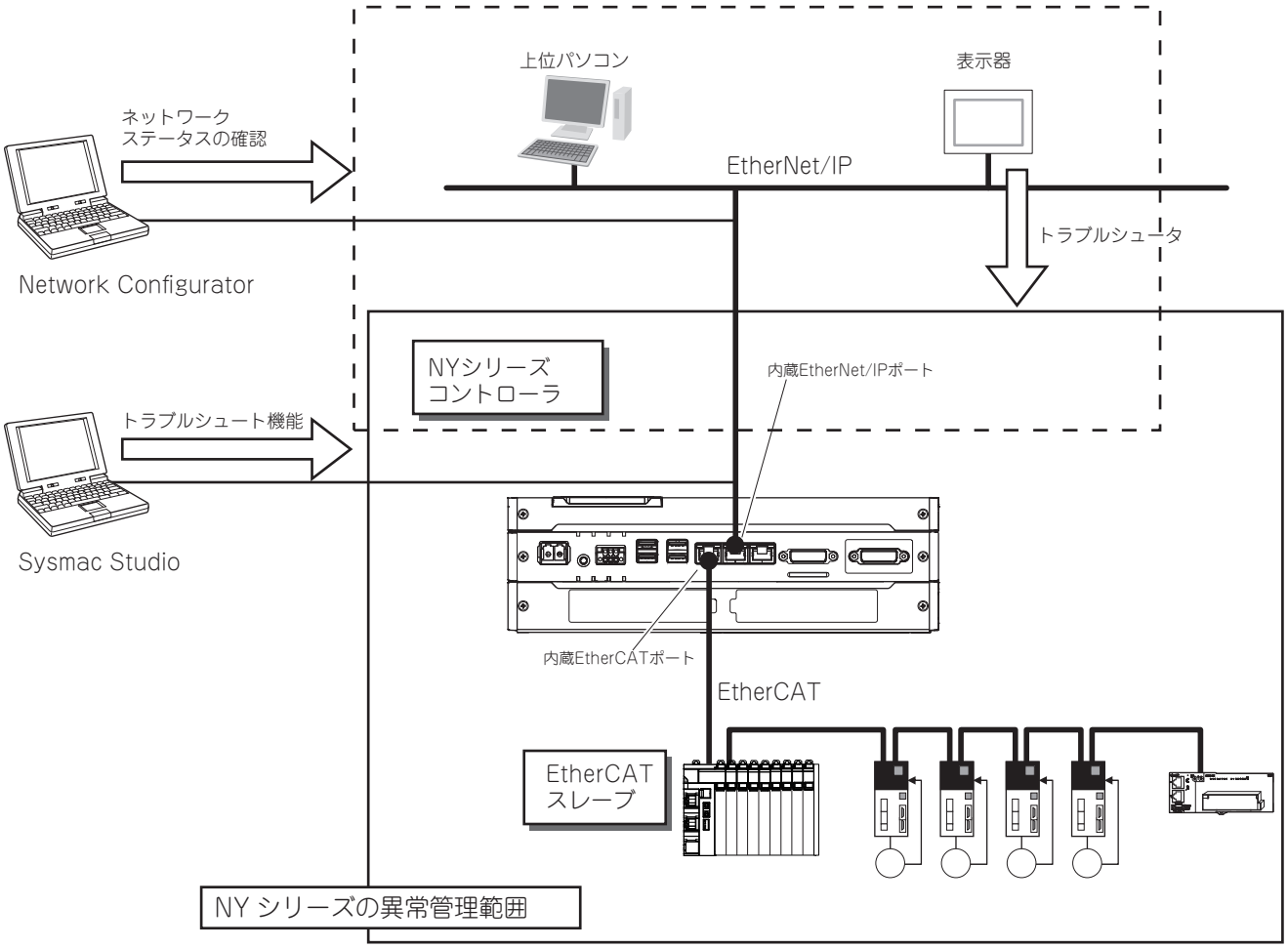
1-2 コントローラが動作できない異常 1-7
1-2-1 コントローラが動作できない異常の種類 1-7
1-2-2 コントローラが動作できない異常の確認方法 1-7

1-3 コントローラが動作できる異常 1-8
1-3-1 コントローラが動作できる異常の種類 1-8
1-3-2 コントローラが動作できる異常の確認方法 1-18
1-3-3 コントローラが動作できる異常の解除方法 1-22
1-3-4 モーション制御機能モジュールに関する異常 1-24
1-3-5 EtherNet/IP 機能モジュールに関する異常 1-28
1-3-6 EtherCAT マスタ機能モジュールに関する異常 1-30

1-1 NY シリーズの異常の概要

NY シリーズは、コントローラで発生した異常をイベントとして共通の方法で一元的に管理します。これにより、管理範囲（NY シリーズコントローラ、NX シリーズスレーブターミナル、EtherCAT スレーブ*1）の異常に対して、共通の方法で異常の内容と対処方法を確認できます。

*1. Sysmac デバイスであることが必要です。Sysmac デバイスの EtherCAT スレーブについては、『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル 内蔵 EtherCAT ポート編(SBCD-368)』を参照してください。



Sysmac Studio のトラブルシュート機能または表示器のトラブルシュータを使用すると、異常の内容から対処方法までを確認できるため、迅速な対応が可能です。

表示器のトラブルシュータを使用する場合は、表示器をコントローラの内蔵 EtherNet/IP ポートで接続してください。

また、Network Configurator を使用して EtherNet/IP のネットワークステータスの確認をすることが可能です。ネットワークステータスの確認方法については、『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル 内蔵 EtherNet/IP ポート編(SBCD-369)』の EtherNet/IP ネットワークの通信ステータスの確認と処置方法を参照してください。

使用上の注意

表示器のトラブルシュータの対応範囲については、「A-4 表示器のトラブルシュータの対応範囲 (P.A-134)」を参照してください。

1-1-1　異常の分類

異常（イベント）の管理が可能な状態かどうかにより、NY シリーズの異常は大きく次の 2 種類に分けられます。

● コントローラが動作できない異常

コントローラの動作が停止しているため、NY シリーズのイベント管理機能で検知、管理できない異常です。
Sysmac Studio および表示器での異常内容の確認および解除はできません。

コントローラが動作できない異常の種類と確認方法については、「1-2 コントローラが動作できない異常 (P.1-7)」を参照してください。

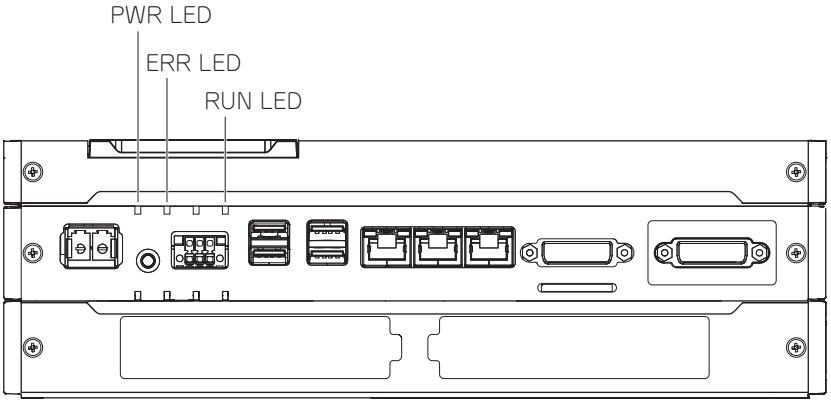
● コントローラが動作できる異常

NY シリーズのイベント管理機能で検知、管理できる異常です。
Sysmac Studio および表示器での異常内容の確認が可能です。

コントローラが動作できる異常の種類と確認方法については、「1-3 コントローラが動作できる異常 (P.1-8)」を参照してください。

1-1-2 NY シリーズ産業用 PC の状態

NY シリーズ産業用 PC の LED(PWR LED, RUN LED, ERR LED)により NY シリーズ産業用 PC の動作状態を確認できます。



起動中、正常時、各異常発生時の LED、ユーザプログラム実行状態、Sysmac Studio とのオンライン接続および表示器の通信接続の可否は、以下のとおりです。

（○：点灯／●：消灯／⊙：点滅）

NY シリーズコントローラの動作状態		PWR（緑）	ERR（赤）	RUN（緑）	ユーザプログラム実行状態	Sysmac Studio とのオンライン接続、表示器との通信接続
起動中	産業用 PC システムブート中 *1	○	●	● のち ⊙	停止	不可
	コントローラ起動中	○	●	⊙（2s 周期のち 0.5s 周期）	停止	不可
正常運転中	「運転モード」中	○	●	○	継続	可能
	「プログラムモード」中	○	●	●	停止	
コントローラが動作できない異常	産業用 PC システムブート中の異常 *1*2	○	● または ○	●	停止	不可
	電源部異常 *2	●	●	●	停止	
	CPU リセット *2	○	●	●	停止	
	CPU 異常 *2	○	○	● または ⊙（2s 周期／0.5s 周期）	停止	
	システム初期化異常 *2	○	●	⊙（2s 周期）30 秒以上継続	停止	

NY シリーズコントローラの動作状態		PWR（緑）	ERR（赤）	RUN（緑）	ユーザプログラム実行状態	Sysmac Studio とのオンライン接続、表示器との通信接続
コントローラが動作できる異常	全停止フォールト *3	○	○	●	停止	可能（表示器は、EtherNet/IP の機能が正常に動作している場合に通信接続可能）
	部分停止フォールト *3	○	⊙（1s 周期）	○	継続 *4	
	軽度フォールト *3	○	⊙（1s 周期）	○	継続	
	監視情報 *3	○	●	○	継続	

*1. ブート中のメッセージをモニタ画面で確認できます。異常発生時のモニタ画面表示については「産業用 PC システムブート中の異常 (P.2-4)」を参照してください。
*2. 各異常については、「コントローラが動作できない異常 (P.1-4)」を参照してください。
*3. 各異常については、「コントローラが動作できる異常 (P.1-4)」を参照してください。
*4. 異常が発生した該当機能モジュールは動作停止します。

1-2 コントローラが動作できない異常

1-2-1 コントローラが動作できない異常の種類

コントローラが動作できない異常は、以下のとおりです。
コントローラが動作できない異常の場合は Sysmac Studio とのオンライン接続や表示器との通信接続ができなくなります。

異常	説明
産業用 PC システムブート中の異常	BIOS 起動中、OS 起動前など、コントローラの起動前に発生した異常により NY シリーズ産業用 PC を正しく起動できない状態です。
電源部異常	電源が入っていない、または許容電圧範囲外です。
CPU リセット	ハードウェアの異常により NY シリーズコントローラの運転を停止している状態です。
CPU 異常	NY シリーズ産業用 PC 本体の異常です。ハードウェア故障または一時的なデータ破壊による CPU 暴走による異常です。
システム初期化異常	NY シリーズ産業用 PC 本体の異常です。ハードウェア故障による異常です。 NY シリーズ産業用 PC 起動中は RUN LED が 2 秒周期で点滅しますが、この状態が 30 秒以上継続した場合は本異常になります。

1-2-2 コントローラが動作できない異常の確認方法

以下のように PWR LED、RUN LED、ERR LED の表示、およびモニタ画面表示と、Sysmac Studio とのオンライン接続の可否により、コントローラが動作できない異常が発生していることを確認できます。
発生異常を識別する手順と対処方法については、「第 2 章 異常発生時の対処方法 (P.2-1)」を参照してください。

（○：点灯／●：消灯／⊙：点滅）

LED			モニタ画面表示	Sysmac Studio とのオンライン接続	NY シリーズ産業用 PC の動作状態
PWR（緑）	ERR（赤）	RUN（緑）			
○	● または○	●	エラーメッセージ	不可 *1	産業用 PC システムブート中の異常
●	●	●	−		電源部異常
○	●	●	−		CPU リセット
○	○	● または ⊙（2s 周期／0.5s 周期）	−		CPU 異常
○	●	⊙（2s 周期）30 秒以上継続	−		システム初期化異常

*1. 「CPU リセット」、「CPU 異常」とコントローラが動作できる異常の識別には、Sysmac Studio のオンライン接続の確認が必要です。「電源部異常」、「システム初期化異常」は LED だけで識別できるため、Sysmac Studio とのオンライン接続の確認は必要ありません。

1-3　コントローラが動作できる異常

NY シリーズコントローラで発生する異常と Windows で発生する異常があります。ここでは、NY シリーズコントローラで発生する異常について説明します。Windows で発生する異常については、Windows の説明を参照してください。

1-3-1　コントローラが動作できる異常の種類

NY シリーズコントローラで発生する異常は、イベントとして管理されます。イベントの内容を確認することによりどのような異常であるかを知ることができます。

- **コントローライベント**
  コントローラが自動で検知するイベントです。NY シリーズコントローラの各機能モジュール、NX シリーズスレーブターミナル、EtherCAT スレーブのイベントです。

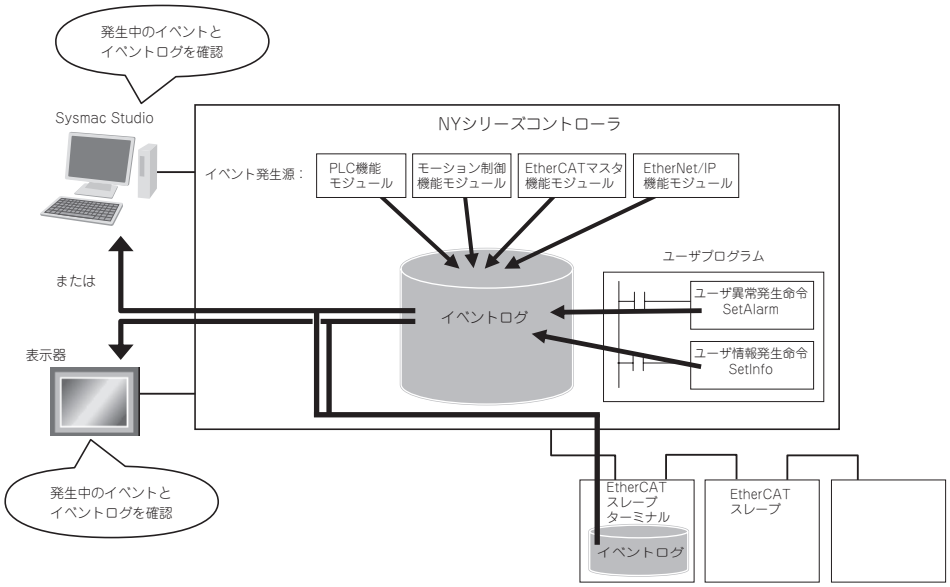
- **ユーザイベント**
  ユーザが設計するアプリケーション上のイベントです。

  本マニュアルではユーザイベントについては説明しません。ユーザイベントの詳細については、『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ソフトウェア編 (SBCA-436)』を参照してください。

コントローライベントの概要

NY シリーズは、コントローラで発生したイベントを共通の方法で一元的に管理します。発生したイベントは、NY シリーズ産業用 PC、または NX シリーズスレーブターミナルに保存されます。
Sysmac Studio または表示器にて、発生中のイベントと、過去に発生したイベントの履歴（以降「イベントログ」と呼びます）を確認することができます。

表示器でイベントを確認する場合は、表示器をコントローラの内蔵 EtherNet/IP ポートで接続してください。





参考

- スレーブターミナルのイベントログ機能については、通信カプラユニットのマニュアルを参照してください。
- EtherCAT スレーブからエマージェンシー・メッセージでコントローラに異常が通知された場合は、イベント「エマージェンシー・メッセージ検知」(64200000Hex)として EtherCAT マスタ機能モジュールのイベントログに記録されます。
- イベントログを持たない EtherCAT スレーブのイベントの履歴を確認することはできません。異常の履歴をイベントとして残すには、EtherCAT スレーブをエマージェンシー・メッセージを通知する設定にして、イベント「エマージェンシー・メッセージ検知」(64200000Hex)として記録してください。EtherCAT スレーブがエマージェンシー・メッセージを通知できない異常はイベントログには記録できません。
  ただし、一部の EtherCAT スレーブでは、イベントログを持たなくても異常履歴を Sysmac Studio（Ver.1.15 以降）にイベントログとして表示できます。イベントログとして異常履歴を表示できるかは、各 EtherCAT スレーブのマニュアルを参照してください。
- EtherCAT スレーブの異常履歴の読み出し方法については、各スレーブのマニュアルを参照してください。

コントローライベントの詳細

● コントローライベントの日時

イベントには、イベントの発生時刻を表す「発生日時」があります。
発生日時は、NY シリーズ産業用 PC の Windows の時刻データをもとに記録されます。
また、EtherCAT スレーブターミナルのイベント発生時の時刻は、NY シリーズ産業用 PC から取得した Windows の時刻をもとに記録されます。
NY シリーズ産業用 PC から時刻情報を取得できない場合、Sysmac Studio 上の時刻表示は、「----/--/-- --:--:--」と表示されます。NY シリーズ産業用 PC から時刻を取得する前に発生したイベントの時刻も「----/--/-- --:--:--」と表示されます。
イベントの発生日時は Sysmac Studio や表示器に表示されます。

レ バージョン関連情報

NY シリーズ産業用 PC から時刻情報を取得できない場合、および NY シリーズ産業用 PC から時刻を取得する前にイベントが発生した場合、Sysmac Studio の Ver.1.14 以前では、イベント発生の時刻は「1970/1/1 0:00:00」と表示されます。

● コントローラのイベント発生源

イベントには、イベントの発生箇所を表す「イベント発生源」があります。
イベント発生源によって、コントローラ内に存在する機能モジュールの単位で、どこで異常が発生したかを確認することができます。
さらに機能モジュールによっては、より詳細なイベント発生源を持ちます。これを「イベント発生源詳細」と呼びます。
イベント発生源詳細には以下のものがあります。

イベント発生源	イベント発生源詳細
PLC 機能モジュール	命令、Windows
モーション制御機能モジュール	共通、軸、軸グループ
EtherCAT マスタ機能モジュール	通信ポート、EtherCAT マスタ、EtherCAT カプラユニット、NX ユニット、EtherCAT スレーブ
EtherNet/IP 機能モジュール	通信ポート／通信ポート 1／内部通信ポート 1、CIP、FTP、NTP、SNMP

（注）NC 統合コントローラには CNC 機能モジュールがあります。CNC 機能モジュールの異常の確認と処置については、『NJ/NY シリーズ NC 統合コントローラ ユーザーズマニュアル(SBCE-428)』を参照してください。

イベント発生源は Sysmac Studio や表示器に表示されます。

● コントローライベントの重要度

コントローライベントでは、制御に対する影響の大きさにより重要度を以下の 5 段階に分類しています。異常を表す重要度のイベントをまとめて「コントローラ異常」、異常以外の情報を表すイベントを「コントローラ情報」と呼びます。

No.	重要度	重要度名称	種別
1	高	全停止フォールトレベル	コントローラ異常
2		部分停止フォールトレベル	
3		軽度フォールトレベル	
4		監視情報	
5	低	一般情報	コントローラ情報

異常の重要度が高いほど、NY シリーズコントローラが提供する機能が損なわれており、復旧に対する緊急度も高くなります。
重要度名称は、異常発生時に Sysmac Studio や表示器に表示されます。

各重要度の説明は次のとおりです。

重要度	説明
全停止フォールト(Major fault)レベル	コントローラ全体の制御が不能となる異常です。 全停止フォールトが検知されると、ユーザプログラムの実行をすぐに停止し、リモート I/O を含むすべてのスレーブに対して負荷を遮断します。 なお、EtherCAT スレーブ、一部の NX ユニットは、出力を OFF にするか保持するかを、スレーブ／ユニットの設定で選択できます。 全停止フォールトレベルの異常は、ユーザプログラムおよび Sysmac Studio／表示器からの異常解除はできません。異常発生原因を取り除いた後、電源再投入もしくは Sysmac Studio からコントローラリセットを実行することで復旧できます。
部分停止フォールト(Partial fault)レベル	コントローラの、ある機能モジュール全体の制御が不能となる異常です。 部分停止フォールトレベルの異常の発生後も、NY シリーズコントローラはユーザプログラムの実行を継続します。ユーザプログラムに異常処理のプログラムを組み込むことで安全に装置を停止させることができます。 異常発生原因を取り除いた後、以下のいずれかの実行により正常な状態に復帰させることができます。 • ユーザプログラム、Sysmac Studio または表示器からの異常解除 • 電源再投入 • Sysmac Studio からのコントローラリセット
軽度フォールト(Minor fault)レベル	コントローラの、ある機能モジュールの一部の制御が不能となる異常です。 軽度フォールトレベルの異常の発生後は、部分停止フォールトレベルの異常の発生後と同様の処置を行うことができます。
監視情報(Observation)	コントローラの制御には影響がない異常です。 監視情報の発生は制御に影響を与えることはありませんが、軽度フォールトレベル以上の異常に発展しないようにユーザに注意を促す目的で通知されます。
一般情報(Information)	異常以外の、ユーザに通知する情報です。

イベントによっては重要度を変更できます。重要度の変更については『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ソフトウェア編(SBCA-436)』を参照してください。重要度の変更ができるイベントを知りたい場合は、本マニュアルの「第 3 章 異常の内容と処置 (P.3-1)」、および「A-2 接続機器で発生する異常 (P.A-16)」を参照してください。

● 重要度ごとの動作

コントローライベントの重要度により、異常が発生した際の動作が異なります。

項目		発生したイベントの重要度				
		コントローラ異常				コントローラ情報
		全停止フォールトレベル	部分停止フォールトレベル	軽度フォールトレベル	監視情報	一般情報
定義		コントローラ全体の制御が不能となる重大な異常	PLC 機能モジュール以外のいずれかの機能モジュール全体の制御が不能となる異常	いずれかの機能モジュールの一部の制御が不能となる異常	制御に影響がない異常	異常ではないが、イベントログに記録してユーザに通知する情報
イベント例		• 不揮発性メモリデータ破壊（PLC 機能）	• モーション制御周期オーバー（モーション制御機能） • 通信コントローラ異常（EtherCAT マスタ機能）	• 正方向限界入力検出（モーション制御機能） • バッテリ電圧低下（PLC 機能）	• 受信バッファフルのためパケット破棄（EtherNet/IP 機能）	• 電源投入 • 電源断 • メモリオールクリア
LED[*1]	PWR LED（緑）	点灯	点灯	点灯	点灯	点灯
	RUN LED（緑）	消灯	点灯	点灯	点灯	点灯
	ERROR LED（赤）	点灯	点滅（1s 周期）	点滅（1s 周期）	消灯	消灯
NY シリーズコントローラの動作	ユーザプログラム実行状態	停止	継続[*2]	継続	継続	継続
	負荷遮断	あり	なし	なし	なし	なし
	異常解除	不可	可または不可（異常の内容に依存）	可または不可（異常の内容に依存）	－	－
	イベントログ	記録（記録が不可能な異常あり）	記録	記録	記録	記録
EtherCAT スレーブ、基本出力ユニットの出力		「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」参照	• EtherCAT マスタ機能モジュールで発生した場合：スレーブ側の設定に従う • それ以外の機能モジュールで発生した場合：プログラムに従う	プログラムに従う	プログラムに従う	プログラムに従う

項目	発生したイベントの重要度				
	コントローラ異常				コントローラ情報
	全停止フォールトレベル	部分停止フォールトレベル	軽度フォールトレベル	監視情報	一般情報
Sysmac Studio の表示（オンライン接続中）	コントローラステータスウィンドウに、発生中異常の有無を自動表示。 ユーザ操作でトラブルシュートダイアログに詳細情報を表示			コントローラステータスウィンドウの発生中異常の画面には表示しない	

*1. 複数のコントローラ異常が発生している場合、LED 表示は最も重要度の高い異常の表示となります。
*2. 異常が発生した機能モジュール（モーション制御、 EtherCAT マスタ、EtherNet/IP）は動作停止します。

● イベント発生源となった場合の機能モジュールの動作

機能モジュール	発生した異常の重要度			
	全停止フォールトレベル	部分停止フォールトレベル	軽度フォールトレベル	監視情報
PLC 機能モジュール	ユーザプログラムの実行停止	－	動作継続	
モーション制御機能モジュール	－	全軸停止 （停止方法は異常内容によって異なります）	• 該当軸／軸グループの停止（停止方法は設定内容によって異なります） • モーション命令の起動破棄（軸動作に関係する命令）	• 軸動作継続 • モーション命令の起動破棄（軸動作に関係しない命令）
EtherCAT マスタ機能モジュール	－	EtherCAT 通信停止 （スレーブの動作はスレーブ側の設定に従います）	マスタ側の「縮退運転設定」に従い、EtherCAT 通信による I/O リフレッシュ停止、または EtherCAT 通信による I/O リフレッシュ継続 （I/O リフレッシュ停止時のスレーブの動作はスレーブ側の設定に従います）	EtherCAT 通信による I/O リフレッシュ継続
EtherNet/IP 機能モジュール	－	EtherNet/IP 通信停止 （Sysmac Studio のオンライン接続と表示器の通信接続不可）	EtherNet/IP 通信一部停止 （Sysmac Studio や表示器の通信接続部分以外が原因のときはオンライン接続／通信接続可）	EtherNet/IP 通信継続

（注）全停止フォールトレベルの異常は PLC 機能モジュールでだけ発生します。

● 全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作

コントローラ側の動作と入出力機器側の動作は以下のとおりです。

入出力機器	コントローラ側の動作	入出力機器側の動作
NX シリーズスレーブターミナル	NX シリーズスレーブターミナルをセーフオペレーショナル状態にする	NX ユニット側の設定に従う
EtherCAT スレーブ *1	スレーブをセーフオペレーショナル状態にする	スレーブ側の設定に従う*2
「軸」に割り付けられたサーボドライバ、NX ユニット	指令値の更新を停止	全軸が即停止
EtherNet/IP 接続機器	• タグデータリンクのオリジネータ側である場合、入力（受信）タグの、変数または I/O メモリを更新しない • タグデータリンクのターゲット側である場合、出力（送信）タグはタグセットの設定に従う *3	接続機器の仕様に従う

*1. 「軸」に割り付けられたサーボドライバを除きます。
*2. 設定方法と設定内容についてはスレーブに依存します。使用するスレーブのマニュアルを参照してください。サーボドライバの場合は、オブジェクト 605EHex（フォールトリアクションオプションコード）の設定に従います。
*3. 出力データをクリアするか、異常が発生する前のデータをそのまま送信し続けるかを設定できます。詳細は、『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル 内蔵 EtherNet/IP ポート編(SBCD-369)』を参照してください。

● イベントコード

コントローラで発生する異常にはイベントコードがついています。
イベントコードは、異常発生時に Sysmac Studio／表示器で表示されます。
また、発生中の異常のイベントコードは、異常ステータス取得命令によりユーザプログラムで参照することができます。
イベントコードは、16 進 8 けたで示されます。
コントローライベントの最上位 1 けたは以下を表し、分類を知ることができます。

最上位 1 けたのコード(Hex)	分類	意味
0	ハードウェア異常	内部の部品故障、接触不良、温度起因の異常、電圧低下／超過、過電流などのハードウェアが要因の異常
1	データ異常	コントローラ内部のデータが正しく保存されていない、データ破壊による異常
2	ハードウェア設定異常	ハードウェアの設定（ハード S/W など)や制約（ユニット割付位置）などの取り扱いを誤ったことが要因の異常
3	コンフィグレーション異常	パラメータ値が不正、パラメータとハードウェア構成が不一致など、ユーザが設定したコンフィグレーションが起因の異常
4	ソフトウェア異常	コントローラのソフトウェアが要因の異常
5	ユーザソフトウェア異常	命令への入力値が範囲外など、ユーザが作成したプログラムが要因の異常
6	監視異常	タスク周期オーバーやモーションの範囲外位置の検出など、コントローラで用意するユーザ設定による運転監視の異常
7	制御異常	動作中の状態が条件外やタイミングのずれなど、制御処理が要因の異常
8	通信異常	外部機器や上位系との通信が起因の異常
9	情報	異常以外のユーザへ通知するイベント

● イベントコードとエラーコードの関係

異常を表すコードには、イベントコードのほかに、機能モジュールやユニットで固有に使用されるエラーコード（異常コード）があります。
エラーコードに対応するイベントコードがある場合は、どちらかのコードがわかればもう一方のコードがわかるようになっています。複数の方法で異常を確認したときに、同一異常の対応づけに役立てることができます。

以下にエラーコードとイベントコードの関係を示します。

エラーコード（16 進 4 けた）		対応するイベントコード（16 進 8 けた）		例）エラーコードが A123Hex の場合のイベントコード
種類	使用箇所	上 4 けた	下 4 けた	
基本命令のエラーコード	各命令の出力変数「ErrorID」	5401Hex	エラーコード	5401A123Hex
モーション制御機能モジュールのエラーコード	• モーション制御命令の出力変数「ErrorID」 • モーション制御システム変数*1	エラーコード	0000Hex	A1230000Hex

*1. 次のモーション制御システム変数

変数名	名称
_MC_COM.PFaultLvl.Code	MC 共通 部分停止フォールトコード
_MC_COM.MFaultLvl.Code	MC 共通 軽度フォールトコード
_MC_COM.Obsr.Code	MC 共通 監視情報コード
_MC_AX[].MFaultLvl.Code	軸 軽度フォールトコード
_MC_AX[].Obsr.Code	軸 監視情報コード
_MC_GRP[].MFaultLvl.Code	軸グループ 軽度フォールトコード
_MC_GRP[].Obsr.Code	軸グループ 監視情報コード

● イベントログのエクスポート

Sysmac Studio／表示器を使って表示したイベントログの内容を、CSV ファイルとしてエクスポートすることができます。
「イベントログのエクスポート」については『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ソフトウェア編(SBCA-436)』を参照してください。

1-3-2　コントローラが動作できる異常の確認方法

確認方法

以下の方法でコントローラが動作できる異常の発生状態を確認できます。

確認方法	確認できること
LED による確認	コントローラの動作状態
Industrial PC Support Utility による確認	コントローラの動作状態、EtherNet/IP ポートの異常状態
Sysmac Studio のトラブルシュート機能による確認	発生中のコントローラ異常、過去に発生したコントローラ異常の履歴、異常の発生源、異常の発生要因と処置対策
表示器のトラブルシュータによる確認 *1	発生中のコントローラ異常、過去に発生したコントローラ異常の履歴、異常の発生源、異常の発生要因と処置対策
異常ステータス取得命令による確認	発生中のコントローラ異常の最重要のステータスと最重要のイベントコード
システム定義変数による確認	各機能モジュールにおける発生中のコントローラ異常のステータス
Network Configurator によるネットワークの通信ステータス確認	EtherNet/IP ネットワーク上にある各デバイスの通信ステータス（タグデータリンクコネクション状態など）
SysmacStudio による EtherCAT の診断・統計情報確認	EtherCAT ネットワークでの通信フレーム数や異常を検出したフレーム数などの統計情報

*1.　表示器のトラブルシュータを使用する場合は、表示器をコントローラの内蔵 EtherNet/IP ポートで接続してください。表示器のトラブルシュータの対応範囲については、「A-4 表示器のトラブルシュータの対応範囲 (P.A-134)」を参照してください。

LED による確認

● コントローラ異常の重要度の確認

PWR LED、RUN LED および ERR LED の表示により、異常の重要度を確認することができます。LED の表示と異常の重要度の関係は以下のとおりです。

（○：点灯／●：消灯／⊙：点滅）

LED			異常の重要度
PWR（緑）	RUN（緑）	ERR（赤）	
○	●	○	全停止フォールトレベル
○	○	⊙（1s 周期）	部分停止フォールトレベル
			軽度フォールトレベル
○	○	●	監視情報

Industrial PC Support Utility による確認

NY シリーズコントローラでは、Industrial PC Support Utility によりコントローラの異常状態を確認することができます。

参考

Industrial PC Support Utility の詳細については、『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル セットアップ編（SBCA-441）』を参照してください。

● コントローラ異常の重要度の確認

Industrial PC Support Utility の［コントローラ状態］画面の［コントローラ異常］でコントローラ異常の発生有無、および発生している場合の重要度を確認することができます。

● EtherNet/IP ポートの異常状態の確認

Industrial PC Support Utility の［コントローラ状態］画面の［内蔵 EtherNet/IP ポート］にある［NET ERR ステータス］で、EtherNet/IP ポートに軽度フォールトレベル以上の異常が発生しているかを確認できます。
確認できる状態は以下のとおりです。

NET ERR ステータス	確認できる状態
Critical Error	ユーザによる対処で正常状態への復帰が不可能な異常（NY シリーズ産業用 PC の交換、あるいは当社営業所または販売店へ連絡が必要な異常）が発生している状態
Error	ユーザによる対処で正常状態への復帰が可能な異常が発生している状態
No Error	軽度フォールトレベル以上の異常が発生していない状態

Sysmac Studio のトラブルシュート機能による確認

異常発生時、Sysmac Studio をコントローラにオンライン接続することで、発生中の異常、過去に発生した異常の履歴を確認することができます。

● 発生中の異常

Sysmac Studio の［コントローラ異常］タブにて、発生中の異常の「重要度」「発生源」「発生源詳細」「イベント名」「イベントコード」「ユーザ名」「発生順序」*1「詳細情報」「付属情報 1～4」「処置・対策」を確認できます。
「監視情報」の異常は表示されません。

● 過去に発生した異常の履歴

Sysmac Studio の［コントローライベントログ］タブにて、過去に発生した異常の「日時」「重要度」「発生源」「発生源詳細」「イベント名」「イベントコード」「ユーザ名」「発生順序」「詳細情報」「付属情報 1～4」「処置・対策」を確認できます。

Sysmac Studio のトラブルシュート機能については、『Sysmac Studio Version 1 オペレーションマニュアル(SBCA-470)』を参照してください。

表示器のトラブルシュータによる確認

異常発生時、表示器とコントローラとの通信が確立していれば、発生中の異常、過去に発生した異常の履歴を確認することができます。
表示器のトラブルシュータを使用する場合は、表示器をコントローラの内蔵 EtherNet/IP ポートで接続してください。

使用上の注意

表示器のトラブルシュータの対応範囲については、「A-4 表示器のトラブルシュータの対応範囲(P.A-134)」を参照してください。

- **発生中の異常**

  発生中の異常の「イベント名」「イベントコード」「重要度」「発生源」「発生源詳細」「日時」「詳細情報」「付属情報 1～4」を確認できます。
  「監視情報」の異常は表示されません。

- **過去に発生した異常の履歴**

  過去に発生した異常の「日時」「重要度」「発生源」「イベント名」「イベントコード」「詳細情報」「付属情報 1～4」を確認できます。

  表示器のトラブルシュータについては、各表示器のマニュアルを参照してください。

異常ステータス取得命令による確認

ユーザプログラム上での異常ステータスの取得は、機能モジュールごとに用意された異常ステータス取得命令にて行います。
発生中の最重要のステータス（重要度）と最重要のイベントコードを取得できます。

対象機能モジュール	命令名称	命令
PLC 機能モジュール	PLC 異常ステータス取得	GetPLCError
モーション制御機能モジュール	モーション制御異常ステータス取得	GetMCError
EtherCAT マスタ機能モジュール	EtherCAT 異常ステータス取得	GetECError
EtherNet/IP 機能モジュール	EtherNet/IP 異常ステータス取得	GetEIPError

（注）NC 統合コントローラには CNC 機能モジュールがあります。CNC 機能モジュールの異常の確認と処置については、『NJ/NY シリーズ NC 統合コントローラ ユーザーズマニュアル(SBCE-428)』を参照してください。

異常ステータス取得命令については、『NY シリーズ コマンドリファレンスマニュアル 基本編(SBCA-437)』を参照してください。

システム定義変数による確認

システム定義変数の「異常ステータス変数」を参照することで、コントローラで発生した異常の状態を確認することができます。
異常ステータス変数は、通信を介して外部から状態を参照することが可能です。

モーション制御機能モジュールでは、モーション制御システム変数の MC 共通変数、軸変数、軸グループ変数を参照することで、発生した異常を確認できます。

システム定義変数については、『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ソフトウェア編(SBCA-436)』を参照してください。

Network Configurator によるネットワークの通信ステータス確認

Network Configurator により、EtherNet/IP ネットワーク上にある各デバイスの通信ステータス（タグデータリンクコネクション状態など）を確認することができます。詳細は、『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル 内蔵 EtherNet/IP ポート編(SBCD-369)』の EtherNet/IP ネットワークの通信ステータスの確認と処置方法を参照してくださ い。

SysmacStudio による EtherCAT の診断・統計情報確認

SysmacStudio により、EtherCAT ネットワークでの通信フレーム数や異常を検出したフレーム数などの統計情報を確認することができます。詳細は、『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル 内蔵 EtherCAT ポート編(SBCD-368)』の EtherCAT ネットワークの診断・ 統計情報を参照してください。

1-3-3　コントローラが動作できる異常の解除方法

発生中のコントローラ異常は、解除されない限り、コントローラを電源断またはコントローラリセットするまで保持されます。
コントローラ異常を解除するには、発生している異常の要因を取り除くことが必要です。異常の要因を取り除かずに異常解除しても、同じ異常が再度発生します。

安全上の要点

EtherCAT マスタ機能モジュールに対して、部分停止フォールトレベル以上のコントローラ異常の解除をするときは、接続先の設備の安全を十分に確認してください。部分停止フォールトレベル以上のコントローラ異常によりオペレーショナル状態以外（出力無効）に遷移しているスレーブはオペレーショナル状態に遷移し、出力が有効になります。
異常の全解除を行うときは、EtherCAT マスタ機能モジュールの部分停止フォールトレベルのコントローラ異常が発生していないか確認してください。

使用上の注意

異常解除は、異常の要因を取り除くものではありませんのでご注意ください。
必ず、異常の要因を除去した上で、異常解除の操作を行ってください。

異常の解除方法の一覧

方法	操作	異常解除の範囲	説明
Sysmac Studio からの指示	コントローラ異常の解除	コントローラ全体の全解除	Sysmac Studio のトラブルシュートダイアログから、コントローラ異常の解除を指示します
		スレーブターミナルの全解除	スレーブターミナルの異常解除機能については、通信カプラユニットのマニュアルを参照してください
		指定した NX ユニットの個別解除	
	ダウンロード	該当機能モジュールの全解除	コントローラ異常の要因が除去されていれば、関連する機能モジュールのコントローラ異常が全解除された状態となります。 ユニット構成・設定のダウンロード時は、異常解除されません
	メモリオールクリア	全機能モジュールの全解除だけ	コントローラ異常の要因が除去されていれば、全機能モジュールのコントローラ異常が全解除された状態となります。 スレーブターミナルは解除されません[*1]
	コントローラリセット		コントローラ異常の要因が除去されていれば、全機能モジュールのコントローラ異常が全解除された状態となります。 スレーブターミナルは解除されません[*1]
	スレーブターミナルのメモリオールクリア	スレーブターミナルの全解除	コントローラ異常の要因が除去されていれば、スレーブターミナルのコントローラ異常が全解除された状態となります
	スレーブターミナルのリスタート		
表示器からの指示[*2]	コントローラ異常の解除	コントローラ全体の全解除だけ	ユーザは、表示器のトラブルシュータから、コントローラ異常の解除を指示します。 NY シリーズ非対応表示器／他社表示器は、ユーザプログラム（各機能モジュールの異常解除命令）と組み合わせて解除します

方法	操作	異常解除の範囲	説明
ユーザプログラムからの指示	コントローラ異常の解除	機能モジュール単位での解除だけ	ユーザプログラム上で、各機能モジュールの異常解除命令を実行します • モーション制御機能モジュールは、全解除、軸単位の解除、軸グループ単位の解除が可能です
上位パソコンからの指示	CIP メッセージによるコントローラ異常の解除	全機能モジュールの全解除だけ	上位パソコンなどから、CIP メッセージにより異常解除を実行します
コントローラの電源 OFF→ON	—	指定なし（全解除）	コントローラ異常の要因が除去されていれば、全機能モジュールのコントローラ異常が全解除された状態となります
スレーブターミナルの電源 OFF→ON	—	スレーブターミナルの全解除	コントローラ異常の要因が除去されていれば、スレーブターミナルのコントローラ異常が全解除された状態となります

*1. 操作時には解除されませんが、EtherCAT 通信のリンク確立時に解除される異常もあります。
*2. 表示器から異常解除を指示する場合は、表示器をコントローラの内蔵 EtherNet/IP ポートで接続してください。

Sysmac Studio からの指示の詳細については、『Sysmac Studio Version 1 オペレーションマニュアル(SBCA-470)』を参照してください。

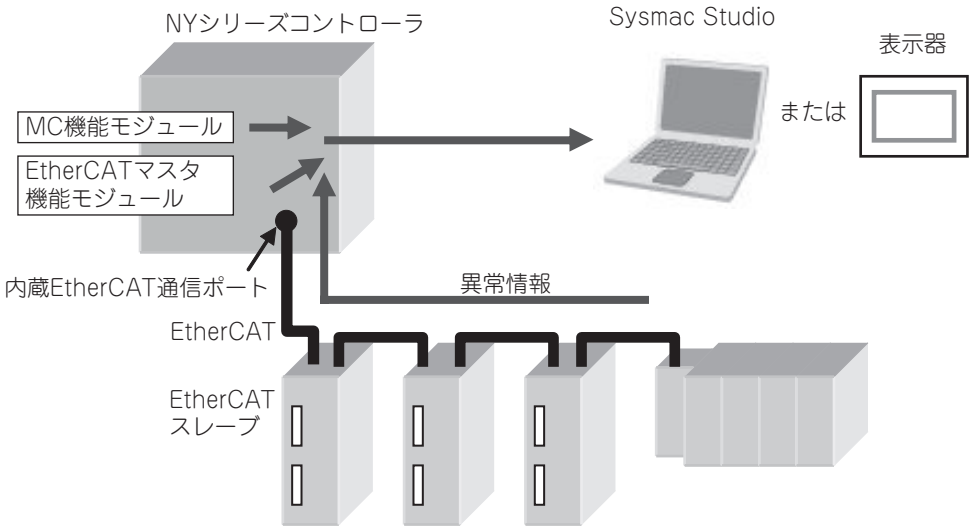
1-3-4　モーション制御機能モジュールに関する異常

ここではモーション制御機能モジュール（以降、MC 機能モジュールと記載する場合があります）に関係する異常について説明しています。

MC 機能モジュールに関係する異常の発生箇所

MC 機能モジュールの内部で発生する異常のほかに、サーボドライバなどとの接続手段である EtherCAT 通信に起因する異常があります。

- MC 機能モジュール内部
- EtherCAT マスタ機能モジュール
- 内蔵 EtherCAT 通信ポート（ハードウェア）
- EtherCAT スレーブ



分類

MC 機能モジュールの異常は、以下の 3 つの発生源に分類されます。

分類	説明
MC 共通の異常	MC 機能モジュールの共通部分に関連する異常を検知した場合、「MC 共通異常ステータス変数」の該当ビットを「異常あり」の状態にします。
軸の異常	軸に関連する異常を検知した場合、「軸異常ステータス変数」の該当ビットを「異常あり」の状態にします。*1
軸グループの異常	軸グループに関連する異常を検知した場合、「軸グループ異常ステータス変数」の該当ビットを「異常あり」の状態にします。

*1.　軽度フォールトレベル以上の軸の異常が発生すると、異常が発生している軸を構成軸に含む軸グループも動作できません。

（注）ステータス変数については『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ソフトウェア編(SBCA-436)』を参照してください。

イベントの発生源と重要度

発生源ごとに各重要度レベルの異常を記載します。

● MC 共通が発生源の異常

重要度	異常の名称
全停止フォールト	なし
部分停止フォールト	• モーション制御パラメータ設定異常 • カムデータ読み出し異常 • 必須プロセスデータオブジェクト未設定 • 軸割付スレーブ無効 • 軸割付スレーブネットワーク構成情報未登録 • モーション制御初期化異常 • モーション制御周期オーバー • 絶対値エンコーダ原点位置オフセット読み出し異常
軽度フォールト	• カムテーブル保存処理失敗 • その他モーション制御命令実行時の異常
監視情報	• カムテーブル保存命令実行不可
一般情報	MC 試運転画面からの異常解除実行

● 軸が発生源の異常

重要度	異常の名称	
全停止フォールト	なし	
部分停止フォールト	なし	
軽度フォールト	• カム動作中カムテーブルデータ異常 • 即停止命令起動 • 正方向ソフトウェアリミットオーバー • 負方向ソフトウェアリミットオーバー • インポジションチェック時間オーバー • 位置偏差オーバー • 即停止入力 • 正方向限界入力検出 • 負方向限界入力検出 • 位置偏差不正 • サーボ OFF 異常 • 絶対値エンコーダ現在位置算出不可 • サーボ主回路電源オフ検出 • 割り込み定寸位置決め・割り込み信号なし • 原点復帰逆方向限界入力検出 • 原点復帰方向限界入力検出 • 原点復帰両方向限界入力検出 • 原点近傍・原点復帰逆方向限界入力検出	• 原点近傍・原点復帰方向限界入力検出 • 原点入力・原点復帰逆方向限界入力検出 • 原点入力・原点復帰方向限界入力検出 • 原点入力マスク量不正 • 原点入力なし • 原点近傍入力なし • スレーブ異常検知 • MC 共通の異常発生中 • ラッチ位置オーバーフロー • ラッチ位置アンダーフロー • 主軸同期方向異常 • サーボ ON 中スレーブ離脱 • 定寸距離オーバーフロー • サーボドライバの制御モード切替異常 • 主軸位置読み出し異常 • 補助軸位置読み出し異常 • スレーブ通信異常 • その他モーション制御命令実行時の異常
監視情報	• 位置偏差警告 • 速度警告 • 加速度警告 • 減速度警告 • 正方向トルク警告 • 負方向トルク警告 • 指令位置オーバーフロー	• 指令位置アンダーフロー • フィードバック位置オーバーフロー • フィードバック位置アンダーフロー • スレーブ監視情報検知 • ブレンディングの中継速度到達までの移動量不足通知 • その他モーション制御命令実行時の異常
一般情報	スレーブ異常コード確定	

● 軸グループが発生源の異常

重要度	異常の名称
全停止フォールト	なし
部分停止フォールト	なし
軽度フォールト	• 軸グループ即停止命令起動 • 多軸協調動作中の原点未確定 • 軸グループ構成軸異常発生 • その他モーション制御命令実行時の異常
監視情報	• 速度警告 • 加速度警告 • 減速度警告 • ブレンディングの中継速度到達までの移動量不足通知
一般情報	なし

EtherCAT 通信、EtherCAT スレーブ、NX ユニットに関する異常

EtherCAT 通信、EtherCAT スレーブ、NX ユニットの異常により発生する MC 機能モジュールの異常には以下があります。

異常の名称	イベントコード	発生要因	異常発生時の動作
スレーブ通信異常	84400000Hex	MC 制御機能モジュールの軸に割りついている EtherCAT スレーブ、または NX ユニットとの通信に異常が発生しました。*1	異常が発生した軸をサーボ OFF し、異常解除以外の操作を受け付けません。*2
スレーブ異常検知	742F0000Hex	MC 制御機能モジュールの軸に割りついている EtherCAT スレーブ、または NX ユニットが異常を検知しました。	異常が発生した軸をサーボ OFF し、異常解除以外の操作を受け付けません。

*1. EtherCAT スレーブとの通信に異常が発生した場合は、EtherCAT マスタ機能モジュールでも異常が発生します。複数のデバイスを 1 軸に割り付けている場合、1 つのデバイスでも通信異常が発生すると、その軸は通信異常となります。
*2. スレーブ通信異常が発生した場合、その軸は原点未確定となります。

サーボドライバで発生する異常

オムロン製サーボドライバ 1S シリーズおよび G5 シリーズでの異常発生時の通知について説明します。

MC 機能モジュールがサーボドライバの異常発生を検知するタイミングと、サーボドライバから異常コードを取得できるタイミングには時間差があります。
そのため、MC 機能モジュールは、サーボドライバの異常発生と異常コードを異なるイベントで通知します。

● 異常発生の通知

MC 機能モジュールはサーボドライバの異常発生を検知すると、軽度フォールトレベル「スレーブ異常検知」（742F0000Hex）を発生します。
この時点で MC 機能モジュールは異常発生時の動作（サーボ OFF）を行います。

● 異常コードの通知

サーボドライバ側で異常コードが確定すると、MC 機能モジュールは一般情報「スレーブ異常コード確定」（94220000Hex）を発生します。

「スレーブ異常コード確定」の付属情報の下 2 けたにサーボドライバの異常コード（エラー表示 No. のメインの番号）が表示されます。
たとえば、付属情報に「FF13」が表示された場合、エラー表示 No.13（主回路電源不足電圧）がサーボドライバで発生しています。

使用上の注意

「スレーブ異常コード確定」を通知するには設定が必要です。
PDO マップ編集画面でオブジェクト 603FHex（エラーコード）をマッピングしてください。

NX ユニットで発生する異常

オムロン製 NX シリーズ 位置インタフェースユニットで異常が発生した場合も、オムロン製サーボドライバ 1S シリーズおよび G5 シリーズの場合と同様に、異常発生の通知と異常コードの通知を行います。

ただし、NX シリーズ 位置インタフェースユニットは、603FHex（エラーコード）に相当するオブジェクトを持っていないため、「スレーブ異常コード確定」（94220000Hex）の付属情報には、「0000Hex」が表示されます。

NX シリーズ 位置インタフェースユニットで発生する異常の詳細については、『NX シリーズ 位置インタフェースユニット ユーザーズマニュアル(SBCE-374)』および、『NX シリーズ EtherCAT カプラユニット ユーザーズマニュアル(SBCD-361)』を参照してください。

1-3-5 EtherNet/IP 機能モジュールに関する異常

ここでは EtherNet/IP 機能モジュールに関係する異常について説明しています。

分類

EtherNet/IP 機能モジュールの異常は、発生源により以下に分類されます。

分類	異常発生時のステータス
通信ポート 1 異常	EtherNet/IP の通信ポート 1 に関連する異常を検知した場合、ステータス変数「通信ポート 1 異常」の該当ビットを「異常あり」の状態にします
内部通信ポート 1 異常	EtherNet/IP の内部通信ポート 1 に関連する異常を検知した場合、ステータス変数「内部通信ポート 1 異常」の該当ビットを「異常あり」の状態にします
CIP 通信異常	タグデータリンク、CIP メッセージ通信に関連する異常を検知した場合、ステータス変数「CIP 通信異常」の該当ビットを「異常あり」の状態にします*1
TCP アプリ異常	FTP サーバ、NTP、SMNP クライアントに関連する異常を検知した場合、ステータス変数「TCP アプリ通信異常」の該当ビットを「異常あり」の状態にします

*1. 他の Ethernet 通信機能には影響しません。

（注）ステータス変数については『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ソフトウェア編(SBCA-436)』を参照してください。

イベントの発生源と重要度

EtherNet/IP 機能モジュールのイベントの発生源詳細と重要度は、以下のとおりです。

重要度	発生源詳細		
	通信ポート	CIP 通信	TCP アプリ
全停止フォールト	なし	なし	なし
部分停止フォールト	EtherNet/IP 処理異常	なし	なし
軽度フォールト	• 通信コントローラ異常 • MAC アドレス異常 • IP ルートテーブル設定異常 • Ethernet 基本設定エラー • IP アドレス設定異常 • DNS 設定異常 • DNS サーバ接続失敗 • IP アドレス重複異常 • BOOTP サーバ接続失敗	• Identity 情報異常 • タグデータリンク設定エラー • タグ解決異常 • コントローラのメモリ容量不足予告 • タグデータリンクコネクション確立失敗 • タグデータリンクタイムアウト • タグデータリンクコネクション確立タイムアウト • ユニット許容通信帯域幅オーバー	• FTP サーバ設定エラー • NTP クライアント設定エラー • SNMP 設定エラー • NTP サーバ接続失敗
監視情報	• 変数範囲外アクセス検知 • 受信バッファフルのためパケット廃棄 • リンクオフ検知	なし	なし

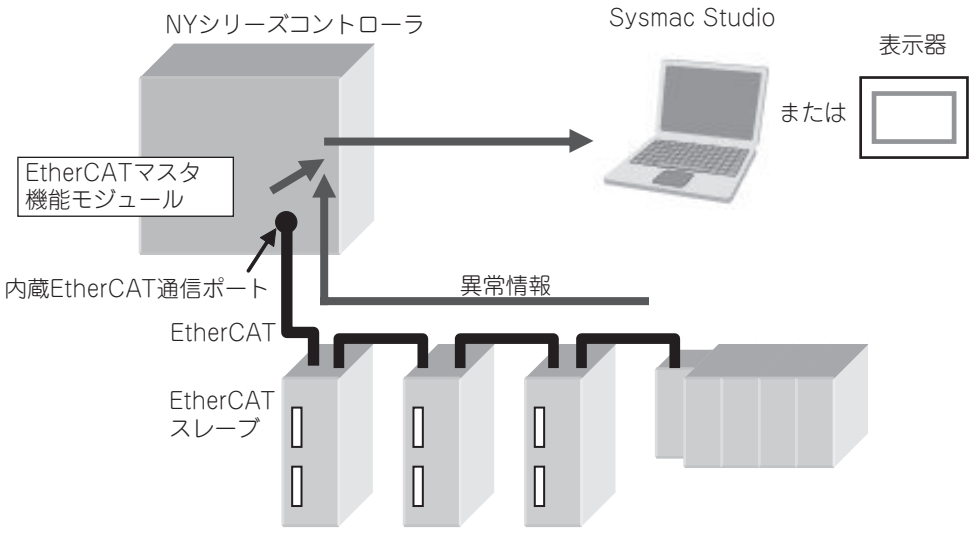
重要度	発生源詳細		
	通信ポート	CIP 通信	TCP アプリ
一般情報	• リンクオン検知 • 通信ポートリスタート • IP アドレス決定 • BOOTP クライアント起動	• タグデータリンク操作（ダウンロード開始） • タグデータリンク操作（ダウンロード完了） • タグデータリンク操作（起動停止） • タグデータリンク操作（起動開始） • 全タグデータリンク通信開始	• FTP サーバ起動 • NTP クライアント起動 • SNMP エージェント起動

1-3-6 EtherCAT マスタ機能モジュールに関する異常

ここでは EtherCAT マスタ機能モジュールに関係する異常について説明しています。

EtherCAT マスタ機能モジュールの異常の発生箇所

EtherCAT マスタ機能モジュールの内部で発生する異常のほかに、内蔵 EtherCAT ポート、EtherCAT スレーブに関する異常があります。



参考

下記の異常では、複数のスレーブで同時に同じ異常が発生した場合、その中で最もマスタに近いスレーブの異常だけがイベントログに登録されます。後続スレーブの同じ異常はイベントログには登録されません。

- ネットワーク構成照合異常
- プロセスデータ通信異常（ケーブル断の異常要因のみ）
- スレーブノードアドレス重複
- スレーブ初期化異常

分類

EtherCAT マスタ機能モジュールの異常は発生源により以下に分類されます。

分類	説明
通信ポート異常	EtherCAT 通信全体に関連する異常を検知した場合、ステータス変数「通信ポート異常変数」の該当ビットを「異常あり」の状態にします
EtherCAT マスタ異常	EtherCAT マスタ側で自身の設定や処理に関連する異常を検知した場合、ステータス変数「マスタ異常変数」の該当ビットを「異常あり」の状態にします。 EtherCAT マスタ側でスレーブに関する異常を検知した場合も、ステータス変数「マスタ異常変数」の該当ビットを「異常あり」の状態にします
EtherCAT スレーブ異常	EtherCAT マスタ側でスレーブに関連する異常を検知した場合、該当スレーブの異常ステータスを「マスタ検知異常あり」の状態にします *1 *2 *3

*1. EtherCAT マスタが、スレーブから定期的に異常ステータス情報を収集して、I/O データと同期したタイミングでシステム変数の更新を行ないます。

*2. 異常ステータスを通知しない EtherCAT スレーブでは、EtherCAT マスタは該当スレーブのスレーブ異常テーブルの各ビットをすべて FALSE とします。

*3. 本異常発生後、スレーブ側で実際に異常が復旧した場合は、異常解除操作をしなくても自動的に復旧します。

（注）ステータス変数については『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ソフトウェア編(SBCA-436)』を参照してください。

参考

EtherCAT スレーブターミナルで発生するイベントについては、『NX シリーズ EtherCAT カプラユニット ユーザーズマニュアル（SBCD-361)』を参照してください。

イベントの発生源と重要度

EtherCAT マスタ機能モジュールのイベントの発生源詳細と重要度は、以下のとおりです。

重要度	発生源詳細		
	通信ポート	EtherCAT マスタ	EtherCAT スレーブ *1
全停止フォールト	なし	なし	なし
部分停止フォールト	• 通信コントローラ故障 • MAC アドレス異常 • リンクオフ異常	EtherCAT 処理異常 EtherCAT フレーム受信なし異常	EtherCAT フレーム受信なし異常
軽度フォールト	なし	• スレーブノードアドレス重複 • ネットワーク構成情報異常 • EtherCAT 通信周期設定異常 • ネットワーク構成異常 • ネットワーク構成照合異常 • スレーブ初期化異常 • プロセスデータ送信異常 • プロセスデータ受信タイムアウト • プロセスデータ入力値無効異常	• ネットワーク構成照合異常 • スレーブアプリケーション異常 • プロセスデータ通信異常 • スレーブノードアドレス重複 • スレーブ初期化異常
監視情報	なし	• バックアップ実行失敗（EtherCAT スレーブ） • リストア実行失敗（EtherCAT スレーブ） • EtherCAT メッセージ異常	エマージェンシー・メッセージ検知
一般情報	なし	• 異常解除 • EtherCAT 診断統計情報ログ機能開始 • EtherCAT 診断統計情報ログ機能終了	• スレーブ離脱 • スレーブ再加入 • スレーブ無効化 • スレーブ有効化

*1. スレーブが発生源となる異常でマスタが検知する異常を記載しています。これらの異常ではマスタ異常ありの状態となります。マスタが検知しないスレーブの異常は、各スレーブで異常と重要度が定義されます。各スレーブのマニュアルを参照してください。
EtherCAT スレーブターミナルで発生するイベントについては、『NX シリーズ EtherCAT カプラユニット ユーザーズマニュアル（SBCD-361)』を参照してください。

EtherCAT マスタ機能モジュールの異常の解除

EtherCAT マスタ機能モジュールの異常の解除には、以下の 3 つの方法があります。

- Sysmac Studio
- 表示器
- EtherCAT 異常解除命令(ResetECError)の実行

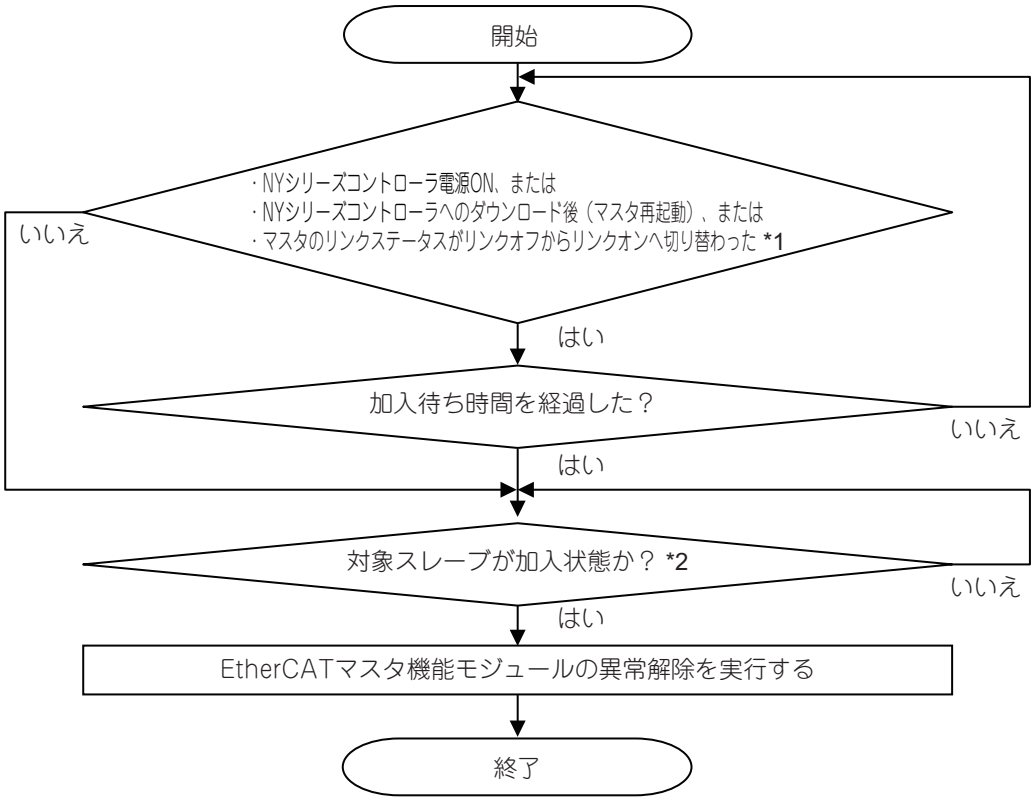
Sysmac Studio および表示器による解除方法については、「2-3 コントローラが動作できる異常の場合の対処方法 (P.2-6)」を参照してください。
EtherCAT 異常解除命令(ResetECError)の詳細については、『NY シリーズ コマンドリファレンスマニュアル 基本編(SBCA-437)』を参照してください。

● EtherCAT マスタ機能モジュールで発生した異常の解除方法

以下の異常解除操作を実行するときは、必ず異常復旧対象のスレーブがすべて加入状態であることを確認の上、実行してください。

- スレーブ電源の投入またはケーブルを接続した状態で、「ネットワーク構成照合異常」または「プロセスデータ通信異常」の異常解除操作をするとき
- ケーブル断となった先頭スレーブの電源の投入またはケーブルを接続した状態で、「リンクオフ異常」の異常解除操作をするとき

以下の手順にしたがってください。



*1. システム定義変数「_EC_LinkStatus」(リンクステータス)で確認可能
*2. システム定義変数「_EC_EntrySlavTbl[]」(ネットワーク加入スレーブテーブル)で確認可能

さらに、EtherCAT マスタ設定時の全スレーブ加入待ち時間（EtherCAT マスタのパラメータ設定）に、すべてのスレーブの電源が立ち上がるに十分な時間を設定するようにしてください。

上記の手順にしたがわず、EtherCAT マスタ機能モジュールの異常解除を行うと、EtherCAT マスタは、指定したノードアドレスとは異なるノードアドレスのスレーブにアクセスするなどの、意図しない動作をする恐れがあります。また、正しく異常解除処理が行えない可能性があります。

● スレーブ異常の解除方法

EtherCAT マスタ機能モジュールの異常解除を実行することで、スレーブ異常の解除を実行します。ただし、スレーブ異常の解除には、EtherCAT マスタと EtherCAT スレーブ間でプロセスデータ通信中であることが必要です。
そのため、スレーブとプロセスデータ通信中でない場合には、EtherCAT マスタ機能モジュールの異常解除を行ってから該当のスレーブがプロセスデータ通信中であることを確認してください。
なお、スレーブ異常を解除するためには、再度 EtherCAT マスタ機能モジュールへの異常解除を実行してください。

通信中のスレーブの脱着時の留意事項

通信中のスレーブの交換方法や交換時の留意事項について説明します。

● 通信中のスレーブの離脱の手順

EtherCAT マスタが通信中*に、スレーブの電源を OFF またはケーブル離脱をするときは、かならず以下の手順で行ってください。
*: セーフオペレーショナル状態、またはオペレーショナル状態

手順 1: Sysmac Studio または命令から、対象スレーブに対する「離脱」の指示をする。
手順 2: スレーブの「離脱」が正常に完了したことを確認する。
手順 3: 上記の指定スレーブの電源を OFF にする、またはケーブルをはずす。

上記の 1.と 2.の手順を行わず、スレーブの電源を OFF にするまたはケーブルをはずした場合、動作中のスレーブの運転に影響を及ぼす可能性がありますので、ご注意ください。

● 通信中のスレーブの脱着と、異常の解除／スレーブ再加入操作の同時実行の禁止

以下の(a)または(b)のいずれかの作業と(c)の作業を同時に行うと、異常が発生する可能性があります。
a. スレーブの電源を OFF にする、またはケーブルをはずす作業
b. スレーブの電源を ON にする、またはケーブルをさす作業
c. EtherCAT マスタ機能モジュールで発生した異常の解除、またはスレーブの再加入*
*: とくにユーザプログラム上で EtherCAT 異常解除(ResetECError)命令、EtherCAT スレーブ再加入(EC_ConnectSlave)命令をサイクリックに実行しているとき。

このとき、EtherCAT マスタは、指定したノードアドレスとは異なるノードアドレスのスレーブにアクセスするなどの、意図しない動作をする恐れがあります。
そのため、スレーブの電源を OFF にする作業またはケーブルをはずす作業は、異常の解除およびスレーブの再加入と同時には実施しないようにしてください。

2

異常発生時の対処方法

本章では、異常発生時の具体的な対処方法について説明します。

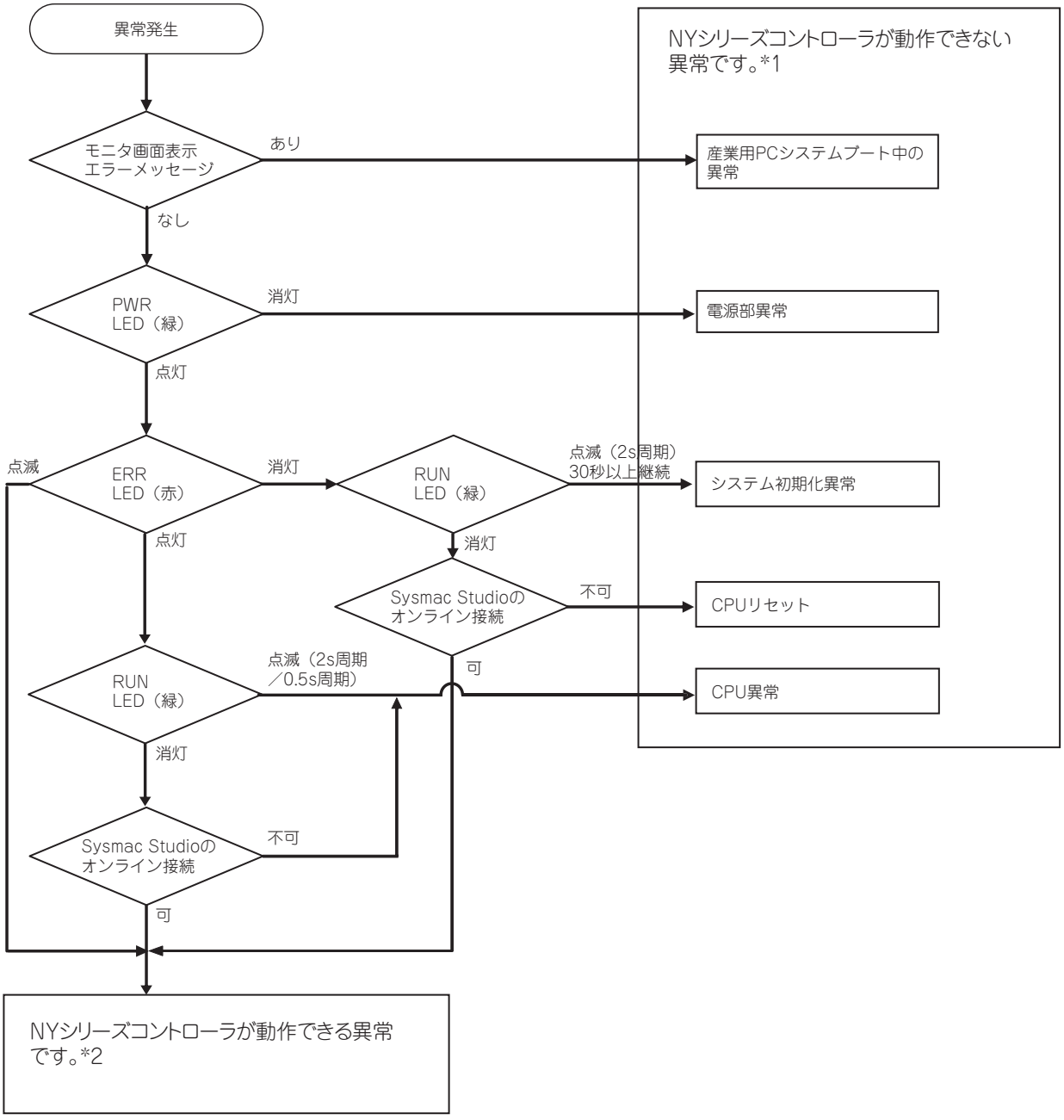
2-1　異常発生時の対処フロー 2-2
2-1-1　コントローラが動作しているかの確認フロー 2-2
2-1-2　EtherNet/IP 機能モジュールの異常状態の確認フロー 2-3
2-2　コントローラが動作できない異常の場合の対処方法 2-4
2-3　コントローラが動作できる異常の場合の対処方法 2-6
2-3-1　Sysmac Studio を使った異常の確認と解除 2-6
2-3-2　表示器を使った異常の確認と解除 2-11
2-3-3　ユーザプログラムによる異常の確認と解除 2-14
2-3-4　システム定義変数による異常の確認 2-15
2-4　Sysmac Studio がオンライン接続できない場合の対処方法 2-16
2-4-1　Sysmac Studio がオンライン接続できない要因と対処方法 2-16
2-4-2　要因ごとの対処方法 2-16

2-1　異常発生時の対処フロー

NY シリーズで異常が発生した場合の、基本的な確認・対処のフローを以下に説明します。

2-1-1　コントローラが動作しているかの確認フロー

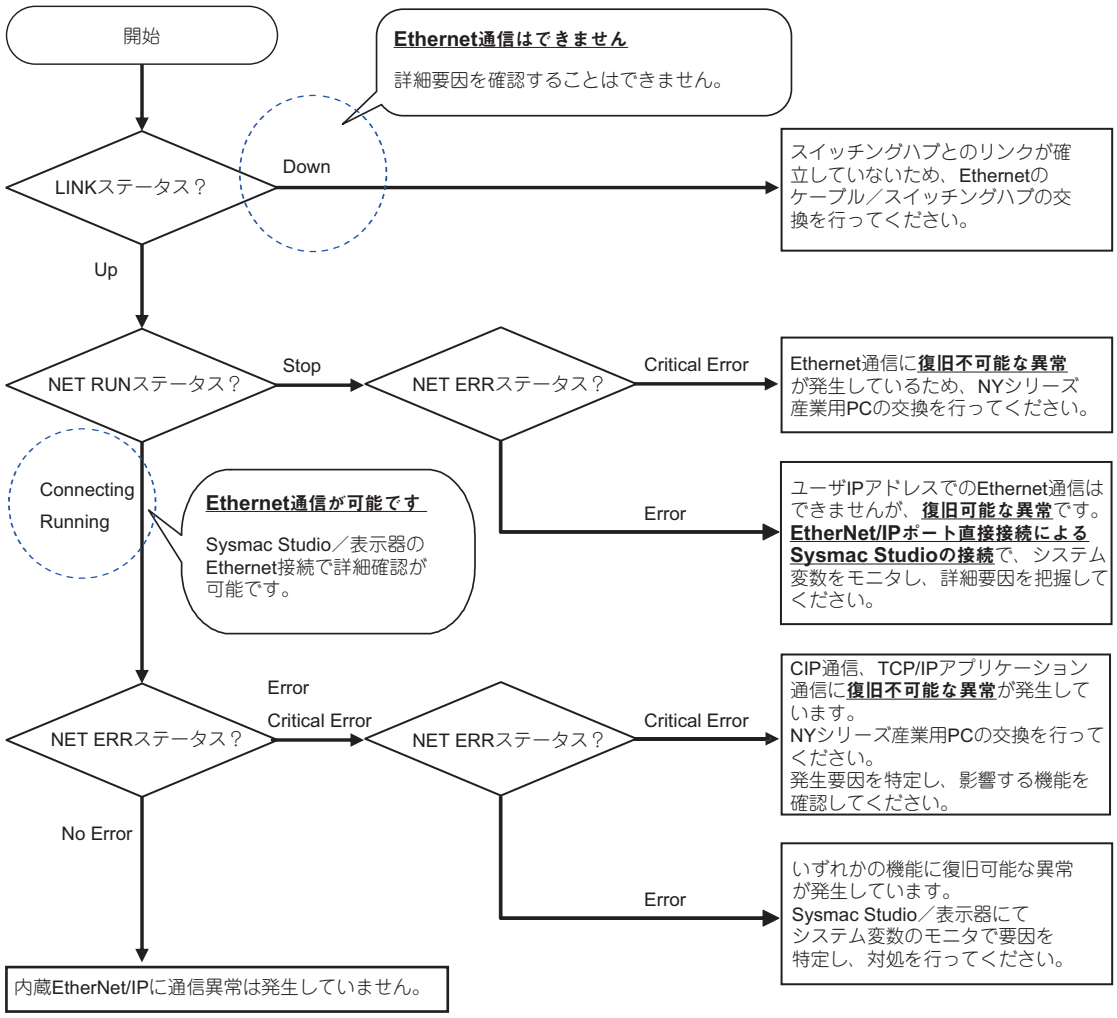
NY シリーズで異常発生時、以下のフローで、まず「NY シリーズコントローラが動作できる異常」か「NY シリーズコントローラが動作できない異常」かを識別してください。
「NY シリーズコントローラが動作できる異常」の場合、Sysmac Studio または表示器で、発生している異常を確認し、その対処をしてください。
Sysmac Studio がオンライン接続できない場合は、NY シリーズコントローラが動作できない異常と断定する前に、「2-4 Sysmac Studio がオンライン接続できない場合の対処方法 (P.2-16)」を確認してください。



*1.「2-2 コントローラが動作できない異常の場合の対処方法 (P.2-4)」を参照してください。
*2.「2-3 コントローラが動作できる異常の場合の対処方法 (P.2-6)」を参照してください。
（注）「コントローラが動作できる異常」と識別できた場合は、ERR LED で異常の重要度を判別できます。
点灯: 全停止フォールトレベル
点滅: 部分停止フォールトレベル／軽度フォールトレベル
消灯: 監視情報

2-1-2 EtherNet/IP 機能モジュールの異常状態の確認フロー

EtherNet/IP 機能モジュールの異常については、以下のフローにより発生している異常を確認して対処します。



（注）フロー図中の NET RUN ステータス、LINK ステータス、NET ERR ステータスは、Industrial PC Support Utility の［コントローラ状態］画面の［内蔵 EtherNet/IP ポート］にある［NET RUN ステータス］、［LINK ステータス］、［NET ERR ステータス］を表します。

2-2 コントローラが動作できない異常の場合の対処方法

コントローラが動作できない異常の場合への対処方法を説明します。

● 産業用 PC システムブート中の異常

コントローラの起動前に発生する異常では、モニタの画面表示を確認して処置を行ってください。

発生要因	モニタ画面表示	処置対策
BIOS 電源オンセルフテスト(POST)失敗	BIOS エラーメッセージ(POST failure)	画面の説明に従ってください
BIOS 設定未サポート	BIOS マシンコントロール可能メッセージ	BIOS 設定を変更して再起動してください
MBR/GPT 上書き／消去	BIOS エラーメッセージ(no bootable device)	レスキューディスクを使用してシステムソフトウェアをリストアしてください
Windows の再インストール後の再起動（MBR/GPT の上書き）*1	Windows の起動画面	レスキューディスクを使用して MBR/GPT をリストアしてください
他の OS のインストール後の再起動（MBR/GPT の上書き）*1	他の OS の起動画面	レスキューディスクを使用してシステムソフトウェアをリストアしてください
セキュアブートでの、ファイルの不足または変更の検知	セキュアブートエラーメッセージ	レスキューディスクを使用してシステムソフトウェアをリストアしてください

*1. レスキューディスク以外での Windows の再インストール、およびその他の OS のインストールはしないでください。

● 電源部異常

発生要因	処置対策
入力電源が入っていない	電源を投入してください
電圧が許容電源範囲外	コントローラへの電源系統を確認し、許容電源範囲になるように修正してください
電源部故障	上記の処置を行っても本異常が発生する場合は、NY シリーズ産業用 PC を交換してください

● CPU リセット

発生要因	処置対策
導電性異物混入	周囲に導電性異物がある場合は、NY シリーズ産業用 PC 内部をエアブローしてください
ノイズ	上記の要因でない場合は、コントローラを電源再投入し、異常が解除されるか確認してください。異常が頻発する場合は、FG、電源ラインなどノイズ進入経路を調査し、ノイズ対策を実施してください
NY シリーズ産業用 PC の故障	上記の処置を行っても本異常が発生する場合は NY シリーズ産業用 PC を交換してください

● CPU 異常

発生要因	処置対策
導電性異物混入	周囲に導電性異物がある場合は、NY シリーズ産業用 PC 内部をエアブローしてください

発生要因	処置対策
ノイズ	上記の要因でない場合は、コントローラを電源再投入し、異常が解除されるか確認してください。異常が頻発する場合は、FG、電源ラインなどノイズ進入経路を調査し、ノイズ対策を実施してください
NY シリーズ産業用 PC の故障	上記の処置を行っても本異常が発生する場合は NY シリーズ産業用 PC を交換してください

● システム初期化異常

発生要因	処置対策
導電性異物混入	周囲に導電性異物がある場合は、NY シリーズ産業用 PC 内部をエアブローしてください
ノイズ	上記の要因でない場合は、コントローラを電源再投入し、異常が解除されるか確認してください。異常が頻発する場合は、FG、電源ラインなどノイズ進入経路を調査し、ノイズ対策を実施してください
NY シリーズ産業用 PC の故障	上記の処置を行っても本異常が発生する場合は NY シリーズ産業用 PC を交換してください

2-3 コントローラが動作できる異常の場合の対処方法

2-3-1 Sysmac Studio を使った異常の確認と解除

Sysmac Studio にはトラブルシュート機能が搭載されています。
トラブルシュート機能では、コントローラで発生した異常の内容を確認し、解除することができます。

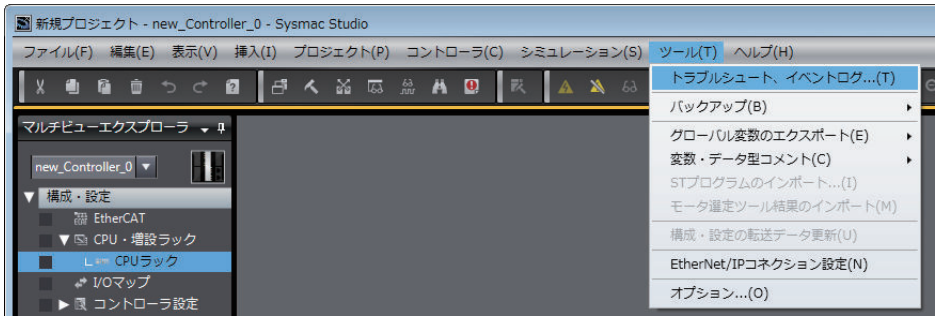
使用上の注意

Sysmac Studio で表示されるイベントの説明は、NY シリーズコントローラと NJ/NX シリーズコントローラで共通で発生するイベントに対しては NJ/NX シリーズコントローラの説明となっています。そのため NY シリーズコントローラを使用している場合は、表示内容の読み替えが必要な場合があります。読み替え方法については、「NY シリーズコントローラ使用時のイベント説明の読み替え (P.3-2)」を参照してください。

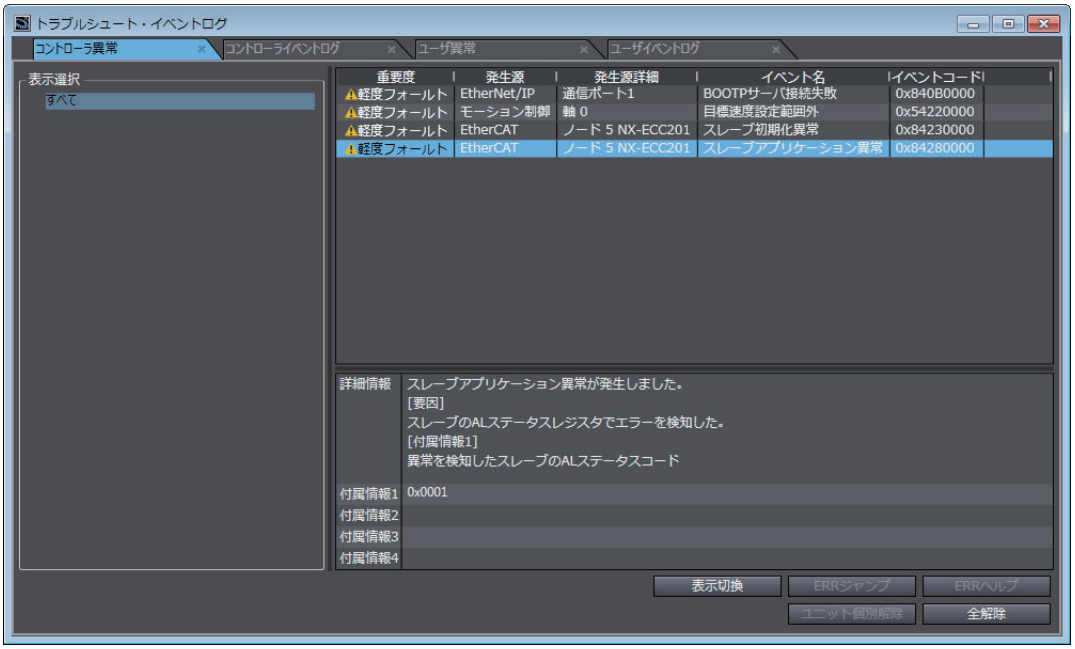
Sysmac Studio による異常の表示

Sysmac Studio はコントローラへのオンライン接続中に異常が発生すると、ユーザへコントローラステータスウィンドウにて異常の有無を通知します。トラブルシュートダイアログを開くことで、発生中の異常の詳細情報とトラブルシューティング方法が参照できます。

ツールバーの［トラブルシュート］ボタンを押下、又は、［ツール］メニュー内の［トラブルシュート・イベントログ］を選択します。



自動的にコントローラの異常情報が収集され、［トラブルシュート・イベントログ］ダイアログが開きます。

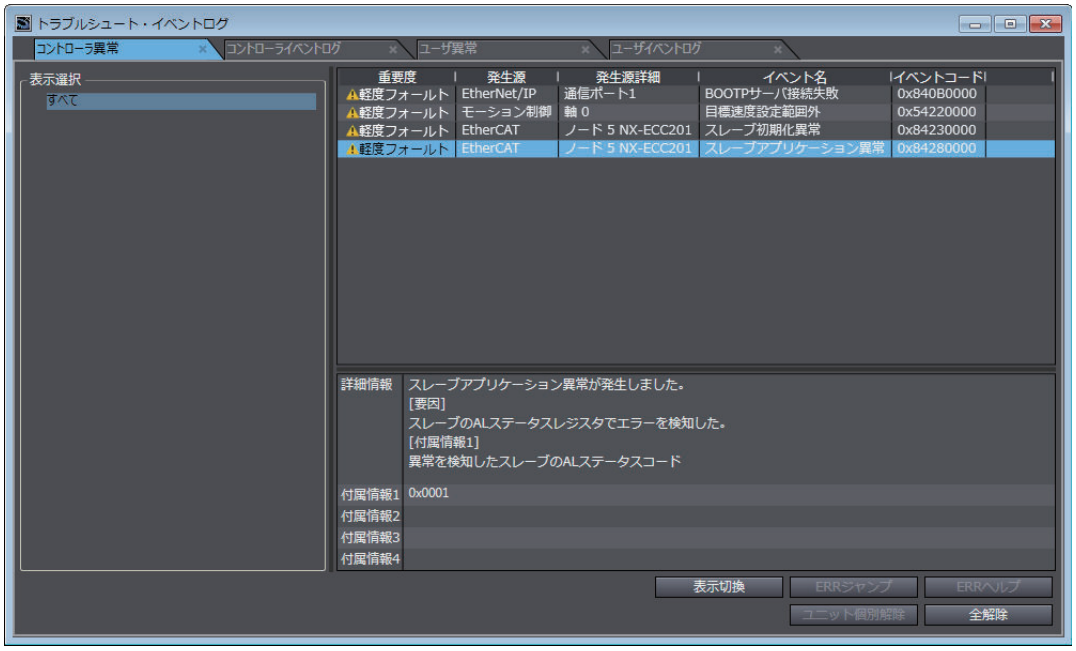


Sysmac Studio による、発生中異常とイベントログの確認

● Sysmac Studio による発生中異常の確認

コントローラで発生している異常の内容は［トラブルシュート・イベントログ］ダイアログの［コントローラ異常］タブで確認できます。

［コントローラ異常］タブでは、発生している異常項目が重要度順にリストとして表示されます。

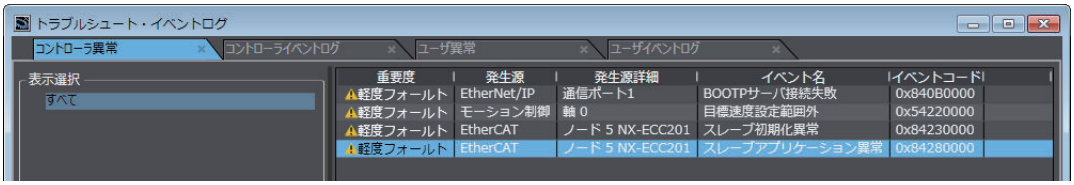


表示項目	内容
重要度	異常の重要度レベル
発生源・発生源詳細	異常発生の物理的な箇所および機能的箇所
イベント名	異常の名称

表示項目	内容
イベントコード	異常のコード

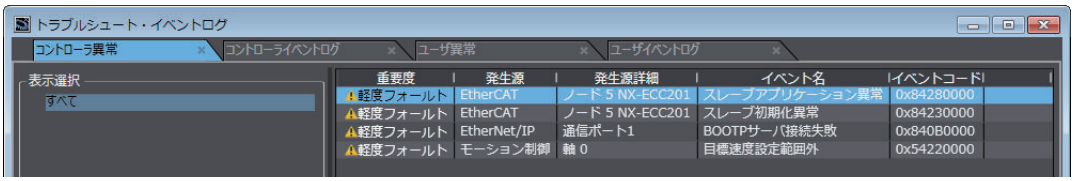
異常項目リスト［重要度］［発生源］の部分をクリックすることでそれぞれ項目別で並べ替えができます。
たとえば、［発生源］を押下すると以下のようになります。

［発生源］押下前



↓

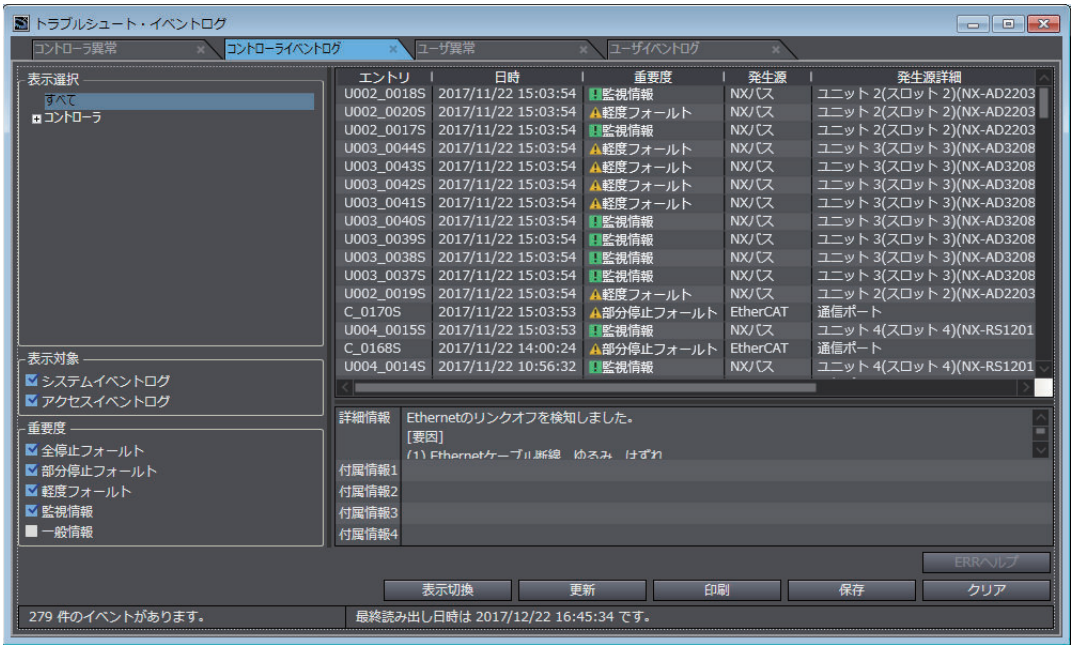
［発生源］押下後



● Sysmac Studio によるイベントログの表示

Sysmac Studio によって、発生したコントローライベントの履歴を［コントローライベントログ］タブで確認できます。

「表示設定」で、表示対象のイベントログ、重要度を選択します。
ユーザが選択したイベントの詳細が詳細情報画面に表示されます。



Sysmac Studio による異常の解除

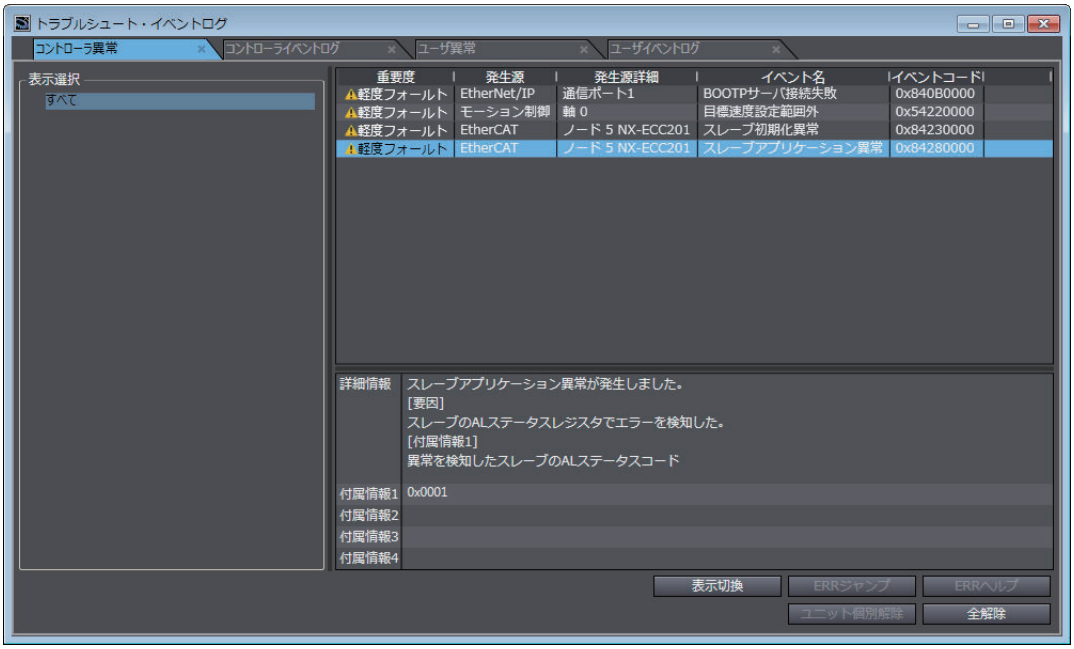
Sysmac Studio によりコントローラで発生している異常を解除することができます。

異常を解除するには、発生しているコントローラ異常の要因を特定し、あらかじめその要因を取り除くことが必要です。

発生している異常の要因と処置・対策の方法は、トラブルシュートダイアログに表示されます。異常項目のリストから任意の項目を選択することで、その異常に関して以下の情報が表示されます。
［表示切換］ボタンを押下することで、「詳細情報、付属情報」表示と「処置・対策」表示を切り換えます。

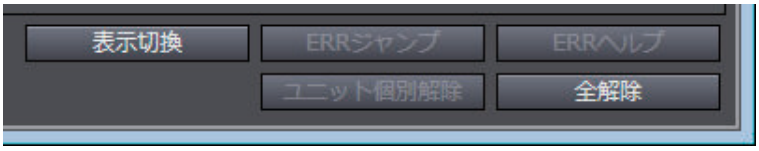
表示項目	内容
詳細情報	発生要因（推定原因）など異常の詳細情報
付属情報 1～4	発生源に関するより詳しい情報
処置・対策	発生要因（推定原因）に対応した異常復旧の方法

表示された異常の発生要因や異常の発生状況を確認のうえ、表示された該当の処置・対策を実施し、異常の要因を取り除いてください。



異常要因を取り除くには、実施する「処置・対策」の項目を選択します。
「処置・対策」の該当項目を選択すると、その内容によって［ERR ジャンプ］ボタンまたは［ERR ヘルプ］ボタンが有効になります。（「処置・対策」の内容によっては、いずれのボタンも有効にならない場合があります。）
有効となったボタンを押下して、表示されるガイドに従い処置作業を進めてください。

発生している異常項目すべてに対して処置作業が完了したら、［ユニット個別解除］ボタン、または［全解除］ボタンを押下することで発生している異常が解除されます。
ただし、異常の要因が取り除かれていない異常や、処置後に電源再投入／コントローラリセットが必要な異常では、再度異常が発生します。



ボタンの種類	内容
ERR ジャンプ	処置・対策が、Sysmac Studio 上の各種設定の変更である場合、有効となります。ボタンを押すと編集画面に自動的にジャンプします。
ERR ヘルプ	設定画面にジャンプできない場合の修正方法や「付属情報」の説明を表示します
ユニット個別解除	選択したユニットで現在発生中の異常を解除します
全解除	現在発生中のすべての異常を解除し、異常を再度読み込みます

[ERR ジャンプ] ボタンによる処置作業には、あらかじめ Sysmac Studio と、接続されているコントローラの間のデータの同期が必要です。
同期の方法は、『Sysmac Studio Version 1 オペレーションマニュアル(SBCA-470)』を参照してください。

操作権限の認証を有効にしている場合は、コントローラ異常の解除には、あらかじめ操作権限の認証が必要です。
解除が可能な権限は「操作者」、「保全者」、「設計者」、「管理者」のいずれかです。「操作者」の場合は、都度認証が必要です。
操作権限に関する詳細は、『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ソフトウェア編(SBCA-436)』を参照してください。

Sysmac Studio からコントローラリセットを行った場合は、全機能モジュールのコントローラ異常が解除されます。
ただし、異常の要因が取り除かれていない場合は、再度異常が発生します。

2-3-2　表示器を使った異常の確認と解除

オムロン製表示器を NY シリーズコントローラに EtherNet/IP ネットワーク経由で接続することで、コントローラで発生した異常の内容を確認し、解除することができます。（トラブルシュータ）
表示器のトラブルシュータを使用する場合は、表示器をコントローラの内蔵 EtherNet/IP ポートで接続してください。

使用上の注意

- 表示器のトラブルシュータの対応範囲については、「A-4 表示器のトラブルシュータの対応範囲 (P.A-134)」を参照してください。
- 表示器で表示されるイベントの説明は、NY シリーズコントローラと NJ/NX シリーズコントローラで共通で発生するイベントに対しては NJ/NX シリーズコントローラの説明となっています。そのため NY シリーズコントローラを使用している場合は、表示内容の読み替えが必要な場合があります。読み替え方法については、「NY シリーズコントローラ使用時のイベント説明の読み替え (P.3-2)」を参照してください。

表示器による発生中異常の確認

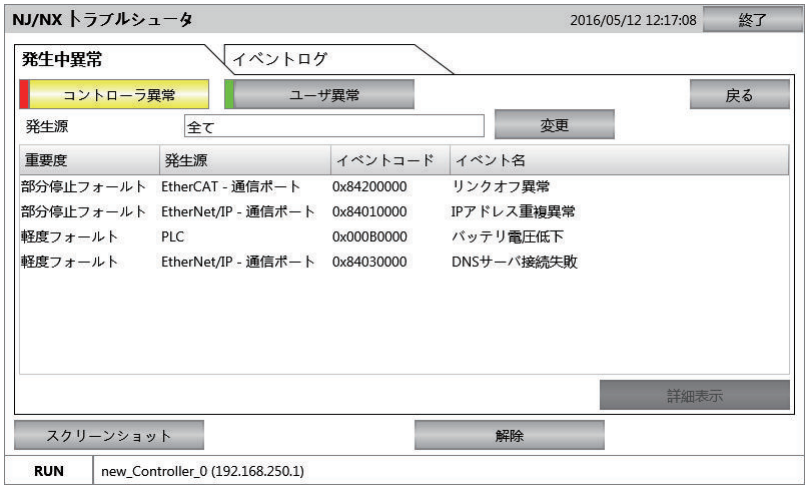
コントローラで発生した異常は、接続している表示器のトラブルシュータにより確認できます。トラブルシュータでは、発生中の異常の詳細情報と対処方法を参照できます。
表示器のトラブルシュータの詳細については、 各表示器のマニュアルを参照してください。

以下に NA シリーズプログラマブルターミナルでの画面を例に確認方法の概要を説明します。

NA シリーズの NJ/NX トラブルシュータのコントローラステータス一覧画面で、接続しているすべてのコントローラのコントローラ名称とステータスを確認できます。異常が発生しているコントローラのステータスには「Error」が表示されます。



異常発生中のコントローラを選択して［コントローラ異常表示］ボタンを押下すると、コントローラ異常一覧画面に切り替わります。コントローラ異常一覧表示画面では、選択したコントローラに発生中のコントローラ異常を一覧で確認できます。

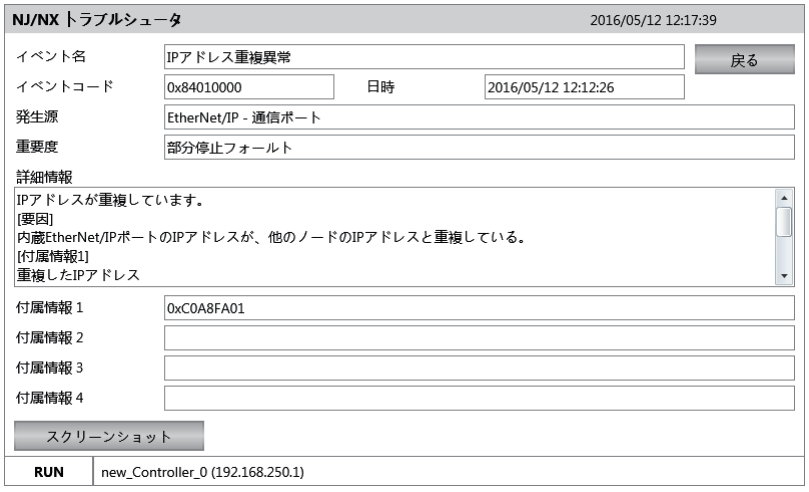


表示器による異常の解除

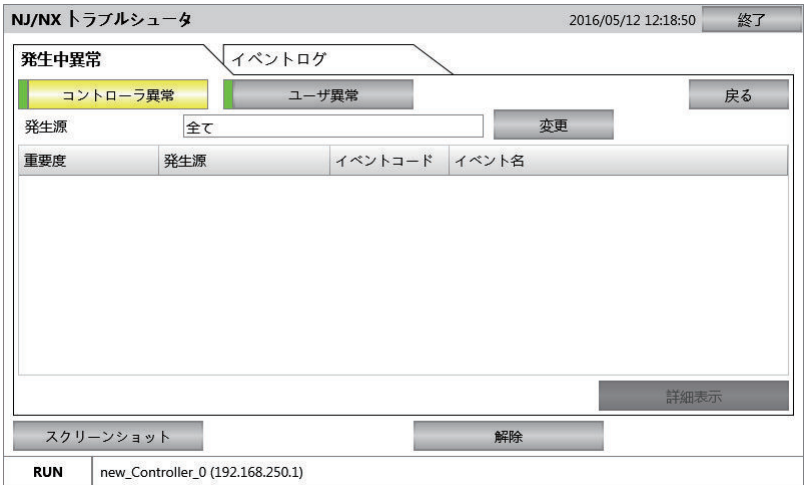
表示器のトラブルシュータを使用することで、コントローラで発生している異常を解除することができます。
異常を解除するには、発生しているコントローラ異常の要因を特定し、あらかじめ異常の要因を取り除くことが必要です。

以下に NA シリーズプログラマブルターミナルでの画面を例に確認方法の概要を説明します。

異常の要因や対処方法を知るには、コントローラ異常一覧画面で異常項目を選択し、［詳細表示］ボタンを押下します。詳細画面に切り替わり、選択した異常の要因と対処方法が表示されます。
表示された異常の発生要因を確認のうえ、表示された対処方法に従い処置作業を進めてください。



発生している異常項目すべてに対して処置作業が完了したら、コントローラ異常一覧画面の［解除］ボタンを押下することで、発生している異常がすべて解除されます。



コントローラステータス一覧画面に戻り、コントローラのステータスを確認します。異常がすべて解除されたコントローラのステータスには「Normal」が表示されます。



ただし、異常の要因が取り除かれていない異常や、処置後に電源再投入／コントローラリセットが必要な異常では再度発生します。

表示器のトラブルシュータの詳細については、各表示器のマニュアルを参照してください。

2-3-3　ユーザプログラムによる異常の確認と解除

コントローラでは、異常の発生状況をユーザプログラム上で確認することができます。これによって、異常の発生状況に応じた動作をユーザプログラム上で組み込むことができます。そのためには専用命令を使用します。
専用命令にはコントローラ異常の取得命令と解除命令があります。

コントローラ異常の取得命令

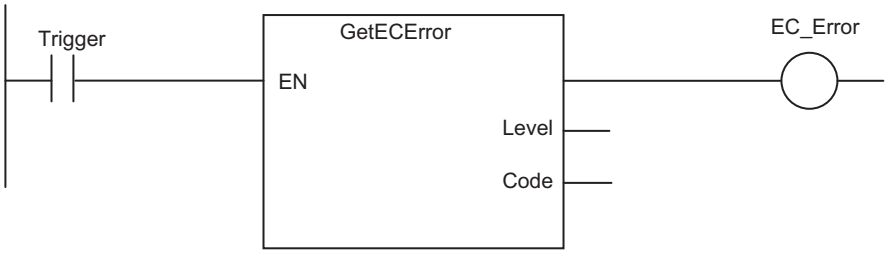
異常ステータスの取得は機能モジュールごとに用意された異常ステータス取得命令にて行います。
機能モジュールごとの異常ステータス取得命令は以下のとおりです。

命令名称	命令	機能
PLC 異常ステータス取得	GetPLCError	PLC 機能モジュールで発生中のコントローラ異常の、最重要のステータスと、最重要のイベントコードを取得します
モーション制御異常ステータス取得	GetMCError	モーション制御機能モジュールで発生中のコントローラ異常の、最重要のステータスと、最重要のイベントコードを取得します
EtherNet/IP 異常ステータス取得	GetEIPError	EtherNet/IP 機能モジュールで発生中のコントローラ異常の、最重要のステータスと、最重要のイベントコードを取得します
EtherCAT 異常ステータス取得	GetECError	EtherCAT マスタ機能モジュールが検出した通信ポート異常およびマスタ異常の、最重要のステータスと、最重要のイベントコードを取得します

各命令の詳細な仕様や使い方は『NY シリーズ コマンドリファレンスマニュアル 基本編 (SBCA-437)』を参照してください。

EtherCAT マスタでの異常検知の例：

名称	データ型	初期値	コメント
Trigger	BOOL	FALSE	取得条件
EC_Error	BOOL	FALSE	EtherCAT マスタ異常有無



コントローラ異常の解除命令

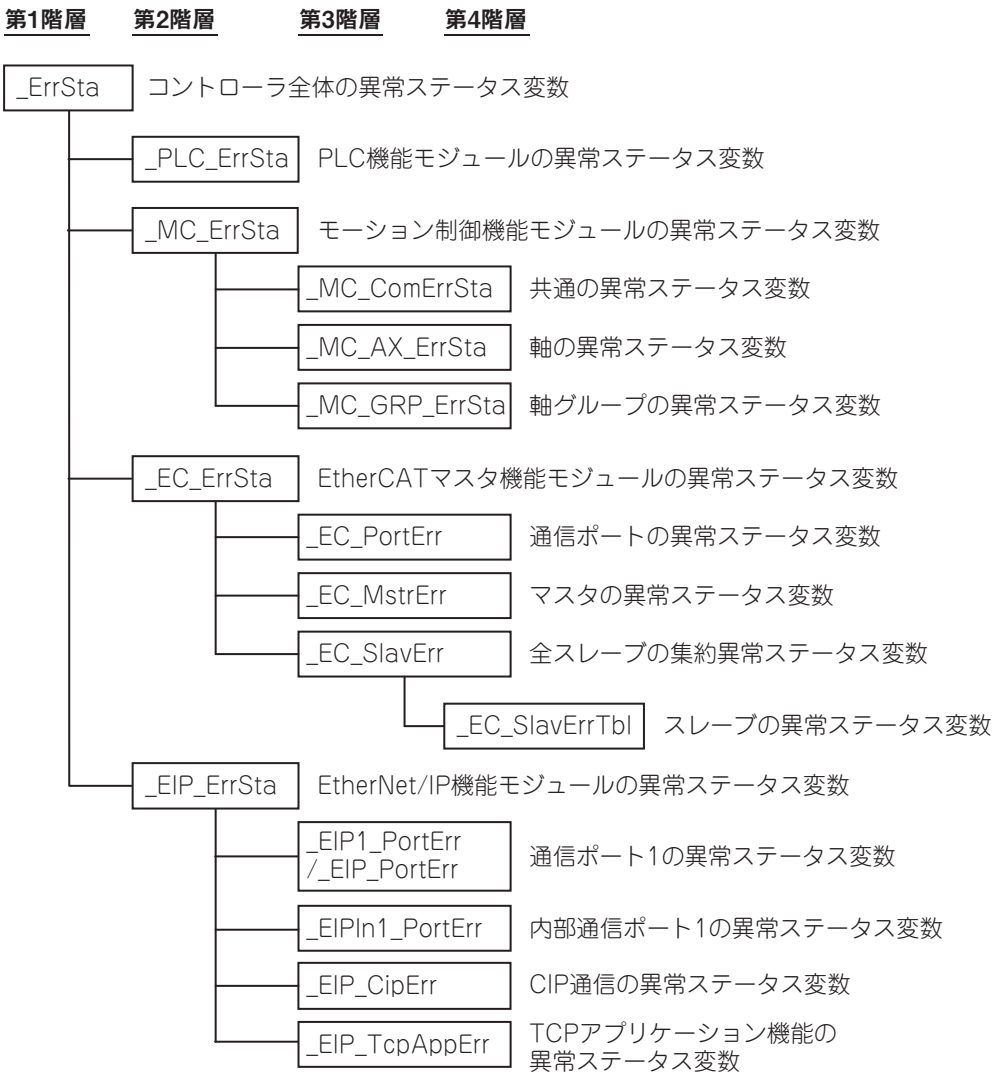
ユーザプログラム上で異常解除命令を使用することで、コントローラで発生している異常を解除することができます。
異常を解除するには、発生しているコントローラ異常の要因を特定し、あらかじめ異常の要因を取り除くことが必要です。
異常解除は機能モジュールごとに用意された以下の異常解除命令にて行います。

命令名称	命令	機能
PLC 異常解除	ResetPLCError	PLC 機能モジュールで発生中のコントローラ異常を解除します
モーション制御異常解除	ResetMCError	モーション制御機能モジュールで発生中のコントローラ異常を解除します
EtherCAT 異常解除	ResetECError	EtherCAT マスタ機能モジュールで発生中のコントローラ異常を解除します

各命令の詳細な仕様や使い方は『NY シリーズ コマンドリファレンスマニュアル 基本編 (SBCA-437)』を参照してください。

2-3-4 システム定義変数による異常の確認

システム定義変数には異常の状態を表す異常ステータス変数があり、階層構造になっています。各階層の異常ステータスは、その下位の階層の異常ステータスの情報を OR 論理により集約しています。異常ステータス変数は、通信を介して外部から状態を参照することができます。
システム定義変数に関する詳細は『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ソフトウェア編(SBCA-436)』を参照してください。



2-4 Sysmac Studio がオンライン接続できない場合の対処方法

Sysmac Studio がコントローラとオンライン接続できない場合の対処方法を説明します。

2-4-1 Sysmac Studio がオンライン接続できない要因と対処方法

Sysmac Studio がコントローラとオンライン接続できない場合に考えられる要因として以下があります。

要因	説明	対処方法
設定誤りまたは通信経路不良	Sysmac Studio をコントローラとオンライン接続するための設定に誤りがある。または、通信経路が不良である	「2-4-2 要因ごとの対処方法 (P.2-16)」の「設定誤りまたは通信経路不良の場合の対処方法 (P.2-16)」を参照してください
コントローラが動作できない異常	コントローラの動作が停止する異常が発生している	「2-1-1 コントローラが動作しているかの確認フロー (P.2-2)」を参照してください。
EtherNet/IP 機能モジュールの異常	EtherNet/IP 機能モジュールで異常が発生している	「2-1-2 EtherNet/IP 機能モジュールの異常状態の確認フロー (P.2-3)」を参照してください

コントローラの RUN LED の状態から発生要因を絞り込めます。該当する発生要因の対処方法を実施してください。

○：発生要因

RUN LED	要因	
	設定誤りまたは通信経路不良	NY シリーズコントローラが動作できない異常
●（消灯）	○	○
⊙ （点滅：2s／0.5s 周期）	－	○*1
○（点灯）	○	－

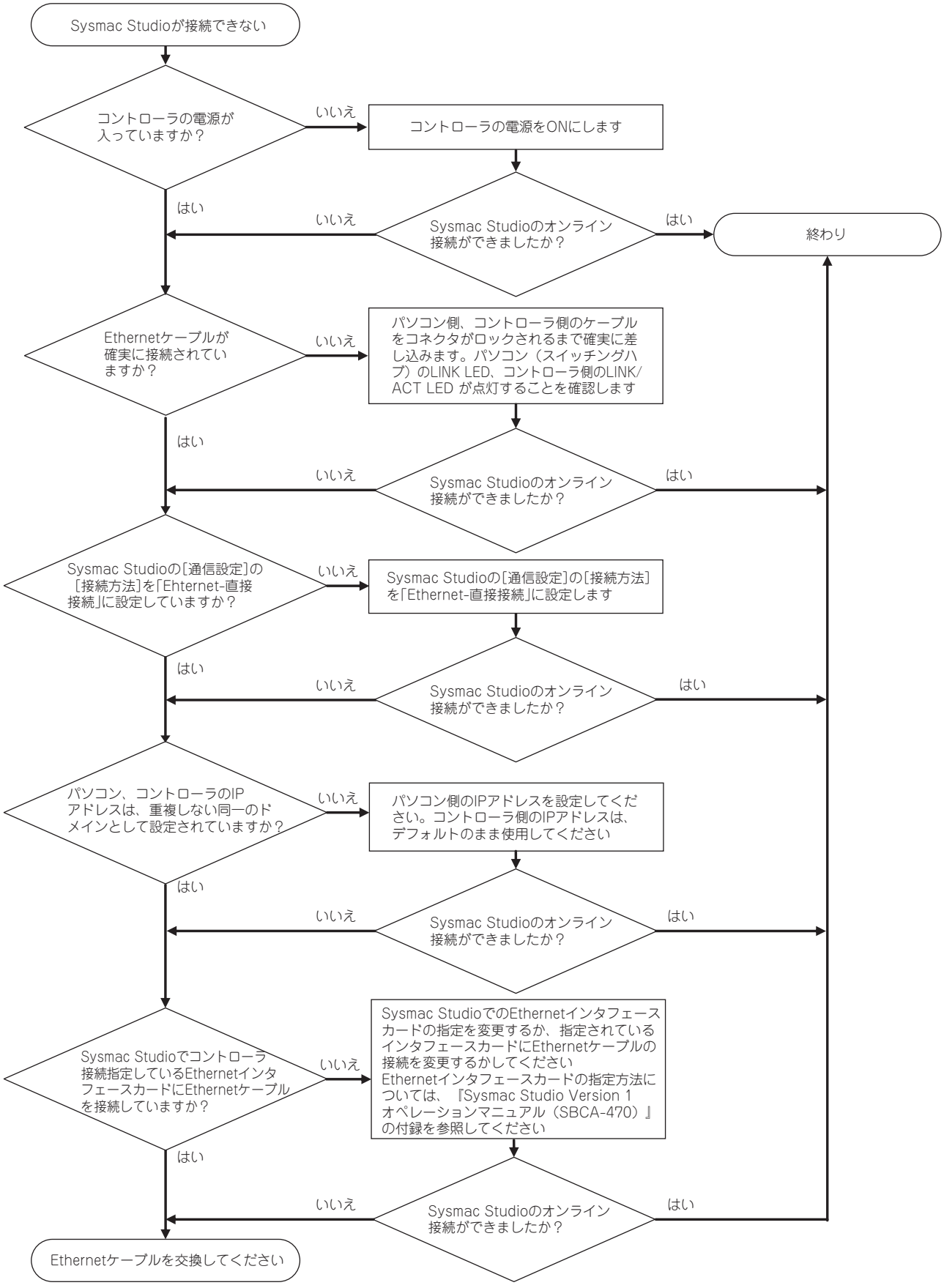
*1. 同時に ERR LED が点灯しているか、RUN LED の 2s 周期の点滅が 30 秒以上継続している場合が「NY シリーズコントローラが動作できない異常」です。

2-4-2 要因ごとの対処方法

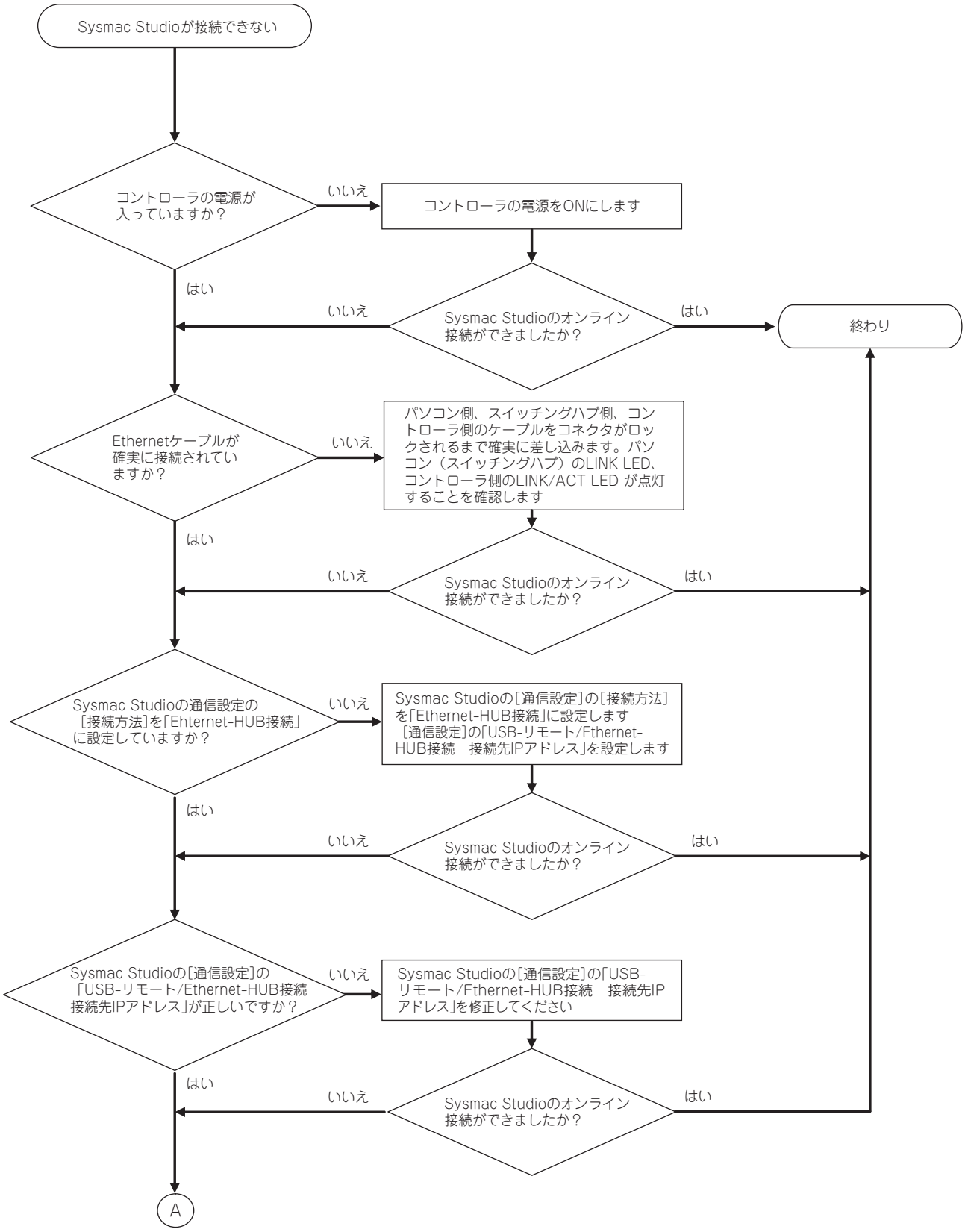
「設定誤り、通信経路不良」の場合の対処方法を説明します。

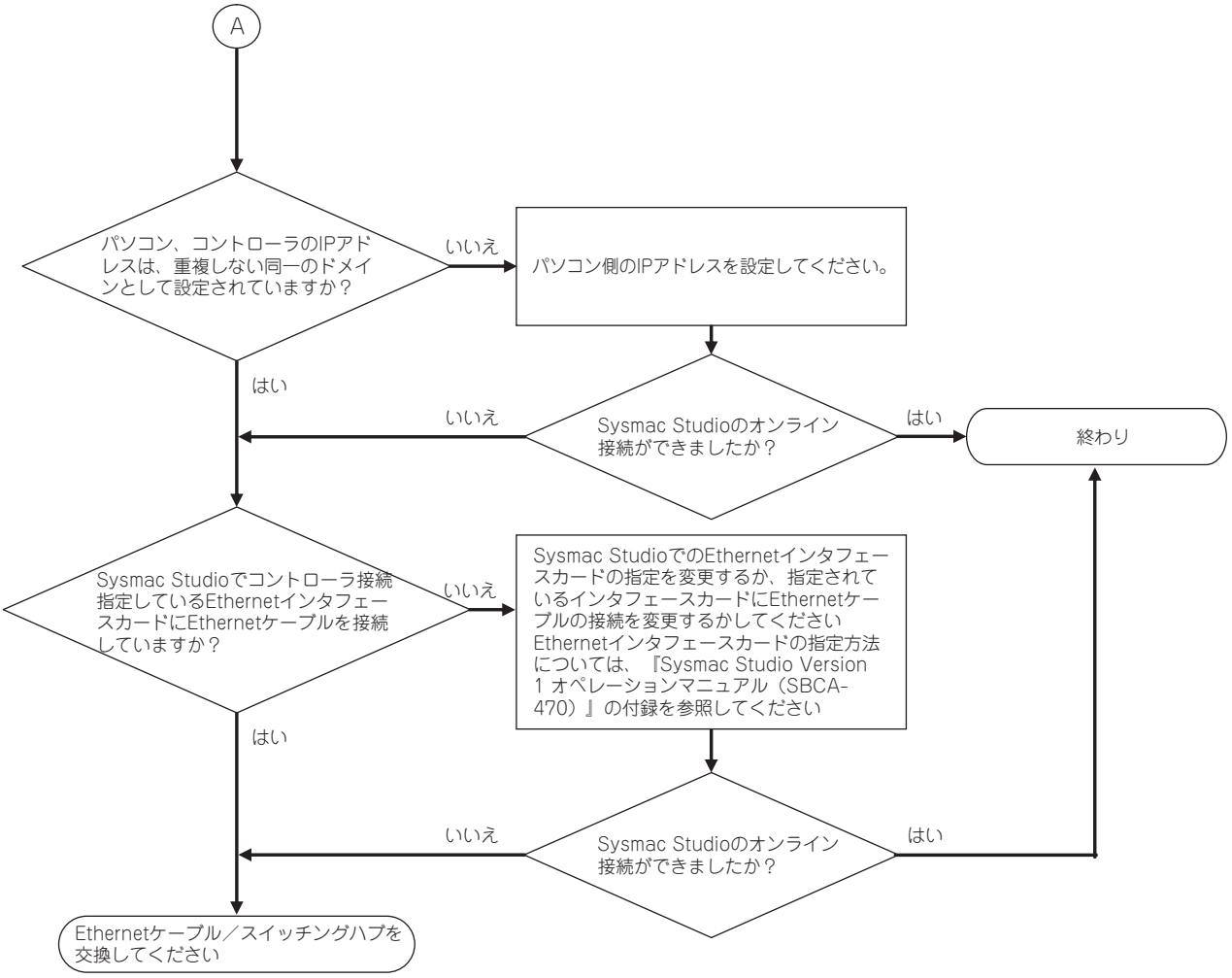
設定誤りまたは通信経路不良の場合の対処方法

● EtherNet/IP ポートでの直接接続


Sysmac Studioが接続できない
コントローラの電源が入っていますか？
いいえ
コントローラの電源をONにします
はい
いいえ
Sysmac Studioのオンライン接続ができましたか？
はい
終わり
Ethernetケーブルが確実に接続されていますか？
いいえ
パソコン側、コントローラ側のケーブルをコネクタがロックされるまで確実に差し込みます。パソコン（スイッチングハブ）のLINK LED、コントローラ側のLINK/ACT LED が点灯することを確認します
はい
いいえ
Sysmac Studioのオンライン接続ができましたか？
はい
Sysmac Studioの[通信設定]の[接続方法]を「Ehternet-直接接続」に設定していますか？
いいえ
Sysmac Studioの[通信設定]の[接続方法]を「Ethernet-直接接続」に設定します
はい
いいえ
Sysmac Studioのオンライン接続ができましたか？
はい
パソコン、コントローラのIPアドレスは、重複しない同一のドメインとして設定されていますか？
いいえ
パソコン側のIPアドレスを設定してください。コントローラ側のIPアドレスは、デフォルトのまま使用してください
はい
いいえ
Sysmac Studioのオンライン接続ができましたか？
はい
Sysmac Studioでコントローラ接続指定しているEthernetインタフェースカードにEthernetケーブルを接続していますか？
いいえ
Sysmac StudioでのEthernetインタフェースカードの指定を変更するか、指定されているインタフェースカードにEthernetケーブルの接続を変更するかしてください
Ethernetインタフェースカードの指定方法については、『Sysmac Studio Version 1 オペレーションマニュアル（SBCA-470）』の付録を参照してください
はい
いいえ
Sysmac Studioのオンライン接続ができましたか？
はい
Ethernetケーブルを交換してください

● Ethernet での HUB 接続




A
パソコン、コントローラのIPアドレスは、重複しない同一のドメインとして設定されていますか？
いいえ
パソコン側のIPアドレスを設定してください。
はい
Sysmac Studioのオンライン接続ができましたか？
いいえ
はい
終わり
Sysmac Studioでコントローラ接続指定しているEthernetインタフェースカードにEthernetケーブルを接続していますか？
いいえ
Sysmac StudioでのEthernetインタフェースカードの指定を変更するか、指定されているインタフェースカードにEthernetケーブルの接続を変更するかしてください Ethernetインタフェースカードの指定方法については、『Sysmac Studio Version 1 オペレーションマニュアル（SBCA-470）』の付録を参照してください
はい
Sysmac Studioのオンライン接続ができましたか？
いいえ
はい
Ethernetケーブル／スイッチングハブを交換してください

3

異常の内容と処置

本章では、NY シリーズのコントローラで発生する異常（イベント）とトラブル、およびその処置に ついて詳細に説明します。
コントローラの標準以外の形式だけで発生する異常（イベント）、および接続機器で発生する異常（イベント）については、「付録 (P.A-1)」に異常の一覧だけが記載されています。異常の詳細については各製品のマニュアルを参照してください。

3-1　表の見方 3-2
3-1-1　異常一覧の見方 3-3
3-1-2　異常の説明の見方 3-4
3-2　PLC 機能モジュールの異常 3-5
3-2-1　異常一覧 3-5
3-2-2　異常の説明 3-42
3-2-3　その他のトラブルと処置 3-209
3-3　モーション制御機能モジュールの異常 3-210
3-3-1　異常一覧 3-210
3-3-2　異常の説明 3-235
3-3-3　その他のトラブルと処置 3-331
3-4　EtherNet/IP 機能モジュールの異常 3-335
3-4-1　異常一覧 3-335
3-4-2　異常の説明 3-339
3-4-3　その他のトラブルと処置 3-362
3-5　EtherCAT マスタ機能モジュールの異常 3-363
3-5-1　異常一覧 3-363
3-5-2　異常の説明 3-368

3-1 表の見方

異常（イベント）は各発生源で機能分類ごとに記載されています。また、異常以外のイベントも併せて記載されています。

参考

命令やモーション制御命令のエラーコードの内容を確認するには、エラーコードに対応するイベントコードの説明を参照してください。命令で発生するイベントは、「3-2 PLC 機能モジュールの異常 (P.3-5)」、モーション制御命令のイベントは、「3-3 モーション制御機能モジュールの異常 (P.3-210)」に記載されています。イベントコードとエラーコードの関係は、「イベントコードとエラーコードの関係 (P.1-17)」を参照してください。

● NY シリーズコントローラ使用時のイベント説明の読み替え

Sysmac Studio で表示されるイベントの説明は、NY シリーズコントローラと NJ/NX シリーズコントローラで共通で発生するイベントに対しては NJ/NX シリーズコントローラでの説明となっています。そのため NY シリーズコントローラを使用している場合は、表示内容の読み替えが必要な場合があります。以下の点に注意してください。

- NY シリーズ コントローラは、CJ ユニットを接続できません。CJ ユニットについて記載している項目については、読み飛ばしてください。
- 各異常の説明で、「CPU ユニット」と記載しているところは、「NY シリーズ コントローラ」または「NY シリーズ産業用 PC」と読み替えてください。
- NY シリーズ コントローラ側には、SD メモリカードは装着できませんが、Windows の共有フォルダを使って、仮想 SD メモリカード機能を提供しています。そのため、「SD メモリカード」と記載しているところは、「仮想 SD メモリカード」と読み替えてください。仮想 SD メモリカード機能の詳細については、『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル セットアップ編（SBCA-441)』を参照してください。
- NY シリーズには、SD PWR LED, SD BUSY LED はありません。SD PWR LED, SD BUSY LED について記載している項目については、読み飛ばしてください。
- NY シリーズには、EtherCAT の RUN LED, ERR LED, LINK/ACT LED はありません。
- 参照先として NJ/NX シリーズのマニュアルが記載されているところは、NY シリーズのマニュアルに読み替えてください。
- NY シリーズ コントローラのユニットバージョンは、Ver.1.12 以降です。イベントの説明の中に、対象となるユニットバージョンの範囲の記載が出てくる場合は、該当する記載を読んでください。

3-1-1　異常一覧の見方

異常一覧の内容は以下のとおりです。

項目	説明
イベントコード	NY シリーズのコントローラで発生した異常（イベント）のコードです。16 進数 8 けたで表されます。
イベント名	異常（イベント）の名称です。
内容	異常（イベント）の内容です。
発生要因（推定原因）	推定される異常（イベント）発生の要因です。
重要度	異常（イベント）による制御に対する影響の大きさを表します。 略称は以下を意味しています。 全：全停止フォールトレベル 部：部分停止フォールトレベル 軽：軽度フォールトレベル 監：監視情報 般：一般情報 記号は以下を意味しています。 ○：システムにより定義されている重要度 ⊙：ユーザが変更可能な重要度 *1
参照先	異常（イベント）の詳細が記載されているページ番号です。

*1.　変更可能な重要度がある場合にだけ記載します。

3-1-2　異常の説明の見方

各異常の説明で使用する表の各項目の意味を［　］内に示します。

<table>
<tr><td>イベント名</td><td colspan="2">［異常（イベント）の名称です。］</td><td>イベントコード</td><td colspan="2">［異常（イベント）のコードです。］</td></tr>
<tr><td>内容</td><td colspan="5">［異常（イベント）の内容です。］</td></tr>
<tr><td>発生源</td><td colspan="2">［異常（イベント）が発生した箇所です。］</td><td>発生源詳細</td><td>［発生源の詳細です。］</td><td>検出タイミング</td><td>［異常検出のタイミングです。］</td></tr>
<tr><td rowspan="2">異常の属性</td><td>重要度</td><td>［制御に対する影響の大きさです。］ *1</td><td>復旧方法</td><td>［異常の要因を除去した後に、状態を正常に戻すための方法です。］</td><td>ログカテゴリ</td><td>［保存されるログの種類です。］ *2</td></tr>
<tr><td>発生の影響</td><td>ユーザプログラム</td><td>［ユーザプログラムの実行状態です。］ *3</td><td>動作</td><td colspan="2">［異常（イベント）発生時の動作に関する特記事項です。］</td></tr>
<tr><td>LED</td><td colspan="5">［内蔵 EtherCAT ポート用 LED の表示状態、または内蔵 EtherNet/IP ポートの Industrial PC Support Utility で確認できるステータスです。発生源が EtherCAT マスタ機能モジュール、EtherNet/IP 機能モジュールの時のみ記載します］</td></tr>
<tr><td rowspan="2">システム定義変数</td><td colspan="2">変数名</td><td>データ型</td><td colspan="2">名称</td></tr>
<tr><td colspan="5">［異常を検知するシステム定義変数、異常の影響を受けるシステム定義変数、異常の原因となるシステム定義変数の変数名とデータ型、名称です。］ *4</td></tr>
<tr><td rowspan="2">発生要因とその処置</td><td colspan="2">発生要因（推定原因）</td><td>処置対策</td><td colspan="2">再発防止</td></tr>
<tr><td colspan="5">［異常（イベント）の発生要因と処置対策、再発防止方法です。］</td></tr>
<tr><td>付属情報</td><td colspan="5">［Sysmac Studio／NS シリーズ表示器で表示される付属情報内容です。］ *5</td></tr>
<tr><td>注意点／備考</td><td colspan="5">［その他の注意点、制約事項、補足説明などです。ユーザが選択可能な重要度がある場合は、選択可能な重要度、復旧方法、動作などの関連事項を記載します。］</td></tr>
</table>

*1.　次のいずれかになります。
　　全停止フォールト：全停止フォールトレベル
　　部分停止フォールト：部分停止フォールトレベル
　　軽度フォールト：軽度フォールトレベル
　　監視情報
　　一般情報

*2.　次のいずれかになります。
　　システムログ：システムイベントログ
　　アクセスログ：アクセスイベントログ

*3.　次のいずれかになります。
　　継続：ユーザプログラムの実行を継続します。
　　停止：ユーザプログラムの実行を停止します。
　　開始：ユーザプログラムの実行を開始します。

*4.　本項目にはデバイス変数もまとめて書いています。
　　システム定義変数とデバイス変数の違いは以下になります。
　　システム定義変数：変数名がアンダーバー（_）で始まります。
　　デバイス変数：変数名がアンダーバー（_）以外で始まります。

*5.　表示器のトラブルシュータの対応範囲については、「A-4 表示器のトラブルシュータの対応範囲 (P.A-134)」の付録を参照してください。

3-2 PLC 機能モジュールの異常

PLC 機能モジュールで発生する異常（イベント）を記載します。
以下の機能分類があります。

- 自己診断
- タスク
- コントローラ操作
- 命令

参考

- 命令のイベントを発生させるには、コントローラ設定の［イベントログ設定］で、［命令エラー出力］を［する］に設定してください。デフォルト設定では命令のイベントは発生しません。

3-2-1 異常一覧

自己診断関連

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
000D0000Hex	内部バスチェックエラー	内部バスで致命的なエラーが発生しました	• 導電性異物混入 • ノイズ • CPU ユニット故障	○					P.3-42
000E0000Hex	不揮発性メモリ寿命	不揮発性メモリの消去回数が規定値をオーバーしました。またはメモリの不良ブロック数が規定値をオーバーしました	• 不揮発性メモリの寿命	○					P.3-43
00110000Hex	CPU ユニット内部温度オーバー（運転停止）	CPU ユニット内部の温度が高温になったため、運転を停止しました	• 使用周囲温度が高い	○					P.3-44
10010000Hex	不揮発性メモリ修復あり	不揮発性メモリのチェックでエラーを検出し、ファイルシステムの修復またはフォーマットを実行しました。ただし、以前のファイルが削除された可能性があります	• BUSY LED 点灯中に、コントローラの電源を OFF にした • BUSY LED 点灯中に、瞬停によりコントローラに電断が発生した	○					P.3-45
10020000Hex	不揮発性メモリデータ破壊	不揮発性メモリに存在すべきファイルがないか、破壊されています	• BUSY LED 点灯中に、コントローラの電源を OFF にした • BUSY LED 点灯中に、瞬停によりコントローラに電断が発生した • CPU ユニットの故障	○					P.3-46
10080000Hex	メインメモリチェックエラー	CPU ユニット内部のメインメモリのチェックでエラーを検出しました	• 導電性異物混入 • ノイズ • ソフトエラー • CPU ユニット故障	○					P.3-46

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
100B0000Hex	不揮発性メモリデータ破壊	不揮発性メモリに存在すべきファイルがないか、破壊されています	• BUSY LED 点灯中に、コントローラの電源を OFF した • BUSY LED 点灯中に、瞬停によりコントローラに電断が発生した • CPU ユニットの故障	○					P.3-47
100C0000Hex	イベント重要度設定異常	イベント重要度設定ファイルの内容が不正です	• イベント重要度設定のダウンロード中にコントローラを電断／Sysmac Studio との通信を切断したためイベント重要度設定が不正 • メモリオールクリア中にコントローラを電断したためイベント重要度設定が不正 • 不揮発性メモリの故障	○					P.3-47
100F0000Hex	保持変数の現在値復元失敗	起動時に保持変数の現在値の復元に失敗し、初期化されました	• ソフトウェアにエラーが発生した • バックアップメモリの故障	○					P.3-48
10100000Hex	保持変数の現在値保存未実行	強制シャットダウンされた、またはソフトウェアにエラーが発生したため、電断時処理の保持変数の現在値の保存処理が実行できませんでした	• 強制シャットダウンされた • ソフトウェアにエラーが発生した	○					P.3-49
10120000Hex	ファームウェア構成不整合	ファームウェアを構成するソフトウェアに不整合が検出されました	• ファームウェアアップデートが未完了である • レスキューディスクによりファームウェアが部分的に復元された • ストレージデバイスの交換が行われた	○					P.3-50
40030000Hex	PLC システム処理異常	PLC 機能モジュールで致命的な異常を検出しました	• ソフトウェアにエラーが発生した	○					P.3-50
40040000Hex	PLC システム処理異常	PLC 機能モジュールで致命的な異常を検出しました	• ソフトウェアにエラーが発生した	○					P.3-50
000B0000Hex	バッテリ電圧低下	バッテリ電圧が低下しました	• バッテリの電圧低下 • バッテリのコネクタのはずれ • バッテリがない			○	⊙		P.3-51
000C0000Hex	CPU ユニット内部温度オーバー	CPU ユニット内部の温度が既定値以上になりました	• 使用周囲温度が高い			○			P.3-51
00120000Hex	ファン回転数低下	ファンの回転数が既定値以下になりました	• ファンの動作を妨げる障害物がある • ファンの寿命 • ファンの故障			○	⊙		P.3-52
100E0000Hex	共有フォルダアクセス中電源断	共有フォルダアクセス中にコントローラの電源断が発生しました	• ファイルアクセス中に、コントローラの電源を OFF にした • ファイルアクセス中に、瞬停によりコントローラに電断が発生した				○		P.3-52
90220000Hex	UPS バッテリ運転開始	UPS のバッテリによる運転が開始されました	UPS を接続している状態で電源断された					○	P.3-53

タスク関連

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
60020000Hex	タスク実行タイムアウト	タスクの実行がタイムアウト検出時間を超えました	• タイムアウト検出時間の設定が短すぎる • タスク周期の設定が短すぎる • ユーザプログラムの規模が大きい • 処理の繰り返し回数が、意図しない大きな値になっている • タスク優先度の誤り • イベントタスクの実行頻度が高い	○					P.3-54
60030000Hex	I/O リフレッシュ周期オーバー	プライマリ定周期タスク、定周期タスクのタスク周期内に I/O リフレッシュが完了しない状態が連続して発生しました	• タスク周期の設定が短すぎる • 周期タスク、イベントタスクのタスク優先度の誤り • タスクの周期で I/O リフレッシュするユニット／スレーブ数が多い • イベントタスクの実行頻度が高い	○					P.3-55
60010000Hex	タスク周期オーバー	プライマリ定周期タスク、定周期タスクにおいて、設定周期内にタスクの実行が終わりませんでした	• タスク周期の設定が短すぎる • ユーザプログラムの規模が大きい • 処理の繰り返し回数が、意図しない大きな値になっている • 周期タスク、イベントタスクのタスク優先度の誤り • イベントタスクの実行頻度が高い			○			P.3-56
60050000Hex	タスク周期オーバー	プライマリ定周期タスク、定周期タスクにおいて、設定周期内にタスクの実行が終わりませんでした	• タスク周期の設定が短すぎる • ユーザプログラムの規模が大きい • 処理の繰り返し回数が、意図しない大きな値になっている • 周期タスク、イベントタスクのタスク優先度の誤り • イベントタスクの実行頻度が高い				○		P.3-57

コントローラ操作関連

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
10200000Hex	ユーザプログラム／コントローラ構成・設定転送エラー	ユーザプログラムまたはコントローラ構成・設定を正しくを転送できませんでした	• ユーザプログラムまたはコントローラ構成・設定のダウンロード中にコントローラを電断したためプログラムまたはコントローラ構成・設定が不正 • オンラインエディット操作中にコントローラを電断したためプログラムまたはコントローラ構成・設定が不正 • メモリオールクリア中にコントローラを電断したためプログラムまたはコントローラ構成・設定が不正 • リストア中にコントローラを電断したためプログラムまたはコントローラ構成・設定が不正 • 不揮発性メモリの故障	○					P.3-58
10210000Hex	ユーザプログラム実行用 ID 不正	ユーザプログラムと CPU ユニットに設定されたユーザプログラム実行用 ID が一致していません	• ユーザプログラムおよび CPU ユニットに設定されたユーザプログラム実行用 ID が一致していない • CPU ユニットにユーザプログラム実行用 ID が設定されているが、ユーザプログラムには設定されていない	○					P.3-59
10240000Hex	不正なユーザプログラム	ユーザプログラムが不正です	• ファンクションブロック／ファンクションのネスティングの階層が制限を超えている	○					P.3-59
10250000Hex	ユーザプログラム／コントローラ構成・設定不正	使用メモリが上限をオーバーしているか、ユーザプログラムまたはコントローラ構成・設定データが壊れています	• データ量の上限値オーバー • メインメモリ容量オーバー • 不揮発性メモリの劣化、故障	○					P.3-60
40110000Hex	PLC 機能処理異常	PLC 機能モジュールで致命的な異常を検出しました	• ソフトウェアにエラーが発生した	○					P.3-60
44420000Hex	PLC 機能処理異常	PLC 機能モジュールで致命的な異常を検出しました	• ソフトウェアにエラーが発生した	○					P.3-61
40120000Hex	PLC 機能処理異常	PLC 機能モジュールで致命的な異常を検出しました	• ソフトウェアにエラーが発生した		○				P.3-61
40130000Hex	PLC 機能処理異常	PLC 機能モジュールの一部で致命的な異常を検出しました	• ソフトウェアにエラーが発生した			○			P.3-62
10230000Hex	イベントログ保存失敗	イベントログの保存に失敗しました	• 強制シャットダウンされた • イベントログエリアのデータが不正				○		P.3-62
10260000Hex	トレース設定転送失敗	トレース設定の転送中に電断が発生しました	• トレース設定の転送中に電断した				○		P.3-63

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
10350000Hex	バックアップ開始失敗	バックアップの実行前チェックで異常を検出しました	• 共有フォルダが認識されていない • ［SD メモリカードへのバックアップ禁止］設定が「禁止する」に設定されている • 他のバックアップ機能が動作中である • 同期、オンラインエディットまたはメモリオールクリアが実行中である • ユーザ操作によりバックアップを中止した • Sysmac Studio とのオンライン接続が切断した • Windows ストレージの故障、または Windows 側での誤操作・障害などによる共有フォルダ認識不可				○		P.3-64
10360000Hex	バックアップ実行失敗	バックアップが異常終了しました	• 以下の要因により、共有フォルダへのアクセスに失敗した • コントローラ用のアカウントに、共有フォルダへの書き込み権限がない • バックアップ中に共有フォルダの認識が解除された。認識解除の要因については、「共有フォルダ認識解除完了」(103B0000Hex)を参照してください • 共有フォルダが存在するパーティションの容量が不足している • 共有フォルダ内のファイル、またはディレクトリの数が最大数を超えた • カムテーブル保存命令、または CPU ユニット名称の更新が実行中である • 指定ディレクトリと同名のファイルが存在している • バックアップ中に共有フォルダの認識が解除されたため、バックアップデータの保存に失敗した • スレーブのバックアップに失敗した • ユーザ操作によりバックアップを中止した • Sysmac Studio とのオンライン接続が切断した • パソコンへのバックアップ対象データの保存に失敗した				○		P.3-65

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
10370000Hex	リストア開始失敗	リストアの実行前チェックで異常を検出しました	• 共有フォルダのバックアップファイルが壊れている、または、必ずリストアするデータが共有フォルダのバックアップファイルに存在しない • リストア先の CPU ユニットのユニットバージョンが共有フォルダのバックアップファイルのユニットバージョンより古い • リストア先の CPU ユニットの形式が共有フォルダのバックアップファイルの CPU ユニットの形式と一致しない • CPU ユニットの書込プロテクト機能が有効 • 他のバックアップ機能が動作中である • 同期、オンラインエディットまたはメモリオールクリアが実行中である • Sysmac Studio とのオンライン接続が切断した				○		P.3-67
10380000Hex	リストア実行失敗	リストアが異常終了しました	• バックアップファイルが壊れている • スレーブのリストアに失敗した				○		P.3-68
10390000Hex	共有フォルダ認識失敗	共有フォルダの認識に失敗しました	• Windows 側の要因により、コントローラが共有フォルダに接続できなかった • Windows の内部ポート IP アドレスと、コントローラの内部ポート IP アドレスのネットワークセグメントが異なっているため、コントローラが共有フォルダに接続できなかった • コントローラの仮想 SD メモリカード設定で指定した項目が、Windows 側の設定と一致しないため、コントローラが共有フォルダに接続できなかった • コントローラ側の仮想 SD メモリカード設定で指定したユーザ名またはパスワードが、Windows 側の設定と一致しないため、コントローラが共有フォルダのログオン認証に失敗した				○		P.3-69
103A0000Hex	共有フォルダ認識解除失敗	共有フォルダの認識解除に失敗しました	• 共有フォルダのファイルアクセス中に、仮想 SD メモリカード設定を変更した				○		P.3-70
103B0000Hex	共有フォルダ認識解除完了	共有フォルダの認識が解除されました	• 仮想 SD メモリカード設定が更新されたため、旧仮想 SD メモリカード設定内容に基づく共有フォルダの認識が解除された • 共有が解除された				○		P.3-71

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
40140000Hex	PLC システム情報	PLC 機能モジュールの内部情報です	• PLC 機能モジュールの内部情報です。他イベントの追加情報として記録しています。				○		P.3-72
40170000Hex	セーフモード	コントローラをセーフモードで起動しました	• コントローラをセーフモードで起動した				○		P.3-72
44600000Hex	OS の処理異常	Windows で異常が発生していることを検知しました	• Windows でソフトウェアエラーが発生し、動作が停止した				○		P.3-72
80230000Hex	NX メッセージ通信異常	メッセージ通信で異常が発生しています	• 通信ケーブルの断線 • 通信ケーブルのコネクタのはずれ • NX メッセージ通信の負荷が高い				○		P.3-73
40150000Hex	PLC システム情報	PLC 機能モジュールの内部情報です	• PLC 機能モジュールの内部情報です。他イベントの追加情報として記録しています。					○	P.3-73
44430000Hex	PLC システム情報	PLC 機能モジュールの内部情報です	• PLC 機能モジュールの内部情報です。他イベントの追加情報として記録しています。					○	P.3-74
90050000Hex	ユーザプログラム／コントローラ構成・設定のダウンロード	ユーザプログラム／コントローラ構成・設定をダウンロードしました	• ユーザプログラム／コントローラ構成・設定をダウンロードした					○	P.3-74
90070000Hex	オンラインエディット転送	ユーザプログラムをオンラインエディットしました	• ユーザプログラムをオンラインエディットし、コントローラに反映した					○	P.3-75
90080000Hex	強制値リフレッシュのセット	強制値リフレッシュのセットが指定されました	• ユーザが強制値リフレッシュのセットを指定した					○	P.3-75
90090000Hex	強制値リフレッシュのリセット	強制値リフレッシュのリセットが指定されました	• ユーザが強制値リフレッシュのリセットを指定した					○	P.3-75
900A0000Hex	強制値リフレッシュの全解除	強制値リフレッシュのすべての解除が指定されました	• ユーザが強制値リフレッシュのすべての解除を指定した					○	P.3-76
900B0000Hex	メモリオールクリア	メモリオールクリアを実行しました	• 管理者権限をもつユーザがメモリオールクリアした					○	P.3-76
900C0000Hex	イベントログのクリア	イベントログをクリアしました	• ユーザがイベントログをクリアした					○	P.3-77
90110000Hex	電源投入	電源投入されました	• 電源投入された					○	P.3-77
90120000Hex	電源断	電源断されました	• 電源断された					○	P.3-77
90130000Hex	運転開始	運転開始しました	• 運転開始を受け付けた					○	P.3-78
90140000Hex	運転停止	運転停止しました	• 運転停止を受け付けた					○	P.3-78
90150000Hex	リセット実行	リセットを実行しました	• リセット指示を受け付けた					○	P.3-78
90160000Hex	ユーザプログラム実行用 ID 書込	CPU ユニットにユーザプログラム実行用 ID が設定または変更されました	• 管理者権限をもつユーザが CPU ユニットのユーザプログラム実行用 ID を変更した					○	P.3-79
90180000Hex	発生中コントローラ異常の全解除	発生中異常を全解除しました	• ユーザが発生中異常を全解除した					○	P.3-79
90190000Hex	強制値リフレッシュの解除	強制値リフレッシュの解除が指定されました	• ユーザが強制値リフレッシュの解除を指定した					○	P.3-79

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
90230000Hex	強制シャットダウン	前回シャットダウンは、ユーザ操作によって強制シャットダウンされました	• 前回シャットダウンは、ユーザ操作によって強制シャットダウンされた					○	P.3-80
90240000Hex	バックアップ開始	バックアップを開始しました	• バックアップを開始した					○	P.3-80
90250000Hex	バックアップ完了	バックアップを正常終了しました	• バックアップを正常終了した					○	P.3-80
90260000Hex	リストア開始	リストアを開始しました	• リストアを開始した					○	P.3-81
90270000Hex	リストア完了	リストアを正常終了しました	• リストアを正常終了した					○	P.3-81
90280000Hex	共有フォルダ認識完了	共有フォルダを認識しました	• 共有フォルダを認識した					○	P.3-82
95700000Hex	OS の起動	Windows が起動しました	• 産業用 PC の起動 • 命令による Windows の再起動 • Windows の操作による Windows の再起動					○	P.3-82
95710000Hex	OS の終了	Windows が終了しました	• 産業用 PC のシャットダウン • 命令による Windows の再起動 • Windows の操作による Windows の再起動					○	P.3-83

命令関連

命令で発生する異常（イベント）の一覧を示します。イベントコードの下位 4 けたが命令のエラーコード(ErrorID)を表します。各エラーコードの説明は、対応するイベントコードの説明を参照してください。たとえば、命令のエラーコードが 16#0400 の場合は、54010400Hex のイベントコードの説明を参照してください。

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54010415Hex	ファームウェア異常	命令実行時に異常を検出しました	• ソフトウェアにエラーが発生した		○				P.3-84
54010400Hex	入力値範囲外	命令の入力パラメータが入力変数の範囲を超えています。 または、整数 0 で除算／剰余演算を行いました	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲を超えている。または、整数 0 で除算／剰余演算を行った				○		P.3-84
54010401Hex	数値関係不正	命令の入力パラメータの値の関係が条件を満たしていません。 または、命令実行演算中／結果の数値が条件を満たしませんでした	• 入力パラメータの値の関係が条件を満たしていない • 命令実行演算中／結果の数値が条件を満たしていない				○		P.3-85
54010402Hex	浮動小数点数エラー	命令の浮動小数点数の入力パラメータに対して数値以外が入力されました	• 命令の浮動小数点数の入力パラメータに対して数値以外が入力された				○		P.3-85
54010403Hex	非 BCD	命令の BCD の入力パラメータに対して BCD データでない値が入力されました	• 命令の BCD の入力パラメータに対して 16 進数の A、B、C、D、E、F が入力されました				○		P.3-86
54010404Hex	符号付き BCD エラー	命令の符号付き BCD データの入力パラメータに対して最上位けたに不正な値が入力されました	• 命令の符号付き BCD データの入力パラメータに対して最上位けたに不正な値が入力された • BCD フォーマットに「_BCD0」が指定されている場合は、最上位けたが 2～F となっている。 • BCD フォーマットに「_BCD2」が指定されている場合は、最上位けたが A,B,C,D,E のいずれかとなっている • BCD フォーマットに「_BCD3」が指定されている場合は、最上位けたが B,C,D,E となっている				○		P.3-86
54010405Hex	指定ビット位置不正	命令で指定されたビット位置が不正です	• 命令で指定されたビット位置が指定されたデータの範囲を超えている				○		P.3-87
54010406Hex	領域範囲外指定	命令で指定されたデータのメモリアドレスやデータサイズが不適切です	• 命令で指定されたデータのメモリアドレスが、有効範囲外である。または、命令で指定されたデータのサイズが、有効範囲を超えている。変数のデータ型とデータサイズとが合っていないことなどが考えられる				○		P.3-87

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54010407Hex	領域オーバー	命令の演算結果が、出力パラメータのデータ領域の範囲を超えています	• 配列要素数など、命令の処理結果が出力パラメータのデータ領域の範囲を超えている				○		P.3-88
54010409Hex	コントローラ異常解除失敗	コントローラ異常未発生の状態で、コントローラ異常解除命令を実行しました	• コントローラ異常未発生の状態で、コントローラ異常解除命令を実行した				○		P.3-88
5401040BHex	ユーザ異常解除失敗	ユーザ異常未発生の状態で、ユーザ異常解除命令を実行しました	• ユーザ異常未発生の状態で、ユーザ異常解除命令を実行した				○		P.3-89
5401040CHex	ユーザ異常最大件数	ユーザ異常命令で最大件数を超えるユーザ異常を発生させようとしました	• ユーザ異常命令で最大件数を超えるユーザ異常を発生させようとした				○		P.3-89
54010410Hex	文字列フォーマット異常	命令に入力された文字列が正しい文字列ではありません	• 文字列を数値に変換する命令の入力文字列が数値を表す文字列または正の数値を表す文字列でない • 入力文字列が NULL 文字で終わっていない				○		P.3-90
54010411Hex	指定プログラム不正	命令で指定されたプログラムが存在しません	• 該当命令で指定されたプログラムが存在していないか削除された				○		P.3-90
54010414Hex	スタックアンダーフロー	スタックにデータが存在しません	• データが存在しないスタックからデータを取り出そうとした				○		P.3-91
54010416Hex	配列の要素数・次元数不正	命令の配列の入出力パラメータに対して、要素数・次元数が範囲を超えています	• 命令の配列の入出力パラメータに対して、要素数・次元数が範囲を超えた				○		P.3-91
54010417Hex	指定タスク不正	命令で指定されたタスクが存在しません	• 指定したタスクが存在しない				○		P.3-92
54010418Hex	指定タスク不許可	命令で指定されたタスクが指定を許可されていません	• 自タスクを指定した、またはプライマリ周期タスクおよび周期タスクを指定した				○		P.3-92
54010419Hex	データ型不正	命令で使用できない型のデータが入力／入出力に指定されています	• 命令で使用できない型のデータを入力／入出力に指定した				○		P.3-93
5401041AHex	命令多重起動	多重起動できない命令を多重起動しました	• 多重起動できない命令を複数同時に実行しようとした				○		P.3-93
5401041BHex	データ容量超過	命令に渡されたデータが大きすぎて処理できません	• 命令が処理できる容量よりも大きいデータが命令に渡された				○		P.3-94
5401041CHex	データサイズ不一致	命令の入力／入出力で指定されたデータが対象パラメータのサイズと一致しません	• 対象パラメータのサイズと一致しないサイズのデータを命令の入力／入出力に指定した				○		P.3-94
5401041DHex	命令同時実行リソースオーバ	同時に実行できる該当命令群のリソースを超えて命令が実行されました	• 同時に実行できる個数を超えて該当命令が実行された。				○		P.3-95

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54010421Hex	プログラムハッシュコード取得失敗	プログラムハッシュコードの取得に失敗しました	• ユーザプログラムの転送に失敗した。 • CPU ユニットにダウンロードしたプロジェクトに、命令が必要とする情報が含まれていなかった。 • 不揮発性メモリの故障				○		P.3-95
54010C03Hex	受信バッファフル	受信バッファがフルの状態になりました	• 受信バッファがフルになりました				○		P.3-96
54010C04Hex	ポート多重起動	同時に実行できないシリアル通信命令が実行されました	• 同時に実行できない命令の実行中に、当該命令が起動された				○		P.3-96
54010C05Hex	パリティエラー	受信データにパリティエラーが発生しました	• 通信設定、伝送速度の設定が相手デバイスと合っていない • ノイズ				○		P.3-97
54010C06Hex	フレーミングエラー	受信データにフレーミングエラーが発生しました	• 通信設定、伝送速度の設定が相手デバイスと合っていない • ノイズ				○		P.3-97
54010C07Hex	オーバーランエラー	受信データにオーバーランエラーが発生しました	• 伝送速度が速すぎるため、受信処理中に次のデータを受信した				○		P.3-98
54010C08Hex	CRC 不一致	受信データの CRC が一致しませんでした	• 誤ったメッセージを受信した • ノイズ				○		P.3-98
54010C0BHex	シリアル通信タイムアウト	シリアル通信でタイムアウトが発生しました	• 相手デバイスとの配線ができていない • 相手デバイスの電源が入っていない • 通信設定、伝送速度の設定が相手デバイスと合っていない • ノイズ				○		P.3-99
54010C0CHex	対象外ポートへの命令実行	本命令の対象となっていないポートを指定して、命令を実行しました	• 本命令の対象となっていないポートを指定して、命令を実行した				○		P.3-99
54010C0DHex（Ver.1.14 以降）	CIF ユニット初期化	CIF ユニットが初期化されたため、CIF ユニットにバッファされていた送受信データが消失しました	CIF ユニットが初期化された				○		P.3-100
54010C10Hex	Modbus 例外レスポンス	Modbus のスレーブから例外コードが返ってきました	• Modbus スレーブで異常を検出した				○		P.3-100
54010C11Hex	Modbus レスポンス不正	Modebus スレーブからのレスポンスが想定外のものでした	• Modebus スレーブからのレスポンスの Function Code またはデータサイズが不正				○		P.3-101
54011403Hex	指定ファイル不正	命令で指定されたファイルが存在しません。または、指定されたファイルが破損しています	• 指定されたファイルが存在しない • 指定されたファイルが破損している • 接触不良などにより、SD カードに正常にアクセスできない				○		P.3-101
54011405Hex	ファイルアクセス中	命令で指定したファイルが使用中のためアクセスできませんでした	• 他の命令によりアクセス中のファイルに、別の命令で書込や読出を行おうとした				○		P.3-102

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54011406Hex	オープンモード不一致	命令でのファイル操作がファイルのオープンモードと一致していません	• ファイルオープン命令で指定されたファイルのオープンモードと、その後の SD メモリカード用命令によるファイル操作に不整合がある				○		P.3-102
54011407Hex	オフセット範囲外	命令で指定したオフセットで指定されるアドレスにアクセスできません	• ファイルサイズを超えてアクセスしようとした				○		P.3-103
54011408Hex	空ディレクトリ以外	ディレクトリ削除命令を実行、またはディレクトリの名称を変更しようとしましたが、ディレクトリの中身が空ではありません	• ディレクトリ削除命令を実行しようとしたが、ディレクトリの中身が空でない • ディレクトリの名称を変更しようとしたが、ディレクトリの中にディレクトリが存在する				○		P.3-103
54011409Hex	同一ファイル名あり	命令で指定されたファイルと同一名のファイルが存在するため、命令を実行できませんでした	• 命令で指定された作成ファイルと同一名のファイルがすでに存在している				○		P.3-104
5401140AHex	指定ファイル書込禁止	命令実行時に、ライトプロテクトされているファイルまたはディレクトリへ書込を行おうとしました	• 命令で指定された書込ファイルまたはディレクトリにライトプロテクトがかかっている				○		P.3-104
5401140BHex	ファイルオープン最大数超過	命令実行中のファイルオープン時に、オープンしているファイル数が最大数を超えました	• 命令実行中のファイルオープン時に、オープンしているファイル数が最大数を超えた				○		P.3-105
5401140CHex	指定ディレクトリ不正	命令で指定されたディレクトリが存在しません	• 命令で指定されたディレクトリが存在しない				○		P.3-105
5401140FHex	バックアップ機能既実行	他のバックアップ機能が動作しています	• 他のバックアップ機能が動作している				○		P.3-106
54011410Hex	バックアップ実行不可	他の機能が実行中のためバックアップが実行できませんでした	• オンラインエディットの実行中に命令を実行した • カムテーブル保存命令の実行中に命令を実行した • CPU ユニット名称更新の実行中に命令を実行した				○		P.3-106
54011800Hex	EtherCAT 通信エラー	命令実行時に、EtherCAT ネットワークへのアクセスに失敗しました	• EtherCAT ネットワークが実行可能状態でない				○		P.3-107
54011801Hex	EtherCAT スレーブ不在	命令実行時に、対象スレーブへのアクセスに失敗しました	• 対象スレーブが存在しない • 対象スレーブが実行可能状態ではない				○		P.3-107
54011802Hex	EtherCAT タイムアウト	命令実行時に、EtherCAT スレーブへのアクセスがタイムアウトしました	• 対象スレーブとの通信がタイムアウトした				○		P.3-108
54011803Hex	受信バッファオーバー	命令実行時に、EtherCAT スレーブからの受信データが受信バッファをオーバーしました	• スレーブからの受信データサイズが受信バッファをオーバーした				○		P.3-108

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54011804Hex	SDO アボートエラー	命令実行時に、EtherCAT スレーブから SDO アボートエラーを受信しました	• スレーブ仕様に依存				○		P.3-109
54011805Hex	パケットモニタ保存中	EtherCAT のパケットモニタファイル保存中にパケットモニタ操作関連命令が実行されました	• EtherCAT のパケットモニタの保存中にパケットモニタ操作関連命令が実行された				○		P.3-109
54011806Hex	パケットモニタ機能未開始	EtherCAT のパケットモニタ停止中にパケットモニタ停止命令が実行されました	• EtherCAT のパケットモニタ機能の停止中にパケットモニタ停止命令を実行した				○		P.3-110
54011807Hex	パケットモニタ機能動作中	EtherCAT のパケットモニタ動作中にパケットモニタ開始命令が実行されました	• EtherCAT のパケットモニタ機能の動作中に再度パケットモニタ開始命令を実行した				○		P.3-110
54011808Hex	通信リソースオーバー	同時に 32 個を超える EtherCAT 通信命令／IO-Link 通信命令が実行されました	• 同時に 32 個を超える EtherCAT 通信命令／IO-Link 通信命令が実行された。EtherCAT 通信命令／IO-Link 通信命令は以下のとおり • EC_CoESDOWrite 命令 • EC_CoESDORead 命令 • EC_ConnectSlave 命令 • EC_DisconnectSlave 命令 • EC_ChangeEnableSetting 命令 • EC_StartMon 命令 • EC_SaveMon 命令 • EC_StopMon 命令 • EC_CopyMon 命令 • IOL_ReadObj 命令 • IOL_WriteObj 命令 • EC_GetMasterStatistics 命令 • EC_ClearMasterStatistics 命令 • EC_GetSlaveStatistics 命令 • EC_ClearSlaveStatistics 命令				○		P.3-111
54011809Hex	パケットモニタ機能非サポート	パケットモニタ機能は、使用できません。	• パケットモニタ機能を搭載していない CPU ユニットに対して、パケットモニタ機能の命令が実行された				○		P.3-112
54011C00Hex	Explicit 異常	CIP 通信命令にて Explicit メッセージでエラーレスポンスコードが返ってきました	• 異常の内容に依存				○		P.3-112
54011C01Hex	ルートパス不正	CIP 通信命令で指定したルートパスのフォーマットが不正です	• CIP 通信命令で指定したルートパスのフォーマットが不正 • CIP 通信命令で指定したホスト名のアドレス解決に失敗した				○		P.3-113
54011C02Hex	CIP ハンドル不正	CIP 通信命令で指定したハンドルが不正です	• CIP 通信命令で指定したハンドルが不正				○		P.3-113

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54011C03Hex	CIP 通信リソースオーバー	同時に実行できる CIP 通信命令のリソースを超えて命令が実行されました	• 同時に 32 個を超える CIP 通信命令が実行された • 同時に 32 個を超えるハンドルを使用しようとした				○		P.3-114
54011C04Hex	CIP タイムアウト	CIP 通信命令の実行中にタイムアウトが発生しました	• 指定した IP アドレスのデバイスが存在しない • 指定したハンドルの CIP のコネクションがタイムアウトしたため閉じられている • 相手デバイスの電源 OFF • 相手デバイスの通信停止 • EtherNet/IP の Ethernet ケーブルのコネクタのはずれ • EtherNet/IP の Ethernet ケーブルの断線 • ノイズ				○		P.3-114
54011C05Hex	Class3 コネクション確立失敗	CIP 通信命令で、Class3 コネクションの確立に失敗しました	• Class3(Large_Forward_Open)に対応していないデバイスに対して、CIPOepn 命令を実行した • Class3(Large_Forward_Open)に対応していないデバイスに対して、データサイズを 510 バイト以上に設定して CIPOpenWithDataSize 命令を実行した				○		P.3-115
54011C06Hex	CIP 通信データサイズオーバー	CIP 通信命令で、送信可能なデータサイズを超える Class3Explicit メッセージを送信しようとしました	• CIPRead 命令、CIPWrite 命令、CIPSend 命令の入力変数で設定したデータサイズが、CIPOpenWithDataSize 命令で設定したデータサイズを超えた				○		P.3-115
54012000Hex	自 IP アドレス設定エラー	自 IP アドレスの設定エラーが発生している状態で、命令を実行しました	• 自 IP アドレスの設定エラーが発生している状態で、命令を実行した				○		P.3-116
54012001Hex	TCP/UDP ポート使用不可	命令実行時に、UDP または、TCP ポートがすでに使用されています	• UDP、または TCP ポートがすでに使用されている				○		P.3-116
54012002Hex	アドレス解決失敗	命令でホスト名指定した相手ノードのアドレス解決に失敗しました	• 該当命令で指定したホスト名が間違っている • コントローラの hosts 設定／DNS 設定が間違っている • DNS サーバの設定が間違っている				○		P.3-117
54012003Hex	ソケット状態異常	ソケットサービス命令実行時の状態が適切ではありません	• SktUDPCreate 命令の場合 入力変数「SrcUdpPort」で指定した UDP ポートが下記のいずれか • すでにオープン済み • クローズ処理中 • SktUDPRcv 命令の場合 • 指定したソケットが受信処理中 • 指定したソケットがクローズされた				○		P.3-118

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度 全	部	軽	監	般	参照先
			• SktUDPSend 命令の場合 • 指定したソケットが送信処理中 • 指定したソケットがクローズされた • SktTCPAccept 命令の場合 指定した TCP ポートが下記のいずれか • オープン処理中 • クローズ処理中 • 同一の IP アドレス、TCP ポートから、本命令がすでにコネクション確立している • SktTCPConnect 命令の場合 • 入力変数「SrcTcpPort」で指定した TCP ポートがすでにオープン済み • 入力変数「DstAdr」で指定した相手ノードが存在しない • 入力変数「DstAdr」、「DstTcpPort」で指定した相手ノードがコネクト待ちでない • SktTCPRcv 命令の場合 • 指定したソケットが受信処理中 • 指定したソケットがクローズされた • 指定したソケットハンドルが既にセキュアソケット通信に使用されている • SktTCPSend 命令の場合 • 指定したソケットが送信処理中 • 指定したソケットがクローズされた • 指定したソケットの送信バッファがいっぱいである（接続先が電源 OFF、回線切断等） • 指定したソケットハンドルが既にセキュアソケット通信に使用されている • SktClearBuf の場合 • 指定したソケットハンドルが既にセキュアソケット通信に使用されている • SktSetOption 命令の場合 • 指定したソケットが既に送受信を開始している • 指定したソケットが対応していないオプションタイプを指定した						
54012004Hex	自 IP アドレス未決定	ソケットサービス命令実行時に自 IP アドレスが決定されていません	• BOOTP サーバの設定異常 • BOOTP サーバが不在 • 起動直後で自 IP アドレスが未決定				○		P.3-120

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54012006Hex	ソケットタイムアウト	ソケットサービス命令でタイムアウトが発生しました	• SktTCPAccept 命令：ユーザの指定したタイムアウト時間以内に相手ノードからのコネクション要求がなかった • SktTCPRcv 命令、SktUDPRcv 命令：ユーザの指定したタイムアウト時間以内に相手ノードからのデータが受信できなかった				○		P.3-120
54012007Hex	ソケットハンドル不正	ソケットサービス命令で指定したハンドルが不正です	• ソケットサービス命令で指定したハンドルが不正				○		P.3-121
54012008Hex	ソケット通信リソースオーバー	同時に実行できるソケットサービス命令のリソースを超えて命令が実行されました	• 同時に 32 個（形 NX102 は 64 個）を超えるソケットサービス命令が実行された • 同時に 30 個（形 NX102 では 60 個、CPU ユニット Ver.1.02 以前では 16 個）を超えるソケットハンドルを使用しようとした				○		P.3-121
54012400Hex	実行権限なし	実行が不可能な状態で EtherNet/IP ポートの設定を変更する命令を実行しました	• EtherNet/IP ポート、または Ethernet ポートのリスタート中に、EtherNet/IP ポート、Ethernet ポート、または CJ シリーズ EtherNet/IP ユニットの設定を変更する命令を実行した • CJ シリーズ EtherNet/IP ユニットのリスタート中に、そのユニットの設定を変更する命令を実行した • 命令または CIP メッセージによる EtherNet/IP ポート、または Ethernet ポートの設定変更中に、EtherNet/IP ポート、Ethernet ポート、または CJ シリーズ EtherNet/IP ユニットの設定を変更する命令を実行した • 命令または CIP メッセージによる CJ シリーズ EtherNet/IP ユニットの設定変更中に、そのユニットの設定を変更する命令を実行した • 命令で指定したユニット（または、号機番号）が EtherNet/IP ポート、または Ethernet ポート、CJ シリーズ EtherNet/IP ユニットでない				○		P.3-122
54012401Hex	設定反映失敗	CJ シリーズ EtherNet/IP ユニットで変更された設定が反映できませんでした	• CJ シリーズ EtherNet/IP ユニットの設定を変更する命令の実行中に、そのユニットまたは内蔵 EtherNet/IP ポートがリスタートした				○		P.3-123
54012402Hex	命令同時実行数オーバー	コントローラ通信設定の命令が、同時に実行可能な数を超えて実行されました	• 同時に 2 つ以上のコントローラ通信設定の命令が実行された				○		P.3-123

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54012403Hex	FTP クライアント実行数オーバー	FTP クライアント通信命令が、同時に実行可能な数を超えて実行されました	• 同時に 4 つ以上の FTP クライアント通信命令が実行された				○		P.3-124
54012404Hex	ファイル数制限オーバー	FTP クライアント通信命令で、ワイルドカード指定の対象となるファイルが 1000 個を超えています	• FTP クライアント通信命令で、ファイル名をワイルドカード指定した場合に、対象となるファイルが 1000 個を超えている				○		P.3-124
54012405Hex	指定ディレクトリ不正（FTP）	FTP クライアント通信命令で、指定したディレクトリがコントローラに存在しないか、または不正なパスを指定しました	• FTP クライアント通信命令で、指定したディレクトリがコントローラに存在しないか、または不正なパスを指定した				○		P.3-125
54012406Hex	FTP サーバ接続失敗	FTP クライアント通信命令で、指定した接続先 FTP サーバが、ネットワーク上に存在しないか FTP サービスを停止しています	• FTP クライアント通信命令で、指定した接続先 FTP サーバがネットワーク上に存在しない • FTP クライアント通信命令で、指定した接続先 FTP サーバが FTP サービスを停止している				○		P.3-125
54012407Hex	接続先 FTP サーバ実行失敗	FTP クライアント通信命令で、接続先 FTP サーバからエラーが返ってきました	• FTP クライアント通信命令で、接続先 FTP サーバに要求した処理が、接続先 FTP サーバ側で実行に失敗した				○		P.3-126
54012408Hex	SD メモリカードアクセス失敗（FTP）	FTP クライアントから SD メモリカードへのアクセスに失敗しました	• SD メモリカードが未装着 • FTP クライアント通信命令の実行中に SD メモリカードが抜き取られた • SD メモリカードの容量が不足している • SD メモリカードがライトプロテクトされている				○		P.3-126
54012409Hex	指定ファイル不在	FTP クライアント通信命令で、指定したファイルがコントローラに存在しません	• FTP クライアント通信命令で、指定したファイルがコントローラに存在しない				○		P.3-127
5401240AHex	指定ファイル上書き禁止	FTP クライアント通信命令で、同名のファイルを上書きしない指定としているため転送しませんでした	• FTP クライアント通信命令で、上書き指定が「ファイルを上書きしない」であり、指定したファイル名と同名のファイルが転送先に存在しているため転送しなかった				○		P.3-127
5401240BHex	指定ファイル削除失敗	FTP クライアント通信命令で、転送済みファイルを削除できませんでした	• FTP クライアント通信命令で、転送後ファイル削除指定が「転送済みファイルを削除する」となっているが、指定したファイルの属性が読み取り専用のため削除できなかった • FTP クライアント通信命令で、指定したファイルが他のアプリケーションで使用されているため削除できなかった				○		P.3-128

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
5401240CHex	指定ファイルアクセス失敗	FTP クライアント通信命令で、ファイルのアクセスに失敗したため、FTP 転送に失敗しました	• FTP クライアント通信命令で、指定したファイルが他のアプリケーションで使用されている • FTP クライアント通信命令で、指定した書込ファイルまたはディレクトリにライトプロテクトがかかっている				○		P.3-128
5401240DHex	IP アドレス設定不正	命令で指定されたポートの IP アドレス設定と他ポート設定との間で設定不正があるため、命令を実行できませんでした	• 命令で指定されたポートのネットワークアドレスが、他ポートのネットワークアドレスと重複している • 命令で指定されたポートと他ポートの設定がすべて未使用となっている				○		P.3-129
54012C00Hex	NX メッセージ異常	NX メッセージでエラーレスポンスが返ってきました	• 異常の内容に依存				○		P.3-129
54012C01Hex	NX メッセージリソースオーバー	同時に実行できる NX メッセージ命令のリソースを超えて命令が実行されました	• 同時に 32 個を超える NX メッセージ命令が実行された				○		P.3-130
54012C02Hex	NX メッセージタイムアウト	NX メッセージの実行中にタイムアウトが発生しました	• 指定した NX ユニットが存在しない • NX メッセージがタイムアウトしたため閉じられている • 相手ユニットの電源 OFF • 相手ユニットの通信停止 • 通信ケーブルのコネクタはずれ • 通信ケーブルの断線 • ノイズ				○		P.3-130
54012C03Hex	NX メッセージ長不正	NX メッセージの長さが不正です	• WriteDat または Path で指定したサイズが長すぎる				○		P.3-131
54012C05Hex	NX メッセージネットワーク異常（EtherCAT）	NX メッセージの経路上の EtherCAT 通信で異常が発生しました	• NX メッセージの経路のうち EtherCAT 通信で異常が発生している				○		P.3-131
54012C06Hex	指定ユニット外部リスタート既実行	命令実行時に、すでに Sysmac Studio からリスタートが実行されています	• 命令実行時に、すでに Sysmac Studio からリスタートが実行されている				○		P.3-132
54012C07Hex	命令対象外ユニット指定	指定したユニットのスレーブノードアドレスに、該当命令の対象外のスレーブが接続されています	• 指定したユニットのスレーブノードアドレスに、該当命令の対象外のスレーブが接続されている				○		P.3-132
54012C08Hex	累積通電時間記録不正	累積通電時間の読み出しに失敗しました	• 不揮発性メモリの故障				○		P.3-133

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54013461Hex	プロセスデータオブジェクト設定不足	PDO マッピングが正しくありません	• モーション命令で必要な PDO マッピングがされていない • 該当命令に対応するオブジェクトを持たない対象機器に対して該当命令を実行した • オムロン製 EtherCAT エンコーダスレーブ GX-EC02□□をマッピングした軸に対して、トリガ条件として Z 相（_mcEncoderMark）を指定してモーション命令を起動した				○		P.3-133
54014000Hex	OS タイムアウト	Windows の再起動が、決められた時間内に完了しませんでした	• Windows の再起動時間に対して入力変数 TimeOut に指定した値が小さい				○		P.3-134
54014001Hex	OS シャットダウン実行エラー	Windows が稼働中でないときに、OS シャットダウン命令が実行されました	• Windows が稼働中でないときに、OS シャットダウン命令が実行された				○		P.3-134
54014002Hex	OS 再起動実行エラー	Windows がエラー状態のときに、OS 再起動命令が強制再起動なしで実行されました	• Windows がエラー状態かつ該当命令が強制再起動なしで実行された				○		P.3-135
54014400Hex	共有フォルダ使用不可	命令実行時に共有フォルダへのアクセスに失敗しました	• 共有フォルダが認識されていない				○		P.3-135
54014402Hex	共有フォルダ容量不足	命令実行中の共有フォルダへの書込時に、共有フォルダの容量不足が発生しました	• 共有フォルダの容量不足が発生した				○		P.3-136
54014404Hex	ファイル・ディレクトリ最大数超過	命令実行中のファイル／ディレクトリ作成時に、ファイル／ディレクトリ数が最大数を超えました	• ファイル／ディレクトリ数が最大数を超えた				○		P.3-136
5401440DHex	ファイル・ディレクトリ名最大長超過	命令で指定されたファイル名またはディレクトリ名が長すぎます	• 命令で指定された作成ファイル名または作成ディレクトリ名が長すぎる				○		P.3-137
5401440EHex	共有フォルダアクセス失敗	共有フォルダのアクセスに失敗しました	• 共有フォルダが壊れている				○		P.3-137
54014411Hex	スレーブバックアップ失敗	スレーブのバックアップに失敗しました	• スレーブのバックアップに失敗した				○		P.3-138
54014800Hex	デバイスエラー受信	デバイスからのエラーレスポンスを受信しました	• デバイスからエラーレスポンスを受信した				○		P.3-138
54014801Hex	指定ユニット不在	指定したユニットが存在しません	• 指定した位置に IO-Link マスタユニットが接続／装着されていない				○		P.3-139
54014802Hex	メッセージ処理数オーバー	IO-Link マスタが他のアプリケーションからのメッセージを処理中なので命令を実行できません	• IO-Link マスタが他のアプリケーション（命令実行または、ツール接続）からのメッセージを処理中のため、命令を実行できない				○		P.3-139

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54014803Hex	指定ユニット状態異常	指定したユニットがメッセージを受け付けられる状態ではありません	• 指定したユニットがメッセージを受け付けられる状態ではありません				○		P.3-140
54014804Hex	同時実行数オーバー	同時に実行できる命令数を超えています	• 同時に実行する NX メッセージ命令と EtherCAT 通信命令の合計数が 32 個を超えた				○		P.3-140
54014805Hex	通信タイムアウト	通信実行中にタイムアウトが発生しました	• メッセージ応答時間より通信タイムアウト時間が小さい • EtherCAT または IO-Link のケーブルの断線 • ノイズ • デバイスの故障				○		P.3-141
54014806Hex	モード不正	指定した IO-Link マスタのポートが IO-Link モードではありません	• 指定した IO-Link マスタのポートが IO-Link モードでない				○		P.3-141
54014807Hex	I/O 電源 OFF 状態	指定した IO-Link マスタのポートに I/O 電源が供給されていません	• 指定した IO-Link マスタのポートに I/O 電源が供給されていない				○		P.3-142
54014808Hex	照合異常発生	指定した IO-Link マスタのポートに照合異常または通信異常が発生しています	• 指定した IO-Link マスタのポートに照合異常または通信異常が発生している				○		P.3-142
54015420Hex	電子ギア分子設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「RatioNumerator」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-142
54015421Hex	電子ギア分母設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「RatioDenominator」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-143
54015422Hex	目標速度設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「Velocity」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-143
54015423Hex	加速度設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「Acceleration」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-143
54015424Hex	減速度設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「Deceleration」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-144
54015425Hex	ジャーク設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「Jerk」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-144
54015427Hex	トルク傾斜設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「TorqueRamp」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-144

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54015428Hex	主軸係数設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「MasterScaling」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-145
54015429Hex	従軸係数設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「SlaveScaling」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-145
5401542AHex	定寸速度設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「FeedVelocity」に指定されたパラメータが範囲外です	• 定寸速度（入力変数「FeedVelocity」）が初期値のまま（0）である				○		P.3-145
5401542BHex	バッファモード選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「BufferMode」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-146
5401542CHex	座標系選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「CoordSystem」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-146
5401542DHex	円弧補間モード選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「CircMode」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-146
5401542EHex	方向選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「Direction」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-147
5401542FHex	経路選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「PathChoice」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-147
54015430Hex	位置種別選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「ReferenceType」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-147
54015431Hex	移動方法選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「MoveMode」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-148
54015432Hex	トランジションモード選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「TransitionMode」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外 • 「BufferMode」で「_mcAborting」、「_mcBuffered」を指定かつ「TransitionMode」を「_mcTMCornerSuperimposed」に指定				○		P.3-148

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54015433Hex	継続方法選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「Continuous (Reserved)」の値が変更されました	• 入力変数「Continuous (Reserved)」の値が変更された				○		P.3-149
54015434Hex	加減算方法選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「CombineMode」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-149
54015435Hex	同期開始条件指定範囲外	モーション制御命令の入力変数「LinkOption」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-149
54015436Hex	主軸従軸同一	モーション制御命令の入力変数「Master」と「Slave」に指定された軸が同じです	• 命令の入力変数「Master」と「Slave」のパラメータが同一				○		P.3-150
54015437Hex	主軸補助軸同一	モーション制御命令の入力変数「Master」と「Auxiliary」に指定された軸が同じです	• 命令の入力変数「Master」と「Auxiliary」のパラメータが同一				○		P.3-150
54015438Hex	主軸／従軸軸番号非昇順	モーション制御命令の入力変数「Master」と「Slave」に指定された軸番号が昇順ではありません	• 命令の入力変数「ReferenceType」で「_mcLatestCommand」指定時、命令の入力変数「Master」と「Slave」のパラメータが非昇順				○		P.3-151
54015439Hex	カムテーブル指定不正	モーション制御命令の入力変数「CamTable」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力変数「CamTable」にカムデータ変数以外を指定				○		P.3-151
5401543AHex	同期停止中	モーション制御の同期制御命令が実行されましたが、実行可能な条件ではありません	• MC_CamOut（カム動作解除）命令が実行されたが、MC_CamIn（カム動作開始）命令実行中でない • MC_GearOut（ギア動作解除）命令が実行されたがMC_GearIn（ギア動作開始）命令、MC_GearInPos（位置指定ギア動作）命令実行中でない • MC_Phasing（主軸相対値位相補正）命令が実行されたが、MC_CamIn（カム動作開始）命令、MC_GearIn（ギア動作開始）命令、MC_GearInPos（位置指定ギア動作）命令、MC_MoveLink（台形パターンカム）命令が実行中でない				○		P.3-152
5401543BHex	モーション命令再起動不可	再起動できないモーション制御命令の再起動を行いました	• 再起動できないモーション制御命令の再起動				○		P.3-152

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
5401543CHex	モーション命令多重起動不可	同じ対象（MC 共通／軸／軸グループ）に対して同時に実行できない機能を複数実行しました	• 同じ対象（MC 共通／軸）に対して同時に実行できない機能を複数実行				○		P.3-153
5401543DHex	軸種別不適合	エンコーダ軸に対して動作命令を実行しました	• エンコーダ軸に対して動作命令を実行				○		P.3-153
5401543EHex	多軸協調動作中の命令起動不可	• 多軸協調動作中の軸または軸グループに対して動作命令を実行しました • 軸グループ有効状態では使用できないロボット命令を実行しました	• 多軸協調動作中の軸または軸グループに対して動作命令を実行 • 軸グループ有効状態の軸グループに対して、MC_SetKinTransform 命令を実行				○		P.3-154
5401543FHex	軸グループ無効状態での多軸協調命令起動	軸グループ無効状態の軸グループに対して、多軸協調命令を起動しました	• 軸グループ無効状態の軸グループに対して、多軸協調命令を起動 • 軸グループ無効状態の軸グループに対して、次の命令を起動 MC_MoveTimeAbsolute MC_SyncLinearConveyor MC_SyncOut MC_RobotJog				○		P.3-154
54015440Hex	軸グループ有効不可	MC_GroupEnable（軸グループ有効）命令の実行に失敗しました	• MC_GroupEnable（軸グループ有効）命令実行時、構成軸の中に停止中でない軸が存在した • MC_GroupEnable（軸グループ有効）命令実行時、構成軸の中に MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令実行中の軸が存在した				○		P.3-155
54015441Hex	運転不可（サーボ OFF）軸動作指示	サーボ OFF 中の軸に対して動作命令を実行しました	• サーボ OFF 中の軸に対して動作命令を実行 • MC_Home（原点復帰）命令、または MC_HomeWithParameter（パラメータ指定原点復帰）命令による原点プリセットを EtherCAT のプロセスデータ通信が未確立の軸に対して実行した				○		P.3-155
54015442Hex	構成軸強制停止中エラー	構成軸に対して MC_Stop（強制停止）命令が実行されている軸グループに動作命令を実行しました	• 構成軸に対して MC_Stop（強制停止）命令が実行されている軸グループに動作命令を実行した				○		P.3-156
54015443Hex	モーション命令多重起動数オーバー	バッファモード Buffered, Blending によりバッファリングされるモーション制御命令のバッファリング数が限界を超えました	• 軸命令で、実行中の命令とバッファ中の命令の合計数が「2」を超えた • 軸グループ命令で、実行中の命令とバッファ中の命令の合計数が「8」を超えた				○		P.3-156

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54015444Hex	移動量不足	位置決め命令の多重起動／再起動時に、指定された減速度または加速度で指定通りの動作が実行できません	• ［加減速オーバー］を「異常として停止する」に設定しているときに、位置決め命令の多重起動／再起動時に指定された減速度／加速度での目標位置停止ができない				○		P.3-157
54015445Hex	ブレンディング中継速度に到達するための移動量不足	中継速度に加減速するための移動量が不足しています	• ［加減速オーバー］に「異常として停止する」が設定されているときに、現指令を中継速度に加減速するための移動量が不足した				○		P.3-157
54015446Hex	台形パターンカム等速移動量不足	主軸の等速移動量が「0」未満です	• MC_MoveLink（台形パターンカム）命令において、主軸の等速移動量が「0」未満				○		P.3-158
54015447Hex	位置指定ギア動作目標速度不足	MC_GearInPos（位置指定ギア動作）命令において、従軸の「目標速度」が小さいため、必要な速度に到達しません	• MC_GearInPos（位置指定ギア動作）命令において、入力変数「Velocity（目標速度）」の値が（命令起動時の主軸速度×ギア比）より小さい				○		P.3-158
54015448Hex	円弧補間始点終点同一	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、半径指定方式の指定時に始点と終点が同じ位置です。または、通過点指定方式の指定時に始点と終点と通過点が同じ位置です	• MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、半径指定方式が指定され、始点と終点の位置が同一 • MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、通過点指定方式が指定され、始点と終点と通過点の位置が同一				○		P.3-159
54015449Hex	円弧補間中心点指定位置範囲外	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、中心点指定方式の指定時に、中心点の位置指定が許容範囲を超えています	• MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、中心点指定方式が指定され、始点と中心点の距離と、終点と中心点の距離の差が、軸グループ設定の［中心点補正許容率］で指定した許容範囲を超えた				○		P.3-159
5401544AHex	カウントモード設定による命令起動異常	カウントモードがロータリモードに設定されている軸に対してロータリモードで使用できない命令を実行しました	• カウントモードがロータリモードに設定されている軸をロータリモードで使用できない命令で使用				○		P.3-160
5401544CHex	パラメータ選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「ParameterNumber」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-160
5401544DHex	停止方法選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「StopMode」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-160
5401544EHex	トリガ入力条件のラッチ ID 選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「TriggerInput::LatchID」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-161

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
5401544FHex	MC 設定書込の設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「SettingValue」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外 • パラメータ指定と設定値のデータ型が一致していない				○		P.3-161
54015450Hex	トリガ入力条件のモード選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「TriggerInput::Mode」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-161
54015451Hex	トリガ入力条件のドライブトリガ入力信号選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「TriggerInput::InputDrive」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-162
54015453Hex	モーション命令再起動不可（軸指定）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Axis」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した				○		P.3-162
54015454Hex	モーション命令再起動不可（バッファモード選択）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「BufferMode」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した				○		P.3-163
54015455Hex	モーション命令再起動不可（方向選択）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Direction」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した				○		P.3-163
54015456Hex	モーション命令再起動不可（繰り返しモード）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Periodic」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した				○		P.3-164
54015457Hex	モーション命令再起動不可（軸グループ指定）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「AxesGroup」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した				○		P.3-164
54015458Hex	モーション命令再起動不可（躍動設定）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Jerk」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した				○		P.3-165
54015459Hex	モーション命令再起動不可（主軸）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Master」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した				○		P.3-165
5401545AHex	モーション命令再起動不可（MasterOffset）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「MasterOffset」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した				○		P.3-166

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
5401545BHex	モーション命令再起動不可（MasterScaling）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「MasterScaling」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した				○		P.3-166
5401545CHex	モーション命令再起動不可（MasterStartDistance）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「MasterStartDistance」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した				○		P.3-167
5401545DHex	モーション命令再起動不可（Continuous）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Continuous」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した				○		P.3-167
5401545EHex	モーション命令再起動不可（MoveMode）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「MoveMode」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した				○		P.3-168
5401545FHex	補助軸指定不正	モーション制御命令の入力変数「Auxiliary」に指定された軸が存在していません	• 命令の入力変数「Auxiliary」に指定された軸が存在しない変数				○		P.3-168
54015460Hex	軸指定不正	モーション制御命令の入力変数「Axis」に指定された軸が存在していません	• 命令の入力変数「Axis」に指定された軸が存在しない変数				○		P.3-168
54015461Hex	軸グループ指定不正	モーション制御命令の入力変数「AxesGroup」に指定された軸グループが存在していないか、使用軸グループではありません	• 命令の「AxesGroup」に指定された軸グループが存在しない変数 • 命令の「AxesGroup」に指定された軸グループが使用軸グループに設定されていない				○		P.3-169
54015462Hex	主軸指定不正	モーション制御命令の入力変数「Master」に指定された軸が不正です	• 命令の入力変数「Master」に指定された軸が存在しない変数 • MC_Phasing（主軸相対値位相補正）命令の場合に、入力変数「Master」に指定された軸が同期主軸でない • 主軸と従軸を割り付けているタスクが同一でない				○		P.3-169
54015463Hex	モーション命令再起動不可（SlaveOffset）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「SlaveOffset」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した				○		P.3-170

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54015464Hex	モーション命令再起動不可（SlaveScaling）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「SlaveScaling」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した				○		P.3-170
54015465Hex	モーション命令再起動不可（StartPosition）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「StartPosition」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した				○		P.3-171
54015466Hex	原点未確定状態での命令起動異常	原点未確定状態で高速原点復帰または補間命令が実行されました	• 原点未確定状態で高速原点復帰が実行された • 原点未確定状態を含む構成軸に対して補間命令が実行された • 原点未確定状態の論理軸を含む軸グループに対して、次のロボット命令を実行 MC_SetKinTransform MC_MoveTimeAbsolute MC_SyncLinearConveyor MC_SyncOut MC_GroupMon MC_RobotJog				○		P.3-171
54015467Hex	モーション命令再起動不可（位置種別）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「ReferenceType」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した				○		P.3-172
54015468Hex	未使用軸指定（主軸）	モーション制御命令で指定された主軸が未使用軸です	• モーション制御命令で指定された主軸が未使用軸				○		P.3-172
54015469Hex	開始位置設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「FirstPosition」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-172
5401546AHex	終了位置設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「LastPosition」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-173
5401546BHex	開始位置／終了位置・大小関係不正（リニアモード）	モーション制御命令の入力変数「LastPosition」に指定されたパラメータが入力変数「FirstPosition」に指定されたパラメータよりも小さい値です	• カウントモードがリニアモードの時、命令の入力パラメータで「LastPosition」の値が「FirstPosition」の値よりも小さい				○		P.3-173
5401546CHex	主軸同期位置設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「MasterSyncPosition」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-173

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
5401546DHex	従軸同期位置設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「SlaveSyncPosition」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-174
5401546EHex	トリガ入力条件のラッチ ID 重複	モーション制御命令で指定されたラッチ ID が複数の命令で重複しています	• MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令、MC_MoveLink（台形パターンカム）命令、MC_MoveFeed（割り込み定寸位置決め）命令で同じラッチ ID が同時に使用されている • MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令以外で使用中のラッチを MC_AbortTrigger（外部ラッチ無効）命令で中止しようとした				○		P.3-174
5401546FHex	ジャークオーバーライド値範囲外	モーション制御命令の入力変数「JerkFactor」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-175
54015470Hex	加減速度オーバーライド値範囲外	モーション制御命令の入力変数「AccFactor」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-175
54015471Hex	開始位置方式指定範囲外	モーション制御命令の入力変数「StartMode」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-175
54015472Hex	モーション命令再起動不可（開始位置方式）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「StartMode」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した				○		P.3-176
54015474Hex	未使用軸指定（補助軸）	モーション制御命令の入力変数「Auxiliary」に指定された軸が未使用軸です	• 命令の「Auxiliary」に指定された軸が未使用軸				○		P.3-176
54015475Hex	位置指定ギア指定値異常	モーション制御命令に入力された速度／加速度／減速度では同期動作できません	• 命令に入力された速度／加速度／減速度では指定された同期の動作を行えない				○		P.3-176
54015476Hex	位置指定ギア主軸速度ゼロ	モーション制御命令の起動時に主軸の速度が「0」です	• 命令の起動時に主軸の速度が「0」				○		P.3-177
54015478Hex	目標位置設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「Position」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外 • ロータリモードの軸において、目標位置がリング設定の範囲外				○		P.3-177

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54015479Hex	移動距離範囲外	モーション制御命令の入力変数「Distance」に指定されたパラメータが範囲外、または「Distance」の値を加算した目標位置が範囲外です	• 命令の入力パラメータの絶対値をパルス単位に変換したときに、40 ビットの範囲を超えている • リニアモードの軸において、移動距離を加算した目標位置をパルス単位に変換したときに符号付き 40 ビットの範囲を超えている				○		P.3-178
5401547AHex	カムテーブル始点位置設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「StartPosition」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-178
5401547BHex	カム動作（主軸追従）開始位置設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「MasterStartDistance」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-178
5401547CHex	円弧補間半径指定異常	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、半径指定方式の指定時に指定された半径で円弧の軌跡が作成できません	• MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、半径指定方式が指定され、指定された半径では円弧の軌跡が作成できない				○		P.3-179
5401547DHex	円弧補間半径オーバーフロー	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、通過点指定方式／中心点指定方式のときに、円弧の半径が最大値を超えました	• MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、通過点指定方式／中心点指定方式のときに、円弧の半径をパルス単位に変換したときに 40 ビットの範囲を超えた				○		P.3-179
5401547EHex	円弧軸指定範囲外	モーション制御命令の入力変数「CircAxes」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外 • 「CircAxes」に指定された軸が軸グループ設定の構成軸に含まれていない • 「CircAxes」の 2 軸に同一の軸を指定している				○		P.3-180
5401547FHex	補助軸／従軸・軸番号非昇順	モーション制御命令で指定された入力変数「Auxiliary」と「Slave」のパラメータの値が昇順に並んでいません	• 命令の入力変数「Auxiliary」と「Slave」のパラメータが非昇順				○		P.3-180
54015480Hex	カムテーブルプロパティ更新中データ昇順異常	有効データ数計算中に位相が昇順になっていないことが判明しました。または、計算した結果、有効データ数が「0」であることが判明しました	• 有効データ数計算中に位相が昇順になっていないことが判明した • 計算した結果、有効データ数が「0」であることが判明した				○		P.3-181
54015481Hex	MC 設定書込の対象範囲外	モーション制御命令の入力変数「Target」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-181

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54015482Hex	主軸移動距離指定範囲外	モーション制御命令の入力変数「MasterDistance」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-181
54015483Hex	主軸加速移動距離指定範囲外	モーション制御命令の入力変数「MasterDistanceInACC」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-182
54015484Hex	主軸減速移動距離指定範囲外	モーション制御命令の入力変数「MasterDistanceInDEC」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-182
54015487Hex	実行モード選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「ExecutionMode」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-182
54015488Hex	軸間偏差許容値範囲外	モーション制御命令の入力変数「PermittedDeviation」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-183
54015489Hex	通過点位置／中心位置／半径指定範囲外	モーション制御命令の入力変数「AuxPoint」に指定されたパラメータが範囲外です	• 通過点指定または中心指定の場合、「AuxPoint」の値をパルス単位に変換したときに符号付き 40 ビットの範囲を超えている • 半径指定の場合、「AuxPoint[0]」の絶対値をパルス単位に変換したときに 40 ビットの範囲を超えている				○		P.3-183
5401548AHex	終点指定範囲外	モーション制御命令の入力変数「EndPoint」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータをパルス単位に変換したときに符号付き 40 ビットの範囲を超えている				○		P.3-183
5401548BHex	従軸移動距離指定範囲外	モーション制御命令の入力変数「SlaveDistance」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータをパルス単位に変換したときに 40 ビットの範囲を超えている				○		P.3-184
5401548CHex	位相補正量範囲外	モーション制御命令の入力変数「PhaseShift」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータの絶対値をパルス単位に変換したときに 40 ビットの範囲を超えている				○		P.3-184
5401548DHex	定寸距離範囲外	モーション制御命令の入力変数「FeedDistance」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータの絶対値をパルス単位に変換したときに 40 ビットの範囲を超えている				○		P.3-184

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
5401548EHex	補助軸／従軸同一	モーション制御命令の入力変数「Auxiliary」と「Slave」に指定された軸が同じです	• 命令の入力変数「Auxiliary」と「Slave」のパラメータが同一				○		P.3-185
5401548FHex	相対位置選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「Relative」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-185
54015490Hex	カムトランジション指定選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「CamTransition」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-185
54015491Hex	同期制御解除モード選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「OutMode」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-186
54015492Hex	外部ラッチ有効命令実行不可	エンコーダ軸に対して、入力変数「StopMode」に「_mcImmediateStop（即停止）」を指定してドライバモードの MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令を実行しました	• エンコーダ軸に対して、入力変数「StopMode」に「_mcImmediateStop（即停止）」を指定してドライバモードの MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令を実行した				○		P.3-186
54015493Hex	主軸オフセット設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「MasterOffset」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータをパルス単位に変換したときに符号付き 40 ビットの範囲を超えている				○		P.3-186
54015494Hex	従軸オフセット設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「SlaveOffset」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータをパルス単位に変換したときに符号付き 40 ビットの範囲を超えている				○		P.3-187
54015495Hex	指令現在位置カウント選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「CmdPosMode」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-187
54015496Hex	主軸ギア比分子範囲外	モーション制御命令の入力変数「RatioNumeratorMaster」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-187
54015497Hex	主軸ギア比分母範囲外	モーション制御命令の入力変数「RatioDenominatorMaster」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-188

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54015498Hex	補助軸ギア比分子範囲外	モーション制御命令の入力変数「RatioNumeratorAuxiliary」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-188
54015499Hex	補助軸ギア比分母範囲外	モーション制御命令の入力変数「RatioDenominatorAuxiliary」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-188
5401549AHex	主軸位置種別選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「ReferenceTypeMaster」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-189
5401549BHex	補助軸位置種別選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「ReferenceTypeAuxiliary」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-189
5401549CHex	目標位置リングカウンタ範囲外	実行された命令の目標位置がリングカウンタの範囲外のため、動作することができません	• リングカウンタ範囲に 0 が含まれない設定のときに、高速原点復帰が実行された				○		P.3-189
5401549DHex	軸グループ構成軸設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「Axes」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外 • 軸グループの構成軸を割り付けているタスクが同一でない				○		P.3-190
5401549EHex	軸使用設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「AxisUse」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-190
54015700Hex	原点復帰パラメータ設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「HomingParameter」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-190
54015702Hex	軸未使用切り替え異常	停止中でない、または指令速度飽和中の軸に対してMC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行しました	• 停止中でない、または指令速度飽和中の軸に対してMC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行した				○		P.3-191
54015703Hex	軸使用切り替え不可	使用実軸最大数または使用モーション制御サーボ軸最大数を超えるようにMC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行しました	• 使用実軸最大数を超えるようにMC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行した • 使用モーション制御サーボ軸最大数を超えるようにMC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行した				○		P.3-191

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54015720Hex	軸使用切り替え時モーション制御パラメータ設定異常	使用軸に切り替えた軸のモーション制御パラメータ設定が不正です	• MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令で、未使用軸から使用軸に切り替えた軸のモーション制御パラメータ設定が正しくない • モーション制御パラメータ設定のダウンロード中に電源断した • 不揮発性メモリの故障、または不揮発性メモリの寿命				○		P.3-192
54015721Hex	軸使用切り替え時必須プロセスデータオブジェクト未設定	使用軸に切り替えた軸の軸種別の必須オブジェクトが設定されていません	• 使用軸に切り替えた軸の軸種別の必須オブジェクトが PDO マッピング設定に設定されていない • モーション制御パラメータ設定のダウンロード中に電源断した • 不揮発性メモリの故障、または不揮発性メモリの寿命 • ［軸使用］が［未使用軸（使用軸に切替不可）］に設定されている軸に対して MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令が実行された				○		P.3-193
54015722Hex	フィードバック位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中	フィードバック位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中に、実行できない命令を起動しました	• フィードバック位置オーバーフローまたはアンダーフローの発生中に、実行できない命令を起動した				○		P.3-193
54015723Hex	スイッチ構造体のトラック番号設定範囲外	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「TrackNumber」の値が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外				○		P.3-194
54015724Hex	スイッチ構造体の ON 開始位置設定範囲外	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「FirstOnPosition」の値が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外				○		P.3-194
54015725Hex	スイッチ構造体の ON 終了位置設定範囲外	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「LastOnPosition」の値が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外				○		P.3-194
54015726Hex	スイッチ構造体の方向選択範囲外	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「AxisDirection」の値が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外				○		P.3-195
54015727Hex	スイッチ構造体のスイッチモード選択範囲外	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「CamSwitchMode」の値が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外				○		P.3-195

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54015728Hex	スイッチ構造体の ON 時間設定範囲外	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「Duration」の値が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外				○		P.3-195
54015729Hex	トラックオプション構造体の ON 時刻補正設定範囲外	モーション制御命令の入出力変数「TrackOptions」に指定した「OnCompensation」の値が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外				○		P.3-196
5401572AHex	トラックオプション構造体の OFF 時刻補正設定範囲外	モーション制御命令の入出力変数「TrackOptions」に指定した「OffCompensation」の値が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外				○		P.3-196
5401572BHex	スイッチ構造体型変数の配列要素数範囲外	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外				○		P.3-196
5401572CHex	出力信号構造体型変数の配列要素数範囲外	モーション制御命令の入出力変数「Outputs」に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外				○		P.3-197
5401572DHex	トラックオプション構造体型変数の配列要素数範囲外	モーション制御命令の入出力変数「TrackOptions」に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外				○		P.3-197
5401572EHex	出力信号とトラックオプションの配列要素数不一致	モーション制御命令の入出力変数「Outputs」と「TrackOptions」に指定した構造体型変数の配列の要素数が一致していません	• 命令の入出力変数に指定した出力信号構造体型変数とトラックオプション構造体型変数の配列の要素数が一致していない				○		P.3-197
5401572FHex	モーション命令多重起動不可（主軸）	命令多重起動時に変更できない入出力変数「Master」を変更しました	• 命令多重起動時に変更できない入出力変数「Master」を変更				○		P.3-198
54015730Hex	モーション命令多重起動不可（位置種別選択）	命令多重起動時に変更できない入出力変数「ReferenceType」を変更しました	• 命令多重起動時に変更できない入出力変数「ReferenceType」を変更				○		P.3-198
54015731Hex	スイッチ構造体の同一トラック指定数範囲外	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「TrackNumber」の同一トラック番号の数が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定したスイッチ構造体型変数の「TrackNumber」に指定した同一トラック番号の数が 1 トラックに指定可能な個数の範囲外				○		P.3-198
5401573AHex	軸パラメータ書込不可	未使用軸以外の軸に対して該当命令を起動しました	• 使用軸または未作成軸に対して該当命令を起動した				○		P.3-199

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
5401573BHex	軸パラメータ設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「AxisParameter」に指定されたパラメータが有効範囲外です	• 命令の入力変数「AxisParameter」に指定されたパラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-199
5401573CHex	カムプロパティ設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「CamProperty」に指定されたパラメータが有効範囲外です	• 命令の入力変数「CamProperty」に指定されたパラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-200
5401573DHex	カムノード設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータが有効範囲外です	• 命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-200
5401573EHex	カムノード型指定不正	モーション制御命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータが_sMC_CAM_NODE型の配列変数以外です	• 命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータが_sMC_CAM_NODE 型の配列変数以外				○		P.3-200
5401573FHex	カムテーブル生成ノード数不足	モーション制御命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータの配列変数で、要素番号 0 の Phase の値が「0」です	• 命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータの配列変数で、要素番号 0 の Phase（主軸位相）の値が「0」				○		P.3-201
54015740Hex	カムノード主軸位相非昇順	モーション制御命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータの配列変数で、Phase の値が要素番号順に昇順となっていません	• 命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータの配列変数で、Phase（主軸位相）の値が要素番号順に昇順となっていない				○		P.3-201
54015741Hex	カムテーブル生成データ点数過多	生成するカムデータ数が、モーション制御命令の入力変数「CamTable」で指定したカムデータ変数の配列の要素数を超えています	• 生成するカムテーブルのカムデータ数が、命令の入力変数「CamTable」で指定したカムデータ変数の配列の要素数を超えている				○		P.3-202
54015742Hex	カムテーブル生成変位オーバーフロー	生成するカムテーブルの Distance が REAL 型で表現できる範囲を超えています	• 生成するカムテーブルの Distance が REAL 型で表現できる範囲を超えている				○		P.3-202
54015743Hex	生成中止カムテーブルの使用	該当命令の入力変数「CamTable」に生成中止されたカムデータ変数が指定されています	• MC_GenerateCamTable（カムテーブル生成）命令の異常で生成中止されたカムデータ変数が、該当命令の入力変数「CamTable」に指定されている				○		P.3-203
54015749Hex	実行 ID 設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「ExecID」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力変数「ExecID」に指定されたパラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-203

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
5401574AHex	位置オフセット範囲外	モーション制御命令の入力変数「OffsetPosition」に指定されたパラメータが範囲外です	• 位置オフセットをパルス単位に変換したときに、符号付き 40 ビットの範囲を超えている				○		P.3-204
5401574BHex	PDS 状態遷移指令選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「TransitionCmd」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		P.3-204
54015751Hex（Ver.1.21 以降）	カムモニタモード選択設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「CamMonitorMode」に指定されたカムモニタモード選択が範囲外です	• カムモニタモード選択が設定の範囲外				○		P.3-204
54015752Hex（Ver.1.21 以降）	カムモニタ値データ型不一致	モーション制御命令の入出力変数「CamMonitorValue」に指定されたカムモニタ値変数のデータ型がカムモニタモード選択と不一致です	• カムモニタ値に指定した変数のデータ型がカムモニタモード選択と不一致				○		P.3-205
54016440Hex	目標位置正方向ソフトウェアリミットオーバー	指定した位置が正方向ソフトウェアリミットの範囲外です	• 命令の入力変数「Position」に指定されたパラメータが正方向ソフトウェアリミットの範囲外 • 開始位置が正方向ソフトウェアリミットの範囲外で、ソフトウェアリミットの範囲とは反対の方向への動作を指定した命令を実行 • 通過点指定されている MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令の入力変数「AuxPoint」に指定されたパラメータが正方向ソフトウェアリミットの範囲外				○		P.3-205
54016441Hex	目標位置負方向ソフトウェアリミットオーバー	指定した位置が負方向ソフトウェアリミットの範囲外です	• 命令の入力変数「Position」に指定されたパラメータが負方向ソフトウェアリミットの範囲外 • 開始位置が負方向ソフトウェアリミットの範囲外で、ソフトウェアリミットの範囲とは反対の方向への動作を指定した命令を実行 • 通過点指定されている MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令の入力変数「AuxPoint」に指定されたパラメータが負方向ソフトウェアリミットの範囲外				○		P.3-206

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54016442Hex	指令位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中	指令位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中に、位置決め、オーバーフロー／アンダーフロー方向への命令、または方向を特定できない命令を実行しました	• 指令位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中に以下を行った • 位置決めの指令を実行した • オーバーフロー／アンダーフロー方向への連続制御指令を実行した • 方向を特定できない指令（同期機能、トルク制御）を実行した				○		P.3-206
54016443Hex	正方向限界入力中	正方向限界入力が「ON」の状態で正方向に動作する命令を実行しました	• 正方向限界入力が「ON」の状態で正方向に動作する命令を実行、または正方向限界入力が「ON」の状態で動作方向を指定しない命令を実行。正方向限界入力が「ON」の状態で軸グループ動作命令を実行				○		P.3-207
54016444Hex	負方向限界入力中	負方向限界入力が「ON」の状態で負方向に動作する命令を実行しました	• 負方向限界入力が「ON」の状態で負方向に動作する命令を実行、または負方向限界入力が「ON」の状態で動作方向を指定しない命令を実行。負方向限界入力が「ON」の状態で軸グループ動作命令を実行				○		P.3-207
54017422Hex	サーボ主回路電源オフ状態	サーボドライバの主回路電源が「OFF」の状態で、サーボ ON を実行しました	• サーボドライバの主回路電源「OFF」状態で、サーボ ON 実行				○		P.3-208

3-2-2　異常の説明

自己診断関連

イベント名	内部バスチェックエラー			**イベントコード**	000D0000Hex	
内容	内部バスで致命的なエラーが発生しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	全停止フォールト	**復旧方法**	電源再投入	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	停止	**動作**	停止*1。Sysmac Studio 接続不可の可能性あり		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		—		—	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	導電性異物混入		周囲に導電性異物がある場合には、CPU ユニット内部をエアブローしてください		制御盤付近での金属加工作業を実施しないでください。またごみ・粉塵の少ない環境で作業を実施してください。 また制御盤は閉めてください	
	ノイズ • バス信号のデータ化け • バス I/F 回路部の誤動作		上記の処置で本異常が解除されない場合は、FG、電源ラインなど侵入経路を調査して、ノイズ対策を実施してください		ノイズ対策を実施してください	
	CPU ユニット故障 • 内部バスの断線		上記 2 つの処置を行っても本異常が解除されない場合は、CPU ユニットを交換してください		なし	
付属情報	付属情報 1：システム情報					
注意点／備考	本異常発生時、CPU ユニットは停止しますが、本異常はイベントログに記録されます。コントローラを電源再投入して本異常が解除されれば、イベントログを確認することで本異常の発生を確認することができます。 ただし、異常発生箇所によっては、再起動できない場合もあります					

*1.　詳細は、「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」を参照してください。

イベント名	不揮発性メモリ寿命			イベントコード	000E0000Hex	
内容	不揮発性メモリの消去回数が規定値をオーバーしました。またはメモリの不良ブロック数が規定値をオーバーしました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	電源投入時／コントローラリセット時／定期的
異常の属性	重要度	全停止フォールト	復旧方法	電源再投入	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	停止	動作	停止*1		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	不揮発性メモリの寿命		CPU ユニットを交換してください		ユーザプログラムやアプリケーションによっては、不揮発性メモリの寿命を早めてしまう可能性があります。下記(1)、(2)について確認してください。 (1) システム定義変数や専用命令による SD メモリカードバックアップ処理の実行頻度 (2) MC_SaveCamTable 命令や ChangeIPAdr 命令など不揮発性メモリに書き込みを行う命令の実行頻度 上記(1)、(2)の実行が失敗する場合は、その要因を除去した後に再実行するようにしてください。失敗する要因が除去されていないままリトライすると、不揮発性メモリの消去回数が増加し、不揮発性メモリの寿命を早めてしまう可能性があります。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

*1. 詳細は、「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」を参照してください。

イベント名	CPU ユニット内部温度オーバー（運転停止）			**イベントコード**	00110000Hex	
内容	CPU ユニット内部の温度が高温になったため、運転を停止しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	全停止フォールト	**復旧方法**	電源再投入／コントローラリセット	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	停止	**動作**	停止[*1]。Sysmac Studio 接続不可。		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	使用周囲温度が高い		使用周囲温度を 0～55℃に入るように、周囲環境を整備してください • 通風スペースを十分とってください • ヒータ、トランス、大容量の抵抗など発熱量の高い機器の真上に取り付けることは避けてください • 周囲温度が 55℃以上になるときは、強制ファンまたはクーラを設置してください		常に周囲温度が 0～55℃になるように周囲環境を整備してください	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

*1. 詳細は、「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」を参照してください。

<table>
<tr><td>イベント名</td><td colspan="2">不揮発性メモリ修復あり</td><td>イベントコード</td><td colspan="2">10010000Hex</td></tr>
<tr><td>内容</td><td colspan="5">不揮発性メモリのチェックでエラーを検出し、ファイルシステムの修復またはフォーマットを実行しました。ただし、以前のファイルが削除された可能性があります</td></tr>
<tr><td>発生源</td><td colspan="2">PLC 機能モジュール</td><td>発生源詳細</td><td>なし</td><td>検出タイミング</td><td>電源投入時／コントローラリセット時</td></tr>
<tr><td>異常の属性</td><td>重要度</td><td>全停止フォールト</td><td>復旧方法</td><td>電源再投入／コントローラリセット</td><td>ログカテゴリ</td><td>システム</td></tr>
<tr><td>発生の影響</td><td>ユーザプログラム</td><td>停止</td><td>動作</td><td colspan="3">停止*1</td></tr>
<tr><td>システム定義変数</td><td colspan="2">変数名</td><td colspan="2">データ型</td><td colspan="2">名称</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">なし</td><td colspan="2">－</td><td colspan="2">－</td></tr>
<tr><td>発生要因とその処置</td><td colspan="2">発生要因（推定原因）</td><td colspan="2">処置対策</td><td colspan="2">再発防止</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">BUSY LED 点灯中に、コントローラの電源を OFF にした</td><td colspan="2" rowspan="2">Sysmac Studio でプロジェクトを照合し、照合一致している場合は電源再投入またはコントローラリセットして本異常が解除されるか確認してください。解除された場合は、装置が正しく動作するか確認してください。
照合不一致または異常解除されない場合、装置が正しく動作しない場合は、Sysmac Studio からメモリオールクリアした後、プロジェクトを再ダウンロードしてください。
電源再投入またはコントローラリセットしても本異常が解除されない場合は、メモリが壊れていますので CPU ユニットを交換してください。
なお、プロジェクトを再ダウンロードせずにコントローラを電源再投入またはコントローラリセットすると、意図しない動作をする可能性があり非常に危険です</td><td colspan="2">BUSY LED 点灯中は電源を OFF にしないでください</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">BUSY LED 点灯中に、瞬停によりコントローラに電断が発生した</td><td colspan="2">電源事情が悪い場所では、定格の電圧・周波数の電源が供給できるようにしてください</td></tr>
<tr><td>付属情報</td><td colspan="6">付属情報 1：修復内容
• 0000 0000Hex：ファイルシステム修復成功
• 0000 0001Hex：フォーマット実行</td></tr>
<tr><td>注意点／備考</td><td colspan="6">必ずプロジェクトの照合一致の確認と装置の動作確認、またはプロジェクトの再転送を行ってください。これを行わずにコントローラの電源再投入またはコントローラリセットを行うと、意図しない動作をする可能性があり非常に危険です</td></tr>
</table>

*1. 詳細は、「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」を参照してください。

イベント名	不揮発性メモリデータ破壊			**イベントコード**	10020000Hex	
内容	不揮発性メモリに存在すべきファイルがないか、破壊されています					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	**重要度**	全停止フォールト	**復旧方法**	電源再投入／コントローラリセット	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	停止	**動作**	停止*1		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		―		―	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	BUSY LED 点灯中に、コントローラの電源を OFF にした		Sysmac Studio からメモリオールクリアした後、プロジェクトをダウンロードしてください		BUSY LED 点灯中は電源を OFF にしないでください	
	BUSY LED 点灯中に、瞬停によりコントローラに電断が発生した				電源事情が悪い場所では、定格の電圧・周波数の電源が供給できるようにしてください	
	CPU ユニットの故障		上記の処置で本異常が解除されない場合は、CPU ユニットを交換してください		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

*1. 詳細は、「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」を参照してください。

イベント名	メインメモリチェックエラー			**イベントコード**	10080000Hex	
内容	CPU ユニット内部のメインメモリのチェックでエラーを検出しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	全停止フォールト	**復旧方法**	電源再投入	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	停止	**動作**	停止*1		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		―		―	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	導電性異物混入		周囲に導電性異物がある場合は、CPU ユニット内部をエアブローしてください		制御盤付近での金属加工作業を実施しないでください。 制御盤は閉めた状態で使用してください	
	ノイズ • メモリデータ化け • マイコン暴走 • メモリ書き込み回路誤動作		上記の要因でない場合は、コントローラを電源再投入し、本異常が解除されるか確認してください。 本異常が頻発する場合は、FG、電源ラインなどノイズ侵入経路を調査し、ノイズ対策を実施してください		ノイズ対策を実施してください	
	ソフトエラー • 宇宙線／放射能によるデータ化け		上記の要因でなく、CPU ユニットを電源再投入またはコントローラリセットしても本異常が解除されない場合は CPU ユニットを交換してください		なし	
	CPU ユニット故障 • メモリ素子故障 • メモリ周辺回路故障				定期点検を行ってください	
付属情報	付属情報 1：システム情報					
注意点／備考	なし					

*1. 詳細は、「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」を参照してください。

イベント名	不揮発性メモリデータ破壊			イベントコード	100B0000Hex	
内容	不揮発性メモリに存在すべきファイルがないか、破壊されています					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	重要度	全停止フォールト	復旧方法	電源再投入／コントローラリセット	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	停止	動作	停止*1		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		―		―	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	BUSY LED 点灯中に、コントローラの電源を OFF にした		Sysmac Studio からメモリオールクリアした後、プロジェクトをダウンロードしてください		BUSY LED 点灯中は電源を OFF にしないでください	
	BUSY LED 点灯中に、瞬停によりコントローラに電断が発生した				電源事情が悪い場所では、定格の電圧・周波数の電源が供給できるようにしてください	
	CPU ユニットの故障		上記の処置で本異常が解除されない場合は、CPU ユニットを交換してください		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

*1. 詳細は、「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」を参照してください。

イベント名	イベント重要度設定異常			イベントコード	100C0000Hex	
内容	イベント重要度設定ファイルの内容が不正です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	重要度	全停止フォールト	復旧方法	電源再投入／コントローラリセット	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	停止	動作	停止*1		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		―		―	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	イベント重要度設定のダウンロード中にコントローラを電断／SysmacStudio との通信を切断したためイベント重要度設定が不正		メモリオールクリアを実行した後、イベント重要度設定ファイルを再転送してください		ダウンロード中にコントローラを電断／SysmacStudio との通信を切断しないでください	
	メモリオールクリア中にコントローラを電断したためイベント重要度設定が不正				メモリオールクリア中にコントローラを電断しないでください	
	不揮発性メモリの故障		上記の処置を行っても本異常が頻発する場合は、CPU ユニットを交換してください		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

*1. 詳細は、「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」を参照してください。

イベント名	保持変数の現在値復元失敗			**イベントコード**	100F0000Hex	
内容	起動時に保持変数の現在値の復元に失敗し、初期化されました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	**重要度**	全停止フォールト	**復旧方法**	電源再投入／コントローラリセット	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	停止	**動作**	停止[*1]。 保持属性を持つ変数が破壊されたため、ユーザプログラムやユニットが正常動作しない可能性あり		

システム定義変数	**変数名**	**データ型**	**名称**
	_RetainFail	BOOL	電断保持失敗フラグ

発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**	**処置対策**	**再発防止**
	• ソフトウェアにエラーが発生した • バックアップメモリの故障	以下を行ってください • 保持変数と CJ ユニット用メモリの保持エリアの値を確認し、正しい値に変更してください • 本異常が再発する場合は、CPU ユニットを交換してください	なし

付属情報	なし
注意点／備考	以下の値は、初期値となっています • 保持変数（保持属性あり、または保持エリアに AT 指定された変数） • CJ ユニット用メモリの保持エリア

*1. 詳細は、「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」を参照してください。

<table>
<tr><td>イベント名</td><td colspan="2">保持変数の現在値保存未実行</td><td>イベントコード</td><td colspan="2">10100000Hex</td></tr>
<tr><td>内容</td><td colspan="5">ソフトウェアにエラーが発生したため、電断時処理の保持変数の現在値の保存処理が実行できませんでした（形 NX502、形 NX102 および形 NX1P2 の場合）（通信コントロールユニットの場合）
強制シャットダウンされた、またはソフトウェアにエラーが発生したため、電断時処理の保持変数の現在値の保存処理が実行できませんでした（NY シリーズの場合）</td></tr>
<tr><td>発生源</td><td colspan="2">PLC 機能モジュール</td><td>発生源詳細</td><td>なし</td><td>検出タイミング</td><td>電源投入時／コントローラリセット時</td></tr>
<tr><td>異常の属性</td><td>重要度</td><td>全停止フォールト</td><td>復旧方法</td><td>電源再投入</td><td>ログカテゴリ</td><td>システム</td></tr>
<tr><td>発生の影響</td><td>ユーザプログラム</td><td>停止</td><td>動作</td><td colspan="3">停止*1。
保持属性を持つ変数が前回の電断直前の値でないため、ユーザプログラムやユニットが正常動作しない可能性あり</td></tr>
<tr><td>システム定義変数</td><td colspan="2">変数名</td><td colspan="2">データ型</td><td colspan="2">名称</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">なし</td><td colspan="2">－</td><td colspan="2">－</td></tr>
<tr><td>発生要因とその処置</td><td colspan="2">発生要因（推定原因）</td><td colspan="2">処置対策</td><td colspan="2">再発防止</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">強制シャットダウンされた（NY シリーズの場合）</td><td colspan="2" rowspan="2">以下を行ってください。
• 保持変数の値を確認し、正しい値に変更してください（NY シリーズの場合）
• 絶対値エンコーダ付きサーボモータを使用している場合、電源投入後サーボ ON し、軸のフィードバック現在位置を確認してください

（以下、形 NX502、形 NX102 および形 NX1P2 の場合）
• 保持変数と CJ ユニット用メモリの保持エリアの値を確認し、正しい値に変更してください
• 処置が完了したら、電断保持未実行フラグ(_RetainUnexec)を FALSE にしてください</td><td colspan="2">強制シャットダウン以外の方法でシャットダウンしてください（NY シリーズの場合）</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">ソフトウェアにエラーが発生した</td><td colspan="2">なし</td></tr>
<tr><td>付属情報</td><td colspan="5">なし</td></tr>
<tr><td>注意点／備考</td><td colspan="5">以下の値は、前回の電源投入時の値となっています
• 保持変数（保持属性ありの変数）
• 絶対値エンコーダ原点位置オフセットデータ</td></tr>
</table>

*1. 詳細は、「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」を参照してください。

イベント名	ファームウェア構成不整合			**イベントコード**	10120000Hex	
内容	ファームウェアを構成するソフトウェアに不整合が検出されました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	**重要度**	全停止フォールト	**復旧方法**	電源再投入	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	停止	**動作**	停止*1		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		―		―	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	ファームウェアアップデートが未完了である		ファームウェアアップデートを再度実行してください		なし	
	レスキューディスクによりファームウェアが部分的に復元された		レスキューディスクによるシステム全体の復元を実行してください		なし	
	ストレージデバイスの交換が行われた					
付属情報	付属情報 1：不整合が発生したソフトウェアの名称とそのバージョン					
注意点／備考	なし					

*1. 詳細は、「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」を参照してください。

イベント名	PLC システム処理異常			**イベントコード**	40030000Hex	
内容	PLC 機能モジュールで致命的な異常を検出しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	全停止フォールト	**復旧方法**	電源再投入	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	停止	**動作**	停止*1		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		―		―	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	ソフトウェアにエラーが発生した		当社営業または販売店にお問い合わせください		なし	
付属情報	付属情報 1：システム情報					
注意点／備考	なし					

*1. 詳細は、「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」を参照してください。

イベント名	PLC システム処理異常			**イベントコード**	40040000Hex	
内容	PLC 機能モジュールで致命的な異常を検出しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	全停止フォールト	**復旧方法**	電源再投入	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	停止	**動作**	停止*1。Sysmac Studio 接続不可。		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		―		―	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	ソフトウェアにエラーが発生した		当社営業または販売店にお問い合わせください		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

*1. 詳細は、「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」を参照してください。

イベント名	バッテリ電圧低下			**イベントコード**	000B0000Hex	
内容	バッテリ電圧が低下しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_SelfTest_LowBattery		BOOL		バッテリ電圧低下フラグ	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	バッテリの電圧低下		バッテリを交換してください		バッテリの定期的な交換を実施してください	
	バッテリのコネクタのはずれ		コネクタが正しく嵌合しているかを確認、コネクタを再接続してください		衝撃・振動の影響を確認してください	
	バッテリがない		バッテリを装着してください		バッテリを装着してください	
付属情報	なし					
注意点／備考	次回電断後に、時刻データが失われる可能性あり 重要度を監視情報に変更できます。監視情報に変更した場合、復旧は不要となります					

イベント名	CPU ユニット内部温度オーバー			**イベントコード**	000C0000Hex	
内容	CPU ユニット内部の温度が規定値以上になりました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	電源再投入／コントローラリセット	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_SelfTest_HighTemperature		BOOL		CPU ユニット内部温度オーバーフラグ	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	使用周囲温度が高い		使用周囲温度を 0～ 55℃に入るように、周囲環境を整備してください • 通風スペースを十分とってください • ヒータ、トランス、大容量の抵抗など発熱量の高い機器の真上に取り付けることは避けてください • 周囲温度が 55℃以上になるときは、強制ファンまたはクーラを設置してください		常に周囲温度が 0～55℃になるように周囲環境を整備してください	
付属情報	なし					
注意点／備考	Windows 側の負荷によって本イベントが発生することがあります。その場合は Window 側の負荷を下げてください。					

イベント名	ファン回転数低下			**イベントコード**	00120000Hex	
内容	ファンの回転数が規定値以下になりました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_SelfTest_LowFanRevolution		BOOL		FAN 回転数低下フラグ	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	ファンの動作を妨げる障害物がある		ファンの動作を妨げる障害物を取り除いてください		ファンの動作を妨げる障害物がない状態で使用してください	
	ファンの寿命 ファンの故障		形 NX701 CPU ユニット：ファンユニットを交換してください 形 NX502 CPU ユニット：CPU ユニットを交換してください NY シリーズ：ファンユニットを交換してください *1		ファンユニットの定期的な交換を実施してください*1	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

*1. ファンユニットの交換方法や寿命については、『NY シリーズ 産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ハードウェア編(SBCA-434)』または『NY シリーズ 産業用パネル型 PC ユーザーズマニュアル ハードウェア編(SBCA-435)』を参照してください。

イベント名	共有フォルダアクセス中電源断			**イベントコード**	100E0000Hex	
内容	共有フォルダアクセス中にコントローラの電源断が発生しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	電源投入時／コントローラ リセット時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	−	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	ファイルが壊れた場合は、ユーザプログラムに依存		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_Card1PowerFail		BOOL		SD メモリカードアクセス中電源断フラグ	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	ファイルアクセス中に、コントローラの電源を OFF にした		正しいファイルが存在するか、また装置が正しく動作するか確認してください。 正しいファイルが存在しない場合、または装置が正しく動作しない場合は、共有フォルダへ正しいファイルをダウンロードしてください。 CPU ユニットを電源再投入またはコントローラリセットして装置が正しく動作することを確認してください。 処置が完了したら、SD メモリカードアクセス中電源断フラグ（_Card1PowerFail）を FALSE にしてください		ファイルアクセス中は電源を OFF にしないでください	
	ファイルアクセス中に、瞬停によりコントローラに電断が発生した				必ず UPS を使用してください。また、電源事情が悪い場所では、定格の電圧・周波数の電源が供給できるようにしてください	
付属情報	なし					
注意点／備考	処置完了後に SD メモリカードアクセス中電源断フラグを FALSE にしてください					

イベント名	UPS バッテリ運転開始			**イベントコード**	90220000Hex	
内容	UPS のバッテリによる運転が開始されました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	UPS を接続している状態で電源断した時
異常の属性	**重要度**	一般情報	**復旧方法**	―	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	規定時間内に運転を停止させます		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_SelfTest_UPSSignal		BOOL		UPS 信号検知フラグ	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	UPS を接続している状態で電源断された		―		―	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

タスク関連

イベント名	タスク実行タイムアウト			**イベントコード**	60020000Hex	
内容	タスクの実行がタイムアウト検出時間を超えました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	全停止フォールト	**復旧方法**	電源再投入／コントローラリセット	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	停止	**動作**	停止[*1]		

システム定義変数	**変数名**	**データ型**	**名称**
	_<タスク名称>_Exceeded	BOOL	タスク周期超過フラグ
	_<タスク名称>_ExceedCount	UDINT	タスク周期超過回数
	_<タスク名称>_LastExecTime	TIME	前回タスク実行時間
	_<タスク名称>_MaxExecTime	TIME	タスク実行時間最大値

発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**	**処置対策**	**再発防止**
	タイムアウト検出時間の設定が短すぎる	タイムアウト検出時間を大きな値に変更してください	あらかじめ、処置対策の内容を考慮してタスク設計してください
	タスク周期の設定が短すぎる	タスク周期を大きな値に変更してください	
	ユーザプログラムの規模が大きい	短い周期の実行が必要ない処理を、より優先度の低い周期タスクへ移動するなど、タスク内の処理の分割を行ってください	
	処理の繰り返し回数が、意図しない大きな値になっている	プログラム中で繰り返し回数が不正に大きくなっている箇所があれば、繰り返し回数が正しくなるようにプログラムを修正してください。繰り返し回数を確認するには、ユーザプログラム内にトラップを仕掛け、実行回数をモニタします	
	タスク優先度の誤り	該当タスクのタスク優先度を高く設定してください。または他のタスク優先度を低く設定してください	
	イベントタスクの実行頻度が高い	イベントタスクの実行頻度が小さくなるようにしてください。またはイベントタスクのタスク優先度を低く設定してください	

付属情報	付属情報 1：異常が発生したタスク名
注意点／備考	なし

*1. 詳細は、「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」を参照してください。

イベント名	I/O リフレッシュ周期オーバー			**イベントコード**	60030000Hex	
内容	プライマリ定周期タスク、定周期タスクのタスク周期内に I/O リフレッシュが完了しない状態が連続して発生しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	全停止フォールト	**復旧方法**	電源再投入／コントローラリセット	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	停止	**動作**	停止[*1]		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_<タスク名称>_Exceeded		BOOL		タスク周期超過フラグ	
	_<タスク名称>_ExceedCount		UDINT		タスク周期超過回数	
	_<タスク名称>_LastExecTime		TIME		前回タスク実行時間	
	_<タスク名称>_MaxExecTime		TIME		タスク実行時間最大値	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	タスク周期の設定が短すぎる		タスク実行時間を確認し、タスク周期をそれに合った値に変更してください		あらかじめ、処置対策の内容を考慮してタスク設計してください	
	周期タスク、イベントタスクのタスク優先度の誤り		周期タスクのタスク優先度を高く設定してください。またはイベントタスクのタスク優先度を周期タスクよりも低く設定してください			
	タスクの周期で I/O リフレッシュするユニット／スレーブ数が多い		タスク内の I/O リフレッシュ処理を他のタスクへ移動するなど、タスク内の I/O リフレッシュの処理の分割を行ってください			
	イベントタスクの実行頻度が高い		イベントタスクの実行頻度が小さくなるようにしてください。またはイベントタスクのタスク優先度を低く設定してください			
付属情報	付属情報 1：異常が発生したタスク名					
注意点／備考	なし					

*1. 詳細は、「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」を参照してください。

イベント名	タスク周期オーバー			**イベントコード**	60010000Hex	
内容	プライマリ定周期タスク、定周期タスクにおいて、設定周期内にタスクの実行が終わりませんでした					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	設定周期内にタスクの実行が完了しない場合、I/O リフレッシュ動作は以下となります • CJ ユニット：I/O リフレッシュは実行しません。タスクの実行が完了した後、次の周期で I/O リフレッシュを実行します • EtherCAT スレーブ、CPU ユニット上の NX ユニット、X バスユニット、内蔵 I/O： 出力：前回の周期の値を出力します。 入力：I/O リフレッシュは行いますが、入力データは実行中のユーザプログラムに反映されません。 設定周期内にタスクの実行が終了しなかった場合、装置全体の制御が不能となる可能性がありますのでご注意ください		

システム定義変数	**変数名**	**データ型**	**名称**
	_<タスク名称>_Exceeded	BOOL	タスク周期超過フラグ
	_<タスク名称>_ExceedCount	UDINT	タスク周期超過回数
	_<タスク名称>_LastExecTime	TIME	前回タスク実行時間
	_<タスク名称>_MaxExecTime	TIME	タスク実行時間最大値

発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**	**処置対策**	**再発防止**
	タスク周期の設定が短すぎる	タスク実行時間を確認し、タスク周期をそれに合った値に変更してください	あらかじめ、処置対策の内容を考慮してタスク設計してください
	ユーザプログラムの規模が大きい	短い周期の実行が必要ない処理を、より優先度の低い周期タスクへ移動するなど、タスク内の処理の分割を行ってください	
	処理の繰り返し回数が、意図しない大きな値になっている	プログラム中で繰り返し回数が不正に大きくなっている箇所があれば、繰り返し回数が正しくなるようにプログラムを修正してください。繰り返し回数を確認するには、ユーザプログラム内にトラップを仕掛け、実行回数をモニタします	
	周期タスク、イベントタスクのタスク優先度の誤り	周期タスクのタスク優先度を高く設定してください。またはイベントタスクのタスク優先度を周期タスクよりも低く設定してください	
	イベントタスクの実行頻度が高い	イベントタスクの実行頻度が小さくなるようにしてください。またはイベントタスクのタスク優先度を低く設定してください	

付属情報	付属情報 1：異常が発生したタスク名
注意点／備考	タスク設定により異常の重要度を「監視情報」に変更することができます

イベント名	タスク周期オーバー			**イベントコード**	60050000Hex	
内容	プライマリ定周期タスク、定周期タスクにおいて、設定周期内にタスクの実行が終わりませんでした					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	ー	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	設定周期内にタスクの実行が完了しない場合、I/O リフレッシュ動作は以下となります • CJ ユニット：I/O リフレッシュは実行しません。タスクの実行が完了した後、次の周期で I/O リフレッシュを実行します • EtherCAT スレーブ、CPU ユニット上の NX ユニット、X バスユニット、内蔵 I/O： 出力：前回の周期の値を出力します。 入力：I/O リフレッシュは行いますが、入力データは実行中のユーザプログラムに反映されません。 設定周期内にタスクの実行が終了しなかった場合、装置全体の制御が不能となる可能性がありますのでご注意ください		

システム定義変数	**変数名**	**データ型**	**名称**
	_<タスク名称>_Exceeded	BOOL	タスク周期超過フラグ
	_<タスク名称>_ExceedCount	UDINT	タスク周期超過回数
	_<タスク名称>_LastExecTime	TIME	前回タスク実行時間
	_<タスク名称>_MaxExecTime	TIME	タスク実行時間最大値

発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**	**処置対策**	**再発防止**
	タスク周期の設定が短すぎる	タスク実行時間を確認し、タスク周期をそれに合った値に変更してください	あらかじめ、処置対策の内容を考慮してタスク設計してください
	ユーザプログラムの規模が大きい	短い周期の実行が必要ない処理を、より優先度の低い周期タスクへ移動するなど、タスク内の処理の分割を行ってください	
	処理の繰り返し回数が、意図しない大きな値になっている	プログラム中で繰り返し回数が不正に大きくなっている箇所があれば、繰り返し回数が正しくなるようにプログラムを修正してください。繰り返し回数を確認するには、ユーザプログラム内にトラップを仕掛け、実行回数をモニタします	
	周期タスク、イベントタスクのタスク優先度の誤り	周期タスクのタスク優先度を高く設定してください。またはイベントタスクのタスク優先度を周期タスクよりも低く設定してください	
	イベントタスクの実行頻度が高い	イベントタスクの実行頻度が小さくなるようにしてください。またはイベントタスクのタスク優先度を低く設定してください	

付属情報	付属情報 1：異常が発生したタスク名
注意点／備考	タスク設定により異常の重要度を「監視情報」に変更した場合の異常です

コントローラ操作関連

イベント名	ユーザプログラム／コントローラ構成・設定転送エラー		**イベントコード**	10200000Hex		
内容	ユーザプログラムまたはコントローラ構成・設定を正しく転送できませんでした					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし、I/O バスマスタ	**検出タイミング**	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	**重要度**	全停止フォールト	**復旧方法**	電源再投入／コントローラリセット	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	停止	**動作**	停止*1		

システム定義変数	**変数名**	**データ型**	**名称**
	なし	―	―

発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**	**処置対策**	**再発防止**
	ユーザプログラムまたはコントローラ構成･設定のダウンロード中にコントローラを電断したためプログラムまたはコントローラ構成･設定が不正	Sysmac Studio からメモリオールクリアした後、プロジェクトをダウンロードしてください。 付属情報が登録されている場合はコントローラの電源を再投入した後、上記対策を実施してください。 Sysmac Studio からメモリオールクリアを実行できない場合は、SD メモリカードからのリストアにより、コントローラにプロジェクトを転送してください	ユーザプログラムまたはコントローラ構成･設定のダウンロード中にコントローラを電断しないでください
	オンラインエディット操作中にコントローラを電断したためプログラムまたはコントローラ構成･設定が不正		オンラインエディット操作中にコントローラを電断しないでください
	メモリオールクリア中にコントローラを電断したためプログラムまたはコントローラ構成･設定が不正		メモリオールクリア中にコントローラを電断しないでください
	リストア中にコントローラを電断したためプログラムまたはコントローラ構成・設定が不正		リストア中にコントローラを電断しないでください
	不揮発性メモリの故障	上記の処置を行っても本異常が頻発する場合は、CPU ユニットを交換してください	なし

付属情報	付属情報 1：発生要因詳細 • なし：ダウンロード中の電断、またはオンラインエディット中の電断、リストア中の電断 • Downloading/preDownloading：上記以外の要因の場合の異常発生タイミング（転送中／転送準備中）
注意点／備考	なし

*1. 詳細は、「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」を参照してください。

イベント名	ユーザプログラム実行用 ID 不正			イベントコード	10210000Hex	
内容	ユーザプログラムと CPU ユニットに設定されたユーザプログラム実行用 ID が一致していません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	ユーザプログラムのダウンロード時／電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	重要度	全停止フォールト	復旧方法	電源再投入／コントローラリセット	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	停止	動作	停止*1		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	ユーザプログラムおよび CPU ユニットに設定されたユーザプログラム実行用 ID が一致していない		ユーザプログラムと CPU ユニットのユーザプログラム実行用 ID が同じになるように設定を修正してください		ユーザプログラムと CPU ユニットのユーザプログラム実行用 ID は同じものを設定してください。 ユーザプログラムおよび CPU ユニットに設定されたユーザプログラム実行用 ID は表示されないため、記録しておいてください	
	CPU ユニットにユーザプログラム実行用 ID が設定されているが、ユーザプログラムには設定されていない		ユーザプログラムにユーザプログラム実行用 ID を設定しない場合は、CPU ユニットに対してメモリオールクリアを行い、CPU ユニットに設定されたユーザプログラム実行用 ID をクリアしてください			
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

*1. 詳細は、「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」を参照してください。

イベント名	不正なユーザプログラム			イベントコード	10240000Hex	
内容	ユーザプログラムが不正です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	ダウンロード時／電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	重要度	全停止フォールト	復旧方法	電源再投入／コントローラリセット	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	停止	動作	停止*1		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	ファンクションブロック／ファンクションのネスティングの階層が制限を超えている		ファンクションブロック／ファンクションのネスティングの階層が制限を超えている箇所を調べて、制限以下になるようにユーザプログラムを修正してください。その後、再度ユーザプログラムをダウンロードしてください		ファンクションブロック／ファンクションのネスティングの階層が制限以下になるようにユーザプログラムを作成してください。 Sysmac Studio でプログラムチェックを行うことでネスティングの階層が制限以下であることをチェックすることができます	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

*1. 詳細は、「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」を参照してください。

イベント名	ユーザプログラム／コントローラ構成・設定不正			**イベントコード**	10250000Hex	
内容	使用メモリが上限をオーバーしているか、ユーザプログラムまたはコントローラ構成・設定データが壊れています					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	ダウンロード時／電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	**重要度**	全停止フォールト	**復旧方法**	電源再投入／コントローラリセット	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	停止	**動作**	停止[*1]		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		–		–	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	データ量の上限値オーバー		本異常と同時に個数制限に関するイベントが発生している場合は、そのイベントの処置対策に従って使用個数が範囲内になるようプログラム・設定を修正してダウンロードしてください		なし	
	メインメモリ容量オーバー		本異常と同時に個数制限に関するイベントが発生していない場合は、メモリオールクリアして電源再投入し、本異常が解除されるか確認してください。解除される場合はプロジェクトのプログラムを共通化するなどサイズを削減してダウンロードしてください			
	不揮発性メモリの劣化、故障		2 つ目の処置対策で本異常が再度発生する場合は CPU ユニットを交換してください			
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

*1. 詳細は、「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」を参照してください。

イベント名	PLC 機能処理異常			**イベントコード**	40110000Hex	
内容	PLC 機能モジュールで致命的な異常を検出しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	全停止フォールト	**復旧方法**	電源再投入	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	停止	**動作**	停止[*1]		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		–		–	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	ソフトウェアにエラーが発生した		当社営業または販売店にお問い合わせください		なし	
付属情報	付属情報 1：システム情報 付属情報 2：システム情報 付属情報 3：システム情報 付属情報 4：システム情報					
注意点／備考	なし					

*1. 詳細は、「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」を参照してください。

イベント名	PLC 機能処理異常			イベントコード	44420000Hex	
内容	PLC 機能モジュールで致命的な異常を検出しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	常時
異常の属性	重要度	全停止フォールト	復旧方法	電源再投入／コントローラリセット	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	停止	動作	停止*1		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	ソフトウェアにエラーが発生した		当社営業または販売店にお問い合わせください		なし	
付属情報	付属情報 1：システム情報 付属情報 2：システム情報 付属情報 3：システム情報 付属情報 4：システム情報					
注意点／備考	なし					

*1. 詳細は、「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」を参照してください。

イベント名	PLC 機能処理異常			イベントコード	40120000Hex	
内容	PLC 機能モジュールで致命的な異常を検出しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	常時
異常の属性	重要度	部分停止フォールト	復旧方法	電源再投入	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	停止	動作	停止*1		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	ソフトウェアにエラーが発生した		当社営業または販売店にお問い合わせください		なし	
付属情報	付属情報 1：システム情報 付属情報 2：システム情報 付属情報 3：システム情報 付属情報 4：システム情報					
注意点／備考	なし					

*1. 全停止フォールトレベルの異常の場合と同じ動作となります。詳細は、「全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時の入出力動作 (P.1-15)」を参照してください。

イベント名	PLC 機能処理異常			**イベントコード**	40130000Hex	
内容	PLC 機能モジュールの一部で致命的な異常を検出しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	電源再投入／コントローラリセット	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	ソフトウェアにエラーが発生した		当社営業または販売店にお問い合わせください		なし	
付属情報	付属情報 1：システム情報[*1] 付属情報 2：システム情報 付属情報 3：システム情報 付属情報 4：システム情報					
注意点／備考	なし					

*1. 「devb-mmcsd」と格納されていた場合、SD メモリカードを交換し、CPU ユニットの電源を再投入してください。

イベント名	イベントログ保存失敗			**イベントコード**	10230000Hex	
内容	イベントログの保存に失敗しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	開始	**動作**	影響なし。ただし、過去のイベントログの一部、または全部の読み出し不可		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	バッテリ電圧低下による電断保持失敗（NJ/NX シリーズの場合）		バッテリを交換してください		バッテリの定期的な交換	
	強制シャットダウンされた（NY シリーズの場合）		なし		強制シャットダウン以外の方法でシャットダウンしてください	
	イベントログエリアのデータが不正（NY シリーズの場合）		産業用 PC を電源再投入しても本異常が再発する場合は、イベントログエリアのハードウェア故障の可能性があります。産業用 PC のイベントログ機能を使用する場合は、産業用 PC を交換してください		なし	
	イベントログエリアのデータが不正（NJ/NX シリーズの場合）		CPU ユニットを電源再投入しても本異常が再発する場合は、イベントログエリアのハードウェア故障の可能性があります。CPU ユニットのイベントログ機能を使用する場合は、CPU ユニットを交換してください		なし	
付属情報	付属情報 1：異常の詳細 • 0：全カテゴリのログの保存に失敗 • 1：システムイベントログの保存に失敗 • 2：アクセスイベントログの保存に失敗 • 100：ユーザイベントログの保存に失敗					
注意点／備考	なし					

イベント名	トレース設定転送失敗			**イベントコード**	10260000Hex	
内容	トレース設定の転送中に電断が発生しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	電源再投入／コントローラリセット	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		—		—	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	トレース設定の転送中に電断した		トレース設定を再転送してください		トレース設定の転送中に電断しないでください	
付属情報	なし					
注意点／備考	本異常発生時にはすべてのトレース設定が初期化されます					

イベント名	バックアップ開始失敗			**イベントコード**	10350000Hex	
内容	バックアップの実行前チェックで異常を検出しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	ユーザからのバックアップ指示時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	共有フォルダが認識されていない		仮想 SD メモリカード設定を転送し、共有フォルダを認識させてください。共有フォルダが認識されない場合は、「共有フォルダ認識失敗」(10390000Hex)の処置対策を参照してください		仮想 SD メモリカード設定を転送し、共有フォルダを認識させてください	
	［SD メモリカードへのバックアップ禁止］設定が「禁止する」に設定されている		［SD メモリカードへのバックアップ禁止］設定を解除してください		［SD メモリカードへのバックアップ禁止］設定を使用しないでください	
	他のバックアップ機能が動作中である		他のバックアップ機能の実行が完了してから再度バックアップ操作を行ってください		他のバックアップ機能の実行中はバックアップ操作を行わないでください	
	同期、オンラインエディットまたはメモリオールクリアが実行中である		同期、オンラインエディット、メモリオールクリアが完了してから再度バックアップ操作を行ってください		同期、オンラインエディット、メモリオールクリアの実行中はバックアップ操作を行わないでください	
	ユーザ操作によりバックアップを中止した		なし		なし	
	Sysmac Studio とのオンライン接続が切断した		ケーブルの接続を確認してください。いったんオフラインにし、再度オンライン接続してからバックアップを実行してください		ケーブルが断線していないことを確認してください。ケーブルが確実に接続されていることを確認してください	
	Windows ストレージの故障、または Windows 側での誤操作・障害などによる共有フォルダ認識不可		「共有フォルダ認識解除完了」(103B0000Hex)の処置対策を参照してください		「共有フォルダ認識解除完了」(103B0000Hex)の再発防止策を参照してください	
	予期しないエラーが発生した		当社営業または販売店にお問い合わせください		なし	
付属情報	付属情報 1：操作種別 • 0102Hex：コントローラ→共有フォルダ（システム定義変数による指示） • 0103Hex：コントローラ→共有フォルダ（Sysmac Studio 操作による指示） • 0104Hex：コントローラ→共有フォルダ（命令による指示） • 0201Hex：コントローラ→パソコン（Sysmac Studio 操作または Industrial PC Support Utility 操作による指示） 付属情報 2：異常の詳細 • 0001Hex：共有フォルダ未認識 • 0204Hex：［SD メモリカードへのバックアップ禁止］設定が「禁止する」に設定されている • 0205Hex：他のバックアップ機能が実行中 • 0206Hex：同期、オンラインエディット、メモリオールクリアが実行中 • 0207Hex：システム定義変数で指定したディレクトリ名に禁止文字を使用している • 0401Hex：ユーザ操作によりバックアップを中止した • 0501hex：Sysmac Studio とのオンライン接続が切断した • 7F01Hex：予期しないエラーが発生した					
注意点／備考	なし					

イベント名	バックアップ実行失敗			イベントコード	10360000Hex	
内容	バックアップが異常終了しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	バックアップ実行中
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	以下の要因により、共有フォルダへのアクセスに失敗した • コントローラ用のアカウントに、共有フォルダへの書き込み権限がない • バックアップ中に共有フォルダの認識が解除された。 認識解除の要因については、「共有フォルダ認識解除完了」(103B0000Hex)を参照してください		• コントローラ用のアカウントに、共有フォルダへの書き込みを許可する権限を設定したのち、バックアップを再度実行してください • 共有フォルダを再認識させたのち、バックアップを再度実行してください。再認識させる方法については、「共有フォルダ認識解除完了」(103B0000Hex)の処置対策を参照してください		• コントローラ用のアカウントには、共有フォルダの読み取り／書き込みを許可する権限を設定してください • バックアップ中に共有フォルダの認識が解除される操作を行わないでください。詳細は「共有フォルダ認識解除完了」(103B0000Hex)の発生要因を参照してください	
	共有フォルダが存在するパーティションの容量が不足している		共有フォルダが存在するパーティションの空き容量を確保してください		共有フォルダが存在するパーティションの空き容量を確保してください	
	共有フォルダ内のファイル、またはディレクトリの数が最大数を超えた		共有フォルダ内のファイルやディレクトリ数を減らしてから、バックアップを再度実行してください		不必要なファイルやディレクトリは、共有フォルダから削除するか他の場所へ移動してください	
	カムテーブル保存命令、またはCPU ユニット名称の更新が実行中である		カムテーブル保存命令、またはCPU ユニット名称の更新が完了してから操作してください		カムテーブル保存命令、またはCPU ユニット名称の更新中は、バックアップを行わないでください	
	指定ディレクトリと同名のファイルが存在している		同名のファイルが存在しないディレクトリを指定して、バックアップを再度実行してください		バックアップ先に指定するディレクトリ名と同じ名前のファイルを作成しないようにしてください	
	バックアップ中に共有フォルダの認識が解除されたため、バックアップデータの保存に失敗した。 認識解除の要因については、「共有フォルダ認識解除完了」(103B000Hex)を参照してください		共有フォルダを再認識させたのち、バックアップを再度実行してください。再認識させる方法については、「共有フォルダ認識解除完了」(103B0000Hex)の処置対策を参照してください		バックアップ中に共有フォルダの認識が解除される操作を行わないでください。詳細は「共有フォルダ認識解除完了」(103B0000Hex)の発生要因を参照してください	
	スレーブのバックアップに失敗した		「バックアップ実行失敗(EtherCAT スレーブ)」(102F0000Hex)の処置対策を参照してください		「バックアップ実行失敗(EtherCAT スレーブ)」(102F0000Hex)の再発防止を参照してください	
	ユーザ操作によりバックアップを中止した		なし		なし	
	Sysmac Studio とのオンライン接続が切断した		ケーブルの接続を確認してください。いったんオフラインにし、再度オンライン接続してからバックアップを実行してください		ケーブルが断線していないことを確認してください。ケーブルが確実に接続されていることを確認してください	
	パソコンへのバックアップ対象データの保存に失敗した		パソコンのハードディスクの空き容量を増やしてください		ハードディスクの空き容量が十分であることを確認してからバックアップを行ってください	
	予期しないエラーが発生した		当社営業または販売店にお問い合わせください		なし	

付属情報	付属情報 1：操作種別 • 0102Hex：コントローラ→共有フォルダ（システム定義変数による指示） • 0103Hex：コントローラ→共有フォルダ（Sysmac Studio 操作による指示） • 0104Hex：コントローラ→共有フォルダ（命令による指示） • 0201Hex：コントローラ→パソコン（Sysmac Studio 操作または Industrial PC Support Utility 操作による指示） 付属情報 2：異常の詳細 • 7F01Hex：共有フォルダへのアクセスに失敗した • 0005Hex：共有フォルダが存在するパーティションの容量不足 • 0006Hex：ファイル、またはディレクトリの最大数を超過 • 0206Hex：カムテーブル保存命令、または CPU ユニット名称の更新が実行中 • 0210Hex：指定ディレクトリと同名のファイルが存在 • 0302Hex：バックアップ対象データの保存失敗 • 0304Hex：スレーブのバックアップに失敗した • 0401Hex：ユーザ操作によりバックアップを中止した • 0501Hex：Sysmac Studio とのオンライン接続が切断した • 0502Hex：パソコンへのバックアップ対象データの保存に失敗した • 7F01Hex：予期しないエラーが発生した
注意点／備考	なし

イベント名	リストア開始失敗			**イベントコード**	10370000Hex	
内容	リストアの実行前チェックで異常を検出しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	ユーザからのリストア指示時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	－	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	共有フォルダのバックアップファイルが壊れている、または、必ずリストアするデータが共有フォルダのバックアップファイルに存在しない		再度バックアップを取り直してしてください		パソコン上でバックアップファイルを編集しないでください	
	リストア先の CPU ユニットのユニットバージョンが共有フォルダのバックアップファイルのユニットバージョンより古い		バックアップを実行した CPU ユニットのユニットバージョンと同じか新しい CPU ユニットに交換してください。または、使用する CPU ユニットのバージョンに合ったバックアップファイルを指定してください		CPU ユニットのユニットバージョンとバックアップファイルのユニットバージョンが合うようにしてください	
	リストア先の CPU ユニットの形式が共有フォルダのバックアップファイルの CPU ユニットの形式と一致しない		バックアップを実行した CPU ユニットの形式と一致する CPU ユニットに交換してください。または、使用する CPU ユニットの形式に一致するバックアップファイルを指定してください		CPU ユニットの形式とバックアップファイルの CPU ユニットの形式が一致するようにしてください	
	CPU ユニットの書込プロテクト機能が有効		リストア機能を使用する場合は、CPU ユニットの［電源投入時の書込プロテクト］を「しない」に設定してください		リストア機能を使用する場合は、CPU ユニットの「電源投入時の書込プロテクト」を「しない」に設定してください	
	他のバックアップ機能が動作中である		他のバックアップ機能の実行が完了してから再度リストア操作を行ってください		他のバックアップ機能の実行中はリストア操作を行わないでください	
	同期、オンラインエディットまたはメモリオールクリアが実行中である		同期、オンラインエディット、メモリオールクリアが完了してから再度リストア操作を行ってください		同期、オンラインエディット、メモリオールクリアの実行中はリストア操作を行わないでください	
	Sysmac Studio とのオンライン接続が切断した		ケーブルの接続を確認してください。いったんオフラインにし、再度オンライン接続してからバックアップを実行してください		ケーブルが断線していないことを確認してください。ケーブルが確実に接続されていることを確認してください	
	CPU ユニットが前回電断時に電断処理に失敗した		当社営業または販売店にお問い合わせください		なし	
	予期しないエラーが発生した					
付属情報	付属情報 1：操作種別 • 0201Hex：コントローラ→パソコン（Sysmac Studio 操作または Industrial PC Support Utility 操作による指示） 付属情報 2：異常の詳細 • 0103Hex：バックアップファイルが壊れている • 0105Hex：バックアップファイルに、必ず転送するデータが存在しない • 0201Hex：CPU ユニットのユニットバージョンが古い • 0202Hex：CPU ユニットの形式が一致しない • 0203Hex：CPU ユニットの書込プロテクト機能が有効 • 0205Hex：他のバックアップ機能が実行中 • 0206Hex：同期、オンラインエディット、メモリオールクリアが実行中 • 0209Hex：CPU ユニットが前回電断時に電断処理に失敗した • 0501Hex：Sysmac Studio とのオンライン接続が切断した • 7F01Hex：予期しないエラーが発生した					
注意点／備考	なし					

<table>
<tr><td>イベント名</td><td colspan="3">リストア実行失敗</td><td>イベントコード</td><td colspan="2">10380000Hex</td></tr>
<tr><td>内容</td><td colspan="6">リストアが異常終了しました</td></tr>
<tr><td>発生源</td><td colspan="2">PLC 機能モジュール</td><td>発生源詳細</td><td>なし</td><td>検出タイミング</td><td>リストア実行中</td></tr>
<tr><td>異常の属性</td><td>重要度</td><td>監視情報</td><td>復旧方法</td><td>－</td><td>ログカテゴリ</td><td>システム</td></tr>
<tr><td>発生の影響</td><td>ユーザプログラム</td><td>－</td><td>動作</td><td colspan="3">影響なし</td></tr>
<tr><td rowspan="2">システム定義変数</td><td colspan="2">変数名</td><td colspan="2">データ型</td><td colspan="2">名称</td></tr>
<tr><td colspan="2">なし</td><td colspan="2">－</td><td colspan="2">－</td></tr>
<tr><td rowspan="4">発生要因とその処置</td><td colspan="2">発生要因（推定原因）</td><td colspan="2">処置対策</td><td colspan="2">再発防止</td></tr>
<tr><td colspan="2">バックアップファイルが壊れている</td><td colspan="2">再度バックアップを取り直してしてください</td><td colspan="2">パソコン上でバックアップファイルを編集しないでください</td></tr>
<tr><td colspan="2">スレーブのリストアに失敗した</td><td colspan="2">「リストア実行失敗（EtherCAT スレーブ）」(10300000Hex)の処置対策を参照してください</td><td colspan="2">「リストア実行失敗（EtherCAT スレーブ）」(10300000Hex)の再発防止を参照してください</td></tr>
<tr><td colspan="2">予期しないエラーが発生した</td><td colspan="2">当社営業または販売店にお問い合わせください</td><td colspan="2">なし</td></tr>
<tr><td>付属情報</td><td colspan="6">付属情報 1：操作種別
• 0201Hex：コントローラ→パソコン（Sysmac Studio 操作または Industrial PC Support Utility 操作による指示）
付属情報 2：異常の詳細
• 0103Hex：バックアップファイルが壊れている
• 0303Hex：スレーブのリストアに失敗した
• 7F01Hex：予期しないエラーが発生した</td></tr>
<tr><td>注意点／備考</td><td colspan="6">なし</td></tr>
</table>

イベント名	共有フォルダ認識失敗			**イベントコード**	10390000Hex	
内容	共有フォルダの認識に失敗しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	コントローラ起動時／ダウンロード時／リストア時／仮想 SD メモリカード設定変更時／共有フォルダ認識確認時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_Card1Ready		BOOL		SD メモリカード使用可フラグ	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	Windows 側の以下の要因により、コントローラが共有フォルダに接続できなかった • Windows が停止している • Windows のファイル共有サービス（Server サービス）が停止または無効化されている		Windows を起動、かつ Windows のファイル共有サービス（Server サービス）を有効にしてください		Windows を起動、かつ Windows のファイル共有サービス（Server サービス）を有効にしてください	
	Windows の内部ポート IP アドレスと、コントローラの内部ポート IP アドレスのネットワークセグメントが異なっているため、コントローラが共有フォルダに接続できなかった		Windows の内部ポート IP アドレスと、コントローラの内部ポート IP アドレスのネットワークセグメントを同じにしてください		Windows の内部ポート IP アドレスと、コントローラの内部ポート IP アドレスのネットワークセグメントを同じにしてください	
	コントローラの仮想 SD メモリカード設定で指定した以下の項目が、Windows 側の設定と一致しないため、コントローラが共有フォルダに接続できなかった • Windows のコンピュータ名 • Windows の内部ポートの IP アドレス • 共有フォルダの共有名		コントローラの仮想 SD メモリカード設定と Windows の設定を一致させてください		コントローラの仮想 SD メモリカード設定と Windows の設定を一致させてください	
	コントローラ側の仮想 SD メモリカード設定で指定したユーザ名またはパスワードが、Windows 側の設定と一致しないため、コントローラが共有フォルダのログオン認証に失敗した					
付属情報	付属情報 1：異常の詳細 • 1：接続失敗 • 2：認証失敗					
注意点／備考	なし					

イベント名	共有フォルダ認識解除失敗			**イベントコード**	103A0000Hex	
内容	共有フォルダの認識解除に失敗しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	ダウンロード時／リストア時／仮想 SD メモリカード設定変更時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	－	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_Card1Ready		BOOL		SD メモリカード使用可フラグ	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	共有フォルダのファイルアクセス中に、仮想 SD メモリカード設定を変更した		共有フォルダのファイルアクセスが完了してから、以下のいずれかの操作により、仮想 SD メモリカード設定をコントローラに再読み込みさせ、共有フォルダの認識を解除してください • コントローラの再起動 • 再ダウンロード • 再リストア • 仮想 SD メモリカード設定変更（Industrial PC Support Utility）		共有フォルダのファイルアクセス中は、ダウンロード、リストア、仮想 SD メモリカード設定変更（Industrial PC Support Utility）により、コントローラの仮想 SD メモリカード設定を変更しないでください	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

<table>
<tr><td>イベント名</td><td colspan="2">共有フォルダ認識解除完了</td><td>イベントコード</td><td colspan="2">103B0000Hex</td></tr>
<tr><td>内容</td><td colspan="5">共有フォルダの認識が解除されました</td></tr>
<tr><td>発生源</td><td colspan="2">PLC 機能モジュール</td><td>発生源詳細</td><td>なし</td><td>検出タイミング</td><td>ダウンロード時／リストア時／仮想 SD メモリカード設定変更時／Windows 異常または不正操作時／コントローラ不正操作時</td></tr>
<tr><td>異常の属性</td><td>重要度</td><td>監視情報</td><td>復旧方法</td><td>－</td><td>ログカテゴリ</td><td>システム</td></tr>
<tr><td>発生の影響</td><td>ユーザプログラム</td><td>継続</td><td>動作</td><td colspan="3">影響なし</td></tr>
<tr><td>システム定義変数</td><td colspan="2">変数名</td><td colspan="2">データ型</td><td colspan="2">名称</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">_Card1Ready</td><td colspan="2">BOOL</td><td colspan="2">SD メモリカード使用可フラグ</td></tr>
<tr><td>発生要因とその処置</td><td colspan="2">発生要因（推定原因）</td><td colspan="2">処置対策</td><td colspan="2">再発防止</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">仮想 SD メモリカード設定が更新されたため、旧仮想 SD メモリカード設定内容に基づく共有フォルダの認識が解除された</td><td colspan="2">なし</td><td colspan="2">なし</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">以下のいずれかの要因により共有が解除された

Windows の異常または不正操作
• Windows の停止（再起動含む）
• Windows の共有サービスの停止・無効化
• Windows のコンピュータ名変更
• Windows の内部ポートの IP アドレス変更
• 共有フォルダの共有解除
• 共有フォルダの削除
• 共有フォルダの共有設定から、コントローラが認識時に使用した共有ユーザのアクセス権を完全に削除

コントローラの不正操作
• コントローラの内部ポートの IP アドレス変更により、Windows の内部ポートの IP アドレスと異なるネットワークセグメントとなった</td><td colspan="2">共有フォルダを認識させたい場合は、発生要因を取り除いてください。自動的に再認識されます。

ただし、発生要因が、共有フォルダの共有解除または削除の場合は、次の手順に従ってください。
(1) 共有フォルダを再共有してください
(2) SD メモリカード命令でオープンしているファイルをクローズしてください
(3) すぐに共有フォルダを再認識させるには、Industrial PC Support Utility で認識確認を行ってください。認識確認を行わない場合は、共有フォルダの共有解除後、Windows のセッションの最大アイドル時間（初期値 15 分）を経過すると再認識されます</td><td colspan="2">装置稼働中に、発生要因に記載されている操作をしないでください</td></tr>
<tr><td>付属情報</td><td colspan="6">付属情報 1：認識解除の実行トリガ
• 1：仮想 SD メモリカード設定の更新
• 2：その他</td></tr>
<tr><td>注意点／備考</td><td colspan="6">なし</td></tr>
</table>

イベント名	PLC システム情報			イベントコード	40140000Hex	
内容	PLC 機能モジュールの内部情報です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	常時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	PLC 機能モジュールの内部情報です。他イベントの追加情報として記録しています。		－		－	
付属情報	付属情報 1：システム情報 付属情報 2：システム情報 付属情報 3：システム情報 付属情報 4：システム情報					
注意点／備考	なし					

イベント名	セーフモード			イベントコード	40170000Hex	
内容	コントローラをセーフモードで起動しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	停止	動作	－		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	コントローラをセーフモードで起動した		－		－	
付属情報	なし					
注意点／備考	セーフモードでコントローラを起動した場合は、コントローラの電源投入時の動作モードが「運転モード」の場合でも、「プログラムモード」で動作します					

イベント名	OS の処理異常			イベントコード	44600000Hex	
内容	Windows で異常が発生していることを検知しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	Windows	検出タイミング	常時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	－	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_OSRunning		BOOL		OS 稼働中フラグ	
	_OSHalted		BOOL		OS 停止中フラグ	
	_OSErrorState		BOOL		OS 異常状態フラグ	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	Windows でソフトウェアエラーが発生し、動作が停止した		Windows を再起動してください		－	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	NX メッセージ通信異常			イベントコード	80230000Hex	
内容	メッセージ通信で異常が発生しています					
発生源	PLC 機能モジュール EtherCAT マスタ機能モジュール EtherNet/IP 機能モジュール NX バス機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	NX メッセージ送受信時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	−		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	通信ケーブルの断線		通信ケーブルが断線していないか確認し、断線している場合は、ケーブルを交換してください		使用する通信ケーブルが断線していないことを確認してください	
	通信ケーブルのコネクタのはずれ		コネクタが正しく嵌合しているかを確認、コネクタを再接続してください		通信ケーブルが確実に接続されていることを確認してください	
	NX メッセージ通信の負荷が高い		NX メッセージを送信する命令の使用頻度を減らしてください。 または、命令の入力変数「TimeOut」の値を大きくしてください。 複数の Sysmac Studio を接続している場合は、同時操作の頻度を減らしてください		NX メッセージを送信する命令の使用頻度を減らしてください。 または、命令の入力変数「TimeOut」の値を大きくしてください。 複数の Sysmac Studio を接続している場合は、同時操作の頻度を減らしてください	
付属情報	付属情報 1：システム情報 付属情報 2：通信の種類 • 0：NX バス • 1：EtherCAT • 65535：ユニット内部（ルーティング処理）					
注意点／備考	なし					

イベント名	PLC システム情報			イベントコード	40150000Hex	
内容	PLC 機能モジュールの内部情報です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	常時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	PLC 機能モジュールの内部情報です。他イベントの追加情報として記録しています。		−		−	
付属情報	付属情報 1：システム情報 付属情報 2：システム情報 付属情報 3：システム情報 付属情報 4：システム情報					
注意点／備考	なし					

イベント名	PLC システム情報			**イベントコード**	44430000Hex	
内容	PLC 機能モジュールの内部情報です					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	一般情報	**復旧方法**	−	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	PLC 機能モジュールの内部情報です。他イベントの追加情報として記録しています。		−		−	
付属情報	付属情報 1：システム情報 付属情報 2：システム情報 付属情報 3：システム情報 付属情報 4：システム情報					
注意点／備考	なし					

イベント名	ユーザプログラム／コントローラ構成・設定のダウンロード			**イベントコード**	90050000Hex	
内容	ユーザプログラム／コントローラ構成・設定をダウンロードしました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	ユーザプログラム／コントローラ構成・設定のダウンロード時
異常の属性	**重要度**	一般情報	**復旧方法**	−	**ログカテゴリ**	アクセス
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	ダウンロードされたユーザプログラム／コントローラ設定にしたがい動作開始		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	ユーザプログラム／コントローラ構成・設定をダウンロードした		−		−	
付属情報	付属情報 1：接続方法 • 1：USB 直接接続 • 2：Ethernet 直接接続 • 3：USB リモート接続または Ethernet HUB 接続 付属情報 2：付属情報 1 が 2 か 3 の場合、接続元の IP アドレス。Proxy 経由の場合、Proxy の IP アドレス 付属情報 3：デバイス出力保持状態 • 1：保持 • 2：非保持					
注意点／備考	なし					

イベント名	オンラインエディット転送			イベントコード	90070000Hex	
内容	ユーザプログラムをオンラインエディットしました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	オンラインエディットの転送開始時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	アクセス
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	変更されたユーザプログラムにしたがい動作		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	ユーザプログラムをオンラインエディットし、コントローラに反映した		−		−	
付属情報	付属情報 1：接続方法 • 1：USB 直接接続 • 2：Ethernet 直接接続 • 3：USB リモート接続または Ethernet HUB 接続 付属情報 2：付属情報 1 が 2 か 3 の場合、接続元の IP アドレス。Proxy 経由の場合、Proxy の IP アドレス					
注意点／備考	なし					

イベント名	強制値リフレッシュのセット			イベントコード	90080000Hex	
内容	強制値リフレッシュのセットが指定されました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	ユーザからの指示時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	アクセス
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	強制値リフレッシュにしたがい動作		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	ユーザが強制値リフレッシュのセットを指定した		−		−	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	強制値リフレッシュのリセット			イベントコード	90090000Hex	
内容	強制値リフレッシュのリセットが指定されました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	ユーザからの指示時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	アクセス
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	強制値リフレッシュにしたがい動作		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	ユーザが強制値リフレッシュのリセットを指定した		−		−	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	強制値リフレッシュの全解除			**イベントコード**	900A0000Hex	
内容	強制値リフレッシュのすべての解除が指定されました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	ユーザからの指示時
異常の属性	**重要度**	一般情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	アクセス
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	強制値リフレッシュをすべて解除し、元のユーザプログラムにしたがい動作		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	ユーザが強制値リフレッシュのすべての解除を指定した		－		－	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	メモリオールクリア			**イベントコード**	900B0000Hex	
内容	メモリオールクリアを実行しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	なし	**検出タイミング**	ユーザからの指示時
異常の属性	**重要度**	一般情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	アクセス
発生の影響	**ユーザプログラム**	－	**動作**	工場出荷状態に戻ります		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	管理者権限をもつユーザがメモリオールクリアした		－		－	
付属情報	付属情報 1：接続方法 • 1：USB 直接接続 • 2：Ethernet 直接接続 • 3：USB リモート接続または Ethernet HUB 接続 付属情報 2：付属情報 1 が 2 か 3 の場合、接続元の IP アドレス。Proxy 経由の場合、Proxy の IP アドレス					
注意点／備考	なし					

イベント名	イベントログのクリア			イベントコード	900C0000Hex	
内容	イベントログをクリアしました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	ユーザからの指示時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	アクセス
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	ユーザがイベントログをクリアした		－		－	
付属情報	付属情報 1：接続方法 • 1：USB 直接接続 • 2：Ethernet 直接接続 • 3：USB リモート接続または Ethernet HUB 接続 付属情報 2：付属情報 1 が 2 か 3 の場合、接続元の IP アドレス。Proxy 経由の場合、Proxy の IP アドレス 付属情報 3：クリア対象 • 0：全カテゴリのログをクリア • 1：システムイベントログをクリア • 2：アクセスイベントログをクリア • 100：ユーザイベントログをクリア					
注意点／備考	なし					

イベント名	電源投入			イベントコード	90110000Hex	
内容	電源投入されました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	電源投入時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	－	動作	動作開始		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	電源投入された		－		－	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	電源断			イベントコード	90120000Hex	
内容	電源断されました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	電源断時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	停止	動作	全停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	電源断された		－		－	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	運転開始			イベントコード	90130000Hex	
内容	運転開始しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	運転モードへの移行時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	開始	動作	ユーザプログラム実行開始		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	運転開始を受け付けた		－		－	
付属情報	付属情報 1：デバイス出力保持状態 • 1：保持 • 2：非保持					
注意点／備考	なし					

イベント名	運転停止			イベントコード	90140000Hex	
内容	運転停止しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	プログラムモードへの移行時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	停止	動作	ユーザプログラム停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	運転停止を受け付けた		－		－	
付属情報	付属情報 1：デバイス出力保持状態 • 1：保持 • 2：非保持					
注意点／備考	なし					

イベント名	リセット実行			イベントコード	90150000Hex	
内容	リセットを実行しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	ユーザからの指示時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	アクセス
発生の影響	ユーザプログラム	－	動作	リセット後、動作開始		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	リセット指示を受け付けた		－		－	
付属情報	付属情報 1：接続方法 • 1：USB 直接接続 • 2：Ethernet 直接接続 • 3：USB リモート接続または Ethernet HUB 接続 付属情報 2：付属情報 1 が 2 か 3 の場合、接続元の IP アドレス。Proxy 経由の場合、Proxy の IP アドレス					
注意点／備考	なし					

イベント名	ユーザプログラム実行用 ID 書込			イベントコード	90160000Hex	
内容	CPU ユニットにユーザプログラム実行用 ID が設定または変更されました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	ダウンロード時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	アクセス
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	管理者権限をもつユーザが CPU ユニットのユーザプログラム実行用 ID を変更した		－		－	
付属情報	なし					
注意点／備考	付属情報 1：接続方法 • 1：USB 直接接続 • 2：Ethernet 直接接続 • 3：USB リモート接続または Ethernet HUB 接続 付属情報 2：付属情報 1 が 2 か 3 の場合、接続元の IP アドレス。Proxy 経由の場合、Proxy の IP アドレス					

イベント名	発生中コントローラ異常の全解除			イベントコード	90180000Hex	
内容	発生中異常を全解除しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	ユーザからの指示時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	アクセス
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	異常要因が除去されている異常の解除		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	ユーザが発生中異常を全解除した		－		－	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	強制値リフレッシュの解除			イベントコード	90190000Hex	
内容	強制値リフレッシュの解除が指定されました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	ユーザからの指示時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	アクセス
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	強制値リフレッシュを解除し、元のユーザプログラムにしたがい動作		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	ユーザが強制値リフレッシュの解除を指定した		－		－	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	強制シャットダウン			イベントコード	90230000Hex	
内容	前回シャットダウンは、ユーザ操作によって強制シャットダウンされました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	電源投入時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	前回シャットダウンは、ユーザ操作によって強制シャットダウンされた		－		－	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	バックアップ開始			イベントコード	90240000Hex	
内容	バックアップを開始しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	バックアップ開始時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	バックアップを開始した		－		－	
付属情報	付属情報 1：操作種別 • 0102Hex：コントローラ→共有フォルダ（システム定義変数による指示） • 0103Hex：コントローラ→共有フォルダ（Sysmac Studio 操作による指示） • 0104Hex：コントローラ→共有フォルダ（命令による指示） • 0201Hex：コントローラ→パソコン（Sysmac Studio 操作または Industrial PC Support Utility 操作による指示）					
注意点／備考	なし					

イベント名	バックアップ完了			イベントコード	90250000Hex	
内容	バックアップを正常終了しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	バックアップ処理正常終了時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	バックアップを正常終了した		－		－	
付属情報	付属情報 1：操作種別 • 0102Hex：コントローラ→共有フォルダ（システム定義変数による指示） • 0103Hex：コントローラ→共有フォルダ（Sysmac Studio 操作による指示） • 0104Hex：コントローラ→共有フォルダ（命令による指示） • 0201Hex：コントローラ→パソコン（Sysmac Studio 操作または Industrial PC Support Utility 操作による指示）					
注意点／備考	なし					

イベント名	リストア開始			イベントコード	90260000Hex	
内容	リストアを開始しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	リストア開始時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	−	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	リストアを開始した		−		−	
付属情報	付属情報 1：操作種別 • 0201Hex：コントローラ→パソコン（Sysmac Studio 操作または Industrial PC Support Utility 操作による指示）					
注意点／備考	なし					

イベント名	リストア完了			イベントコード	90270000Hex	
内容	リストアを正常終了しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	リストア処理正常終了時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	−	動作	リストア完了後は、運転を開始できません。コントローラの電源を OFF した後、CPU ユニットのディップスイッチをすべて OFF にしてから、電源を再投入すると、リストアされたユーザプログラム／設定に従い動作を開始します		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	リストアを正常終了した		−		−	
付属情報	付属情報 1： • 0201Hex：コントローラ→パソコン（Sysmac Studio 操作または Industrial PC Support Utility 操作による指示）					
注意点／備考	なし					

イベント名	共有フォルダ認識完了			イベントコード	90280000Hex	
内容	共有フォルダを認識しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	なし	検出タイミング	コントローラ起動時／ダウンロード時／リストア時／仮想 SD メモリカード設定変更時／共有フォルダ認識確認時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_Card1Ready		BOOL		SD メモリカード使用可フラグ	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	共有フォルダを認識した		−		−	
付属情報	付属情報 1： • 1：仮想 SD メモリカード設定の読込 以下の操作時の仮想 SD メモリカード設定読み込みに伴い、共有フォルダの認識をした コントローラ起動時 ダウンロード時 リストア時 仮想 SD メモリカード設定変更時(Industrial PC Support Utility) 共有フォルダ認識確認時(Industrial PC Support Utility) • 2：その他 Windows の異常・不正操作またはコントローラの不正操作により共有フォルダの認識が解除された状態から、認識解除要因の解消に伴い（「共有フォルダ認識解除完了」(103B0000Hex)の発生要因および処置対策参照)、コントローラが自動的に共有フォルダを再認識した					
注意点／備考	なし					

イベント名	OS の起動			イベントコード	95700000Hex	
内容	Windows が起動しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	Windows	検出タイミング	常時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	−	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_OSRunning		BOOL		OS 稼働中フラグ	
	_OSHalted		BOOL		OS 停止中フラグ	
	_OSErrorState		BOOL		OS 異常状態フラグ	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	産業用 PC の起動		−		−	
	命令による Windows の再起動		−		−	
	Windows の操作による Windows の再起動		−		−	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	OS の終了			**イベントコード**	9571000Hex	
内容	Windows が終了しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	Windows	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	一般情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	－	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_OSRunning		BOOL		OS 稼働中フラグ	
	_OSHalted		BOOL		OS 停止中フラグ	
	_OSErrorState		BOOL		OS 異常状態フラグ	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	産業用 PC のシャットダウン		－		－	
	命令による Windows の再起動		－		－	
	Windows の操作による Windows の再起動		－		－	
付属情報	付属情報 1：終了の要因 • 1: 産業用 PC のシャットダウン • 2: 命令による Windows の再起動 • 3: Windows の操作による Windows の再起動					
注意点／備考	なし					

命令関連

命令で発生する異常（イベントコード）の詳細情報を示します。イベントコードの下位 4 けたが命令のエラーコード(ErrorID)を表します。各エラーコードの説明は、対応するイベントコードの説明を参照してください。たとえば、命令のエラーコードが 16#0400 の場合は、54010400Hex のイベントコードの説明を参照してください。

イベント名	ファームウェア異常			**イベントコード**	54010415Hex	
内容	命令実行時に異常を検出しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	部分停止フォールト	**復旧方法**	異常解除不可	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		―		―	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	ソフトウェアにエラーが発生した		当社営業または販売店にお問い合わせください		なし	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	入力値範囲外			**イベントコード**	54010400Hex	
内容	命令の入力パラメータが入力変数の範囲を超えています。 または、整数 0 で除算／剰余演算を行いました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	―	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		―		―	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲を超えている。または、整数 0 で除算／剰余演算を行った		該当命令の入力変数の範囲を確認し、入力パラメータが範囲を超えないよう、または整数 0 で除算／剰余演算しないようにしてください		命令への入力パラメータの値が入力範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	数値関係不正			イベントコード	54010401Hex	
内容	命令の入力パラメータの値の関係が条件を満たしていません。 または、命令実行演算中／結果の数値が条件を満たしませんでした					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	入力パラメータの値の関係が条件を満たしていない		該当命令の入力変数の意味と関係を確認し、入力パラメータの値の関係が満たされるように修正してください		命令への入力パラメータの値が入力変数の関係を満たすようにしてください	
	命令実行演算中／結果の数値が条件を満たしていない		該当命令の処理を確認し、不適切な演算結果を招かないような入力パラメータの値にしてください		命令の処理を確認し、処理演算で本異常の発生要因を生じない入力パラメータにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	浮動小数点数エラー			イベントコード	54010402Hex	
内容	命令の浮動小数点数の入力パラメータに対して数値以外が入力されました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の浮動小数点数の入力パラメータに対して数値以外が入力された		該当命令の浮動小数点数の入力パラメータに数値を入力するように修正してください		命令の浮動小数点数の入力パラメータは数値にしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	非 BCD			イベントコード	54010403Hex	
内容	命令の BCD の入力パラメータに対して BCD データでない値が入力されました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の BCD の入力パラメータに対して 16 進数の A、B、C、D、E、F が入力されました		該当命令の BCD の入力パラメータに BCD データを入力するように修正してください		命令の BCD の入力パラメータは BCD データにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	符号付き BCD エラー			イベントコード	54010404Hex	
内容	命令の符号付き BCD データの入力パラメータに対して最上位けたに不正な値が入力されました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の符号付き BCD データの入力パラメータに対して最上位けたに不正な値が入力された。 • BCD フォーマットに「_BCD0」が指定されている場合は、最上位けたが 2～F になっている。 • BCD フォーマットに「_BCD2」が指定されている場合は、最上位けたが A,B,C,D,E のいずれかとなっている。 • BCD フォーマットに「_BCD3」が指定されている場合は、最上位けたが B,C,D,E となっている。		該当命令の BCD の入力パラメータに正しい符号付き BCD データを入力するように修正してください		命令の符号付き BCD データの入力パラメータの最上位けたに正しい値を指定してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	指定ビット位置不正			イベントコード	54010405Hex	
内容	命令で指定されたビット位置が不正です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令で指定されたビット位置が指定されたデータの範囲を超えている		該当命令で指定されるビット位置が、指定されたデータの範囲に収まるように修正してください		命令で指定されるビット位置が指定されたデータの範囲に収まるようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	領域範囲外指定			イベントコード	54010406Hex	
内容	命令で指定されたデータのメモリアドレスやデータサイズが不適切です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令で指定されたデータのメモリアドレスが、有効範囲外である。または、命令で指定されたデータのサイズが、有効範囲を超えている。変数のデータ型とデータサイズとが合っていないことなどが考えられる		該当命令で指定されるデータのメモリアドレスやデータサイズを、有効範囲内に収めるように修正してください		命令で指定されるデータのメモリアドレスやデータサイズが、有効範囲内に収まるようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	領域オーバー			イベントコード	54010407Hex	
内容	命令の演算結果が、出力パラメータのデータ領域の範囲を超えています					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	配列要素数など、命令の処理結果が出力パラメータのデータ領域の範囲を超えている		該当命令の処理結果が出力パラメータのデータ領域の範囲に収まるような入力パラメータになるように修正してください		命令の処理結果が出力パラメータのデータ領域の範囲に収まるような入力パラメータにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	コントローラ異常解除失敗			イベントコード	54010409Hex	
内容	コントローラ異常未発生の状態で、コントローラ異常解除命令を実行しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了。出力やユニットの動作への影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	コントローラ異常未発生の状態で、コントローラ異常解除命令を実行した		コントローラ異常が発生しているときに該当命令を実行するようにプログラムを修正してください		コントローラ異常が発生しているときに該当命令を実行するようなプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	ユーザ異常解除失敗			イベントコード	5401040BHex	
内容	ユーザ異常未発生の状態で、ユーザ異常解除命令を実行しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了。出力やユニットの動作への影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	ユーザ異常未発生の状態で、ユーザ異常解除命令を実行した		ユーザ異常が発生しているときに該当命令を実行するようにプログラムを修正してください		ユーザ異常が発生しているときに該当命令を実行するようなプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	ユーザ異常最大件数			イベントコード	5401040CHex	
内容	ユーザ異常命令で最大件数を超えるユーザ異常を発生させようとしました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおり終了。出力やユニットの動作への影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	ユーザ異常命令で最大件数を超えるユーザ異常を発生させようとした		ユーザ異常解除命令を実行してください。 ユーザ異常件数を確認するには、システム定義変数のユーザ異常件数をモニタします		ユーザ異常命令を呼ぶ条件にユーザ異常件数をチェックするようなプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	文字列フォーマット異常			**イベントコード**	54010410Hex	
内容	命令に入力された文字列が正しい文字列ではありません					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	文字列を数値に変換する命令の入力文字列が数値を表す文字列または正の数値を表す文字列でない		該当命令に入力されている文字列がその命令に適した文字列になるように修正してください		文字列を数値に変換する命令の場合は、変換する入力文字列が数値を表すようにしてください。正数の条件がある場合は正数を表すようにしてください	
	入力文字列が NULL 文字で終わっていない		該当命令に入力されている文字列が NULL 文字で終わるように修正してください		文字列を数値に変換する命令の場合は、入力文字列が NULL 文字で終わるようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	指定プログラム不正			**イベントコード**	54010411Hex	
内容	命令で指定されたプログラムが存在しません					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	該当命令で指定されたプログラムが存在していないか削除された		該当命令で指定されるプログラムが、存在しているプログラムになるように修正してください。 または、該当命令で指定されているプログラムを追加してください		命令で指定されるプログラムは、存在しているプログラムにしてください。 または、使用するプログラムを削除しないように注意してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	スタックアンダーフロー			イベントコード	54010414Hex	
内容	スタックにデータが存在しません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	データが存在しないスタックからデータを取り出そうとした		スタックにデータを格納後に、データを取り出すよう、プログラムを修正してください		スタックにデータを格納後に、データを取り出すよう、プログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	配列の要素数・次元数不正			イベントコード	54010416Hex	
内容	命令の配列の入出力パラメータに対して、要素数・次元数が範囲を超えています					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の配列の入出力パラメータに対して、要素数・次元数が範囲を超えた		命令の配列の入出力パラメータに対して、要素数・次元数が範囲内に収まるように修正してください		命令の配列の入出力パラメータに対して、要素数・次元数が範囲内になるようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	指定タスク不正			**イベントコード**	54010417Hex	
内容	命令で指定されたタスクが存在しません					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	指定したタスクが存在しない		存在するタスクを指定するようプログラムを修正してください		存在するタスクを指定するようプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	指定タスク不許可			**イベントコード**	54010418Hex	
内容	命令で指定されたタスクが指定を許可されていません					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	自タスクを指定した、またはプライマリ周期タスクおよび周期タスクを指定した		イベントタスクかつ自タスク以外を指定するようプログラムを修正してください		イベントタスクかつ他のタスクを指定するようプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	データ型不正			イベントコード	54010419Hex	
内容	命令で使用できない型のデータが入力／入出力に指定されています					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令で使用できない型のデータを入力／入出力に指定した		該当命令の入力／入出力変数の型を確認し、入力するデータを使用できる型に修正してください		該当命令の入力／入出力変数の型を確認し、使用できる型でデータを入力してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	命令多重起動			イベントコード	5401041AHex	
内容	多重起動できない命令を多重起動しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおり終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	多重起動できない命令を複数同時に実行しようとした		多重起動できない命令では、実行しているインスタンスが完了してから別のインスタンスを実行するようにプログラムを修正してください		多重起動できない命令では、実行しているインスタンスが完了してから別のインスタンスを実行するようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	データ容量超過			イベントコード	5401041BHex	
内容	命令に渡されたデータが大きすぎて処理できません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおり終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令が処理できる容量よりも大きいデータが命令に渡された		該当命令に渡せるデータ容量以下の大きさのデータを命令に渡すようにプログラムを修正してください		命令が処理できるデータ容量を確認し、それ以下の大きさのデータを命令に渡してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	データサイズ不一致			イベントコード	5401041CHex	
内容	命令の入力／入出力で指定されたデータが対象パラメータのサイズと一致しません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおり終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	対象パラメータのサイズと一致しないサイズのデータを命令の入力/入出力に指定した		対象パラメータのサイズを確認し、入力するデータのサイズが一致するようにプログラムを修正してください		対象パラメータのサイズを確認し、入力するデータのサイズが一致するようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	命令同時実行リソースオーバ			イベントコード	5401041DHex	
内容	同時に実行できる該当命令群のリソースを超えて命令が実行されました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおり終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	同時に実行できる個数を超えて該当命令が実行された。		同時に実行する該当命令が最大個数以下になるようにプログラムを修正してください		同時に実行する該当命令が最大個数以下になるようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	プログラムハッシュコード取得失敗			イベントコード	54010421Hex	
内容	プログラムハッシュコードの取得に失敗しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおり終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	ユーザプログラムの転送に失敗した		ユーザプログラムを再度転送してください		なし	
	CPU ユニットにダウンロードしたプロジェクトに、命令が必要とする情報が含まれていなかった		ユーザプログラムをリビルドし、再度転送してください		なし	
	不揮発性メモリの故障		上記の処置を行っても本異常が発生する場合は、CPU ユニットを交換してください		なし	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：通常表示なし。表示ありの場合は異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	受信バッファフル			**イベントコード**	54010C03Hex	
内容	受信バッファがフルの状態になりました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了。本異常で終了した場合でも、受信データ格納先に格納可能なサイズのデータ格納は行います		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	以下の要因により、受信バッファがフルになりました • 相手デバイスの送信頻度が高い • 伝送速度が速すぎる • バッファからの受信処理頻度が低い		以下の対策のいずれか、またはすべてを行って、受信バッファがフルの状態が発生しないようにしてください • 相手デバイスの送信頻度を低くする • 伝送速度を遅くする • バッファからの受信処理頻度を上げる		以下の 4 つの要素を考慮し、受信バッファがフルの状態が発生しないように使用してください • 相手デバイスの送信頻度 • 伝送速度 • バッファからの受信処理頻度 • フロー制御の採用	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	ポート多重起動			**イベントコード**	54010C04Hex	
内容	同時に実行できないシリアル通信命令が実行されました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了。通信出力は命令の仕様にしたがいます		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	同時に実行できない命令の実行中に、当該命令が起動された		同時に実行できない命令との排他処理を行うようプログラムを修正してください		同時に実行できない命令との排他処理を行うようプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	• 異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります • 同時に実行できないシリアル通信命令については、各命令の説明を参照してください					

イベント名	パリティエラー			イベントコード	54010C05Hex	
内容	受信データにパリティエラーが発生しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了。通信出力は命令の仕様にしたがいます。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	通信設定、伝送速度の設定が相手デバイスと合っていない		通信設定、伝送速度の設定を相手デバイスと合わせてください		通信設定、伝送速度の設定を相手デバイスと合わせてください	
	ノイズ		ノイズ対策を行ってください		ノイズ対策を行ってください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	フレーミングエラー			イベントコード	54010C06Hex	
内容	受信データにフレーミングエラーが発生しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了。通信出力は命令の仕様にしたがいます		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	通信設定、伝送速度の設定が相手デバイスと合っていない		通信設定、伝送速度の設定を相手デバイスと合わせてください		通信設定、伝送速度の設定を相手デバイスと合わせてください	
	ノイズ		ノイズ対策を行ってください		ノイズ対策を行ってください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	オーバーランエラー			**イベントコード**	54010C07Hex	
内容	受信データにオーバーランエラーが発生しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了。通信出力は命令の仕様にしたがいます		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	伝送速度が速すぎるため、受信処理中に次のデータを受信した		伝送速度を小さくしてください		伝送速度を小さくしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	CRC 不一致			**イベントコード**	54010C08Hex	
内容	受信データの CRC が一致しませんでした					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了。通信出力は命令の仕様にしたがいます		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	誤ったメッセージを受信した		相手デバイス側の CRC 生成方法が意図したとおりになるようにしてください		相手デバイス側の CRC 生成方法が意図したとおりであるか確認してください	
	ノイズ		受信し直してください。またはノイズ対策を行ってください		ノイズ対策を行ってください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	シリアル通信タイムアウト			イベントコード	54010C0BHex	
内容	シリアル通信でタイムアウトが発生しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了。通信出力は命令の仕様にしたがいます		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	相手デバイスとの配線ができていない		相手デバイスとの配線に問題がないかを確認し、問題がある場合は配線を修正してください		相手デバイスとの配線ができていることを確認してください	
	相手デバイスの電源が入っていない		相手デバイスの電源を ON してください		相手デバイスの電源が ON になっていることを確認してください	
	通信設定、伝送速度の設定が相手デバイスと合っていない		通信設定、伝送速度の設定を相手デバイスと合わせてください		通信設定、伝送速度の設定を相手デバイスと合わせてください	
	ノイズ		ノイズ対策を行ってください		ノイズ対策を行ってください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	対象外ポートへの命令実行			イベントコード	54010C0CHex	
内容	本命令の対象となっていないポートを指定して、命令を実行しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了。通信出力は命令の仕様にしたがいます		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	本命令の対象となっていないポートを指定して、命令を実行した		本命令の対象となっているポートをデバイスポート構造体により指定して命令を実行してください		本命令の対象となっているポートをデバイスポート構造体により指定して命令を実行してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	CIF ユニット初期化			**イベントコード**	54010C0DHex *1	
内容	CIF ユニットが初期化されたため、CIF ユニットにバッファされていた送受信データが消失しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	−	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了。通信出力は命令の仕様にしたがいます		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	CIF ユニットが初期化された		必要によりデータの送信または受信をやり直してください		CIF ユニットに送受信データをバッファするプログラムの実行中には、CIF ユニットのリスタートを行わないでください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

*1.　CPU ユニットのユニットバージョン Ver.1.14 以降で発生するエラーコード（16#0C0D）です。

イベント名	Modbus 例外レスポンス			**イベントコード**	54010C10Hex	
内容	Modbus のスレーブから例外コードが返ってきました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	−	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了。通信出力は命令の仕様にしたがいます		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	Modbus スレーブで異常を検出ました		ErrorIDEx の値 16#0000_00xx の xx を確認し、Modbus 規約書を参照して原因を特定し対策を行ってください。 Modbus 規約書の参照先は該当命令の説明を参照してください		相手デバイスも含めて、Modbus 規約に従ってユーザプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	Modbus レスポンス不正			**イベントコード**	54010C11Hex	
内容	Modebus スレーブからのレスポンスが想定外のものでした					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了。通信出力は命令の仕様にしたがいます		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	Modebus スレーブからのレスポンスの Function Code またはデータサイズが不正		オプションの送信ディレイや受信監視時間など、相手デバイスとの送受信のシーケンスを見直してください		レスポンスが返ってくる前に次のコマンドを送信しないようユーザプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	指定ファイル不正			**イベントコード**	54011403Hex	
内容	命令で指定されたファイルが存在しません。または、指定されたファイルが破損しています					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了。ユニットの動作への影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	指定されたファイルが存在しない		該当命令で指定されるファイル名が存在するファイル名になるように修正してください。またはファイル名を命令で指定された名称に修正してください		命令で指定されるファイル名は、存在するファイル名にしてください	
	指定されたファイルが破損している		別のファイル名を指定してください		なし	
	接触不良などにより、SD カードに正常にアクセスできない		SD カードを再挿入、または交換してください		なし	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	ファイルアクセス中			イベントコード	54011405Hex	
内容	命令で指定したファイルが使用中のためアクセスできませんでした					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了。ユニットの動作への影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	他の命令によりアクセス中のファイルに、別の命令で書込や読出を行おうとした		ファイルにアクセスする他の命令の出力変数「Busy」が FALSE であることを条件として該当命令を実行するようにプログラムを修正してください		ファイルにアクセスする複数の命令を実行する場合は、それらの出力変数「Busy」を命令の実行条件に使用して命令が同時に実行されないようなプログラムを作成します	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	オープンモード不一致			イベントコード	54011406Hex	
内容	命令でのファイル操作がファイルのオープンモードと一致していません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了。ユニットの動作への影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	ファイルオープン命令で指定されたファイルのオープンモードと、その後の SD メモリカード用命令によるファイル操作に不整合がある		ファイルオープン命令で指定されるオープンモードを、ファイル操作に合ったモードになるように修正してください		ファイルオープン命令で指定されるオープンモードは、その後のファイル操作に合ったモードになるようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	オフセット範囲外			イベントコード	54011407Hex	
内容	命令で指定したオフセットで指定されるアドレスにアクセスできません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了。ユニットの動作への影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	ファイルサイズを超えてアクセスしようとした		該当命令で指定されるオフセットを小さくしてください		ファイルフォーマットの識別情報などをファイル内に含めておき、そのチェックをして適切にファイルシークするプログラムに変更してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	空ディレクトリ以外			イベントコード	54011408Hex	
内容	ディレクトリ削除命令を実行、またはディレクトリの名称を変更しようとしましたが、ディレクトリの中身が空ではありません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了。ユニットの動作への影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	ディレクトリ削除命令を実行しようとしたが、ディレクトリの中身が空でない		該当ディレクトリ内のファイルをすべて削除してください		ディレクトリを削除する命令を使用する場合、またはディレクトリの名称を変更する場合は、事前にディレクトリの中身を確認しておいてください	
	ディレクトリの名称を変更しようとしたが、ディレクトリの中にディレクトリが存在する		該当ディレクトリ内のディレクトリをすべて削除してください			
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	同一ファイル名あり			**イベントコード**	54011409Hex	
内容	命令で指定されたファイルと同一名のファイルが存在するため、命令を実行できませんでした					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了。ユニットの動作への影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令で指定された作成ファイルと同一名のファイルがすでに存在している		該当命令で指定されるファイル名がすでに存在するファイル名と重複しないように修正してください。または、あらかじめ該当ファイルを削除してください		ファイルを作成する命令を使用する場合は、命令で指定されるファイル名がすでに存在するファイル名と重複しないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	• 異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります • ファイルを削除する場合は、必要なファイルでないことを確認してから削除してください					

イベント名	指定ファイル書込禁止			**イベントコード**	5401140AHex	
内容	命令実行時に、ライトプロテクトされているファイルまたはディレクトリへ書込を行おうとしました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了。ユニットの動作への影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令で指定された書込ファイルまたはディレクトリにライトプロテクトがかかっている		該当命令で指定している書込ファイルのライトプロテクトを解除してください。または、書込ファイル名を変更してください		書込ファイルにはライトプロテクトをかけないでください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	• 異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります • ファイルのライトプロテクトを解除する場合は、そのファイルが上書しても良いファイルであることを確認してください					

イベント名	ファイルオープン最大数超過			イベントコード	5401140BHex	
内容	命令実行中のファイルオープン時に、オープンしているファイル数が最大数を超えました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了。ユニットの動作への影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令実行中のファイルオープン時に、オープンしているファイル数が最大数を超えた		同時にオープンするファイル数を減らすようにプログラムを修正してください		使用するファイル数を少なくしてください。または、同時にオープンするファイル数が多くなりすぎないように、オープンが不要になったファイルはクローズするようなプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	指定ディレクトリ不正			イベントコード	5401140CHex	
内容	命令で指定されたディレクトリが存在しません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了。ユニットの動作への影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令で指定されたディレクトリが存在しない		該当命令で指定されるディレクトリが存在するディレクトリになるように修正してください。または、該当ディレクトリを事前に作成してください		ディレクトリを参照する命令を使用する場合は、命令で指定されるディレクトリは、存在しているディレクトリになるようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	バックアップ機能既実行			**イベントコード**	5401140FHex *1	
内容	他のバックアップ機能が動作しています					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了。ユニットの動作への影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	他のバックアップ機能が動作している		他のバックアップ機能の実行が完了してから、再度、命令を実行してください		他のバックアップ機能の実行中に、バックアップを行わないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

*1.　CPU ユニットのユニットバージョン Ver.1.08 以降で発生するエラーコード（16#140F）です。

イベント名	バックアップ実行不可			**イベントコード**	54011410Hex	
内容	他の機能が実行中のためバックアップが実行できませんでした					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了。ユニットの動作への影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	オンラインエディットの実行中に命令を実行した		オンラインエディットが完了してから、再度、命令を実行してください		オンラインエディットの実行中に、バックアップを行わないようにしてください	
	カムテーブル保存命令の実行中に命令を実行した		カムテーブル保存命令が完了してから、再度、命令を実行してください		カムテーブル保存命令の実行中に、バックアップを行わないようにしてください	
	CPU ユニット名称更新の実行中に命令を実行した		CPU ユニット名称更新が完了してから、再度、命令を実行してください		CPU ユニット名称更新の実行中に、バックアップを行わないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	EtherCAT 通信エラー			イベントコード	54011800Hex	
内容	命令実行時に、EtherCAT ネットワークへのアクセスに失敗しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	EtherCAT ネットワークが実行可能状態でない		EtherCAT マスタ状態のステータスで EtherCAT ネットワークの動作状態を確認し、必要な処置を行って要因を取り除いてください		異常の内容に依存	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	EtherCAT スレーブ不在			イベントコード	54011801Hex	
内容	命令実行時に、対象スレーブへのアクセスに失敗しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	対象スレーブが存在しない		存在するノードアドレスを指定してください		対象スレーブには、存在するノードアドレスを指定してください	
	対象スレーブが実行可能状態ではない		対象スレーブのステータスを確認し、対象スレーブを実行可能状態にしてください		対象スレーブは実行可能状態にしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	EtherCAT タイムアウト			**イベントコード**	54011802Hex	
内容	命令実行時に、EtherCAT スレーブへのアクセスがタイムアウトしました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	対象スレーブとの通信がタイムアウトした		対象スレーブの動作状態を確認し、必要な処置を行って要因を取り除いてください		異常の内容に依存	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	受信バッファオーバー			**イベントコード**	54011803Hex	
内容	命令実行時に、EtherCAT スレーブからの受信データが受信バッファをオーバーしました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了。スレーブからのデータ受信不可		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	スレーブからの受信データサイズが受信バッファをオーバーした		受信バッファのサイズをスレーブからの受信データサイズ以上に設定してください		受信バッファのサイズはスレーブからの受信データサイズ以上に設定してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	SDO アボートエラー			イベントコード	54011804Hex	
内容	命令実行時に、EtherCAT スレーブから SDO アボートエラーを受信しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	スレーブ仕様に依存		スレーブのマニュアルを参照して処置を行ってください		スレーブのマニュアルを参照して防止策を行ってください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	パケットモニタ保存中			イベントコード	54011805Hex	
内容	EtherCAT のパケットモニタファイル保存中にパケットモニタ操作関連命令が実行されました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	EtherCAT のパケットモニタの保存中にパケットモニタ操作関連命令が実行された		パケットモニタ保存完了後にパケットモニタ操作関連命令を実行してください。パケットモニタの保存が完了したかどうかは、パケットモニタ保存中ステータスで確認することができます		パケットモニタ操作関連命令はパケットモニタ保存完了後に実行してください。パケットモニタの保存が完了したかどうかは、パケットモニタ保存中ステータスで確認することができます	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	パケットモニタ機能未開始			**イベントコード**	54011806Hex	
内容	EtherCAT のパケットモニタ停止中にパケットモニタ停止命令が実行されました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	EtherCAT のパケットモニタ機能の停止中にパケットモニタ停止命令が実行された		パケットモニタ機能の開始後にパケットモニタ停止命令を実行してください。パケットモニタ機能動作中かどうかは、パケットモニタ機能動作ステータスで確認することができます		パケットモニタ停止命令はパケットモニタ機能の開始後に実行してください。パケットモニタ機能動作中かどうかは、パケットモニタ機能動作ステータスで確認することができます	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	パケットモニタ機能動作中			**イベントコード**	54011807Hex	
内容	EtherCAT のパケットモニタ動作中にパケットモニタ開始命令が実行されました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	EtherCAT のパケットモニタ機能の動作中に再度パケットモニタ開始命令が実行された		パケットモニタ機能の停止後にパケットモニタ開始命令を実行してください。パケットモニタ機能停止中かどうかは、パケットモニタ機能動作ステータスで確認することができます		パケットモニタ開始命令はパケットモニタ機能の停止後に実行してください。パケットモニタ機能停止中かどうかは、パケットモニタ機能動作ステータスで確認することができます	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	通信リソースオーバー			**イベントコード**	54011808Hex	
内容	同時に 32 個を超える EtherCAT 通信命令／IO-Link 通信命令が実行されました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	同時に 32 個を超える EtherCAT 通信命令／IO-Link 通信命令が実行された。EtherCAT 通信命令／IO-Link 通信命令は以下のとおり • EC_CoESDOWrite 命令 • EC_CoESDORead 命令 • EC_ConnectSlave 命令 • EC_DisconnectSlave 命令 • EC_ChangeEnableSetting 命令 • EC_StartMon 命令 • EC_SaveMon 命令 • EC_StopMon 命令 • EC_CopyMon 命令 • IOL_ReadObj 命令 • IOL_WriteObj 命令 • EC_GetMasterStatistics 命令 • EC_ClearMasterStatistics 命令 • EC_GetSlaveStatistics 命令 • EC_ClearSlaveStatistics 命令		同時に実行する EtherCAT 通信命令／IO-Link 通信命令が 32 個以下になるようにプログラムを修正してください		同時に実行する EtherCAT 通信命令／IO-Link 通信命令が 32 個以下になるようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	パケットモニタ機能非サポート			イベントコード	54011809Hex	
内容	パケットモニタ機能は、使用できません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	パケットモニタ機能を搭載していない CPU ユニットに対して、パケットモニタ機能の命令が実行された		EC_StartMon,EC_SaveMon,EC_StopMon,EC_CopyMon 命令を実行しないでください。 パケットモニタを使用する場合は、パケットモニタ機能を搭載した CPU ユニットの機種を使用してください		パケットモニタ機能を搭載していない CPU ユニットの機種に対して、パケットモニタ機能の命令を実行しないでください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	Explicit 異常			イベントコード	54011C00Hex	
内容	CIP 通信命令にて Explicit メッセージでエラーレスポンスコードが返ってきました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	異常の内容に依存		該当命令の出力変数「ErrorIDEx」の値を確認し、本マニュアルの CIP メッセージ異常コードの説明を参照してください		異常の内容に依存します。本マニュアルの CIP メッセージ異常コードの説明を参照してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	ルートパス不正			イベントコード	54011C01Hex	
内容	CIP 通信命令で指定したルートパスのフォーマットが不正です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	CIP 通信命令で指定したルートパスのフォーマットが不正		該当命令で指定するルートパスが正しくなるようにプログラムを修正してください		命令で指定するルートパスが正しくなるようにプログラムを作成してください	
	CIP 通信命令で指定したホスト名のアドレス解決に失敗した		「アドレス解決失敗」(54012002Hex)の処置対策を参照してください		「アドレス解決失敗」(54012002Hex)の再発防止を参照してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	CIP ハンドル不正			イベントコード	54011C02Hex	
内容	CIP 通信命令で指定したハンドルが不正です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	CIP 通信命令で指定したハンドルが不正		該当命令で指定するハンドルが CIPOpen 命令で取得したハンドルになるようにプログラムを修正してください		命令で指定するハンドルが CIPOpen 命令で取得したハンドルになるようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	CIP 通信リソースオーバー			**イベントコード**	54011C03Hex	
内容	同時に実行できる CIP 通信命令のリソースを超えて命令が実行されました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	同時に 32 個を超える CIP 通信命令が実行された		同時に実行する CIP 通信命令が 32 個以下になるようにプログラムを修正してください		同時に実行する CIP 通信命令が 32 個以下になるようにプログラムを作成してください	
	同時に 32 個を超えるハンドルを使用しようとした		同時に使用するハンドルが 32 個以下になるようにプログラムを修正してください		同時に使用するハンドルが 32 個以下になるようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	CIP タイムアウト			**イベントコード**	54011C04Hex	
内容	CIP 通信命令の実行中にタイムアウトが発生しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	Class3 コネクション確立失敗			イベントコード	54011C05Hex	
内容	CIP 通信命令で、Class3 コネクションの確立に失敗しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	Class3（Large_Forward_Open）に対応していないデバイスに対して、CIPOepn 命令を実行した		Class3（Large_Forward_Open）に対応していないデバイスに対しては、CIPOpenWithDataSize 命令を使用し、データサイズが 509 バイト以下になるようにプログラムを修正してください		Class3（Large_Forward_Open）に対応していないデバイスに対しては、CIPOpenWithDataSize 命令を使用し、データサイズが 509 バイト以下になるようにプログラムを作成してください	
	Class3（Large_Forward_Open）に対応していないデバイスに対して、データサイズを 510 バイト以上に設定して CIPOpenWithDataSize 命令を実行した		Class3（Large_Forward_Open）に対応していないデバイスに対しては、CIPOpenWithDataSize 命令のデータサイズが 509 バイト以下になるようにプログラムを修正してください		Class3（Large_Forward_Open）に対応していないデバイスに対しては、CIPOpenWithDataSize 命令のデータサイズが 509 バイト以下になるようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	CIP 通信データサイズオーバー			イベントコード	54011C06Hex	
内容	CIP 通信命令で、送信可能なデータサイズを超える Class3 Explicit メッセージを送信しようとしました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	CIPRead 命令、CIPWrite 命令、CIPSend 命令の入力変数で設定したデータサイズが、CIPOpenWithDataSize 命令で設定したデータサイズを超えた		該当命令のデータサイズが CIPOpenWithDataSize 命令で設定したデータサイズ以下となるように、プログラムを修正してください。 または、該当命令のデータサイズ以上となるように、CIPOpenWithDataSize 命令のデータサイズを設定して、コネクションを確立してください		該当命令のデータサイズが、CIPOpenWithDataSize 命令で設定したデータサイズ以下となるように、プログラムを作成してください。 または、該当命令のデータサイズ以上となるように、CIPOpenWithDataSize 命令のデータサイズを設定して、コネクションを確立してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	自 IP アドレス設定エラー			イベントコード	54012000Hex	
内容	自 IP アドレスの設定エラーが発生している状態で、命令を実行しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	自 IP アドレスの設定エラーが発生している状態で、命令を実行した		該当命令実行時に「TCP/IP 基本設定エラー」（IP アドレスの設定エラー）が発生しています。「TCP/IP 基本設定エラー」の処置対策を行い、異常を取り除いてください		「TCP/IP 基本設定異常」（IP アドレスの設定エラー）が発生しないように正しく IP アドレスの設定を行ってください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	TCP/UDP ポート使用不可			イベントコード	54012001Hex	
内容	命令実行時に、UDP または、TCP ポートがすでに使用されています					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	UDP または、TCP ポートがすでに使用されている		該当命令で指定しているポート番号を未使用のポート番号になるようにプログラムを修正してください		使用されているポート番号を命令で指定しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	アドレス解決失敗			**イベントコード**	54012002Hex	
内容	命令でホスト名指定した相手ノードのアドレス解決に失敗しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	―	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		―		―	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	該当命令で指定したホスト名が間違っている		該当命令で指定するホスト名を正しいホスト名に修正してください		命令で正しいホスト名を指定していることを確認してください	
	コントローラの hosts 設定／DNS 設定が間違っている		コントローラの hosts 設定／DNS 設定を修正してください		コントローラの hosts 設定／DNS 設定に間違いがないことを確認してください	
	DNS サーバの設定が間違っている		DNS サーバの設定を修正してください		DNS サーバの設定に間違いがないことを確認してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

<table>
<tr><td>イベント名</td><td colspan="2">ソケット状態異常</td><td>イベントコード</td><td colspan="2">54012003Hex</td></tr>
<tr><td>内容</td><td colspan="5">ソケットサービス命令実行時の状態が適切ではありません</td></tr>
<tr><td>発生源</td><td colspan="2">PLC 機能モジュール</td><td>発生源詳細</td><td>検出タイミング</td><td>命令実行時</td></tr>
<tr><td>異常の属性</td><td>重要度</td><td>監視情報</td><td>復旧方法</td><td>ログカテゴリ</td><td>システム</td></tr>
<tr><td>発生の影響</td><td>ユーザプログラム</td><td>継続</td><td>動作</td><td colspan="2">該当命令を仕様どおりに終了</td></tr>
<tr><td rowspan="2">システム定義変数</td><td colspan="2">変数名</td><td colspan="2">データ型</td><td>名称</td></tr>
<tr><td colspan="2">なし</td><td colspan="2">－</td><td>－</td></tr>
<tr><td>発生要因とその処置</td><td colspan="2">発生要因（推定原因）</td><td colspan="2">処置対策</td><td>再発防止</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">• SktUDPCreate 命令の場合
入力変数「SrcUdpPort」で指定した UDP ポートが下記のいずれか
  • すでにオープン済み
  • クローズ処理中
• SktUDPRcv 命令の場合
  • 指定したソケットが受信処理中
  • 指定したソケットがクローズされた
• SktUDPSend 命令の場合
  • 指定したソケットが送信処理中
  • 指定したソケットがクローズされた
• SktTCPAccept 命令の場合
指定した TCP ポートが下記のいずれか
  • オープン処理中
  • クローズ処理中
  • 同一の IP アドレス、TCP ポートから、本命令がすでにコネクション確立している
• SktTCPConnect 命令の場合
  • 入力変数「SrcTcpPort」で指定した TCP ポートがすでにオープン済み
  • 入力変数「DstAdr」で指定した相手ノードが存在しない
  • 入力変数「DstAdr」、「DstTcpPort」で指定した相手ノードがコネクト待ちでない
• SktTCPRcv 命令の場合
  • 指定したソケットが受信処理中
  • 指定したソケットがクローズされた
  • 指定したソケットハンドルが既にセキュアソケット通信に使用されている</td><td colspan="2">該当命令に対応する本異常の発生要因を取り除いてください</td><td>発生要因の状態で命令を実行しないようにしてください</td></tr>
</table>

	• SktTCPSend 命令の場合 • 指定したソケットが送信処理中 • 指定したソケットがクローズされた • 指定したソケットの送信バッファがいっぱいである（接続先が電源 OFF、回線切断等） • 指定したソケットハンドルが既にセキュアソケット通信に使用されている • SktClearBuf の場合 • 指定したソケットハンドルが既にセキュアソケット通信に使用されている • ［形 NX102, 形 NX1P2 CPU ユニットバージョン Ver.1.50 以降、および形 NX502 Ver.1.60 以降］ SktTLSConnect の場合 • 指定したソケットハンドルが既にセキュアソケット通信に使用されている • ［形 NX102, 形 NX502］ ModbusTCPCmd の場合 • ソケット処理中の場合 • ソケットが閉じられている場合 • 指定したソケットハンドルが既にセキュアソケット通信に使用されている • ［形 NX102, 形 NX502］ ModbusTCPRead の場合 • ソケット処理中の場合 • ソケットが閉じられている場合 • 指定したソケットハンドルが既にセキュアソケット通信に使用されている • ［形 NX102, 形 NX502］ ModbusTCPWrite の場合 • ソケット処理中の場合 • ソケットが閉じられている場合 • 指定したソケットハンドルが既にセキュアソケット通信に使用されている • SktSetOption 命令の場合 • 指定したソケットが既に送受信を開始している • 指定したソケットが対応していないオプションタイプを指定した		
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000		
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります		

イベント名	自 IP アドレス未決定			イベントコード	54012004Hex	
内容	ソケットサービス命令実行時に自 IP アドレスが決定されていません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	BOOTP サーバの設定異常		BOOTP サーバの設定に誤りがある場合は設定を修正してください		BOOTP サーバの設定に誤りがないことを確認してください	
	BOOTP サーバが不在		BOOTP サーバが正常にネットワークに接続されているか、正常に起動しているかを確認し、BOOTP サーバに接続できるようにしてください		BOOTP サーバが正常にネットワークに接続され、正常に起動していることを確認してください	
	起動直後で自 IP アドレスが未決定		自 IP アドレスが決定されるのを待ってからソケットサービス命令を実行してください		自 IP アドレスが決定されるのを待ってからソケットサービス命令を実行してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	ソケットタイムアウト			イベントコード	54012006Hex	
内容	ソケットサービス命令でタイムアウトが発生しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	ソケットハンドル不正			イベントコード	54012007Hex	
内容	ソケットサービス命令で指定したハンドルが不正です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	ソケットサービス命令で指定したハンドルが不正		該当命令で指定するソケットハンドルが以下のいずれかの命令で取得されたハンドルになるようにプログラムを修正してください • SktUDPCreate 命令 • SktTCPConnect 命令 • SktTCPAccept 命令 ただし、セキュアソケットサービス命令では、以下の命令で取得されたハンドルを指定するようにプログラムを修正してください • SktTCPConnect 命令		該当命令で指定するソケットハンドルが以下のいずれかの命令で取得されたハンドルになるようにプログラムを作成してください • SktUDPCreate 命令 • SktTCPConnect 命令 • SktTCPAccept 命令 ただし、セキュアソケットサービス命令では、以下の命令で取得されたハンドルを指定するようにプログラムを修正してください • SktTCPConnect 命令	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	ソケット通信リソースオーバー			イベントコード	54012008Hex	
内容	同時に実行できるソケットサービス命令のリソースを超えて命令が実行されました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	同時に 32 個（形 NX102 は 64 個）を超えるソケットサービス命令が実行された		同時に実行するソケットサービス命令が 32 個（形 NX102 は 64 個）以下になるようにプログラムを修正してください		同時に実行するソケットサービス命令が 32 個（形 NX102 は 64 個）以下になるようにプログラムを作成してください	
	同時に 30 個（形 NX102 では 60 個、CPU ユニット Ver.1.02 以前では 16 個）を超えるソケットハンドルを使用しようとした		同時に使用するソケットハンドルが 30 個（形 NX102 では 60 個、CPU ユニット Ver.1.02 以前では 16 個）以下になるようにプログラムを修正してください		同時に使用するソケットハンドルが 30 個（形 NX102 では 60 個、CPU ユニット Ver.1.02 以前では 16 個）以下になるようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	実行権限なし			**イベントコード**	54012400Hex	
内容	実行が不可能な状態で EtherNet/IP ポートの設定を変更する命令を実行しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	EtherNet/IP ポート、または Ethernet ポートのリスタート中に、EtherNet/IP ポート、Ethernet ポート、または CJ シリーズ EtherNet/IP ユニットの設定を変更する命令を実行した		EtherNet/IP ポート、Ethernet ポート、CJ シリーズ EtherNet/IP ユニットのリスタートや設定変更が終了してから設定を変更する命令を実行してください		EtherNet/IP ポート、Ethernet ポート、CJ シリーズ EtherNet/IP ユニットのリスタート、設定変更が行われていないときに設定を変更する命令を実行してください	
	CJ シリーズ EtherNet/IP ユニットのリスタート中に、そのユニットの設定を変更する命令を実行した					
	命令または CIP メッセージによる EtherNet/IP ポート、または Ethernet ポートの設定変更中に、EtherNet/IP ポート、Ethernet ポート、または CJ シリーズ EtherNet/IP ユニットの設定を変更する命令を実行した					
	命令または CIP メッセージによる CJ シリーズ EtherNet/IP ユニットの設定変更中に、そのユニットの設定を変更する命令を実行した					
	命令で指定したユニット（または、号機番号）が EtherNet/IP ポート、または Ethernet ポート、CJ シリーズ EtherNet/IP ユニットでない		EtherNet/IP ポート、Ethernet ポート、または CJ シリーズ EtherNet/IP ユニットの号機番号を命令で指定するようにしてください。ユニット構成が間違っている場合は、ユニット構成を正しくしてください		EtherNet/IP ポート、Ethernet ポート、または CJ シリーズ EtherNet/IP ユニットの号機番号を命令で指定するようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	設定反映失敗			イベントコード	54012401Hex	
内容	CJ シリーズ EtherNet/IP ユニットで変更された設定が反映できませんでした					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因その処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	CJ シリーズ EtherNet/IP ユニットの設定を変更する命令の実行中に、そのユニットまたは内蔵 EtherNet/IP ポートがリスタートした		CJ シリーズ EtherNet/IP ユニット、内蔵 EtherNet/IP ポートのリスタートが終了してから、設定を変更する命令を再度実行してください		CJ シリーズ EtherNet/IP ユニットの設定を変更する命令の実行中に、そのユニットや内蔵 EtherNet/IP ポートをリスタートしないでください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	命令同時実行数オーバー			イベントコード	54012402Hex	
内容	コントローラ通信設定の命令が、同時に実行可能な数を超えて実行されました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	同時に 2 つ以上のコントローラ通信設定の命令が実行された		同時に実行するコントローラ通信設定の命令が 1 つになるようにプログラムを修正してください		同時に実行するコントローラ通信設定の命令が 1 つになるようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	FTP クライアント実行数オーバー			イベントコード	54012403Hex	
内容	FTP クライアント通信命令が、同時に実行可能な数を超えて実行されました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	同時に 4 つ以上の FTP クライアント通信命令が実行された		同時に実行する FTP クライアント通信命令が 3 つ以下になるようにプログラムを修正してください		同時に実行する FTP クライアント通信命令が 3 つ以下になるようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	ファイル数制限オーバー			イベントコード	54012404Hex	
内容	FTP クライアント通信命令で、ワイルドカード指定の対象となるファイルが 1000 個を超えています					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	FTP クライアント通信命令で、ファイル名をワイルドカード指定した場合に、対象となるファイルが 1000 個を超えている		FTP クライアント通信命令で、ワイルドカードの対象となるファイル数が 1000 個以下になるようにプログラムを修正してください		FTP クライアント通信命令で、ワイルドカードの対象となるファイル数が 1000 個以下になるようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	指定ディレクトリ不正（FTP）			イベントコード	54012405Hex	
内容	FTP クライアント通信命令で、指定したディレクトリがコントローラに存在しないか、または不正なパスを指定しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	FTP クライアント通信命令で、指定したディレクトリがコントローラに存在しないか、または不正なパスを指定した		FTP クライアント通信命令で、SD メモリカードに存在するディレクトリを指定するようにプログラムを修正してください		FTP クライアント通信命令で、SD メモリカードに存在するディレクトリを指定するようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	FTP サーバ接続失敗			イベントコード	54012406Hex	
内容	FTP クライアント通信命令で、指定した接続先 FTP サーバが、ネットワーク上に存在しないか FTP サービスを停止しています					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
FTP クライアント通信命令で、指定した接続先 FTP サーバがネットワーク上に存在しない	FTP クライアント通信命令で、ネットワーク上に存在する FTP サーバを指定するようにプログラムを修正してください		FTP クライアント通信命令で、ネットワーク上に存在する FTP サーバを指定するようにプログラムを作成してください			
FTP クライアント通信命令で、指定した接続先 FTP サーバが FTP サービスを停止している	指定した接続先 FTP サーバの FTP サービスを起動し、再度、命令を実行してください		指定した接続先 FTP サーバの FTP サービスが停止していないことを確認してから、命令を実行するようにしてください			
指定した接続先 FTP サーバおよび経路上の機器の Firewall 機能、Packet Filter 機能で、FTP 通信が許可されていない	指定した接続先 FTP サーバおよび経路上の機器の Firewall 機能、Packet Filter 機能で、FTP 通信を許可してください		指定した接続先 FTP サーバおよび経路上の機器の Firewall 機能、Packet Filter 機能で、FTP 通信を許可してから、命令を実行するようにしてください			
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	接続先 FTP サーバ実行失敗			**イベントコード**	54012407Hex	
内容	FTP クライアント通信命令で、接続先 FTP サーバからエラーが返ってきました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
FTP クライアント通信命令で、接続先 FTP サーバに要求した処理が、接続先 FTP サーバ側で実行に失敗した	接続先 FTP サーバからのレスポンスコードを、該当命令の出力変数「ErrorIDEx」の値で確認し、本マニュアルで該当命令の拡張エラーコード「ErrorIDEx」の説明を参照してください		命令の「ErrorIDEx」の説明をあらかじめ参照してプログラムを作成してください			
コントローラの Packet Filter 機能が有効の場合に FTP サーバからのパケットが許可されていない「命令関連 (P.3-84)」	コントローラの Packet Filter 設定に FTP サーバからのパケットを許可してください		コントローラの Packet Filter 設定に FTP サーバからのパケットを許可してから、命令を実行するようにしてください			
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	SD メモリカードアクセス失敗（FTP）			**イベントコード**	54012408Hex	
内容	FTP クライアントから SD メモリカードへのアクセスに失敗しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	SD メモリカードが未装着		SD メモリカードを装着し、再度、命令を実行してください		SD メモリカードを装着してください	
	FTP クライアント通信命令の実行中に SD メモリカードが抜き取られた		SD メモリカードを装着し、再度、命令を実行してください		FTP クライアント通信命令の実行中に SD メモリカードを抜き取らないでください	
	SD メモリカードの容量が不足している		十分な空き容量のある SD メモリカードに交換してください		十分な空き容量のある SD メモリカードを使用してください	
	SD メモリカードがライトプロテクトされている		SD メモリカードのライトプロテクトを解除してください		SD メモリカードのライトプロテクトは解除した状態で使用してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	指定ファイル不在			イベントコード	54012409Hex	
内容	FTP クライアント通信命令で、指定したファイルが存在しません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	FTP クライアント通信命令で、指定したファイルが存在しない		FTP クライアント通信命令で、存在するファイルを指定するようにプログラムを修正してください		FTP クライアント通信命令で、存在するファイルを指定するようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	指定ファイル上書き禁止			イベントコード	5401240AHex	
内容	FTP クライアント通信命令で、同名のファイルを上書きしない指定としているため転送しませんでした					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	FTP クライアント通信命令で、上書き指定が「ファイルを上書きしない」であり、指定したファイル名と同名のファイルが転送先に存在しているため転送しなかった		FTP クライアント通信命令で、上書き指定を「ファイルを上書きする」とし、再度、命令を実行してください。 または、転送先か転送元のいずれかのファイル名を変更し、再度、命令を実行してください		FTP クライアント通信命令で、上書き指定を「ファイルを上書きする」としてください。 または、転送先と転送元のファイル名が異なるようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	指定ファイル削除失敗			**イベントコード**	5401240BHex	
内容	FTP クライアント通信命令で、転送済みファイルを削除できませんでした					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	FTP クライアント通信命令で、転送後ファイル削除指定が「転送済みファイルを削除する」となっているが、指定したファイルの属性が読み取り専用のため削除できなかった		FTP クライアント通信命令で、転送後ファイル削除指定を「転送済みファイルを削除しない」とし、再度、命令を実行してください。 または、転送元のファイルの属性を書き込み可能となるように変更し、再度、命令を実行してください		FTP クライアント通信命令で、転送後ファイル削除指定を「転送済みファイルを削除しない」としてください。 または、転送元のファイルの属性を読み取り専用にしないでください	
	FTP クライアント通信命令で、指定したファイルが他のアプリケーションで使用されているため削除できなかった		FTP クライアント通信命令で、指定したファイルが他のアプリケーションで使用されていないときに、命令を実行してください		FTP クライアント通信命令で、指定したファイルを、他のアプリケーションで使用しないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	指定ファイルアクセス失敗			**イベントコード**	5401240CHex	
内容	FTP クライアント通信命令で、ファイルのアクセスに失敗したため、FTP 転送に失敗しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	FTP クライアント通信命令で、指定したファイルが他のアプリケーションで使用されている		FTP クライアント通信命令で、指定したファイルが他のアプリケーションで使用されていないときに、命令を実行してください		FTP クライアント通信命令で、指定したファイルを、他のアプリケーションで使用しないようにしてください	
	FTP クライアント通信命令で、指定した書込ファイルまたはディレクトリにライトプロテクトがかかっている		FTP クライアント通信命令で、指定した書込ファイルのライトプロテクトを解除してください。または、書込ファイル名を変更してください		FTP クライアント通信命令で、指定する書込ファイルにはライトプロテクトをかけないでください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	IP アドレス設定不正			イベントコード	5401240DHex	
内容	命令で指定されたポートの IP アドレス設定と他ポート設定との間で設定不正があるため、命令を実行できませんでした					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令で指定されたポートのネットワークアドレスが、他ポートのネットワークアドレスと重複している		該当命令で指定されるネットワークアドレスが、他ポートのネットワークアドレスと重複しないように修正してください。 または、あらかじめ他ポートのネットワークアドレスを変更してください。		IP アドレスを変更する命令を使用する場合は、命令で指定されるネットワークアドレスが、他ポートのネットワークアドレスと重複しないようにしてください	
	命令で指定されたポートと他ポートの設定がすべて未使用となっている		該当命令で指定するポートの設定を「使用しない」以外に修正してください。 または、あらかじめ他ポートの未使用設定を変更してください。		IP アドレスを変更する命令を使用する場合は、命令で指定されるポートと他ポートの設定がすべて未使用とならないようにしてください	
付属情報	付属情報 1: 異常の発生箇所 付属情報 2: 異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3: 異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	NX メッセージ異常			イベントコード	54012C00Hex	
内容	NX メッセージでエラーレスポンスコードが返ってきました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	異常の内容に依存		該当命令の出力変数「ErrorIDEx」の値を確認し、本マニュアルの NX メッセージ異常コードの説明を参照してください		異常の内容に依存します。本マニュアルの NX メッセージ異常コードの説明を参照してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	NX メッセージリソースオーバー			イベントコード	54012C01Hex	
内容	同時に実行できる NX メッセージ命令のリソースを超えて命令が実行されました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	同時に 32 個を超える NX メッセージ命令が実行された		同時に実行する NX メッセージ命令が 32 個以下になるようにプログラムを修正してください		同時に実行する NX メッセージ命令が 32 個以下になるようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	NX メッセージタイムアウト			イベントコード	54012C02Hex	
内容	NX メッセージの実行中にタイムアウトが発生しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	指定した NX ユニットが存在しない		ユニット指定と相手ユニットの構成などが一致するように修正してください		ユニット指定と相手ユニットの構成などが一致するようにしてください	
	NX メッセージがタイムアウトしたため閉じられている		該当命令の入力変数「TimeOut」で指定されているレスポンス監視時間を長くしてください		適切なレスポンス監視時間を入力変数「TimeOut」に指定してから命令を実行してください	
	相手ユニットの電源 OFF		相手ユニットの状態を確認し、正常に起動してください		相手ユニットの状態を確認し、正常に起動してください	
	相手ユニットの通信停止					
	通信ケーブルのコネクタのはずれ		コネクタが正しく嵌合しているかを確認し、再接続してください		コネクタを確実に接続してください	
	通信ケーブルの断線		通信ケーブルを交換してください		なし	
	ノイズ		ノイズが多い場合はノイズ対策を行ってください		ノイズが多い場合はノイズ対策を行ってください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	NX メッセージ長不正			イベントコード	54012C03Hex	
内容	NX メッセージの長さが不正です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	WriteDat または Path で指定したサイズが長すぎる		WriteDat または Path で指定したサイズが制限以内になるようにプログラムを修正してください		WriteDat または Path で指定したサイズが制限以内になるようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	NX メッセージネットワーク異常（EtherCAT）			イベントコード	54012C05Hex	
内容	NX メッセージの経路上の EtherCAT 通信で異常が発生しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	NX メッセージの経路のうち EtherCAT 通信で異常が発生している		EtherCAT 通信で発生している異常を確認し、異常を解除してから該当命令を実行してください		異常の内容に依存	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	指定ユニット外部リスタート既実行			イベントコード	54012C06Hex	
内容	命令実行時に、すでに Sysmac Studio からリスタートが実行されています					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令実行時に、すでに Sysmac Studio からリスタートが実行されている		すでに Sysmac Studio からリスタートが実行されている場合は、命令からリスタートする必要はありません		運転中に Sysmac Studio からリスタートしないでください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	命令対象外ユニット指定			イベントコード	54012C07Hex	
内容	指定したユニットのスレーブノードアドレスに、該当命令の対象外のスレーブが接続されています					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	指定したユニットのスレーブノードアドレスに、該当命令の対象外のスレーブが接続されている		ネットワーク構成情報で指定されている該当命令の対象ユニットを接続してください		指定したユニットのスレーブノードアドレスに、該当命令の対象外のスレーブを接続しないでください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	累積通電時間記録不正			イベントコード	54012C08Hex	
内容	累積通電時間の読み出しに失敗しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	不揮発性メモリの故障		累積通電時間の読み出しに失敗したユニットを交換してください		なし	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）がある命令は、拡張エラーコード（ErrorIDEx）。拡張エラーコード（ErrorIDEx）がない命令は、0x00000000					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	プロセスデータオブジェクト設定不足			イベントコード	54013461Hex	
内容	PDO マッピングが正しくありません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	モーション命令で必要な PDO マッピングがされていない		該当命令で必要な PDO マッピングを行ってください。 必要な PDO マッピングについては、該当命令の「機能説明」を参照してください		使用する命令で必要な PDO マッピングを行ってください。 各命令で必要な PDO マッピング（サーボドライバの設定）については、『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル モーション制御編 (SBCE-379)』を参照してください	
	該当命令に対応するオブジェクトを持たない対象機器に対して該当命令を実行した		該当命令に対応する機能を持たない対象機器があります。 対象機器のマニュアルを参照して、該当命令に対応しているか確認し、対応していない命令を実行しないようにプログラムを修正してください		対象機器のマニュアルを参照し、対応していない命令を実行しないようにプログラムを作成してください	
	オムロン製 EtherCAT エンコーダスレーブ GX-EC02□□をマッピングした軸に対して、トリガ条件として Z 相（_mcEncoderMark）を指定してモーション命令を起動した		オムロン製 EtherCAT エンコーダスレーブ GX-EC02□□をマッピングした軸では、トリガ条件に外部入力（_mcEXT）を使用してください		オムロン製 EtherCAT エンコーダスレーブ GX-EC02□□をマッピングした軸では、トリガ条件に外部入力（_mcEXT）を使用してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	OS タイムアウト			**イベントコード**	54014000Hex	
内容	Windows の再起動が、決められた時間内に完了しませんでした					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	Windows の再起動時間に対して入力変数 TimeOut に指定した値が小さい		Windows の再起動が完了するまで待ってください		命令の入力変数 TimeOut に指定する値を大きくしてください	
	Windows の再起動中に異常が発生し、Windows を再起動できない		コントローラをシャットダウンしたのち再度起動してください		なし	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	OS シャットダウン実行エラー			**イベントコード**	54014001Hex	
内容	Windows が稼働中でないときに、OS シャットダウン命令が実行されました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	Windows が稼働中でないときに、OS シャットダウン命令が実行された		Windows がすでにシャットダウンしていることを確認してください		Windows の状態を確認してから、該当命令を実行するようプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	OS 再起動実行エラー			イベントコード	54014002Hex	
内容	Windows がエラー状態のときに、OS 再起動命令が強制再起動なしで実行されました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	Windows がエラー状態かつ該当命令が強制再起動なしで実行された		強制再起動で該当命令を実行してください		Windows がエラー状態でも再起動をしたい場合は、強制再起動で該当命令を実行するようプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	共有フォルダ使用不可			イベントコード	54014400Hex	
内容	命令実行時に共有フォルダへのアクセスに失敗しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了。ユニットの動作への影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	共有フォルダが認識されていない		共有フォルダが認識されていない仮想 SD メモリカード設定を転送し、共有フォルダを認識させてください。共有フォルダが認識されない場合は、「共有フォルダ認識失敗」(10390000Hex)の処置対策を参照してください		仮想 SD メモリカード設定を転送し、共有フォルダを認識させてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	共有フォルダ容量不足			**イベントコード**	54014402Hex	
内容	命令実行中の共有フォルダへの書込時に、共有フォルダの容量不足が発生しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了。ユニットの動作への影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	共有フォルダの容量不足が発生した		十分な空き容量のある共有フォルダをマウントしてください		共有フォルダへ追加で書込を行う場合は、十分な空き容量のある共有フォルダを使用してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）					
注意点／備考	• 異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります • 共有フォルダにアクセス中に共有フォルダをアンマウントしないでください。共有フォルダやそのデータが壊れることがあります					

イベント名	ファイル・ディレクトリ最大数超過			**イベントコード**	54014404Hex	
内容	命令実行中のファイル／ディレクトリ作成時に、ファイル／ディレクトリ数が最大数を超えました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了。ユニットの動作への影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	ファイル／ディレクトリ数が最大数を超えた		不要なファイル／ディレクトリを削除してください。または、ファイル／ディレクトリ数が NTFS の最大数に対して十分余裕のある共有フォルダに交換してください		ファイル／ディレクトリ数が多くなりすぎないように、不要になったファイル／ディレクトリは適宜削除してください。 また、ファイルが増え続ける運用をする場合は、定期的に共有フォルダの交換を行うようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	ファイル・ディレクトリ名最大長超過			イベントコード	5401440DHex	
内容	命令で指定されたファイル名またはディレクトリ名が長すぎます					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了。ユニットの動作への影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令で指定された作成ファイル名または作成ディレクトリ名が長すぎる		該当命令で指定されるファイル名またはディレクトリ名が NTFS の制限以内になるようにプログラムを修正してください		指定されるファイル名またはディレクトリ名が NTFS の制限以内になるようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	共有フォルダアクセス失敗			イベントコード	5401440EHex	
内容	共有フォルダのアクセスに失敗しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了。ユニットの動作への影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	共有フォルダが壊れている		共有フォルダを作成しなおしてください		なし	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	スレーブバックアップ失敗			**イベントコード**	54014411Hex	
内容	スレーブのバックアップに失敗しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了。ユニットの動作への影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	スレーブのバックアップに失敗した		「バックアップ実行失敗（EtherCAT スレーブ）」(102F0000Hex)の処置対策を参照してください		「バックアップ実行失敗（EtherCAT スレーブ）」(102F0000Hex)の再発防止を参照してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorIDEx）					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	デバイスエラー受信			**イベントコード**	54014800Hex	
内容	デバイスからのエラーレスポンスを受信しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了。		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	デバイスからエラーレスポンスを受信した		デバイスが返信したエラーコードが命令の出力変数 ErrorType に出力されます。対象デバイスのマニュアルでエラーの内容を確認して処置を行ってください		デバイスのマニュアルでエラー原因を確認してプログラム作成、命令実行してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorType）					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	指定ユニット不在			イベントコード	54014801Hex	
内容	指定したユニットが存在しません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	指定した位置に IO-Link マスタユニットが接続／装着されていない		指定した位置に IO-Link マスタユニットを接続／装着してください。または、IO-Link マスタユニットが接続／装着されている位置を指定してください		指定する位置に IO-Link マスタユニットを接続／装着してください。または、IO-Link マスタユニットが接続／装着されている位置を指定してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorType）					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	メッセージ処理数オーバー			イベントコード	54014802Hex	
内容	IO-Link マスタが他のアプリケーションからのメッセージを処理中なので命令を実行できません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	IO-Link マスタが他のアプリケーション（命令実行または、ツール接続）からのメッセージを処理中のため、命令を実行できない		再度命令を実行してください		アプリケーション（命令実行または、ツール接続）でメッセージの排他制御処理をするか、または、リトライ回数を大きくしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorType）					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	指定ユニット状態異常			**イベントコード**	54014803Hex	
内容	指定したユニットがメッセージを受け付けられる状態ではありません					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了。		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	指定したユニットがメッセージを受け付けられる状態でない		再度命令を実行してください		本異常が発生した場合には、再度命令を実行するようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorType）					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	同時実行数オーバー			**イベントコード**	54014804Hex	
内容	同時に実行できる命令数を超えています					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令実行時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了。		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	同時に実行する NX メッセージ命令と EtherCAT 通信命令の合計数が 32 個を超えた		同時に実行する NX メッセージ命令と EtherCAT 通信命令の合計数が 32 個以下になるようにプログラムを修正してください		同時に実行する NX メッセージ命令と EtherCAT 通信命令の合計数が 32 個以下になるようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorType）					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	通信タイムアウト			イベントコード	54014805Hex	
内容	通信実行中にタイムアウトが発生しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	メッセージ応答時間より通信タイムアウト時間が小さい		メッセージ応答時間を計算し、メッセージ応答時間より大きな通信タイムアウト時間を設定してください		メッセージ応答時間を計算し、メッセージ応答時間より大きな通信タイムアウト時間を設定してください	
	EtherCAT または IO-Link のケーブルの断線		ケーブルを交換してください		なし	
	ノイズ		ノイズ対策を行ってください		ノイズ対策を行ってください	
	デバイスの故障		該当デバイスを交換してください		なし	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorType）					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	モード不正			イベントコード	54014806Hex	
内容	指定した IO-Link マスタのポートが IO-Link モードではありません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	指定した IO-Link マスタのポートが IO-Link モードでない		指定した IO-Link マスタのポートを IO-Link モードにしてから、再度命令を実行してください		指定する IO-Link マスタのポートを IO-Link モードにしてから、命令を実行してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorType）					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	I/O 電源 OFF 状態			イベントコード	54014807Hex	
内容	指定した IO-Link マスタのポートに I/O 電源が供給されていません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	指定した IO-Link マスタのポートに I/O 電源が供給されていない		指定した IO-Link マスタのポートに I/O 電源を供給してから命令を実行してください		指定した IO-Link マスタのポートに I/O 電源が供給されていることを確認してから命令を実行してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorType）					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	照合異常発生			イベントコード	54014808Hex	
内容	指定した IO-Link マスタのポートに照合異常または通信異常が発生しています					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	指定した IO-Link マスタのポートに照合異常または通信異常が発生している		異常を解消してから、再度命令を実行してください		異常が発生していない状態で、命令を実行してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 2：異常の発生箇所詳細　回路番号。プログラムセクションの場合はセクション先頭からの回路番号。ST の場合は行番号 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし 付属情報 4：拡張エラーコード（ErrorType）					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	電子ギア分子設定範囲外			イベントコード	54015420Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「RatioNumerator」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	電子ギア分母設定範囲外			**イベントコード**	54015421Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「RatioDenominator」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	目標速度設定範囲外			**イベントコード**	54015422Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Velocity」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	加速度設定範囲外			**イベントコード**	54015423Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Acceleration」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	減速度設定範囲外			イベントコード	54015424Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Deceleration」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	ジャーク設定範囲外			イベントコード	54015425Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Jerk」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	トルク傾斜設定範囲外			イベントコード	54015427Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「TorqueRamp」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	主軸係数設定範囲外			イベントコード	54015428Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「MasterScaling」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	従軸係数設定範囲外			イベントコード	54015429Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「SlaveScaling」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	定寸速度設定範囲外			イベントコード	5401542AHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「FeedVelocity」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	定寸速度（入力変数「FeedVelocity」）が初期値のまま（0）である		定寸速度（入力変数「FeedVelocity」）に正の値を指定してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	バッファモード選択範囲外			イベントコード	5401542BHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「BufferMode」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	座標系選択範囲外			イベントコード	5401542CHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CoordSystem」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	円弧補間モード選択範囲外			イベントコード	5401542DHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CircMode」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	方向選択範囲外			イベントコード	5401542EHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Direction」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	経路選択範囲外			イベントコード	5401542FHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「PathChoice」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	位置種別選択範囲外			イベントコード	54015430Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「ReferenceType」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	移動方法選択範囲外			イベントコード	54015431Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「MoveMode」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸 軽度フォールト発生中
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸グループ 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外	該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください	命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください

付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります

イベント名	トランジションモード選択範囲外			イベントコード	54015432Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「TransitionMode」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸グループ 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外	該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください	命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください
	[BufferMode] で「_mcAborting」、「_mcBuffered」を指定かつ [TransitionMode] を「_mcTMCornerSuperimposed」に指定	[BufferMode] で「_mcAborting」、「_mcBuffered」を指定する場合は [TransitionMode] を「_mcTMNone」に指定、[TransitionMode] を「_mcTMCornerSuperimposed」に指定する場合には [BufferMode] で「_mcBlendingLow」、「_mcBlendingPrevious」、「_mcBlendingNext」、「_mcBlendingHigh」を指定してください	[BufferMode] で「_mcAborting」、「_mcBuffered」を指定する場合は [TransitionMode] を「_mcTMNone」に指定、[TransitionMode] を「_mcTMCornerSuperimposed」に指定する場合には [BufferMode] で「_mcBlendingLow」、「_mcBlendingPrevious」、「_mcBlendingNext」、「_mcBlendingHigh」を指定してください

付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります

イベント名	継続方法選択範囲外			イベントコード	54015433Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Continuous （Reserved)」の値が変更されました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	入力変数「Continuous (Reserved)」の値が変更された		入力変数「Continuous (Reserved)」の値を変更しないようにプログラムを修正してください		入力変数「Continuous (Reserved)」の値を変更しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	加減算方法選択範囲外			イベントコード	54015434Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CombineMode」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	同期開始条件指定範囲外			イベントコード	54015435Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「LinkOption」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	主軸従軸同一			イベントコード	54015436Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Master」と「Slave」に指定された軸が同じです					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「Master」と「Slave」のパラメータが同一		該当命令の入力変数「Master」と「Slave」に指定される軸が異なるようにパラメータを修正してください		命令の入力変数「Master」と「Slave」には異なる軸を指定してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	主軸補助軸同一			イベントコード	54015437Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Master」と「Auxiliary」に指定された軸が同じです					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「Master」と「Auxiliary」のパラメータが同一		該当命令の入力変数「Master」と「Auxiliary」に指定される軸が異なるようにパラメータを修正してください		命令の入力変数「Master」と「Auxiliary」には異なる軸を指定してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	主軸／従軸　軸番号非昇順			イベントコード	54015438Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Master」と「Slave」に指定された軸番号が昇順ではありません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「ReferenceType」で「_mcLatestCommand」指定時、命令の入力変数「Master」と「Slave」のパラメータが非昇順		該当命令の入力変数「ReferenceType」で「_mcLatestCommand」を指定する場合には、該当命令の入力変数「Master」と「Slave」に指定される軸番号が昇順になるようにパラメータを修正してください。または、主軸位置種別選択で「_mcCommand」を指定してください		変数「ReferenceType」で「_mcLatestCommand」を指定する場合には、入力変数の主軸と従軸が昇順になるように指定してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	カムテーブル指定不正			イベントコード	54015439Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CamTable」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「CamTable」にカムデータ変数以外を指定		該当命令の入力変数「CamTable」に指定されるパラメータがカムデータ変数になるようにパラメータを修正してください		命令の入力変数の「CamTable」にはカムデータ変数を指定してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	同期停止中			**イベントコード**	5401543AHex	
内容	モーション制御の同期制御命令が実行されましたが、実行可能な条件ではありません					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	• MC_CamOut（カム動作解除）命令が実行されたが、MC_CamIn（カム動作開始）命令実行中でない • MC_GearOut（ギア動作解除）命令が実行されたが MC_GearIn（ギア動作開始）命令、MC_GearInPos（位置指定ギア動作）命令実行中でない • MC_Phasing（主軸相対値位相補正）命令が実行されたが、MC_CamIn（カム動作開始）命令、MC_GearIn（ギア動作開始）命令、MC_GearInPos（位置指定ギア動作）命令、MC_MoveLink（台形パターンカム）命令が実行中でない		該当命令の実行時に実行可能な条件になるようにプログラムを修正してください		同期制御命令の実行時には実行可能な条件になるようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	モーション命令再起動不可			**イベントコード**	5401543BHex	
内容	再起動できないモーション制御命令の再起動を行いました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	再起動できないモーション制御命令の再起動		該当命令の出力変数「Busy」が FALSE になるまで入力変数「Execute」が立ち上がらないようにプログラムを修正してください		再起動できない命令を使用する場合は、入力変数「Execute」の立上げ条件にその命令の出力変数「Busy」が FALSE であること含むようにしてください。または、再度命令を起動する前に一旦命令を停止するようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	モーション命令多重起動不可			イベントコード	5401543CHex	
内容	同じ対象（MC 共通／軸／軸グループ）に対して同時に実行できない機能を複数実行しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令多重起動開始時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	同じ対象（MC 共通／軸）に対して同時に実行できない機能を複数実行		該当命令の多重起動の仕様を確認し、同時に実行できない命令を同時に実行しないようにプログラムを修正してください		使用する命令の多重起動の仕様を確認し、同時に実行できない命令を同時に実行しないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	軸種別不適合			イベントコード	5401543DHex	
内容	エンコーダ軸に対して動作命令を実行しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	エンコーダ軸に対して動作命令を実行		該当命令の軸種別設定にサーボ軸または仮想サーボ軸を指定するか、エンコーダ軸に対して該当動作命令を実行しないようにプログラムを修正してください		動作命令はサーボ軸または仮想サーボ軸に対して実行するようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	多軸協調動作中の命令起動不可			**イベントコード**	5401543EHex	
内容	• 多軸協調動作中の軸または軸グループに対して動作命令を実行しました • 軸グループ有効状態で使用できないロボット命令を実行しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令多重起動開始時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	多軸協調動作中の軸または軸グループに対して動作命令を実行		該当軸や該当軸グループが多軸協調動作中でないときに該当命令を実行するようにプログラムを修正してください		多軸協調動作中でない軸または軸グループに軸動作命令を実行するようにしてください	
	軸グループ有効状態の軸グループに対して、MC_SetKinTransform（キネマティクス変換設定）命令を実行		軸グループ無効時に、該当命令を実行するようにプログラムを修正してください		軸グループ無効時に、該当命令を実行するようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	軸グループ無効状態での多軸協調命令起動			**イベントコード**	5401543FHex	
内容	軸グループ無効状態の軸グループに対して、多軸協調命令を起動しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	軸グループ無効状態の軸グループに対して、多軸協調命令を起動		軸グループを有効状態にした後に該当命令を実行するようにプログラムを修正してください。軸グループを有効状態にするには MC_GroupEnable（軸グループ有効）命令を実行してください		軸グループを有効にしてから多軸協調動作命令を実行してください。軸グループを有効状態にするには MC_GroupEnable（軸グループ有効）命令を実行してください	
	軸グループ無効状態の軸グループに対して、次の命令を起動 • MC_MoveTimeAbsolute（時間指定絶対値位置指令）命令 • MC_SyncLinearConveyor（コンベア同期動作開始）命令 • MC_SyncOut（同期動作解除）命令 • MC_RobotJog（軸グループジョグ送り）命令					
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	軸グループ有効不可			イベントコード	54015440Hex	
内容	MC_GroupEnable（軸グループ有効）命令の実行に失敗しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	MC_GroupEnable（軸グループ有効）命令実行時、構成軸の中に停止中でない軸が存在した		構成軸のすべてが停止中のときに、MC_GroupEnable（軸グループ有効）命令を実行するようにプログラムを修正してください。軸変数の「Status.Disabled」または「Status.Standstill」が TRUE のとき、その軸は停止中です		構成軸のすべてが停止中のときに、MC_GroupEnable（軸グループ有効）命令を実行するようにプログラムを作成してください。軸変数の「Status.Disabled」または「Status.Standstill」が TRUE のとき、その軸は停止中です	
	MC_GroupEnable（軸グループ有効）命令実行時、構成軸の中に MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令実行中の軸が存在した		構成軸のすべてで MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令が実行されていないときに MC_GroupEnable（軸グループ有効）命令を実行するようにプログラムを修正してください		構成軸のすべてで MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令が実行されていないときに MC_GroupEnable（軸グループ有効）命令を実行するようなプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	運転不可（サーボ OFF）軸動作指示			イベントコード	54015441Hex	
内容	サーボ OFF 中の軸に対して動作命令を実行しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	サーボ OFF 中の軸に対して動作命令を実行		サーボ ON 後に該当命令を実行するようにプログラムを修正してください		サーボ ON 後に軸動作命令を実行するようにしてください	
	MC_Home（原点復帰）命令、または MC_HomeWithParameter（パラメータ指定原点復帰）命令による原点プリセットを EtherCAT のプロセスデータ通信が未確立の軸に対して実行した		EtherCAT マスタのシステム定義変数「_EC_PDSlavTbl」（プロセスデータ通信中スレーブテーブル）が FALSE になっている場合は、その要因を取り除き、「_EC_PDSlavTbl」が TRUE になった後に、MC_Home（原点復帰）命令、または MC_HomeWithParameter（パラメータ指定原点復帰）命令による原点プリセットを実行してください		コントローラの電源 ON やダウンロード直後、またはスレーブの通信異常の解除、離脱、再加入、無効、有効直後に MC_Home（原点復帰）命令、または MC_HomeWithParameter（パラメータ指定原点復帰）命令による原点プリセットを実行する場合は、EtherCAT マスタのシステム定義変数の「_EC_PDSlavTbl」（プロセスデータ通信中スレーブテーブル）が TRUE になったことを確認してから実行するようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	構成軸強制停止中エラー			イベントコード	54015442Hex	
内容	構成軸に対して MC_Stop（強制停止）命令が実行されている軸グループに動作命令を実行しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸グループ 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	構成軸に対して MC_Stop（強制停止）命令が実行されている軸グループに動作命令を実行した	構成軸の強制停止命令の入力変数「Execute」を FALSE にして実行を止め、異常解除を実行した後に動作指令を与えるようにしてください	構成軸の強制停止命令の入力変数「Execute」を FALSE にして終了させてから軸グループの動作命令を実行するようにしてください

付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります

イベント名	モーション命令多重起動数オーバー			イベントコード	54015443Hex	
内容	バッファモード Buffered, Blending によりバッファリングされるモーション制御命令のバッファリング数が限界を超えました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令多重起動開始時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸 軽度フォールト発生中
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸グループ 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	軸命令で、実行中の命令とバッファ中の命令の合計数が「2」を超えた	該当命令実行時にバッファリング数が上限を超えないようにプログラムを修正してください	軸命令の場合は、実行中の命令とバッファ中の命令の合計数が「2」を超えないようにしてください
	軸グループ命令で、実行中の命令とバッファ中の命令の合計数が「8」を超えた		軸グループ命令の場合は、実行中の命令とバッファ中の命令の合計数が「8」を超えないようにしてください

付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります

イベント名	移動量不足			イベントコード	54015444Hex	
内容	位置決め命令の多重起動／再起動時に指定された減速度または加速度で指定通りの動作を実行できません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	[加減速オーバー] を「異常として停止する」に設定しているときに、位置決め命令の多重起動／再起動時に指定された減速度／加速度での目標位置停止ができない		該当命令の動作仕様に基づき、位置決め動作が多重起動／再起動するタイミングで指定した減速度、または加速度で目標位置を超過しないようにプログラムを修正してください。 または、[加減速オーバー] を「異常として停止する」以外の設定に変更してください		使用する命令の動作仕様を確認しておき、本異常が発生しないようにプログラムを作成してください。 または、[加減速オーバー] を「異常として停止する」以外の設定にしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	プレンディング中継速度に到達するための移動量不足			イベントコード	54015445Hex	
内容	中継速度に加減速するための移動量が不足しています					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令多重起動開始時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	[加減速オーバー] に「異常として停止する」が設定されているときに、現指令を中継速度に加減速するための移動量が不足した		該当命令の動作仕様に基づき、移動量が不足しないようにプログラムを修正してください。 または、[加減速オーバー] を「異常として停止する」以外の設定に変更してください		使用する命令の動作仕様を確認しておき、本異常が発生しないようにプログラムを作成してください。 または、[加減速オーバー] を「異常として停止する」以外の設定にしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	台形パターンカム等速移動量不足			イベントコード	54015446Hex	
内容	主軸の等速移動量が「0」未満です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	MC_MoveLink（台形パターンカム）命令において、主軸の等速移動量が「0」未満		（主軸移動距離≧主軸加速移動距離＋主軸減速移動距離）となるようプログラムを修正してください		使用する命令の動作仕様を確認しておき、本異常が発生しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	位置指定ギア動作目標速度不足			イベントコード	54015447Hex	
内容	MC_GearInPos（位置指定ギア動作）命令において、従軸の［目標速度］が小さいため、必要な速度に到達しません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	MC_GearInPos（位置指定ギア動作）命令において、入力変数「Velocity（目標速度）」の値が（命令起動時の主軸速度×ギア比）より小さい		該当命令の動作仕様に基づき、（命令起動時の主軸速度×ギア比）より大きくなるように入力変数「Velocity（目標速度）」の値を設定してください		使用する命令の動作仕様を確認しておき、本異常が発生しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	円弧補間始点終点同一			イベントコード	54015448Hex	
内容	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、半径指定方式の指定時に始点と終点が同じ位置です。または、通過点指定方式の指定時に始点と終点と通過点が同じ位置です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	―	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、半径指定方式が指定され、始点と終点の位置が同一		該当命令の始点と終点の位置が同一の状態で半径指定方式を指定しないようにプログラムを修正してください		半径指定方式の円弧補間を実行する場合は、始点と終点が同一にならないようにしてください	
	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、通過点指定方式が指定され、始点と終点と通過点の位置が同一		該当命令の始点と終点と通過点の位置が同一の状態で通過点指定方式を指定しないようにプログラムを修正してください		通過点指定方式の円弧補間を実行する場合は、始点と終点と通過点が同一にならないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	円弧補間中心点指定位置範囲外			イベントコード	54015449Hex	
内容	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、中心点指定方式の指定時に、中心点の位置指定が許容範囲を超えています					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	―	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、中心点指定方式が指定され、始点と中心点の距離と、終点と中心点の距離の差が、軸グループ設定の［中心点補正許容率］で指定した許容範囲を超えた		始点と中心点の距離と、終点と中心点の距離の差が、軸グループ設定の［中心点補正許容率］で指定した許容範囲よりも小さくなるような中心点が設定されるように修正してください		始点と中心点の距離と、終点と中心点の距離の差が、軸グループ設定の［中心点補正許容率］で指定した許容範囲以下になるようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	カウントモード設定による命令起動異常			イベントコード	5401544AHex	
内容	カウントモードがロータリモードに設定されている軸に対してロータリモードで使用できない命令を実行しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	カウントモードがロータリモードに設定されている軸をロータリモードで使用できない命令で使用		該当命令で指定している該当軸のカウントモードの設定をリニアモードに変更してください		使用する命令が実行できるカウントモードを確認して軸のカウントモードを設定してください。	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	パラメータ選択範囲外			イベントコード	5401544CHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「ParameterNumber」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	停止方法選択範囲外			イベントコード	5401544DHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「StopMode」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	トリガ入力条件のラッチ ID 選択範囲外			イベントコード	5401544EHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「TriggerInput::LatchID」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	MC 設定書込の設定範囲外			イベントコード	5401544FHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「SettingValue」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
	パラメータ指定と設定値のデータ型が一致していない		パラメータ指定と設定値のデータ型が一致するように修正してください		パラメータ指定と設定値のデータ型は一致させてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	トリガ入力条件のモード選択範囲外			イベントコード	54015450Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「TriggerInput::Mode」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	トリガ入力条件のドライブトリガ入力信号選択範囲外			**イベントコード**	54015451Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「TriggerInput::InputDrive」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	モーション命令再起動不可（軸指定）			**イベントコード**	54015453Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Axis」のパラメータを変更しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令再起動時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起同時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	モーション命令再起動不可（バッファモード選択）		イベントコード	54015454Hex		
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「BufferMode」のパラメータを変更しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起同時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	モーション命令再起動不可（方向選択）		イベントコード	54015455Hex		
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Direction」のパラメータを変更しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起同時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	モーション命令再起動不可（繰り返しモード）			**イベントコード**	54015456Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Periodic」のパラメータを変更しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令再起動時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起同時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	モーション命令再起動不可（軸グループ指定）			**イベントコード**	54015457Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「AxesGroup」のパラメータを変更しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令再起動時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起同時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	モーション命令再起動不可（躍動設定）			イベントコード	54015458Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Jerk」のパラメータを変更しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起同時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	モーション命令再起動不可（主軸）			イベントコード	54015459Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Master」のパラメータを変更しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起同時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	モーション命令再起動不可（MasterOffset）			**イベントコード**	5401545AHex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「MasterOffset」のパラメータを変更しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令再起動時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起同時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	モーション命令再起動不可（MasterScaling）			**イベントコード**	5401545BHex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「MasterScaling」のパラメータを変更しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令再起動時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起同時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	モーション命令再起動不可（MasterStartDistance）			イベントコード	5401545CHex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「MasterStartDistance」のパラメータを変更しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起同時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	モーション命令再起動不可（Continuous）			イベントコード	5401545DHex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Continuous」のパラメータを変更しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起同時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	モーション命令再起動不可（MoveMode）			イベントコード	5401545EHex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「MoveMode」のパラメータを変更しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起同時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	補助軸指定不正			イベントコード	5401545FHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Auxiliary」に指定された軸が存在していません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「Auxiliary」に指定された軸が存在しない変数		該当命令で指定されている軸を存在する変数に修正してください		命令への入力パラメータに変数を指定する場合は存在する変数を指定してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	軸指定不正			イベントコード	54015460Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Axis」に指定された軸が存在していません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「Axis」に指定された軸が存在しない変数		該当命令で指定されている軸を存在する変数に修正してください		命令への入力パラメータに変数を指定する場合は存在する変数を指定してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	軸グループ指定不正			イベントコード	54015461Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「AxesGroup」に指定された軸グループが存在していないか、使用軸グループではありません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「AxesGroup」に指定された軸グループが存在しない変数		該当命令で指定されている軸グループを存在する軸グループ変数に修正してください		命令への入力パラメータに変数を指定する場合は存在する変数を指定してください	
	命令の入力変数「AxesGroup」に指定された軸グループが使用軸グループに設定されていない		該当命令で指定されている軸グループを使用軸グループに設定してください		入力変数「AxesGroup」に指定する軸グループは使用軸グループに設定してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	主軸指定不正			イベントコード	54015462Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Master」に指定された軸が不正です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「Master」に指定された軸が存在しない変数		該当命令で指定されている軸を存在する変数に修正してください		命令への入力パラメータに変数を指定する場合は存在する変数を指定してください	
	MC_Phasing（主軸相対値位相補正）命令の場合に、入力変数「Master」に指定された軸が同期主軸でない		MC_Phasing（主軸相対値位相補正）命令の入力変数「Master」に入力されている変数を同期制御命令の主軸に指定されている軸に修正してください		MC_Phasing（主軸相対値位相補正）命令の入力変数「Master」に入力されている変数は、同期制御命令の主軸に指定されている軸にしてください	
	主軸と従軸を割り付けているタスクが同一でない		該当命令の入力変数「Master」と入力変数「Slave」に入力している軸を、同一タスクに割り付けてください		主軸と従軸には、同一タスクに割り付けられている軸を指定してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	モーション命令再起動不可（SlaveOffset）			**イベントコード**	54015463Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「SlaveOffset」を変更しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令再起動時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起動時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	モーション命令再起動不可（SlaveScaling）			**イベントコード**	54015464Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「SlaveScaling」を変更しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令再起動時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起同時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	モーション命令再起動不可（StartPosition）			イベントコード	54015465Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「StartPosition」を変更しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起同時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	原点未確定状態での命令起動異常			イベントコード	54015466Hex	
内容	原点未確定状態で高速原点復帰または補間命令が実行されました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	原点未確定状態で高速原点復帰が実行された		原点復帰によって原点を確定してから該当する高速原点復帰を実行してください		原点復帰により原点確定した状態にしてから高速原点復帰命令を実行してください	
	原点未確定状態を含む構成軸に対して補間命令が実行された		原点復帰によってすべての構成軸の原点を確定してから該当する補間命令を実行してください		原点復帰によりすべての構成軸の原点を確定してから補間命令を実行してください	
	原点未確定状態の論理軸を含む軸グループに対して、次のロボット命令が実行された • MC_SetKinTransform（キネマティクス変換設定）命令 • MC_MoveTimeAbsolute（時間指定絶対値位置指令）命令 • MC_SyncLinearConveyor（コンベア同期動作開始）命令 • MC_SyncOut（同期動作解除）命令 • MC_GroupMon（軸グループモニタ）命令 • MC_RobotJog（軸グループジョグ送り）命令					
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	• 異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります • 原点復帰実行後でも、「現在位置変更」命令を実行した場合、原点未確定状態になるため、改めて原点復帰の実行により原点確定状態にすることが必要です					

イベント名	モーション命令再起動不可（位置種別）			イベントコード	54015467Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「ReferenceType」を変更しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起同時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	未使用軸指定（主軸）			イベントコード	54015468Hex	
内容	モーション制御命令で指定された主軸が未使用軸です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	モーション制御命令で指定された主軸が未使用軸		該当命令で指定されている主軸を使用軸に修正してください		モーション制御命令で指定する主軸には使用軸を指定してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	開始位置設定範囲外			イベントコード	54015469Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「FirstPosition」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	終了位置設定範囲外			イベントコード	5401546AHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「LastPosition」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	開始位置／終了位置・大小関係不正（リニアモード）			イベントコード	5401546BHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「LastPosition」に指定されたパラメータが入力変数「FirstPosition」に指定されたパラメータよりも小さい値です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	カウントモードがリニアモードの時、命令の入力パラメータで［LastPosition］の値が「FirstPosition」の値よりも小さい		該当命令で指定されている［LastPosition］の値が「FirstPosition」の値以上となるように修正してください。 または、カウントモードをロータリモードに変更してください		該当命令で指定されている［LastPosition］の値が「FirstPosition」の値以上となるようにプログラムを作成してください。または、該当軸のカウントモードがロータリモードになっていることを確認してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	主軸同期位置設定範囲外			イベントコード	5401546CHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「MasterSyncPosition」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	従軸同期位置設定範囲外			**イベントコード**	5401546DHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「SlaveSyncPosition」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	トリガ入力条件のラッチ ID 重複			**イベントコード**	5401546EHex	
内容	モーション制御命令で指定されたラッチ ID が複数の命令で重複しています					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令、MC_MoveLink（台形パターンカム）命令、MC_MoveFeed（割り込み定寸位置決め）命令で同じラッチ ID が同時に使用されている		同じラッチ ID が該当命令と他の命令で同時に使用されないようにプログラムを修正してください。異なるラッチ ID を使用するようにするか、同じラッチ ID を使用する命令を同時に実行しないようにしてください。なお、MC_Home（原点復帰）命令、または MC_HomeWithParameter（パラメータ指定原点復帰）命令の実行中はラッチ機能 1/2 とも使用中の扱いとなります		MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令、MC_MoveLink（台形パターンカム）命令、MC_MoveFeed（割り込み定寸位置決め）命令で同時に同じラッチ ID を使用しないようにしてください	
	MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令以外で使用中のラッチを MC_AbortTrigger（外部ラッチ無効）命令で中止しようとした		外部ラッチ有効命令以外で使用中のラッチを外部ラッチ無効命令で中止しないようにしてください		外部ラッチ有効命令以外で使用中のラッチは、外部ラッチ無効命令を実行しないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	• 異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります • ラッチ ID を変更する場合、他の命令でそのラッチ ID が同時に使用されていないことを確認してください					

イベント名	ジャークオーバーライド値範囲外			イベントコード	5401546FHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「JerkFactor」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	加減速度オーバーライド値範囲外			イベントコード	54015470Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「AccFactor」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	開始位置方式指定範囲外			イベントコード	54015471Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「StartMode」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	モーション命令再起動不可（開始位置方式）			イベントコード	54015472Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「StartMode」のパラメータを変更しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起同時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	未使用軸指定（補助軸）			イベントコード	54015474Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Auxiliary」に指定された軸が未使用軸です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「Auxiliary」に指定された軸が未使用軸		該当命令で指定されている軸を使用軸に設定してください。または使用軸を指定するようにパラメータを修正してください		命令で指定する軸は使用軸にしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	位置指定ギア指定値異常			イベントコード	54015475Hex	
内容	モーション制御命令に入力された速度／加速度／減速度では同期動作できません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令に入力された速度／加速度／減速度では指定された同期の動作を行えない		MC_GearInPos（位置指定ギア動作）命令の動作仕様に基づき、同期動作可能な設定になるようにプログラムを修正してください		使用する命令の処理を確認し、同期動作可能な設定になるように設定してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	位置指定ギア主軸速度ゼロ			イベントコード	54015476Hex	
内容	モーション制御命令の起動時に主軸の速度が「0」です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の起動時に主軸の速度が「0」		該当命令の起動時に主軸の速度が「0」にならないようにプログラムを修正してください		命令の実行時に主軸の速度が「0」にならないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	目標位置設定範囲外			イベントコード	54015478Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Position」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
	ロータリモードの軸において、目標位置がリング設定の範囲外		ロータリモードの軸においては、目標位置をリング設定の範囲内になるように修正してください		ロータリモードの軸においては、目標位置をリング設定の範囲内になるようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	移動距離範囲外			イベントコード	54015479Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Distance」に指定されたパラメータが範囲外、または「Distance」の値を加算した目標位置が範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータの絶対値をパルス単位に変換したときに、40 ビットの範囲を超えている		該当命令の入力変数「Distance」で指定される入力パラメータを移動距離や目標位置が範囲外にならないように修正してください		命令で移動距離や目標位置が範囲外にならないようにプログラムを作成してください	
	リニアモードの軸において、移動距離を加算した目標位置をパルス単位に変換したときに、符号付き 40 ビットの範囲を超えている					
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	カムテーブル始点位置設定範囲外			イベントコード	5401547AHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「StartPosition」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	カム動作（主軸追従）開始位置設定範囲外			イベントコード	5401547BHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「MasterStartDistance」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	円弧補間半径指定異常			イベントコード	5401547CHex	
内容	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、半径指定方式の指定時に指定された半径で円弧の軌跡が作成できません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、半径指定方式が指定され、指定された半径では円弧の軌跡が作成できない		円弧の軌跡が作成できるように半径を修正してください		使用する命令の処理を確認し、円弧の軌跡が作成できるような半径を設定してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	円弧補間半径オーバーフロー			イベントコード	5401547DHex	
内容	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、通過点指定方式／中心点指定方式のときに、円弧の半径が最大値を超えました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、通過点指定方式／中心点指定方式のときに、円弧の半径をパルス単位に変換したときに 40 ビットの範囲を超えた		該当命令を動作仕様に基づき、円弧の半径をパルス単位に変換したときに 40 ビットの範囲を超えないように入力パラメータを修正してください。 通過点指定の場合： 始点、通過点、終点 中心点指定の場合： 始点、終点、中心点		使用する命令の処理を確認し、円弧の半径をパルス単位に変換したときに 40 ビットの範囲を超えないような入力パラメータにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	• 異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります • 半径指定方式の場合に半径が最大値を超えたときは、「通過点位置／中心位置／半径指定範囲外」異常が出ます					

イベント名	円弧軸指定範囲外			**イベントコード**	5401547EHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CircAxes」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		該当命令に入力されているパラメータを入力変数の範囲を超えないようにしてください	
	「CircAxes」に指定された軸が軸グループ設定の構成軸に含まれていない		「CircAxes」に指定する軸を軸グループ構成に含むように設定を変更してください		「CircAxes」に指定する軸を軸グループ構成に含めておいてください	
	「CircAxes」の 2 軸に同一の軸を指定している		「CircAxes」に指定する 2 軸が異なる軸になるように修正してください		「CircAxes」で指定する 2 軸が異なるようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	補助軸／従軸・軸番号非昇順			**イベントコード**	5401547FHex	
内容	モーション制御命令で指定された入力変数「Auxiliary」と「Slave」のパラメータの値が昇順に並んでいません					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力変数「Auxiliary」と「Slave」のパラメータが非昇順		該当命令の「Auxiliary」と「Slave」の入力パラメータに指定する軸番号が昇順になるように修正してください		「Auxiliary」と「Slave」に指定する軸番号が昇順になるようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	カムテーブルプロパティ更新中データ昇順異常			イベントコード	54015480Hex	
内容	有効データ数計算中に位相が昇順になっていないことが判明しました。または、計算した結果、有効データ数が「0」であることが判明しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	有効データ数計算中に位相が昇順になっていないことが判明した		カムデータを位相が昇順になるように修正してください		カムテーブルデータの位相が昇順になるようにしてください	
	計算した結果、有効データ数が「0」であることが判明した		カムテーブルのデータを「0」以外の位相も含むように修正してください		カムテーブルのデータを「0」以外の位相も含むようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	MC 設定書込の対象範囲外			イベントコード	54015481Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Target」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	主軸移動距離指定範囲外			イベントコード	54015482Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「MasterDistance」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	主軸加速移動距離指定範囲外			イベントコード	54015483Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「MasterDistanceInACC」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	主軸減速移動距離指定範囲外			イベントコード	54015484Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「MasterDistanceInDEC」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	実行モード選択範囲外			イベントコード	54015487Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「ExecutionMode」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	軸間偏差許容値範囲外			イベントコード	54015488Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「PermittedDeviation」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	通過点位置／中心位置／半径指定範囲外			イベントコード	54015489Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「AuxPoint」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	通過点指定または中心指定の場合、「AuxPoint」の値をパルス単位に変換したときに、符号付き 40 ビットの範囲を超えている		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
	半径指定の場合、「AuxPoint[0]」の絶対値をパルス単位に変換したときに、40 ビットの範囲を超えている					
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	終点指定範囲外			イベントコード	5401548AHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「EndPoint」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータをパルス単位に変換したときに符号付き 40 ビットの範囲を超えている		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	従軸移動距離指定範囲外			イベントコード	5401548BHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「SlaveDistance」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータをパルス単位に変換したときに 40 ビットの範囲を超えている		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	位相補正量範囲外			イベントコード	5401548CHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「PhaseShift」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータの絶対値をパルス単位に変換したときに 40 ビットの範囲を超えている		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	定寸距離範囲外			イベントコード	5401548DHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「FeedDistance」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータの絶対値をパルス単位に変換したときに 40 ビットの範囲を超えている		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	補助軸／従軸同一			イベントコード	5401548EHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Auxiliary」と「Slave」に指定された軸が同じです					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「Auxiliary」と「Slave」のパラメータが同一		該当命令の入力変数「Auxiliary」と「Slave」に指定される軸が異なるようにパラメータを修正してください		命令の入力変数の補助軸と従軸には異なる軸を指定してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	相対位置選択範囲外			イベントコード	5401548FHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Relative」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	カムトランジション指定選択範囲外			イベントコード	54015490Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CamTransition」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	同期制御解除モード選択範囲外			イベントコード	54015491Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「OutMode」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	外部ラッチ有効命令実行不可			イベントコード	54015492Hex	
内容	エンコーダ軸に対して、入力変数「StopMode」に「_mcImmediateStop（即停止）」を指定してドライバモードの MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令を実行しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	エンコーダ軸に対して、入力変数「StopMode」に「_mcImmediateStop（即停止）」を指定してドライバモードの MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令を実行した		エンコーダ軸に対して「StopMode」に「_mcImmediateStop（即停止）」を指定しないようプログラムを修正してください		「_mcImmediateStop（即停止）」を指定してドライバモードの外部ラッチ有効命令を実行する場合は、サーボ軸に対し実行するようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	主軸オフセット設定範囲外			イベントコード	54015493Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「MasterOffset」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータをパルス単位に変換したときに符号付き 40 ビットの範囲を超えている		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	従軸オフセット設定範囲外			イベントコード	54015494Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「SlaveOffset」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータをパルス単位に変換したときに符号付き 40 ビットの範囲を超えている		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	指令現在位置カウント選択範囲外			イベントコード	54015495Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CmdPosMode」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	主軸ギア比分子範囲外			イベントコード	54015496Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「RatioNumeratorMaster」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	主軸ギア比分母範囲外			イベントコード	54015497Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「RatioDenominatorMaster」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	補助軸ギア比分子範囲外			イベントコード	54015498Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「RatioNumeratorAuxiliary」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	補助軸ギア比分母範囲外			イベントコード	54015499Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「RatioDenominatorAuxiliary」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	主軸位置種別選択範囲外			イベントコード	5401549AHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「ReferenceTypeMaster」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	補助軸位置種別選択範囲外			イベントコード	5401549BHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「ReferenceTypeAuxiliary」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	目標位置リングカウンタ範囲外			イベントコード	5401549CHex	
内容	実行された命令の目標位置がリングカウンタの範囲外のため、動作することができません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	リングカウンタの範囲に 0 が含まれない設定のときに、高速原点復帰が実行された		リングカウンタの範囲に 0 が含まれない設定のときは、高速原点復帰を実行することはできません。高速原点復帰を行わないようにプログラムを修正してください。または該当軸のリングカウンタの範囲に 0 が含まれる設定になるよう変更してください		リングカウンタの範囲に 0 が含まれない設定のときは、高速原点復帰を実行することはできません。高速原点復帰を行わないようにプログラムを作成してください。または該当軸のリングカウンタの範囲に 0 が含まれる設定になるようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	軸グループ構成軸設定範囲外			イベントコード	5401549DHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Axes」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
	軸グループの構成軸を割り付けているタスクが同一でない		該当命令の入力変数「Axes」で指定される軸を、すべて同一タスクに割り付けてください		軸グループの構成軸には、同一タスクに割り付けられている軸を指定してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	軸使用設定範囲外			イベントコード	5401549EHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「AxisUse」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	原点復帰パラメータ設定範囲外			イベントコード	54015700Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「HomingParameter」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	軸未使用切り替え異常			イベントコード	54015702Hex	
内容	停止中でない、または指令速度飽和中の軸に対して MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	停止中でない、または指令速度飽和中の軸に対して MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行した		異常解除を実行し、軸が停止しているとき、指令速度飽和中でないときに MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行してください。軸変数の「Status.Disabled」または「Status.Standstill」が TRUE のとき、その軸は停止中です。軸変数の「Details.VelLimit」が TRUE のとき、その軸は指令速度飽和中です		軸が停止しているとき、指令速度飽和中でないときに MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	軸使用切り替え不可			イベントコード	54015703Hex	
内容	使用実軸最大数または使用モーション制御サーボ軸最大数を超えるように MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	使用実軸最大数を超えるように MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行した		使用している CPU ユニットの使用実軸最大数を超えないようにプログラムを修正してください		使用している CPU ユニットの使用実軸最大数を超えないようにプログラムを作成してください	
	使用モーション制御サーボ軸最大数を超えるように MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行した		使用している CPU ユニットの使用モーション制御サーボ軸最大数を超えないようにプログラムを修正してください		使用している CPU ユニットの使用モーション制御サーボ軸最大数を超えないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	軸使用切り替え時モーション制御パラメータ設定異常			**イベントコード**	54015720Hex	
内容	使用軸に切り替えた軸のモーション制御パラメータ設定が不正です					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令で、未使用軸から使用軸に切り替えた軸のモーション制御パラメータ設定が正しくない		Sysmac Studio を使用して、異常が発生した軸の［軸使用］を［使用軸］に変更し、異常箇所を確認して修正してください。異常が発生しなければ［未使用軸］に再変更してダウンロードしてください		［使用軸］の設定で正常に動作することを確認してから、［未使用軸］としてダウンロードしてください	
	モーション制御パラメータ設定のダウンロード中に電源断した		Sysmac Studio からモーション制御パラメータ設定をダウンロードしてください		パラメータ設定の保存中に電源断しないでください	
	不揮発性メモリの故障、または不揮発性メモリの寿命		上記の処置で本異常が解除されない場合は、CPU ユニットを交換してください		なし	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	軸使用切り替え時必須プロセスデータオブジェクト未設定			イベントコード	54015721Hex	
内容	使用軸に切り替えた軸の軸種別の必須オブジェクトが設定されていません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	使用軸に切り替えた軸の軸種別の必須オブジェクトが PDO マッピング設定に設定されていない		Sysmac Studio の［PDO マッピング設定の編集］で、異常が発生した軸の必須オブジェクトを設定してください。 必須オブジェクトについては、『NY シリーズ コマンドリファレンスマニュアル モーション編 (SBCE-380)』を参照してください。		［使用軸］の設定で正常に動作することを確認してから、［未使用軸］としてダウンロードしてください	
	モーション制御パラメータ設定のダウンロード中に電源断した		Sysmac Studio からモーション制御パラメータ設定をダウンロードしてください		パラメータ設定の保存中に電源断しないでください	
	不揮発性メモリの故障、または不揮発性メモリの寿命		上記の処置で本異常が解除されない場合は、CPU ユニットを交換してください		なし	
	［軸使用］が［未使用軸（使用軸に切替不可）］に設定されている軸に対して MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令が実行された		［軸使用］が［未使用軸（使用軸に切替不可）］に設定されている軸に対して MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行しないようにプログラムを修正してください		［軸使用］が［未使用軸（使用軸に切替不可）］に設定されている軸に対して MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	フィードバック位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中			イベントコード	54015722Hex	
内容	フィードバック位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中に、実行できない命令を起動しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	フィードバック位置オーバーフローまたはアンダーフローの発生中に、実行できない命令を起動した		異常解除を実行し、「現在位置変更」または「原点復帰」により、オーバーフローまたはアンダーフロー状態を解除してください		オーバーフローまたはアンダーフローが発生しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	スイッチ構造体のトラック番号設定範囲外			イベントコード	54015723Hex	
内容	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「TrackNumber」の値が範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外		該当命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバが有効範囲を超えないように値を修正してください		命令の入出力変数に指定する構造体型変数のメンバの値が有効範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	スイッチ構造体の ON 開始位置設定範囲外			イベントコード	54015724Hex	
内容	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「FirstOnPosition」の値が範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外		該当命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバが有効範囲を超えないように値を修正してください		命令の入出力変数に指定する構造体型変数のメンバの値が有効範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	スイッチ構造体の ON 終了位置設定範囲外			イベントコード	54015725Hex	
内容	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「LastOnPosition」の値が範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外		該当命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバが有効範囲を超えないように値を修正してください		命令の入出力変数に指定する構造体型変数のメンバの値が有効範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	スイッチ構造体の方向選択範囲外			イベントコード	54015726Hex	
内容	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「AxisDirection」の値が範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	ー	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外		該当命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバが有効範囲を超えないように値を修正してください		命令の入出力変数に指定する構造体型変数のメンバの値が有効範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	スイッチ構造体のスイッチモード選択範囲外			イベントコード	54015727Hex	
内容	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「CamSwitchMode」の値が範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	ー	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外		該当命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバが有効範囲を超えないように値を修正してください		命令の入出力変数に指定する構造体型変数のメンバの値が有効範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	スイッチ構造体の ON 時間設定範囲外			イベントコード	54015728Hex	
内容	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「Duration」の値が範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	ー	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外		該当命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバが有効範囲を超えないように値を修正してください		命令の入出力変数に指定する構造体型変数のメンバの値が有効範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	トラックオプション構造体の ON 時刻補正設定範囲外			イベントコード	54015729Hex	
内容	モーション制御命令の入出力変数「TrackOptions」に指定した「OnCompensation」の値が範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外		該当命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバが有効範囲を超えないように値を修正してください		命令の入出力変数に指定する構造体型変数のメンバの値が有効範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	トラックオプション構造体の OFF 時刻補正設定範囲外			イベントコード	5401572AHex	
内容	モーション制御命令の入出力変数「TrackOptions」に指定した「OffCompensation」の値が範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外		該当命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバが有効範囲を超えないように値を修正してください		命令の入出力変数に指定する構造体型変数のメンバの値が有効範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	スイッチ構造体型変数の配列要素数範囲外			イベントコード	5401572BHex	
内容	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外		該当命令の入出力変数に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲を超えないように修正してください		命令の入出力変数に指定する構造体型変数の配列の要素数が範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	出力信号構造体型変数の配列要素数範囲外			イベントコード	5401572CHex	
内容	モーション制御命令の入出力変数「Outputs」に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	―	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外		該当命令の入出力変数に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲を超えないように修正してください		命令の入出力変数に指定する構造体型変数の配列の要素数が範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	トラックオプション構造体型変数の配列要素数範囲外			イベントコード	5401572DHex	
内容	モーション制御命令の入出力変数「TrackOptions」に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	―	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外		該当命令の入出力変数に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲を超えないように修正してください		命令の入出力変数に指定する構造体型変数の配列の要素数が範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	出力信号とトラックオプションの配列要素数不一致			イベントコード	5401572EHex	
内容	モーション制御命令の入出力変数「Outputs」と「TrackOptions」に指定した構造体型変数の配列の要素数が一致していません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	―	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した出力信号構造体型変数とトラックオプション構造体型変数の配列の要素数が一致していない		該当命令の入出力変数に指定した出力信号構造体型変数とトラックオプション構造体型変数の配列の要素数が一致するように修正してください		命令の入出力変数に指定する出力信号構造体型変数とトラックオプション構造体型変数の配列の要素数が一致するようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	モーション命令多重起動不可（主軸）		イベントコード	5401572FHex		
内容	命令多重起動時に変更できない入出力変数「Master」を変更しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令多重起動時に変更できない入出力変数「Master」を変更		該当命令の多重起動時に入出力変数「Master」の値を変更しないようにプログラムを修正してください		該当命令の多重起動時に入出力変数「Master」の値を変更しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	モーション命令多重起動不可（位置種別選択）		イベントコード	54015730Hex		
内容	命令多重起動時に変更できない入出力変数「ReferenceType」を変更しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令多重起動時に変更できない入出力変数「ReferenceType」を変更		該当命令の多重起動時に入出力変数「ReferenceType」の値を変更しないようにプログラムを修正してください		該当命令の多重起動時に入出力変数「ReferenceType」の値を変更しないようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	スイッチ構造体の同一トラック指定数範囲外		イベントコード	54015731Hex		
内容	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「TrackNumber」の同一トラック番号の数が範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定したスイッチ構造体型変数の「TrackNumber」に指定した同一トラック番号の数が 1 トラックに指定可能な個数の範囲外		「TrackNumber」に指定した同一トラック番号の数が 1 トラックに指定可能な個数を超えないように値を修正してください		「TrackNumber」に指定した同一トラック番号の数が 1 トラックに指定可能な個数を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	軸パラメータ書込不可			イベントコード	5401573AHex	
内容	未使用軸以外の軸に対して該当命令を起動しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	使用軸または未作成軸に対して該当命令を起動した		MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令で、対象軸を未使用軸に変更した後に該当命令を起動するようにプログラムを修正してください		該当命令の起動時に、対象軸が未使用軸となるようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	軸パラメータ設定範囲外			イベントコード	5401573BHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「AxisParameter」に指定されたパラメータが有効範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「AxisParameter」に指定されたパラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。 範囲を超えているパラメータまたはパラメータ間の不整合事項は付属情報で確認できます		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。 入力変数の有効範囲は MC_WriteAxisParameter（軸パラメータ書込）命令を参照してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	カムプロパティ設定範囲外			イベントコード	5401573CHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CamProperty」に指定されたパラメータが有効範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「CamProperty」に指定されたパラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。 範囲を超えているパラメータは付属情報で確認できます		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	カムノード設定範囲外			イベントコード	5401573DHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータが有効範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。 範囲を超えているパラメータは付属情報で確認できます		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	カムノード型指定不正			イベントコード	5401573EHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータが_sMC_CAM_NODE 型の配列変数以外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータが_sMC_CAM_NODE 型の配列変数以外		該当命令の入力変数にsMC_CAM_NODE 型の配列変数を指定するようにプログラムを修正してください		該当命令の入力変数にsMC_CAM_NODE 型の配列変数を指定するようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	カムテーブル生成ノード数不足			イベントコード	5401573FHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータの配列変数で、要素番号 0 の Phase の値が「0」です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータの配列変数で、要素番号 0 の Phase（主軸位相）の値が「0」		入力変数「CamNodes」に指定するパラメータの配列変数で、要素番号 0 の Phase（主軸位相）の値が「0」以外となるようにプログラムを修正してください		入力変数「CamNodes」に指定するパラメータの配列変数で、要素番号 0 の Phase（主軸位相）の値が「0」以外となるようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	カムノード主軸位相非昇順			イベントコード	54015740Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータの配列変数で、Phase の値が要素番号順に昇順となっていません					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータの配列変数で、Phase（主軸位相）の値が要素番号順に昇順となっていない。または、有効桁 8 桁め以降の切り捨ての結果、非昇順となった		入力変数「CamNodes」に指定するパラメータの配列変数で、Phase（主軸位相）の値が要素番号順に昇順となるようにプログラムを修正してください		入力変数「CamNodes」に指定するパラメータの配列変数で、Phase（主軸位相）の値が要素番号順に昇順となるようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	カムテーブル生成データ点数過多			**イベントコード**	54015741Hex	
内容	生成するカムデータ数が、モーション制御命令の入力変数「CamTable」で指定したカムデータ変数の配列の要素数を超えています					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	生成するカムテーブルのカムデータ数が、命令の入力変数「CamTable」で指定したカムデータ変数の配列の要素数を超えている		生成するカムテーブルのカムデータ数が、命令の入力変数「CamTable」で指定したカムデータ変数の配列の要素数を超えないようにプログラムを修正してください。 生成するカムテーブルのカムデータ数は MC_GenerateCamTable（カムテーブル生成）命令を参照してください		生成するカムテーブルのカムデータ数が、命令の入力変数「CamTable」で指定したカムデータ変数の配列の要素数を超えないようにプログラムを作成してください。 生成するカムテーブルのカムデータ数は MC_GenerateCamTable（カムテーブル生成）命令を参照してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	カムテーブル生成変位オーバーフロー			**イベントコード**	54015742Hex	
内容	生成するカムテーブルの Distance が REAL 型で表現できる範囲を超えています					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令起動時／命令実行中
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	生成するカムテーブルの Distance が REAL 型で表現できる範囲を超えている		入力変数「CamNodes」の Curve（曲線形状）に 3 次曲線または 5 次曲線を指定している場合、Distance がオーバーフローしないように InitVel（初期速度）、ConnectingVel（接続速度）、ConnectingAcc（接続加速度）の値を修正してください。 Distance の計算方法は MC_GenerateCamTable（カムテーブル生成）命令を参照してください		入力変数「CamNodes」の Curve（曲線形状）に 3 次曲線または 5 次曲線を指定している場合、Distance がオーバーフローしないように InitVel（初期速度）、ConnectingVel（接続速度）、ConnectingAcc（接続加速度）の値を指定してください。 Distance の計算方法は MC_GenerateCamTable（カムテーブル生成）命令を参照してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	生成中止カムテーブルの使用			イベントコード	54015743Hex	
内容	該当命令の入力変数「CamTable」に生成中止されたカムデータ変数が指定されています					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	ー	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	MC_GenerateCamTable（カムテーブル生成）命令の異常で生成中止されたカムデータ変数が、該当命令の入力変数「CamTable」に指定されている		MC_GenerateCamTable（カムテーブル生成）命令の出力変数 ErrorID（エラーコード）、ErrorParameterCode（パラメータ詳細コード）、ErrorNodePointIndex（ノードポイント要素番号）を確認し、正常なカムデータ変数を生成するようにプログラムを修正してください		MC_GenerateCamTable（カムテーブル生成）命令が正常なカムデータ変数を生成するようにプログラムを作成してください。または、MC_GenerateCamTable（カムテーブル生成）命令が正常に完了した場合だけ、該当命令を起動するようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	実行 ID 設定範囲外			イベントコード	54015749Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「ExecID」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	ー	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「ExecID」に指定されたパラメータが入力変数の範囲外		命令の入力変数「ExecID」に指定される入力パラメータが範囲内になるようにプログラムを修正してください		命令の入力変数「ExecID」に指定される入力パラメータが範囲内になるようにプログラムを作成してください	
付属情報	付属情報 1: 異常の発生箇所 付属情報 3: 異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	位置オフセット範囲外			イベントコード	5401574AHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「OffsetPosition」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータをパルス単位に変換したときに符号付き 40 ビットの範囲を超えている		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1: 異常の発生箇所 付属情報 3: 異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	PDS 状態遷移指令選択範囲外			イベントコード	5401574BHex	
内容	モーション制御命令の入力変数「TransitionCmd」に指定されたパラメータが範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください	
付属情報	付属情報 1: 異常の発生箇所 付属情報 3: 異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	カムモニタモード選択設定範囲外			イベントコード	54015751Hex *1	
内容	モーション制御命令の入力変数「CamMonitorMode」に指定されたカムモニタモード選択が範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	カムモニタモード選択が設定の範囲外		正しいカムモニタモード選択に修正してください		カムモニタモード選択を正しく設定してください	
付属情報	付属情報 1: 異常の発生箇所 付属情報 3: 異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

*1. コントローラのユニットバージョン Ver.1.21 以降で発生するエラーコード(16#5751)です。

イベント名	カムモニタ値データ型不一致			イベントコード	54015752Hex *1	
内容	モーション制御命令の入出力変数「CamMonitorValue」に指定されたカムモニタ値変数のデータ型がカムモニタモード選択と不一致です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	カムモニタ値に指定した変数のデータ型がカムモニタモード選択と不一致		正しいカムモニタ値に指定した変数のデータ型に修正してください		カムモニタ値に指定した変数のデータ型を正しく設定してください	
付属情報	付属情報 1: 異常の発生箇所 付属情報 3: 異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

*1.　コントローラのユニットバージョン Ver.1.21 以降で発生するエラーコード(16#5752)です。

イベント名	目標位置正方向ソフトウェアリミットオーバー			イベントコード	54016440Hex	
内容	指定した位置が正方向ソフトウェアリミットの範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「Position」に指定されたパラメータが正方向ソフトウェアリミットの範囲外		該当命令の入力変数「Position」で指定されているパラメータを正方向ソフトウェアリミットの範囲内になるように修正してください		命令の入力変数「Position」に指定される入力パラメータが正方向ソフトウェアリミットの範囲内になるようにしてください	
	開始位置が正方向ソフトウェアリミットの範囲外で、ソフトウェアリミットの範囲とは反対の方向への動作を指定した命令を実行		該当命令での移動方向が正方向ソフトウェアリミット範囲内に向かう方向になるようにプログラムを修正してください		開始位置が正方向ソフトウェアリミット範囲外の場合は、移動方向が正方向ソフトウェアリミット範囲内に向かう方向になるようにプログラムを作成してください	
	通過点指定されている MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令の入力変数「AuxPoint」に指定されたパラメータが正方向ソフトウェアリミットの範囲外		該当命令の入力変数「AuxPoint」で指定されているパラメータを正方向ソフトウェアリミットの範囲内になるように修正してください		通過点指定されている MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令の入力変数「AuxPoint」で指定されているパラメータが正方向ソフトウェアリミットの範囲内になるようにしてください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	目標位置負方向ソフトウェアリミットオーバー		イベントコード	54016441Hex		
内容	指定した位置が負方向ソフトウェアリミットの範囲外です					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸 軽度フォールト発生中
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸グループ 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	命令の入力変数「Position」に指定されたパラメータが負方向ソフトウェアリミットの範囲外	該当命令の入力変数「Position」で指定されているパラメータを負方向ソフトウェアリミットの範囲内になるように修正してください	命令の入力変数「Position」に指定される入力パラメータが負方向ソフトウェアリミットの範囲内になるようにしてください
	開始位置が負方向ソフトウェアリミットの範囲外で、ソフトウェアリミットの範囲とは反対の方向への動作を指定した命令を実行	該当命令での移動方向が負方向ソフトウェアリミット範囲内に向かう方向になるようにプログラムを修正してください	開始位置が負方向ソフトウェアリミット範囲外の場合は、移動方向が負方向ソフトウェアリミット範囲内に向かう方向になるようにプログラムを作成してください
	通過点指定されている MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令の入力変数「AuxPoint」に指定されたパラメータが負方向ソフトウェアリミットの範囲外	該当命令の入力変数「AuxPoint」で指定されているパラメータを負方向ソフトウェアリミットの範囲内になるように修正してください	通過点指定されている MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令の入力変数「AuxPoint」で指定されているパラメータが負方向ソフトウェアリミットの範囲内になるようにしてください

付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります

イベント名	指令位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中		イベントコード	54016442Hex		
内容	指令位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中に、位置決め、オーバーフロー／アンダーフロー方向への命令、または方向を特定できない命令を実行しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	指令位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中に以下を行った • 位置決めの指令を実行した • オーバーフロー／アンダーフロー方向への連続制御指令を実行した • 方向を特定できない指令（同期機能、トルク制御）を実行した	異常解除を実行し、原点復帰あるいは現在位置プリセットにより、オーバーフロー／アンダーフロー状態を解除してください	オーバーフロー／アンダーフローを発生させないようにしてください

付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります

イベント名	正方向限界入力中			イベントコード	54016443Hex	
内容	正方向限界入力が「ON」の状態で正方向に動作する命令を実行しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	正方向限界入力が「ON」の状態で正方向に動作する命令を実行、または正方向限界入力が「ON」の状態で動作方向を指定しない命令を実行。正方向限界入力が「ON」の状態で軸グループ動作命令を実行		異常解除を実行し、負方向への復帰動作を行ってください。軸グループ動作命令の実行中に異常が発生した場合は、異常が発生した軸グループを無効にしたうえで上記復帰動作を行なってください。再度本異常が発生する場合は、正方向限界信号の接続、正方向限界入力の論理設定、起動指令の実行条件を確認し、間違いを修正してください。論理設定は軸パラメータとスレーブ側の設定の両方を確認してください		正方向限界信号の接続、正方向限界入力の論理設定、起動命令の実行条件に間違いがないことを確認してください。論理設定は軸パラメータとスレーブ側の設定の両方を確認してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	負方向限界入力中			イベントコード	54016444Hex	
内容	負方向限界入力が「ON」の状態で負方向に動作する命令を実行しました					
発生源	PLC 機能モジュール		発生源詳細	命令	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	負方向限界入力が「ON」の状態で負方向に動作する命令を実行、または負方向限界入力が「ON」の状態で動作方向を指定しない命令を実行。負方向限界入力が「ON」の状態で軸グループ動作命令を実行		異常解除を実行し、正方向への復帰動作を行ってください。軸グループ動作命令の実行中に異常が発生した場合は、異常が発生した軸グループを無効にしたうえで上記復帰動作を行なってください。再度本異常が発生する場合は、負方向限界信号の接続、負方向限界入力の論理設定、起動指令の実行条件を確認し、間違いを修正してください。論理設定は軸パラメータとスレーブ側の設定の両方を確認してください		負方向限界信号の接続、負方向限界入力の論理設定、起動命令の実行条件に間違いがないことを確認してください。論理設定は軸パラメータとスレーブ側の設定の両方を確認してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

イベント名	サーボ主回路電源オフ状態			**イベントコード**	54017422Hex	
内容	サーボドライバの主回路電源が「OFF」の状態で、サーボ ON を実行しました					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	命令	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当命令を仕様どおりに終了		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	サーボドライバの主回路電源「OFF」状態で、サーボ ON 実行		本異常が発生している軸のサーボドライバの主回路電源を「ON」してからサーボ ON を実行してください		サーボドライバの主回路電源を「ON」してからサーボ ON を実行してください	
付属情報	付属情報 1：異常の発生箇所 付属情報 3：異常が発生した命令の命令名、命令インスタンス名。候補が複数ある場合は複数表示。特定できない場合は表示なし					
注意点／備考	異常発生後にプログラムを変更した場合は、付属情報が正しく表示されない可能性があります					

3-2-3　その他のトラブルと処置

セキュリティ関連

No.	トラブル	処置
1	管理者のパスワードを忘れた	設定された管理者のパスワードを確認することはできません。管理者のパスワードは忘れないようにメモをとるなど記録しておいてください
2	Sysmac Studio で操作ロックが解除できない	操作ロックの解除はオンライン接続時の認証権限以上で行ってください
3	Sysmac Studio での操作権限認証時に操作ロックされる	操作権限認証で 5 回連続パスワードを間違った場合は、10 分間操作ロックされます。操作ロックが解除されるまでお待ちください
4	操作に必要な操作権限認証を行ってオンライン接続したが、特定の操作で操作権限認証を要求される	以下の機能では操作ミスによる装置や人への危害を防ぐために、機能実行の度に操作権限認証を行います •「操作者」による I/O モニタ（書込） •「保全者」による動作モード変更 •「保全者」によるオンラインエディット開始
5	操作者が離席中など不在で Sysmac Studio の操作ロックを解除できない	操作者以上の操作権限認証により操作ロックを解除できます。この場合の操作権限は操作者の操作権限（Sysmac Studio 接続時に認証された操作権限）となります
6	一部（以下）の操作時にユーザプログラムデータが読み出せない • モニタ 変数 • 動作指示 セット／リセット、強制値リフレッシュ操作、オンラインエディット、データトレース操作、MC 試運転、ユーザプログラム（実行用 ID のコントローラへのセット） • 同期／アップロード／照合／バックアップ POU アルゴリズム	ユーザプログラムのダウンロード時に、復元情報なし転送を行っています。通常のユーザプログラム転送を行うことで読み出せるようになります
7	一部（以下）の操作時に、コントローラへの書込ができない • 名称 コントローラ名称 • 動作指示 オンラインエディット、メモリオールクリア、イベントログクリア、ユーザプログラム実行用 ID のコントローラへのセット • 同期／ダウンロード ユーザプログラム、コントローラの構成・設定、EtherCAT 設定、コントローラ設定、軸設定、カムテーブル設定、データトレース設定、ユーザイベント設定、リストア	コントローラの書込プロテクトを「書込許可」にします
8	ユーザプログラムのユーザプログラム実行用 ID の変更方法がわからない	ユーザプログラム実行用 ID は一度設定すると変更／削除できません
9	ユーザプログラムのユーザプログラム実行用 ID を忘れた	設定されたユーザプログラム実行用 ID を確認することはできません。ユーザプログラム実行用 ID は忘れないようにメモをとるなど記録しておいてください
10	コントローラのユーザプログラム実行用 ID を忘れた	設定されたユーザプログラム実行用 ID を確認することはできません。再度ユーザプログラム実行用 ID を設定してください。またはメモリオールクリアしてコントローラ内のユーザプログラム実行用 ID をクリアしてください

3-3 モーション制御機能モジュールの異常

モーション制御機能モジュールで発生する異常（イベント）の一覧です。
以下の機能分類があります。
- モーション制御機能
- モーション制御命令

「モーション制御命令」の異常はモーション制御命令実行時に発生する異常です。イベントとして通知されるとともに、イベントコードの上位 4 けたがモーション命令の出力変数「ErrorID」、およびモーション制御システム変数「*.Lvl.Code」にエラーコードとして出力されます。エラーコードからトラブルシュートする場合は、対応するイベントコードに記載されている処置を行ってください。

3-3-1 異常一覧

モーション制御機能関連

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
44210000Hex	モーション制御機能処理異常	モーション制御機能モジュールで致命的な異常を検出しました	• ソフトウェアにエラーが発生した	○					P.3-235
14600000Hex	絶対値エンコーダ原点位置オフセット読み出し異常	電源 OFF 中保持している絶対値エンコーダの現在位置を消失しました	• 保持変数がバッテリバックアップの場合、CPU ユニットのバッテリの寿命 • ソフトウェアにエラーが発生した • バックアップメモリの故障		○				P.3-236
14610000Hex	モーション制御パラメータ設定異常	不揮発性メモリに保存していたモーション制御パラメータ設定を消失しました。または、未対応の EtherCAT スレーブが軸に割りついています。	• モーション制御パラメータ設定のダウンロード中またはメモリクリア中に、電断または Sysmac Studio との通信が切断された • 未対応の EtherCAT スレーブが軸に割りつけられている • 不揮発性メモリの故障		○				P.3-237
14620000Hex	カムデータ読み出し異常	不揮発性メモリに保存しているカムデータを消失しました	• カムデータの保存中の電断 • 不揮発性メモリの故障		○				P.3-237
34600000Hex	必須プロセスデータオブジェクト未設定	軸種別に対して必須のオブジェクトが PDO に割り付けられていません	• 軸種別がサーボ軸またはエンコーダ軸のときに必要な PDO マッピングがされていません • 不揮発性メモリの故障		○				P.3-238
34630000Hex	軸割付スレーブ無効	軸に割り付いているスレーブが無効設定になっています	• 軸に割り付いているスレーブが無効設定になっている		○				P.3-239
34640000Hex	軸割付スレーブネットワーク構成情報未登録	軸に割り付いているスレーブがネットワーク構成情報に登録されていません	• 軸に割り付いているスレーブが EtherCAT のネットワーク構成情報に登録されていない		○				P.3-239
44200000Hex	モーション制御初期化異常	システムに致命的な障害が発生し、モーション制御の初期化に失敗しました	• ハード故障		○				P.3-240

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
74200000Hex	モーション制御周期オーバー	プライマリ定周期タスクの処理が 2 制御周期以内で完了しませんでした	• プライマリ定周期タスクのプログラムの処理内容が多い		○				P.3-240
14630000Hex	カムテーブル保存処理失敗	カムテーブルのファイル保存に失敗しました	• カムテーブルのファイル保存に失敗した			○			P.3-241
54770000Hex	カム動作中カムテーブルデータ異常	カムテーブルの位相が昇順ではありません	• カム動作中にカムテーブルの位相が昇順になっていないデータを検出した • カム動作中にカムテーブルの始点の位相と変位が 0 でないことを検出した • カム動作中に、カムテーブルの終点の位相をパルス単位に変換したときに 1 パルス以上でないことを検出した			○			P.3-241
54850000Hex	即停止命令起動	即停止(MC_ImmediateStop)命令が実行されました	• 即停止命令が実行された			○			P.3-241
54860000Hex	軸グループ即停止命令起動	軸グループ即停止(MC_GroupImmediateStop)命令が実行されました	• 軸グループ即停止命令が実行された			○			P.3-242
64450000Hex	正方向ソフトウェアリミットオーバー	軸が動作している途中で、位置が正方向ソフトウェアリミットを超えました	• 位置が正方向ソフトウェアリミットを超えた			○			P.3-242
64460000Hex	負方向ソフトウェアリミットオーバー	軸が動作している途中で、位置が負方向ソフトウェアリミットを超えました	• 位置が負方向ソフトウェアリミットを超えた			○			P.3-242
64470000Hex	インポジションチェック時間オーバー	位置決め完了チェックが監視時間内に完了しませんでした	• 位置決め完了までに時間がかかっている			○			P.3-243
64480000Hex	位置偏差オーバー	指令現在位置とフィードバック現在位置の偏差が位置偏差オーバー値を超えました	• 位置決め動作の追従性が悪く、指令に対して実際の動作が遅れている			○			P.3-243
64490000Hex	即停止入力	即停止入力が ON になりました	• 即停止入力信号を検知した • 即停止信号の接続または即停止入力の論理設定が間違っている			○			P.3-244
644A0000Hex	正方向限界入力検出	正方向限界入力が ON になりました	• 正方向限界入力信号を検知した • 正方向限界入力信号の接続または正方向限界入力の論理設定が間違っている			○			P.3-244
644B0000Hex	負方向限界入力検出	負方向限界入力が ON になりました	• 負方向限界入力信号を検知した • 負方向限界入力信号の接続または負方向限界入力の論理設定が間違っている			○			P.3-245

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
64560000Hex	位置偏差不正	指令された位置とフィードバック現在位置の差をパルス単位に変換したときに 30 ビット以上となりました	• 指令された軸の移動量では軸の最高速度を超えるため、最高速度を超えないように指令現在位置が制限された • 位置決め動作の追従性が悪く、指令に対して実際の動作が遅れている			○			P.3-245
64570000Hex	サーボ OFF 異常	軸グループの異常発生により、軸がサーボ OFF されました	• 軸グループの異常発生により、軸がサーボ OFF された			○			P.3-246
64580000Hex	絶対値エンコーダ現在位置算出不可	電断保持している絶対値エンコーダ情報から正しく現在位置を復元できません	• 単位変換設定、リングカウンタ設定またはサーボドライバ設定のリングカウンタ設定が変更された • 復元した位置がパルス単位で符号付き 40 ビットの範囲を超えている			○			P.3-246
64590000Hex	多軸協調動作中の原点未確定	軸グループの動作中または減速停止中に、論理軸の原点が未確定になりました	• 軸グループの動作中または減速停止中に、論理軸の指令位置またはフィードバック位置のオーバーフローまたはアンダーフローが発生し、原点が未確定になった • 軸グループの動作中または減速停止中に、論理軸でスレーブ通信異常が発生し、原点が未確定になった • 軸グループの動作中または減速停止中に、論理軸のスレーブが離脱またはスレーブ無効化し、原点が未確定になった			○			P.3-247
74210000Hex	サーボ主回路電源オフ検出	サーボ ON 状態で、サーボドライバの主回路電源を OFF しました	• サーボ ON 状態で、サーボドライバの主回路の電源断			○			P.3-247
74230000Hex	割り込み定寸位置決め・割り込み信号なし	MC_MoveFeed（割り込み定寸位置決め）命令の実行中に割り込み入力がありませんでした	• ラッチ有効範囲指定が不適切 • 割り込み信号の配線が間違っている • 割り込み信号を出力するセンサが故障している			○			P.3-248
74240000Hex	原点復帰逆方向限界入力検出	原点復帰動作中に、原点復帰方向と逆方向の限界信号を検出しました	• 正方向限界入力時動作、および負方向限界入力時動作が「反転しない」に設定されている • 原点復帰のための入力信号センサの配置、原点復帰の設定、原点復帰開始位置が、限界信号に到達する関係になっている • 入力信号センサ配線間違い、故障			○			P.3-248
74250000Hex	原点復帰方向限界入力検出	原点復帰動作中に、原点復帰方向の限界信号を検出しました	• 正方向限界入力時動作、および負方向限界入力時動作が「反転しない」に設定されている • 原点復帰のための入力信号センサの配置、原点復帰の設定、原点復帰開始位置が、限界信号に到達する関係になっている • 入力信号センサ配線間違い、故障			○			P.3-249

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
74260000Hex	原点復帰両方向限界入力検出	原点復帰動作中に、同時に両側の限界信号を検出しました	• 限界信号の配線間違い • 限界センサの取り付け位置の誤り • 限界信号の接点論理の誤り • 限界センサの故障			○			P.3-249
74270000Hex	原点近傍・原点復帰逆方向限界入力検出	原点復帰動作中に、同時に原点近傍入力と、原点復帰方向と逆方向の限界信号を検出しました	• 原点近傍信号、限界信号の配線間違い • 原点近傍センサ、限界センサの取り付け位置の誤り • 原点近傍信号、限界信号の接点論理の誤り • 原点近傍センサ、限界センサの故障			○			P.3-250
74280000Hex	原点近傍・原点復帰方向限界入力検出	原点復帰動作中に、同時に原点近傍入力と、原点復帰方向の限界信号を検出しました	• 原点近傍信号、限界信号の配線間違い • 原点近傍センサ、限界センサの取り付け位置の誤り • 原点近傍信号、限界信号の接点論理の誤り • 原点近傍センサ、限界センサの故障			○			P.3-250
74290000Hex	原点入力・原点復帰逆方向限界入力検出	原点復帰動作中に、同時に原点入力と、原点復帰方向と逆方向の限界信号を検出しました	• 原点入力信号、限界信号の配線間違い • 原点入力センサ、限界センサの取り付け位置の誤り • 原点入力信号、限界信号の接点論理の誤り • 原点入力信号出力機器、限界センサの故障			○			P.3-251
742A0000Hex	原点入力・原点復帰方向限界入力検出	原点復帰動作中に、同時に原点入力と、原点復帰方向の限界信号を検出しました	• 原点入力信号、限界信号の配線間違い • 原点入力センサ、限界センサの取り付け位置の誤り • 原点入力信号、限界信号の接点論理の誤り • 原点入力信号出力機器、限界センサの故障			○			P.3-251
742B0000Hex	原点入力マスク量不正	MC_Home（原点復帰）命令、または MC_HomeWithParameter（パラメータ指定原点復帰）命令において、原点入力マスク量設定値が適切ではありません	• 原点復帰動作モードが「近傍退避・原点入力マスク距離指定」の場合に、原点入力マスク距離の設定値が、原点復帰速度から原点復帰アプローチ速度に減速するための移動量として不足している			○			P.3-252
742C0000Hex	原点入力なし	原点復帰中に原点信号入力がありません。または、原点確定入力がないまま、限界信号が検出されました	• 原点復帰中に原点信号入力がない。 • 原点確定入力がないまま、限界信号が検出された			○			P.3-252
742D0000Hex	原点近傍入力なし	原点復帰中に原点近傍信号入力がありませんでした	• 「原点近傍信号あり」の設定時の原点復帰中に原点近傍信号入力がなかった			○			P.3-253
742F0000Hex	スレーブ異常検知	軸に割り付けられている EtherCAT スレーブ、または NX ユニットが異常を検知しました	• 軸に割り付けられている EtherCAT スレーブ、または NX ユニットが異常を検知した			○			P.3-253

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
74300000Hex	軸グループ構成軸異常発生	軸グループの構成軸に異常が発生しました	• 軸グループ動作中に構成軸に異常が発生した			○			P.3-253
74330000Hex	MC 共通の異常発生中	MC 共通異常が発生しています	• 部分停止フォールトレベルの MC 共通の異常が発生している			○			P.3-254
74340000Hex	ラッチ位置オーバーフロー	MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令でラッチした位置がオーバーフローしています	• MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令でラッチした位置がオーバーフロー			○			P.3-254
74350000Hex	ラッチ位置アンダーフロー	MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令でラッチした位置がアンダーフローしています	• MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令でラッチした位置がアンダーフロー			○			P.3-254
74360000Hex	主軸同期方向異常	主軸が同期方向とは逆向きに移動しつづけました	• 主軸と従軸が同期する方向に対して、主軸が逆向きに移動しつづけオーバーフローした			○			P.3-255
74370000Hex	サーボ ON 中スレーブ離脱	サーボ ON 中に軸に割り付けられている EtherCAT スレーブ、または NX ユニットに対して次のいずれかが発生しました。 • 離脱／交換された • 無効化された • NX シリーズ CPU ユニットの NX バスがリスタートされた	• サーボ ON 中に軸に割り付けられている EtherCAT スレーブ、または NX ユニットに対して次のいずれかが発生した。 • 離脱／交換された • 無効化された • NX シリーズ CPU ユニットの NX バスがリスタートされた			○			P.3-255
74380000Hex	定寸距離オーバーフロー	MC_MoveFeed（割り込み定寸位置決め）命令の割り込み入力後の目標位置が、オーバーフロー／アンダーフローしました	• MC_MoveFeed（割り込み定寸位置決め）命令の割り込み入力後の目標位置をパルス数単位に変換したとき、符号付き 40 ビットの範囲を超えた			○			P.3-256
74390000Hex	サーボドライバの制御モード切替異常	制御モード切り替え時に、処理が所定の時間内に完了しませんでした	• MC_SyncMoveVelocity（サイクリック同期速度制御）命令の停止時に、所定の減速処理が完了しなかった • オムロン製サーボドライバ 1S シリーズまたは G5 シリーズを使用している場合に、MC_TorqueControl（トルク制御）命令の停止時に、所定の減速処理が完了しなかった • 制御モード（CSP/CSV/CST）の切り替え指令後、1 秒以内サーボドライバのモード切り替えが完了しなかった			○			P.3-256

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
743A0000Hex	主軸位置読み出し異常	同期制御命令の主軸の位置に異常が発生したため、同期制御命令を実行することができません	• 同期制御命令の主軸のEtherCATのプロセスデータ通信が未確立、またはNXユニットのI/Oデータを制御に使用できない • 同期制御命令の主軸でスレーブ離脱またはスレーブ無効化が発生 • 同期制御命令の主軸で、絶対値エンコーダ現在位置算出不可(64580000Hex)を検出 • 同期制御命令の主軸が未使用軸			○			P.3-257
743B0000Hex	補助軸位置読み出し異常	同期制御命令の補助軸の位置に異常が発生したため、同期制御命令を実行することができません	• 同期制御命令の補助軸のEtherCATのプロセスデータ通信が未確立、またはNXユニットのI/Oデータを制御に使用できない • 同期制御命令の補助軸でスレーブ離脱またはスレーブ無効化が発生 • 同期制御命令の補助軸で、絶対値エンコーダ現在位置算出不可(64580000Hex)を検出 • 同期制御命令の補助軸が未使用軸			○			P.3-258
84400000Hex	スレーブ通信異常	軸に割り付けられているEtherCATスレーブ、またはNXユニットとの通信に異常が発生しました	• 軸に割り付けられているEtherCATスレーブ、またはNXユニットとの通信に異常が発生した			○			P.3-258
644C0000Hex	位置偏差警告	位置偏差が位置偏差警告値を超えました	• 位置決め動作の追従性が悪く、指令に対して実際の動作が遅れている				○		P.3-259
644D0000Hex	速度警告	指令速度が速度警告値を超えました	• 指令速度が速度警告値を超えた			⊙	○		P.3-259
644E0000Hex	加速度警告	指令加速度が加速度警告値を超えました	• 指令加速度が加速度警告値を超えた			⊙	○		P.3-259
644F0000Hex	減速度警告	指令減速度が減速度警告値を超えました	• 指令減速度が減速度警告値を超えた			⊙	○		P.3-260
64500000Hex	正方向トルク警告	トルク指令値が正方向トルク警告値を超えました	• トルク指令値が正方向トルク警告値を超えた			⊙	○		P.3-260
64510000Hex	負方向トルク警告	トルク指令値が負方向トルク警告値を超えました	• トルク指令値が負方向トルク警告値を超えた			⊙	○		P.3-260
64520000Hex	指令位置オーバーフロー	指令位置に対応するパルス数がオーバーフローしました	• リニアモード時に、指令位置をパルス単位に変換したとき、符号付き40ビットの上限値を超えた			⊙	○		P.3-261
64530000Hex	指令位置アンダーフロー	指令位置に対応するパルス数がアンダーフローしました	• リニアモード時に、指令位置をパルス単位に変換したとき、符号付き40ビットの下限値を超えた			⊙	○		P.3-261
64540000Hex	フィードバック位置オーバーフロー	フィードバック位置に対応するパルス数がオーバーフローしました	• フィードバック位置をパルス単位に変換したとき、符号付き40ビットの上限値を超えた			⊙	○		P.3-262

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
64550000Hex	フィードバック位置アンダーフロー	フィードバック位置に対応するパルス数が範囲をアンダーフローしました	• フィードバック位置をパルス単位に変換したとき、符号付き40 ビットの下限値を超えた			⊙	○		P.3-262
74320000Hex	スレーブ監視情報検知	EtherCAT スレーブ、または NX ユニットの警告を検知しました	• 軸に割り付けられている EtherCAT スレーブ、または NX ユニットが警告を検知した			⊙	○		P.3-263
743C0000Hex	カムテーブル保存命令実行不可	他操作が不揮発性メモリにアクセス中のため、カムテーブルのファイル保存が実行できませんでした	• 他操作（Sysmac Studio による転送、データトレースなど）が不揮発性メモリにアクセス中に MC_SaveCamTable（カムテーブル保存）命令が実行された				○		P.3-263
94200000Hex	ブレンディングの中継速度到達までの移動量不足通知	ブレンディング中継速度に加減速するための移動量が不足しています	• ［加減速オーバー］に「加減速度を急激にする（ブレンディングをバッファードに切り替える）」が設定されている場合において、Blending 指定時、プロファイル作成の結果、加減速オーバーが発生するため Buffered 扱いに変更した • Blending 指定時、既に目標位置に到達しておりプロファイルが正しく描けないため、Buffered 扱いに変更した			⊙	○		P.3-264
94210000Hex	MC 試運転画面からの異常解除実行	Sysmac Studio の試運転画面から異常解除が実行されました	• Sysmac Studio の試運転画面から異常解除が実行された					○	P.3-264
94220000Hex	スレーブ異常コード確定	「スレーブ異常検知」の発生により、スレーブから異常コードが通知されました	• 「スレーブ異常検知」(742F0000Hex)の発生により、スレーブから異常コードが通知されました					○	P.3-265

モーション制御命令関連

モーション制御命令で発生する異常（イベント）の一覧を示します。イベントコードの上位 4 けたがモーション制御命令のエラーコード(ErrorID)を表します。各エラーコードの説明は、対応するイベントコードの説明を参照してください。たとえば、モーション制御命令のエラーコードが 16#3461 の場合は、34610000Hex のイベントコードの説明を参照してください。

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
34610000Hex	プロセスデータオブジェクト設定不足	PDO マッピングが正しくありません	• モーション命令で必要な PDO マッピングがされていない • 該当命令に対応するオブジェクトを持たない対象機器に対して該当命令を実行した • オムロン製 EtherCAT エンコーダスレーブ GX-EC02□□をマッピングした軸に対して、トリガ条件として Z 相(_mcEncoderMark)を指定してモーション命令を起動した			○			P.3-266
54200000Hex	電子ギア分子設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「RatioNumerator」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-267
54210000Hex	電子ギア分母設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「RatioDenominator」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-267
54220000Hex	目標速度設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「Velocity」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-267
54230000Hex	加速度設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「Acceleration」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-268
54240000Hex	減速度設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「Deceleration」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-268
54250000Hex	ジャーク設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「Jerk」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-268
54270000Hex	トルク傾斜設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「TorqueRamp」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-269
54280000Hex	主軸係数設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「MasterScaling」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-269

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54290000Hex	従軸係数設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「SlaveScaling」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-269
542A0000Hex	定寸速度設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「FeedVelocity」に指定されたパラメータが範囲外です	• 定寸速度（入力変数「FeedVelocity」）が初期値のまま(0)である			○			P.3-270
542B0000Hex	バッファモード選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「BufferMode」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-270
542C0000Hex	座標系選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「CoordSystem」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-270
542D0000Hex	円弧補間モード選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「CircMode」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-271
542E0000Hex	方向選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「Direction」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-271
542F0000Hex	経路選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「PathChoice」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-271
54300000Hex	位置種別選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「ReferenceType」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-272
54310000Hex	移動方法選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「MoveMode」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-272
54320000Hex	トランジションモード選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「TransitionMode」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外 • 「BufferMode」で「_mcAborting」、「_mcBuffered」を指定かつ「TransitionMode」を「_mcTMCornerSuperimposed」に指定			○			P.3-273
54330000Hex	継続方法選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「Continuous (Reserved)」の値が変更されました	• 入力変数「Continuous (Reserved)」の値が変更された			○			P.3-273

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54340000Hex	加減算方法選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「CombineMode」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-274
54350000Hex	同期開始条件指定範囲外	モーション制御命令の入力変数「LinkOption」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-274
54360000Hex	主軸従軸同一	モーション制御命令の入力変数「Master」と「Slave」に指定された軸が同じです	• 命令の入力変数「Master」と「Slave」のパラメータが同一			○			P.3-274
54370000Hex	主軸補助軸同一	モーション制御命令の入力変数「Master」と「Auxiliary」に指定された軸が同じです	• 命令の入力変数「Master」と「Auxiliary」のパラメータが同一			○			P.3-275
54380000Hex	主軸／従軸軸番号非昇順	モーション制御命令の入力変数「Master」と「Slave」に指定された軸番号が昇順ではありません	• 命令の入力変数「ReferenceType」で「_mcLatestCommand」指定時、命令の入力変数「Master」と「Slave」のパラメータが非昇順			○			P.3-275
54390000Hex	カムテーブル指定不正	モーション制御命令の入力変数「CamTable」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力変数「CamTable」にカムデータ変数以外を指定			○			P.3-275
543A0000Hex	同期停止中	モーション制御の同期制御命令が実行されましたが、実行可能な条件ではありません	• MC_CamOut（カム動作解除）命令が実行されたが、MC_CamIn（カム動作開始）命令実行中でない • MC_GearOut（ギア動作解除）命令が実行されたがMC_GearIn（ギア動作開始）命令、MC_GearInPos（位置指定ギア動作）命令実行中でない • MC_Phasing（主軸相対値位相補正）命令が実行されたが、MC_CamIn（カム動作開始）命令、MC_GearIn（ギア動作開始）命令、MC_GearInPos（位置指定ギア動作）命令、MC_MoveLink（台形パターンカム）命令が実行中でない			○			P.3-276
543B0000Hex	モーション命令再起動不可	再起動できないモーション制御命令の再起動を行いました	• 再起動できないモーション制御命令の再起動			○			P.3-276
543C0000Hex	モーション命令多重起動不可	同じ対象（MC 共通／軸／軸グループ）に対して同時に実行できない機能を複数実行しました	• 同じ対象（MC 共通／軸／軸グループ）に対して同時に実行できない機能を複数実行			○			P.3-277
543D0000Hex	軸種別不適合	エンコーダ軸に対して動作命令を実行しました	• エンコーダ軸に対して動作命令を実行			○			P.3-277

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
543E0000Hex	多軸協調動作中の命令起動不可	• 多軸協調動作中の軸または軸グループに対して動作命令を実行しました。 • 軸グループ有効状態では使用できないロボット命令を実行しました。	• 多軸協調動作中の軸または軸グループに対して動作命令を実行 • 軸グループ有効状態の軸グループに対して、MC_SetKinTransform（キネマティクス変換設定）命令を実行			○			P.3-278
543F0000Hex	軸グループ無効状態での多軸協調命令起動	軸グループ無効状態の軸グループに対して、多軸協調命令を起動しました	• 軸グループ無効状態の軸グループに対して、多軸協調命令を起動 • 軸グループ無効状態の軸グループに対して、次の命令を起動 • MC_MoveTimeAbsolute（時間指定絶対値位置指令）命令 • MC_SyncLinearConveyor（コンベア同期動作開始）命令 • MC_SyncOut（同期動作解除）命令 • MC_RobotJog（軸グループジョグ送り）命令			○			P.3-278
54400000Hex	軸グループ有効不可	MC_GroupEnable（軸グループ有効）命令の実行に失敗しました	• MC_GroupEnable（軸グループ有効）命令実行時、構成軸の中に停止中でない軸が存在した • MC_GroupEnable（軸グループ有効）命令実行時、構成軸の中に MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令実行中の軸が存在した			○			P.3-279
54410000Hex	運転不可（サーボ OFF）軸動作指示	サーボ OFF 中の軸に対して動作命令を実行しました	• サーボ OFF 中の軸に対して動作命令を実行 • MC_Home（原点復帰）命令、または MC_HomeWithParameter（パラメータ指定原点復帰）命令による原点プリセットを EtherCAT のプロセスデータ通信が未確立の軸に対して実行した			○			P.3-279
54420000Hex	構成軸強制停止中エラー	構成軸に対して MC_Stop（強制停止）命令が実行されている軸グループに動作命令を実行しました	• 構成軸に対して MC_Stop（強制停止）命令が実行されている軸グループに動作命令を実行した			○			P.3-280
54430000Hex	モーション命令多重起動数オーバー	バッファモード Buffered, Blending によりバッファリングされるモーション制御命令のバッファリング数が限界を超えました	• 軸命令で、実行中の命令とバッファ中の命令の合計数が「2」を超えた • 軸グループ命令で、実行中の命令とバッファ中の命令の合計数が「8」を超えた			○			P.3-280
54440000Hex	移動量不足	位置決め命令の多重起動／再起動時に、指定された減速度または加速度で指定通りの動作が実行できません	• ［加減速オーバー］を「異常として停止する」に設定しているときに、位置決め命令の多重起動／再起動時に指定された減速度／加速度での目標位置停止ができない			○			P.3-281

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54450000Hex	ブレンディング中継速度に到達するための移動量不足	中継速度に加減速するための移動量が不足しています	• ［加減速オーバー］に「異常として停止する」が設定されているときに、現指令を中継速度に加減速するための移動量が不足した			○			P.3-281
54460000Hex	台形パターンカム等速移動量不足	主軸の等速移動量が「0」未満です	• MC_MoveLink（台形パターンカム）命令において、主軸の等速移動量が「0」未満			○			P.3-282
54470000Hex	位置指定ギア動作目標速度不足	MC_GearInPos（位置指定ギア動作）命令において、従軸の「目標速度」が小さいため、必要な速度に到達しません	• MC_GearInPos（位置指定ギア動作）命令において、入力変数「Velocity（目標速度）」の値が（命令起動時の主軸速度×ギア比）より小さい			○			P.3-282
54480000Hex	円弧補間始点終点同一	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、半径指定方式の指定時に始点と終点が同じ位置です。または、通過点指定方式の指定時に始点と終点と通過点が同じ位置です	• MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、半径指定方式が指定され、始点と終点の位置が同一 • MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、通過点指定方式が指定され、始点と終点と通過点の位置が同一			○			P.3-282
54490000Hex	円弧補間中心点指定位置範囲外	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、中心点指定方式の指定時に、中心点の位置指定が許容範囲を超えています	• MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、中心点指定方式が指定され、始点と中心点の距離と、終点と中心点の距離の差が、軸グループ設定の「中心点補正許容率」で指定した許容範囲を超えた			○			P.3-283
544A0000Hex	カウントモード設定による命令起動異常	カウントモードがロータリモードに設定されている軸に対してロータリモードで使用できない命令を実行しました	• カウントモードがロータリモードに設定されている軸をロータリモードで使用できない命令で使用			○			P.3-283
544C0000Hex	パラメータ選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「ParameterNumber」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-283
544D0000Hex	停止方法選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「StopMode」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-284
544E0000Hex	トリガ入力条件のラッチ ID 選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「TriggerInput::LatchID」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-284
544F0000Hex	MC 設定書込の設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「SettingValue」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外 • パラメータ指定と設定値のデータ型が一致していない			○			P.3-284

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54500000Hex	トリガ入力条件のモード選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「TriggerInput::Mode」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-285
54510000Hex	トリガ入力条件のドライブトリガ入力信号選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「TriggerInput::InputDrive」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-285
54530000Hex	モーション命令再起動不可（軸指定）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Axis」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した			○			P.3-285
54540000Hex	モーション命令再起動不可（バッファモード選択）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「BufferMode」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した			○			P.3-286
54550000Hex	モーション命令再起動不可（方向選択）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Direction」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した			○			P.3-286
54560000Hex	モーション命令再起動不可（繰り返しモード）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Periodic」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した			○			P.3-287
54570000Hex	モーション命令再起動不可（軸グループ指定）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「AxesGroup」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した			○			P.3-287
54580000Hex	モーション命令再起動不可（躍動設定）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Jerk」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した			○			P.3-288
54590000Hex	モーション命令再起動不可（主軸）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Master」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した			○			P.3-288
545A0000Hex	モーション命令再起動不可(MasterOffset)	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「MasterOffset」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した			○			P.3-289
545B0000Hex	モーション命令再起動不可(MasterScaling)	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「MasterScaling」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した			○			P.3-289

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
545C0000Hex	モーション命令再起動不可(MasterStartDistance)	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「MasterStartDistance」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した			○			P.3-289
545D0000Hex	モーション命令再起動不可(Continuous)	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Continuous」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した			○			P.3-290
545E0000Hex	モーション命令再起動不可(MoveMode)	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「MoveMode」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した			○			P.3-290
545F0000Hex	補助軸指定不正	モーション制御命令の入力変数「Auxiliary」に指定された軸が存在していません	• 命令の入力変数「Auxiliary」に指定された軸が存在しない変数			○			P.3-290
54600000Hex	軸指定不正	モーション制御命令の入力変数「Axis」に指定された軸が存在していません	• 命令の入力変数「Axis」に指定された軸が存在しない変数			○			P.3-291
54610000Hex	軸グループ指定不正	モーション制御命令の入力変数「AxesGroup」に指定された軸グループが存在していないか、使用軸グループではありません	• 命令の「AxesGroup」に指定された軸グループが存在しない変数 • 命令の「AxesGroup」に指定された軸グループが使用軸グループに設定されていない			○			P.3-291
54620000Hex	主軸指定不正	モーション制御命令の入力変数「Master」に指定された軸が不正です	• 命令の入力変数「Master」に指定された軸が存在しない変数 • MC_Phasing（主軸相対値位相補正）命令の場合に、入力変数「Master」に指定された軸が同期主軸でない • 主軸と従軸を割り付けているタスクが同一でない			○			P.3-292
54630000Hex	モーション命令再起動不可(SlaveOffset)	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「SlaveOffset」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した			○			P.3-292
54640000Hex	モーション命令再起動不可(SlaveScaling)	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「SlaveScaling」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した			○			P.3-293

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54650000Hex	モーション命令再起動不可（StartPosition）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「StartPosition」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した			○			P.3-293
54660000Hex	原点未確定状態での命令起動異常	原点未確定状態で高速原点復帰または補間命令が実行されました	• 原点未確定状態で高速原点復帰が実行された • 原点未確定状態を含む構成軸に対して補間命令が実行された • 原点未確定状態の論理軸を含む軸グループに対して、次のロボット命令を実行 MC_SetKinTransform MC_MoveTimeAbsolute MC_SyncLinearConveyor MC_SyncOut MC_GroupMon MC_RobotJog			○			P.3-294
54670000Hex	モーション命令再起動不可（位置種別）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「ReferenceType」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した			○			P.3-294
54680000Hex	未使用軸指定（主軸）	モーション制御命令で指定された主軸が未使用軸です	• モーション制御命令で指定された主軸が未使用軸			○			P.3-295
54690000Hex	開始位置設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「FirstPosition」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-295
546A0000Hex	終了位置設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「LastPosition」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-295
546B0000Hex	開始位置／終了位置・大小関係不正（リニアモード）	モーション制御命令の入力変数「LastPosition」に指定されたパラメータが入力変数「FirstPosition」に指定されたパラメータよりも小さい値です	• カウントモードがリニアモードの時、命令の入力パラメータで「LastPosition」の値が「FirstPosition」の値よりも小さい			○			P.3-296
546C0000Hex	主軸同期位置設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「MasterSyncPosition」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-296
546D0000Hex	従軸同期位置設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「SlaveSyncPosition」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-296

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
546E0000Hex	トリガ入力条件のラッチ ID 重複	モーション制御命令で指定されたラッチ ID が複数の命令で重複しています	• MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令、MC_MoveLink（台形パターンカム）命令、MC_MoveFeed（割り込み定寸位置決め）命令で同じラッチ ID が同時に使用されている • MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令以外で使用中のラッチを MC_AbortTrigger（外部ラッチ無効）命令で中止しようとした			○			P.3-297
546F0000Hex	ジャークオーバーライド値範囲外	モーション制御命令の入力変数「JerkFactor」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-297
54700000Hex	加減速度オーバーライド値範囲外	モーション制御命令の入力変数「AccFactor」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-298
54710000Hex	開始位置方式指定範囲外	モーション制御命令の入力変数「StartMode」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-298
54720000Hex	モーション命令再起動不可（開始位置方式）	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「StartMode」のパラメータを変更しました	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した			○			P.3-298
54740000Hex	未使用軸指定（補助軸）	モーション制御命令の入力変数「Auxiliary」に指定された軸が未使用軸です	• 命令の「Auxiliary」に指定された軸が未使用軸			○			P.3-299
54750000Hex	位置指定ギア指定値異常	モーション制御命令に入力された速度／加速度／減速度では同期動作できません	• 命令に入力された速度／加速度／減速度では指定された同期の動作を行えない			○			P.3-299
54760000Hex	位置指定ギア主軸速度ゼロ	モーション制御命令の起動時に主軸の速度が「0」です	• 命令の起動時に主軸の速度が「0」			○			P.3-299
54780000Hex	目標位置設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「Position」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外 • ロータリモードの軸において、目標位置がリング設定の範囲外			○			P.3-300
54790000Hex	移動距離範囲外	モーション制御命令の入力変数「Distance」に指定されたパラメータが範囲外、または「Distance」の値を加算した目標位置が範囲外です	• 命令の入力パラメータの絶対値をパルス単位に変換したときに、40 ビットの範囲を超えている • リニアモードの軸において、移動距離を加算した目標位置をパルス単位に変換したときに符号付き 40 ビットの範囲を超えている			○			P.3-300

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
547A0000Hex	カムテーブル始点位置設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「StartPosition」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-301
547B0000Hex	カム動作（主軸追従）開始位置設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「MasterStartDistance」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-301
547C0000Hex	円弧補間半径指定異常	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、半径指定方式の指定時に指定された半径で円弧の軌跡が作成できません	• MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、半径指定方式が指定され、指定された半径では円弧の軌跡が作成できない			○			P.3-301
547D0000Hex	円弧補間半径オーバーフロー	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、通過点指定方式／中心点指定方式のときに、円弧の半径が最大値を超えました	• MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、通過点指定方式／中心点指定方式のときに、円弧の半径をパルス単位に変換したときに 40 ビットの範囲を超えた			○			P.3-302
547E0000Hex	円弧軸指定範囲外	モーション制御命令の入力変数「CircAxes」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外 • 「CircAxes」に指定された軸が軸グループ設定の構成軸に含まれていない • 「CircAxes」の 2 軸に同一の軸を指定している			○			P.3-302
547F0000Hex	補助軸／従軸・軸番号非昇順	モーション制御命令で指定された入力変数「Auxiliary」と「Slave」のパラメータの値が昇順に並んでいません	• 命令の入力変数「Auxiliary」と「Slave」のパラメータが非昇順			○			P.3-303
54800000Hex	カムテーブルプロパティ更新中データ昇順異常	有効データ数計算中に位相が昇順になっていないことが判明しました。または、計算した結果、有効データ数が「0」であることが判明しました	• 有効データ数計算中に位相が昇順になっていないことが判明した • 計算した結果、有効データ数が「0」であることが判明した			○			P.3-303
54810000Hex	MC 設定書込の対象範囲外	モーション制御命令の入力変数「Target」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-303
54820000Hex	主軸移動距離指定範囲外	モーション制御命令の入力変数「MasterDistance」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-304
54830000Hex	主軸加速移動距離指定範囲外	モーション制御命令の入力変数「MasterDistanceInACC」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-304

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54840000Hex	主軸減速移動距離指定範囲外	モーション制御命令の入力変数「MasterDistanceInDEC」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-304
54870000Hex	実行モード選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「ExecutionMode」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-305
54880000Hex	軸間偏差許容値範囲外	モーション制御命令の入力変数「PermittedDeviation」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-305
54890000Hex	通過点位置／中心位置／半径指定範囲外	モーション制御命令の入力変数「AuxPoint」に指定されたパラメータが範囲外です	• 通過点指定または中心指定の場合、「AuxPoint」の値をパルス単位に変換したときに符号付き 40 ビットの範囲を超えている • 半径指定の場合、「AuxPoint」[0]」の絶対値をパルス単位に変換したときに 40 ビットの範囲を超えている			○			P.3-305
548A0000Hex	終点指定範囲外	モーション制御命令の入力変数「EndPoint」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータをパルス単位に変換したときに符号付き 40 ビットの範囲を超えている			○			P.3-306
548B0000Hex	従軸移動距離指定範囲外	モーション制御命令の入力変数「SlaveDistance」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータをパルス単位に変換したときに 40 ビットの範囲を超えている			○			P.3-306
548C0000Hex	位相補正量範囲外	モーション制御命令の入力変数「PhaseShift」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータの絶対値をパルス単位に変換したときに 40 ビットの範囲を超えている			○			P.3-306
548D0000Hex	定寸距離範囲外	モーション制御命令の入力変数「FeedDistance」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータの絶対値をパルス単位に変換したときに 40 ビットの範囲を超えている			○			P.3-307
548E0000Hex	補助軸／従軸同一	モーション制御命令の入力変数「Auxiliary」と「Slave」に指定された軸が同じです	• 命令の入力変数「Auxiliary」と「Slave」のパラメータが同一			○			P.3-307
548F0000Hex	相対位置選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「Relative」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-307
54900000Hex	カムトランジション指定選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「CamTransition」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-308

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54910000Hex	同期制御解除モード選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「OutMode」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-308
54920000Hex	外部ラッチ有効命令実行不可	エンコーダ軸に対して、入力変数「StopMode」に「_mcImmediateStop（即停止）」を指定してドライバモードの MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令を実行しました	• エンコーダ軸に対して、入力変数「StopMode」に「_mcImmediateStop（即停止）」を指定してドライバモードの MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令を実行した			○			P.3-308
54930000Hex	主軸オフセット設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「MasterOffset」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータをパルス単位に変換したときに符号付き 40 ビットの範囲を超えている			○			P.3-309
54940000Hex	従軸オフセット設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「SlaveOffset」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータをパルス単位に変換したときに符号付き 40 ビットの範囲を超えている			○			P.3-309
54950000Hex	指令現在位置カウント選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「CmdPosMode」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-309
54960000Hex	主軸ギア比分子範囲外	モーション制御命令の入力変数「RatioNumeratorMaster」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-310
54970000Hex	主軸ギア比分母範囲外	モーション制御命令の入力変数「RatioDenominatorMaster」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-310
54980000Hex	補助軸ギア比分子範囲外	モーション制御命令の入力変数「RatioNumeratorAuxiliary」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-310
54990000Hex	補助軸ギア比分母範囲外	モーション制御命令の入力変数「RatioDenominatorAuxiliary」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-311
549A0000Hex	主軸位置種別選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「ReferenceTypeMaster」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-311

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
549B0000Hex	補助軸位置種別選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「ReferenceTypeAuxiliary」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-311
549C0000Hex	目標位置リングカウンタ範囲外	実行された命令の目標位置がリングカウンタの範囲外のため、動作することができません	• リングカウンタ範囲に 0 が含まれない設定のときに、高速原点復帰が実行された			○			P.3-312
549D0000Hex	軸グループ構成軸設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「Axes」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外 • 軸グループの構成軸を割り付けているタスクが同一でない			○			P.3-312
549E0000Hex	軸使用設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「AxisUse」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-313
57000000Hex	原点復帰パラメータ設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「HomingParameter」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-313
57020000Hex	軸未使用切り替え異常	停止中でない、または指令速度飽和中の軸に対して MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行しました	• 停止中でない、または指令速度飽和中の軸に対して MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行した			○			P.3-314
57030000Hex	軸使用切り替え不可	使用実軸最大数または使用モーション制御サーボ軸最大数を超えるように MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行しました	• 使用実軸最大数を超えるように MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行した • 使用モーション制御サーボ軸最大数を超えるように MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行した			○			P.3-314
57200000Hex	軸使用切り替え時モーション制御パラメータ設定異常	使用軸に切り替えた軸のモーション制御パラメータ設定が不正です	• MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令で、未使用軸から使用軸に切り替えた軸のモーション制御パラメータ設定が正しくない • モーション制御パラメータ設定のダウンロード中に電源断した • 不揮発性メモリの故障、または不揮発性メモリの寿命			○			P.3-315

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
57210000Hex	軸使用切り替え時必須プロセスデータオブジェクト未設定	使用軸に切り替えた軸の軸種別の必須オブジェクトが設定されていません	• 使用軸に切り替えた軸の軸種別の必須オブジェクトが PDO マッピング設定に設定されていない • モーション制御パラメータ設定のダウンロード中に電源断した • 不揮発性メモリの故障、または不揮発性メモリの寿命 • ［軸使用］が［未使用軸（使用軸に切替不可）］に設定されている軸に対して MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令が実行された			○			P.3-315
572F0000Hex	モーション命令多重起動不可（主軸）	命令多重起動時に変更できない入出力変数「Master」を変更しました	• 命令多重起動時に変更できない入出力変数「Master」を変更			○			P.3-316
57300000Hex	モーション命令多重起動不可（位置種別選択）	命令多重起動時に変更できない入出力変数「ReferenceType」を変更しました	• 命令多重起動時に変更できない入出力変数「ReferenceType」を変更			○			P.3-316
573A0000Hex	軸パラメータ書込不可	未使用軸以外の軸に対して該当命令を起動しました	• 使用軸または未作成軸に対して該当命令を起動した			○			P.3-316
573B0000Hex	軸パラメータ設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「AxisParameter」に指定されたパラメータが有効範囲外です	• 命令の入力変数「AxisParameter」に指定されたパラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-317
573C0000Hex	カムプロパティ設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「CamProperty」に指定されたパラメータが有効範囲外です	• 命令の入力変数「CamProperty」に指定されたパラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-318
573D0000Hex	カムノード設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータが有効範囲外です	• 命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-318
573E0000Hex	カムノード型指定不正	モーション制御命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータが _sMC_CAM_NODE 型の配列変数以外です	• 命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータが _sMC_CAM_NODE 型の配列変数以外			○			P.3-319
573F0000Hex	カムテーブル生成ノード数不足	モーション制御命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータの配列変数で、要素番号 0 の「Phase」の値が「0」です	• 命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータの配列変数で、要素番号 0 の「Phase」（主軸位相）の値が「0」			○			P.3-319

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
57400000Hex	カムノード主軸位相非昇順	モーション制御命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータの配列変数で、「Phase」の値が要素番号順に昇順となっていません	• 命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータの配列変数で、「Phase」（主軸位相）の値が要素番号順に昇順となっていない。または、有効桁 8 桁め以降の切り捨ての結果、非昇順となった			○			P.3-319
57410000Hex	カムテーブル生成データ点数過多	生成するカムデータ数が、モーション制御命令の入力変数「CamTable」で指定したカムデータ変数の配列の要素数を超えています	• 生成するカムテーブルのカムデータ数が、命令の入力変数「CamTable」で指定したカムデータ変数の配列の要素数を超えている			○			P.3-320
57420000Hex	カムテーブル生成変位オーバーフロー	生成するカムテーブルの「Distance」が REAL 型で表現できる範囲を超えています	• 生成するカムテーブルの「Distance」が REAL 型で表現できる範囲を超えている			○			P.3-320
57430000Hex	生成中止カムテーブルの使用	該当命令の入力変数「CamTable」に生成中止されたカムデータ変数が指定されています	• MC_GenerateCamTable（カムテーブル生成）命令の異常で生成中止されたカムデータ変数が、該当命令の入力変数「CamTable」に指定されている			○			P.3-321
57490000Hex	実行 ID 設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「ExecID」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力変数「ExecID」に指定されたパラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-321
574A0000Hex	位置オフセット範囲外	モーション制御命令の入力変数「OffsetPosition」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータをパルス単位に変換したときに符号付き 40 ビットの範囲を超えている			○			P.3-321
574B0000Hex	PDS 状態遷移指令選択範囲外	モーション制御命令の入力変数「TransitionCmd」に指定されたパラメータが範囲外です	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			P.3-322
57510000Hex（Ver.1.21 以降）	カムモニタモード選択設定範囲外	モーション制御命令の入力変数「CamMonitorMode」に指定されたカムモニタモード選択が範囲外です	• カムモニタモード選択が設定の範囲外			○			P.3-322
57520000Hex（Ver.1.21 以降）	カムモニタ値データ型不一致	モーション制御命令の入出力変数「CamMonitorValue」に指定されたカムモニタ値変数のデータ型がカムモニタモード選択と不一致です	• カムモニタ値に指定した変数のデータ型がカムモニタモード選択と不一致			○			P.3-322

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
64400000Hex	目標位置正方向ソフトウェアリミットオーバー	指定した位置が正方向ソフトウェアリミットの範囲外です	• 命令の入力変数「Position」に指定されたパラメータが正方向ソフトウェアリミットの範囲外 • 開始位置が正方向ソフトウェアリミットの範囲外で、ソフトウェアリミットの範囲とは反対の方向への動作を指定した命令を実行 • 通過点指定されている MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令の入力変数「AuxPoint」に指定されたパラメータが正方向ソフトウェアリミットの範囲外			○			P.3-323
64410000Hex	目標位置負方向ソフトウェアリミットオーバー	指定した位置が負方向ソフトウェアリミットの範囲外です	• 命令の入力変数「Position」に指定されたパラメータが負方向ソフトウェアリミットの範囲外 • 開始位置が負方向ソフトウェアリミットの範囲外で、ソフトウェアリミットの範囲とは反対の方向への動作を指定した命令を実行 • 通過点指定されている MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令の入力変数「AuxPoint」に指定されたパラメータが負方向ソフトウェアリミットの範囲外			○			P.3-324
64420000Hex	指令位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中	指令位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中に、位置決め、オーバーフロー／アンダーフロー方向への命令、または方向を特定できない命令を実行しました	• 指令位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中に以下を行った • 位置決めの指令を実行した • オーバーフロー／アンダーフロー方向への連続制御指令を実行した • 方向を特定できない指令（同期機能、トルク制御）を実行した			○			P.3-324
64430000Hex	正方向限界入力中	正方向限界入力が「ON」の状態で正方向に動作する命令を実行しました	• 正方向限界入力が「ON」の状態で正方向に動作する命令を実行、または正方向限界入力が「ON」の状態で動作方向を指定しない命令を実行。正方向限界入力が「ON」の状態で軸グループ動作命令を実行			○			P.3-325
64440000Hex	負方向限界入力中	負方向限界入力が「ON」の状態で負方向に動作する命令を実行しました	• 負方向限界入力が「ON」の状態で負方向に動作する命令を実行、または負方向限界入力が「ON」の状態で動作方向を指定しない命令を実行。負方向限界入力が「ON」の状態で軸グループ動作命令を実行			○			P.3-325
74220000Hex	サーボ主回路電源オフ状態	サーボドライバの主回路電源が「OFF」の状態で、サーボ ON を実行しました	• サーボドライバの主回路電源「OFF」状態で、サーボ ON 実行			○			P.3-326

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
57220000Hex	フィードバック位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中	フィードバック位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中に、実行できない命令を起動しました	• フィードバック位置オーバーフローまたはアンダーフローの発生中に、実行できない命令を起動した				○		P.3-326
57230000Hex	スイッチ構造体のトラック番号設定範囲外	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「TrackNumber」の値が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外				○		P.3-326
57240000Hex	スイッチ構造体の ON 開始位置設定範囲外	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「FirstOnPosition」の値が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外				○		P.3-327
57250000Hex	スイッチ構造体の ON 終了位置設定範囲外	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「LastOnPosition」の値が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外				○		P.3-327
57260000Hex	スイッチ構造体の方向選択範囲外	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「AxisDirection」の値が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外				○		P.3-327
57270000Hex	スイッチ構造体のスイッチモード選択範囲外	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「CamSwitchMode」の値が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外				○		P.3-328
57280000Hex	スイッチ構造体の ON 時間設定範囲外	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「Duration」の値が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外				○		P.3-328
57290000Hex	トラックオプション構造体の ON 時刻補正設定範囲外	モーション制御命令の入出力変数「TrackOptions」に指定した「OnCompensation」の値が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外				○		P.3-328
572A0000Hex	トラックオプション構造体の OFF 時刻補正設定範囲外	モーション制御命令の入出力変数「TrackOptions」に指定した「OffCompensation」の値が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外				○		P.3-329
572B0000Hex	スイッチ構造体型変数の配列要素数範囲外	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外				○		P.3-329

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
572C0000Hex	出力信号構造体型変数の配列要素数範囲外	モーション制御命令の入出力変数「Outputs」に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外				○		P.3-329
572D0000Hex	トラックオプション構造体型変数の配列要素数範囲外	モーション制御命令の入出力変数「TrackOptions」に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外				○		P.3-330
572E0000Hex	出力信号とトラックオプションの配列要素数不一致	モーション制御命令の入出力変数「Outputs」と「TrackOptions」に指定した構造体型変数の配列の要素数が一致していません	• 命令の入出力変数に指定した出力信号構造体型変数とトラックオプション構造体型変数の配列の要素数が一致していない				○		P.3-330
57310000Hex	スイッチ構造体の同一トラック指定数範囲外	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「TrackNumber」の同一トラック番号の数が範囲外です	• 命令の入出力変数に指定したスイッチ構造体型変数の「TrackNumber」に指定した同一トラック番号の数が 1 トラックに指定可能な個数の範囲外				○		P.3-330

3-3-2 異常の説明

モーション制御機能関連

バージョン関連情報

NX シリーズ CPU ユニットの場合、_MC_AX[*]で始まる変数名は、_MC1_AX[*]、_MC2_AX[*]の場合があります。同様に_MC_GRP[*]で始まる変数名は、_MC1_GRP[*]、_MC2_GRP[*]の場合があります。

イベント名	モーション制御機能処理異常			**イベントコード**	44210000Hex	
内容	モーション制御機能モジュールで致命的な異常を検出しました。					
発生源	PLC 機能モジュール		**発生源詳細**	MC 共通	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	全停止フォールト	**復旧方法**	電源再投入	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	停止	**動作**	軸制御不可。コントローラ停止。		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		―		―	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	ソフトウェアにエラーが発生した。		当社営業または販売店にお問い合わせください。		なし	
付属情報	付属情報 1: システム情報 付属情報 2: システム情報 付属情報 3: システム情報 付属情報 4: システム情報					
注意点／備考	なし					

<table>
<tr><td>イベント名</td><td colspan="3">絶対値エンコーダ原点位置オフセット読み出し異常</td><td>イベントコード</td><td colspan="2">14600000Hex</td></tr>
<tr><td>内容</td><td colspan="6">電源 OFF 中保持している絶対値エンコーダの現在位置を消失しました。</td></tr>
<tr><td>発生源</td><td colspan="2">モーション制御機能モジュール</td><td>発生源詳細</td><td>MC 共通</td><td>検出タイミング</td><td>電源投入時／コントローラリセット時／ダウンロード時</td></tr>
<tr><td rowspan="2">異常の属性</td><td>重要度</td><td>部分停止フォールト</td><td>復旧方法</td><td>異常解除</td><td>ログカテゴリ</td><td>システム</td></tr>
<tr><td>ユーザプログラム</td><td>継続</td><td>動作</td><td colspan="3">軸制御不可。</td></tr>
<tr><td rowspan="2">システム定義変数</td><td colspan="2">変数名</td><td colspan="2">データ型</td><td colspan="2">名称</td></tr>
<tr><td colspan="2">_MC_COM.PFaultLvl.Active</td><td colspan="2">BOOL</td><td colspan="2">MC 共通 部分停止フォールト発生中</td></tr>
<tr><td rowspan="3">発生要因とその処置</td><td colspan="2">発生要因（推定原因）</td><td colspan="2">処置対策</td><td colspan="2">再発防止</td></tr>
<tr><td colspan="2">保持変数がバッテリバックアップの場合、CPU ユニットのバッテリの寿命</td><td colspan="2">CPU ユニットのバッテリを交換後、異常解除を行い、原点復帰を実行し原点を確定してください。</td><td colspan="2">保持変数がバッテリバックアップの場合、CPU ユニットのバッテリを定期的に交換してください。
バッテリの寿命については『NX シリーズ CPU ユニット ユーザーズマニュアル ハードウェア編（SBCA-418）』、または『NJ シリーズ CPU ユニット ユーザーズマニュアル ハードウェア編（SBCA-466）』を参照してください。</td></tr>
<tr><td colspan="2">ソフトウェアにエラーが発生した
バックアップメモリの故障</td><td colspan="2">本異常が再発する場合は、CPU ユニットを交換後、異常解除を行い、原点復帰を実行し原点を確定してください。</td><td colspan="2">なし</td></tr>
<tr><td>付属情報</td><td colspan="6">なし</td></tr>
<tr><td>注意点／備考</td><td colspan="6">なし</td></tr>
</table>

イベント名	モーション制御パラメータ設定異常			イベントコード	14610000Hex	
内容	不揮発性メモリに保存していたモーション制御パラメータ設定を消失しました。または、未対応の EtherCAT スレーブが軸に割りついています。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	電源投入時／コントローラリセット時／ダウンロード時
異常の属性	重要度	部分停止フォールト	復旧方法	電源再投入／コントローラリセット	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	軸制御不可。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.PFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 部分停止フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	モーション制御パラメータ設定のダウンロード中またはメモリクリア中に、電断または Sysmac Studio との通信が切断された。		Sysmac Studio からモーション制御パラメータ設定をダウンロードしてください。		パラメータ設定の保存中に電源を切らないようにしてください。	
	未対応の EtherCAT スレーブが軸に割りつけられている		Sysmac Studio から未対応 EtherCAT スレーブの軸割付を外して設定をダウンロードしてください。		なし	
	不揮発性メモリの故障		上記の処置を行っても本異常が再発する場合は、不揮発性メモリの故障です。CPU ユニットを交換後、Sysmac Studio から軸設定を含む全設定をダウンロードしてください。		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	カムデータ読み出し異常			イベントコード	14620000Hex	
内容	不揮発性メモリに保存しているカムデータを消失しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	電源投入時／コントローラリセット時／ダウンロード時
異常の属性	重要度	部分停止フォールト	復旧方法	電源再投入／コントローラリセット	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	軸制御不可。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.PFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 部分停止フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	カムデータの保存中の電断		Sysmac Studio からカムデータをダウンロードしてください。		カムデータの保存中に電源を切らないようにしてください。	
	不揮発性メモリの故障		上記の処置を行っても本異常が再発する場合は、不揮発性メモリの故障です。CPU ユニットを交換後、Sysmac Studio から軸設定を含む全設定をダウンロードしてください。		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

<table>
<tr><td>イベント名</td><td colspan="3">必須プロセスデータオブジェクト未設定</td><td>イベントコード</td><td colspan="2">34600000Hex</td></tr>
<tr><td>内容</td><td colspan="6">軸種別に対して必須のオブジェクトが PDO に割り付けられていません。</td></tr>
<tr><td rowspan="2">発生源</td><td colspan="2" rowspan="2">モーション制御機能モジュール</td><td rowspan="2">発生源詳細</td><td rowspan="2">MC 共通</td><td rowspan="2">検出タイミング</td><td rowspan="2">電源投入時／コントローラリセット時／ダウンロード時</td></tr>
<tr></tr>
<tr><td rowspan="2">異常の属性</td><td>重要度</td><td>部分停止フォールト</td><td rowspan="2">復旧方法</td><td rowspan="2">電源再投入／コントローラリセット</td><td rowspan="2">ログカテゴリ</td><td rowspan="2">システム</td></tr>
<tr><td>ユーザプログラム</td><td>継続</td></tr>
<tr><td>発生の影響</td><td colspan="2">動作</td><td colspan="3">軸制御不可。</td></tr>
<tr><td rowspan="2">システム定義変数</td><td colspan="2">変数名</td><td colspan="2">データ型</td><td colspan="2">名称</td></tr>
<tr><td colspan="2">_MC_COM.PFaultLvl.Active</td><td colspan="2">BOOL</td><td colspan="2">MC 共通 部分停止フォールト発生中</td></tr>
<tr><td rowspan="3">発生要因とその処置</td><td colspan="2">発生要因（推定原因）</td><td colspan="2">処置対策</td><td colspan="2">再発防止</td></tr>
<tr><td colspan="2">軸種別がサーボ軸またはエンコーダ軸のときに対して必要な PDO マッピングがされていません。</td><td colspan="2">• 該当軸種別で必要な PDO マッピングを行ってください。
必要な PDO マッピングについては、ユーザーズマニュアル モーション制御編の付録にある、該当サーボドライバの設定に関する記載を参照してください。
• NX シリーズ EtherCAT カプラユニットを使用している場合は、EtherCAT カプラユニットの I/O データに、NX ユニット I/O データ通信中ステータスを設定してください。</td><td colspan="2">• 使用する軸種別で必要な PDO マッピングを行ってください。
必要な PDO マッピングについては、ユーザーズマニュアル モーション制御編の付録にある、該当サーボドライバの設定に関する記載を参照してください。
• NX シリーズ EtherCAT カプラユニットを使用している場合は、EtherCAT カプラユニットの I/O データに、NX ユニット I/O データ通信中ステータスを設定してください。</td></tr>
<tr><td colspan="2">不揮発性メモリの故障</td><td colspan="2">上記の処置を行っても本異常が再発する場合は、不揮発性メモリの故障です。CPU ユニットを交換後、Sysmac Studio から軸パラメータ設定を含む全設定をダウンロードしてください。</td><td colspan="2">なし</td></tr>
<tr><td>付属情報</td><td colspan="6">なし</td></tr>
<tr><td>注意点／備考</td><td colspan="6">なし</td></tr>
</table>

イベント名	軸割付スレーブ無効			イベントコード	34630000Hex	
内容	軸に割り付いているスレーブが無効設定になっています。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	電源投入時／コントローラリセット時／ダウンロード時
異常の属性	重要度	部分停止フォールト	復旧方法	電源再投入／コントローラリセット	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	軸制御不可。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.PFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 部分停止フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	軸に割り付いているスレーブが無効設定になっている。		軸割付の該当スレーブのEtherCAT の設定であるスレーブ有効／無効設定を［有効］にしてください。 スレーブがない場合は、該当軸の［軸種別］を［仮想軸］に設定してください。		軸割付のスレーブの EtherCAT の設定であるスレーブ有効／無効設定を［有効］にしてください。 スレーブがないが、プログラムのために軸を使用する場合は、［軸種別］を［仮想軸］にしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	軸割付スレーブネットワーク構成情報未登録			イベントコード	34640000Hex	
内容	軸に割り付いているスレーブがネットワーク構成情報に登録されていません。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	電源投入時／コントローラリセット時／ダウンロード時／サーボ ON 開始時／未使用軸から使用軸に切替時
異常の属性	重要度	部分停止フォールト	復旧方法	電源再投入／コントローラリセット	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	軸制御不可。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.PFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 部分停止フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	軸に割り付いているスレーブがEtherCAT のネットワーク構成情報に登録されていない。		軸に割り付いているスレーブをEtherCAT のネットワーク構成情報に登録してください。または該当軸の［軸種別］を［仮想軸］に設定してください。		軸に割り付けているスレーブをネットワーク構成情報に登録してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	モーション制御初期化異常			イベントコード	44200000Hex	
内容	システムに致命的な障害が発生し、モーション制御機能モジュールの初期化に失敗しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	電源投入時／コントローラリセット時／ダウンロード時
異常の属性	重要度	部分停止フォールト	復旧方法	電源再投入	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	軸制御不可。モーション制御命令実行不可。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.PFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 部分停止フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	ハード故障		CPU ユニットを交換してください。		なし	
付属情報	付属情報 1: システム情報					
注意点／備考	なし					

イベント名	モーション制御周期オーバー			イベントコード	74200000Hex	
内容	プライマリ定周期タスクの処理が 2 制御周期以内で完了しませんでした。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	常時
異常の属性	重要度	部分停止フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	全軸の動作不可。動作中の軸は即停止。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.PFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 部分停止フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	プライマリ定周期タスクのプログラムの処理内容が多い。		プライマリ定周期タスクのプログラムの処理内容を少なくするか、動作に問題が発生しない範囲で制御周期をより大きな値に設定してください。 タスクの周期は Sysmac Studio の「タスク周期モニタ」で確認できます。		必ず一定周期で実行したい処理だけをプライマリ定周期タスクのプログラムで記述してください。またはプライマリ定周期タスクの周期は必要十分な長さに設定してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	カムテーブル保存処理失敗			イベントコード	14630000Hex	
内容	カムテーブルのファイル保存に失敗しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除／電源再投入	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	不揮発性メモリに保存されているカムテーブルが壊れている可能性があるため、カムテーブル読み出し時に異常が発生する場合があります。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	カムテーブルのファイル保存に失敗した。		再度保存を実行しなおしてください。再発する場合は、不揮発性メモリの故障です。CPU ユニットを交換してください。		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	カム動作中カムテーブルデータ異常			イベントコード	54770000Hex	
内容	カムテーブルの位相が昇順ではありません。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	カム動作中にカムテーブルの位相が昇順になっていないデータを検出した。		位相が昇順になるようにカムテーブルデータを修正してください。		カムテーブルデータは位相が昇順になるようにしてください。	
	カム動作中にカムテーブルの始点の位相と変位が「0」でないことを検出した。		始点の位相と変位が「0」になるようにカムテーブルデータを修正してください。		カムテーブルデータは始点の位相と変位が「0」になるようにしてください。	
	カム動作中に、カムテーブルの終点の位相をパルス単位に変換したときに 1 パルス以上でないことを検出した。		終点の位相をパルス単位に変換したときに 1 パルス以上になるようにカムテーブルデータを修正してください。		カムテーブルデータは終点の位相をパルス単位に変換したときに 1 パルス以上になるようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	即停止命令起動			イベントコード	54850000Hex	
内容	即停止（MC_ImmediateStop）命令が実行されました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸は、即停止命令の入力変数「StopMode（停止方法選択）」の設定に従い即停止。 該当軸が軸グループ動作中の場合、他の軸は［軸グループ停止方法］に従う。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	即停止命令が実行された。		−		−	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	軸グループ即停止命令起動			イベントコード	54860000Hex	
内容	軸グループ即停止（MC_GroupImmediateStop）命令が実行されました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸グループ	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸グループの軸は、軸パラメータの［即停止入力停止方法］の設定に従い全軸即停止。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	軸グループ即停止命令が実行された。		－		－	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	正方向ソフトウェアリミットオーバー			イベントコード	64450000Hex	
内容	軸が動作している途中で、位置が正方向ソフトウェアリミットを超えました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	［ソフトウェアリミット機能］設定に従う。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	位置が正方向ソフトウェアリミットを超えた。		ソフトウェアリミットを超えた原因を調査し適切な処置を行ってください。		（予期しない原因によりソフトウェアリミットを超えたことを検出することが目的のため、防止不要）	
付属情報	なし					
注意点／備考	正方向ソフトウェアリミットの設定を変更する場合は安全性を考慮した設定にしてください。					

イベント名	負方向ソフトウェアリミットオーバー			イベントコード	64460000Hex	
内容	軸が動作している途中で、位置が負方向ソフトウェアリミットを超えました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	［ソフトウェアリミット機能］設定に従う。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	位置が負方向ソフトウェアリミットを超えた。		ソフトウェアリミットを超えた原因を調査し適切な処置を行ってください。		（予期しない原因によりソフトウェアリミットを超えたことを検出することが目的のため、防止不要）	
付属情報	なし					
注意点／備考	負方向ソフトウェアリミットの設定を変更する場合は安全性を考慮した設定にしてください。					

イベント名	インポジションチェック時間オーバー			イベントコード	64470000Hex	
内容	位置決め完了チェックが監視時間内に完了しませんでした。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	位置決め完了までに時間がかかっている。		位置決め完了に時間がかかる原因を調査し、その原因を取り除いてください。あるいは、サーボドライバの調整、またはインポジションチェック時間、インポジション幅を調整してください。 サーボドライバを調整する場合は、ループゲインを大きくしてください。ただし、制御が発振しない適度な範囲にするよう注意してください。		位置決め動作の追従性が悪くなる要因や、振動はできる限り排除します。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	位置偏差オーバー			イベントコード	64480000Hex	
内容	指令現在位置とフィードバック現在位置の偏差が位置偏差オーバー値を超えました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	位置決め動作の追従性が悪く、指令に対して実際の動作が遅れている。		位置決め動作の追従性が悪くなる要因を取り除いてください。 または、［位置偏差オーバー値］を問題のない範囲で大きな値に変更してください。		位置決め動作の追従性が悪くなる要因はできる限り排除してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	即停止入力			イベントコード	64490000Hex	
内容	即停止入力が ON になりました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	常時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	［即停止入力停止方法］設定に従う。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	即停止入力信号を検知した。		即停止入力信号を OFF にしてください。		（即停止入力を検出することが目的のため、防止不要）	
	即停止信号の接続または即停止入力の論理設定が間違っている。		即停止入力信号が OFF でも異常が発生する場合は、即停止信号の接続、即停止入力の論理設定を修正してください。 論理設定は軸パラメータとスレーブ側の設定の両方を確認してください。		即停止信号の接続、即停止入力の論理設定が正しいことを確認してください。 論理設定は軸パラメータとスレーブ側の設定の両方を確認してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	異常解除するには、即停止入力を OFF にしてください。					

イベント名	正方向限界入力検出			イベントコード	644A0000Hex	
内容	正方向限界入力が ON になりました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	常時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	［限界入力停止方法］設定に従う。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	正方向限界入力信号を検知した。		異常解除を行い、正方向限界を超えない位置まで負方向への復帰動作を行ってください。軸グループ動作命令の実行中に異常が発生した場合は、異常が発生した軸グループを無効にしたうえで上記復帰動作を行なってください。 限界を超えた原因を調査し適切な処置を行ってください。		正方向限界入力を検出することが目的のため、防止不要。ただし、正方向限界入力を超えないようにプログラムを作成してください。	
	正方向限界入力信号の接続または正方向限界入力の論理設定が間違っている。		正方向限界入力信号が発生していない場合は、正方向限界信号の接続、正方向限界入力の論理設定を修正してください。 論理設定は軸パラメータとスレーブ側の設定の両方を確認してください。		正方向限界信号の接続、正方向限界入力の論理設定が正しいことを確認してください。 論理設定は軸パラメータとスレーブ側の設定の両方を確認してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	負方向限界入力検出			**イベントコード**	644B0000Hex	
内容	負方向限界入力が ON になりました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	［限界入力停止方法］設定に従う。		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	負方向限界入力信号を検知した。		異常解除を行い、負方向限界を超えない位置まで正方向への復帰動作を行ってください。軸グループ動作命令の実行中に異常が発生した場合は、異常が発生した軸グループを無効にしたうえで上記復帰動作を行なってください。 限界を超えた原因を調査し適切な処置を行ってください。		負方向限界入力を検出することが目的のため、防止不要。ただし、負方向限界入力を超えないようにプログラムを作成してください。	
	負方向限界入力信号の接続または負方向限界入力の論理設定が間違っている。		負方向限界入力信号が発生していない場合は、負方向限界信号の接続、負方向限界入力の論理設定を確認してください。 論理設定は軸パラメータとスレーブ側の設定の両方を確認してください。		負方向限界信号の接続、負方向限界入力の論理設定が正しいことを確認してください。 論理設定は軸パラメータとスレーブ側の設定の両方を確認してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	位置偏差不正			**イベントコード**	64560000Hex	
内容	指令された位置とフィードバック現在位置の差をパルス単位に変換したときに 30 ビット以上となりました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当軸のサーボ OFF		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	指令された軸の移動量では軸の最高速度を超えるため、最高速度を超えないように指令現在位置が制限された。		最高速度を超えないようにプログラムまたは電子ギア比を修正してください。		最高速度を超えないようにプログラムを作成、電子ギア比を設定してください。	
	位置決め動作の追従性が悪く、指令に対して実際の動作が遅れている。		位置決め動作の追従性が悪くなる要因を取り除いてください。		位置決め動作の追従性が悪くなる要因はできる限り排除してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	サーボ OFF 異常			**イベントコード**	64570000Hex	
内容	軸グループの異常発生により、軸がサーボ OFF されました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当軸のサーボ OFF		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	軸グループの異常発生により、軸がサーボ OFF された。		異常の要因を確認し、対処してください。		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	本異常は、軸グループの異常発生によりサーボ OFF された軸が、MC_Power（運転可）命令により再びサーボ ON されないように、インターロックとして軸を異常とするものです。 ［軸グループ停止方法］で「即停止し、同時にサーボ OFF を実行（フリーラン停止）」を選択している場合だけ発生します。					

イベント名	絶対値エンコーダ現在位置算出不可			**イベントコード**	64580000Hex	
内容	電断保持している絶対値エンコーダ情報から正しく現在位置を復元できません。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸	**検出タイミング**	電源投入時／コントローラリセット時／ダウンロード時／サーボ ON 開始時／未使用軸から使用軸に切替時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当軸の動作不可。		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	• 単位変換設定、リングカウンタ設定またはサーボドライバ設定のリングカウンタ設定が変更された。 • 復元した位置がパルス単位で符号付き 40 ビットの範囲を超えている。		異常解除後、原点復帰を実施してください。原点復帰は、復元した位置が符号付き 40 ビットの範囲を超えないように、絶対値エンコーダをセットアップした位置の付近で実施してください。		リングカウンタ上限設定値など位置に関連するパラメータを変更した場合は、原点復帰をやり直してください。原点復帰は、復元した位置が符号付き 40 ビットの範囲を超えないように、絶対値エンコーダをセットアップした位置の付近で実施してください。 また、MC_Power（運転可）命令の実行、未使用軸から使用軸への切替、および電断／電源投入はエンコーダの位置が符号付き 40 ビットの範囲外のときには行わないでください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	多軸協調動作中の原点未確定			イベントコード	64590000Hex	
内容	軸グループの動作中または減速停止中に、論理軸の原点が未確定になりました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸グループ	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸グループの減速停止。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	軸グループの動作中または減速停止中に、論理軸の指令位置またはフィードバック位置のオーバーフローまたはアンダーフローが発生し、原点が未確定になった。		指令位置／フィードバック位置がオーバーフロー／アンダーフローしない範囲で動作するようにプログラムを修正してください。		指令位置／フィードバック位置がオーバーフロー／アンダーフローしない範囲で動作するようにプログラムを作成してください。	
	軸グループの動作中または減速停止中に、論理軸でスレーブ通信異常が発生し、原点が未確定になった。		スレーブ通信異常の処置対策を行い、原点を確定してください。		なし	
	軸グループの動作中または減速停止中に、論理軸のスレーブが離脱またはスレーブ無効化し、原点が未確定になった。		離脱またはスレーブ無効化したスレーブを再加入させ、原点を確定してください。		軸グループの動作中または減速停止中に、論理軸のスレーブを離脱またはスレーブ無効化させないでください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	サーボ主回路電源オフ検出			イベントコード	74210000Hex	
内容	サーボ ON 状態で、サーボドライバの主回路電源を OFF しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	サーボ ON 中常時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸のサーボ OFF		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	サーボ ON 状態で、サーボドライバの主回路の電源断。		本異常が発生している軸のサーボドライバの主回路電源を ON してから、異常解除を行った後、サーボ ON してください。		サーボ OFF してからサーボドライバの主回路電源を OFF してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	割り込み定寸位置決め・割り込み信号なし			イベントコード	74230000Hex	
内容	MC_MoveFeed（割り込み定寸位置決め）命令の実行中に割り込み入力がありませんでした。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の減速停止。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	ラッチ有効範囲指定が不適切。		該当命令のラッチ有効範囲指定が間違っている場合はラッチ有効範囲指定を修正してください。		動作とセンサ位置の関係から適切なラッチ有効範囲を指定してください。	
	割り込み信号の配線が間違っている。		該当命令に対応する割り込み信号の配線が間違っている場合は配線を正しくしてください。		割り込み信号の配線に間違いがないことを確認してください。	
	割り込み信号を出力するセンサが故障している。		上記 2 つの原因でない場合は、割り込み信号を出力するセンサの故障です。本異常が発生している命令に対応する割り込み信号を出力するセンサなどを交換してください。		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	原点復帰逆方向限界入力検出			イベントコード	74240000Hex	
内容	原点復帰動作中に、原点復帰方向と逆方向の限界信号を検出しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	原点復帰の実行状態に応じた停止方法で停止。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	正方向限界入力時動作、および負方向限界入力時動作が「反転しない」に設定されている。		限界入力時に異常としない場合は、正方向限界入力時動作、および負方向限界入力時動作を「反転する」に設定してください。		あらかじめ発生要因に記載されている内容に問題がないことを確認してください。	
	原点復帰のための入力信号センサの配置、原点復帰の設定、原点復帰開始位置が、限界信号に到達する関係になっている。		入力信号センサの配置、原点復帰の設定、原点復帰開始位置を再確認して限界信号に到達しないように修正してください。			
	入力信号センサ配線間違い、故障。		入力信号センサの配線の修正、交換を行ってください。			
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	原点復帰方向限界入力検出			イベントコード	74250000Hex	
内容	原点復帰動作中に、原点復帰方向の限界信号を検出しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	原点復帰の実行状態に応じた停止方法で停止。		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	正方向限界入力時動作、および負方向限界入力時動作が「反転しない」に設定されている。	限界入力時に異常としない場合は、正方向限界入力時動作、および負方向限界入力時動作を「反転する」に設定してください。	あらかじめ発生要因に記載されている内容に問題がないことを確認してください。
	原点復帰のための入力信号センサの配置、原点復帰の設定、原点復帰開始位置が、限界信号に到達する関係になっている。	入力信号センサの配置、原点復帰の設定、原点復帰開始位置を再確認して限界信号に到達しないように修正してください。	
	入力信号センサ配線間違い、故障。	入力信号センサの配線の修正、交換を行ってください。	
付属情報	なし		
注意点／備考	なし		

イベント名	原点復帰両方向限界入力検出			イベントコード	74260000Hex	
内容	原点復帰動作中に、同時に両側の限界信号を検出しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	原点復帰の実行状態に応じた停止方法で停止。		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	限界信号の配線間違い。	限界信号の配線を修正してください。	あらかじめ発生要因に記載されている内容に問題がないことを確認してください。
	限界センサの取り付け位置の誤り。	両側の限界信号が同時に「ON」にならないように限界センサの取り付け位置を修正してください。	
	限界信号の接点論理の誤り。	限界信号の a 接点／b 接点を修正してください。	
	限界センサの故障。	限界センサを交換してください。	
付属情報	なし		
注意点／備考	なし		

イベント名	原点近傍・原点復帰逆方向限界入力検出			イベントコード	74270000Hex	
内容	原点復帰動作中に、同時に原点近傍入力と、原点復帰方向と逆方向の限界信号を検出しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	原点復帰の実行状態に応じた停止方法で停止。		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	原点近傍信号、限界信号の配線間違い。	原点近傍信号、限界信号の配線を修正してください。	あらかじめ発生要因に記載されている内容に問題がないことを確認してください。
	原点近傍センサ、限界センサの取り付け位置の誤り。	原点近傍入力信号と限界信号が同時に「ON」にならないように原点近傍センサまたは限界センサの取り付け位置を修正してください。	
	原点近傍信号、限界信号の接点論理の誤り。	原点近傍センサ、限界センサのａ接点／b 接点を修正してください。	
	原点近傍センサ、限界センサの故障。	原点近傍センサ、限界センサを交換してください。	

付属情報	なし
注意点／備考	なし

イベント名	原点近傍・原点復帰方向限界入力検出			イベントコード	74280000Hex	
内容	原点復帰動作中に、同時に原点近傍入力と、原点復帰方向の限界信号を検出しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	原点復帰の実行状態に応じた停止方法で停止。		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	原点近傍信号、限界信号の配線間違い。	原点近傍信号、限界信号の配線を修正してください。	あらかじめ発生要因に記載されている内容に問題がないことを確認してください。
	原点近傍センサ、限界センサの取り付け位置の誤り。	原点近傍入力信号と限界信号が同時に「ON」にならないように原点近傍センサまたは限界センサの取り付け位置を修正してください。	
	原点近傍信号、限界信号の接点論理の誤り。	原点近傍センサ、限界センサのａ接点／b 接点を修正してください。	
	原点近傍センサ、限界センサの故障。	原点近傍センサ、限界センサを交換してください。	

付属情報	なし
注意点／備考	なし

イベント名	原点入力・原点復帰逆方向限界入力検出			**イベントコード**	74290000Hex	
内容	原点復帰動作中に、同時に原点入力と、原点復帰方向と逆方向の限界信号を検出しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸	**検出タイミング**	命令実行中
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	原点復帰の実行状態に応じた停止方法で停止。		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	原点入力信号、限界信号の配線間違い。		原点入力信号、限界信号の配線を修正してください。		あらかじめ発生要因に記載されている内容に問題がないことを確認してください。	
	原点入力センサ、限界センサの取り付け位置の誤り。		原点入力信号と限界信号が同時に「ON」にならないように原点入力センサまたは限界センサの取り付け位置を修正してください。			
	原点入力信号、限界信号の接点論理の誤り。		原点入力信号、限界センサの a 接点／b 接点を修正してください。			
	原点入力信号出力機器、限界センサの故障。		原点入力信号出力機器、限界センサを交換してください。			
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	原点入力・原点復帰方向限界入力検出			**イベントコード**	742A0000Hex	
内容	原点復帰動作中に、同時に原点入力と、原点復帰方向の限界信号を検出しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸	**検出タイミング**	命令実行中
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	原点復帰の実行状態に応じた停止方法で停止。		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	原点入力信号、限界信号の配線間違い。		原点入力信号、限界信号の配線を修正してください。		あらかじめ発生要因に記載されている内容に問題がないことを確認してください。	
	原点入力センサ、限界センサの取り付け位置の誤り。		原点入力信号と限界信号が同時に「ON」にならないように原点入力センサまたは限界センサの取り付け位置を修正してください。			
	原点入力信号、限界信号の接点論理の誤り。		原点入力信号、限界センサの a 接点／b 接点を修正してください。			
	原点入力信号出力機器、限界センサの故障。		原点入力信号出力機器、限界センサを交換してください。			
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	原点入力マスク量不正			イベントコード	742B0000Hex	
内容	MC_Home（原点復帰）命令、または MC_HomeWithParameter（パラメータ指定原点復帰）命令において、原点入力マスク量の設定値が適切ではありません。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	原点復帰の実行状態に応じた停止方法で停止。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	原点復帰動作モードが「近傍退避・原点入力マスク距離指定」の場合に、原点入力マスク距離の設定値が、原点復帰速度から原点復帰アプローチ速度に減速するための移動量として不足している。		原点入力マスク量、原点復帰速度、原点復帰アプローチ速度を確認し、MC_Home（原点復帰）命令、または MC_HomeWithParameter（パラメータ指定原点復帰）命令の動作仕様に基づき、減速のための移動量が不足しないように設定変更してください。		MC_Home（原点復帰）命令、または MC_HomeWithParameter（パラメータ指定原点復帰）命令の動作仕様を確認しておき、原点入力マスク量、原点復帰速度、原点復帰アプローチ速度を、減速のための移動量が不足しないように設定してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	原点入力なし			イベントコード	742C0000Hex	
内容	原点復帰中に原点信号入力がありません。または、原点確定入力がないまま、限界信号が検出されました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	原点復帰の実行状態に応じた停止方法で停止。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	• 原点復帰中に原点信号入力がない。 • 原点確定入力がないまま、限界信号が検出された。		原点入力の設定、配線を確認し、MC_Home（原点復帰）命令、または MC_HomeWithParameter（パラメータ指定原点復帰）命令の動作仕様に基づき、原点復帰動作中に原点信号が入力されるように修正してください。 または、原点入力されてから限界信号が検出されるようにしてください。		原点復帰動作中に原点信号が入力されるように設定してください。 原点入力されてから限界信号が検出されるようにしてください。 また原点入力の配線間違いがないことを確認してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	原点近傍入力なし			イベントコード	742D0000Hex	
内容	原点復帰中に原点近傍信号入力がありませんでした。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	原点復帰の実行状態に応じた停止方法で停止。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	「原点近傍信号あり」の設定時の原点復帰中に原点近傍信号入力がなかった。		原点近傍入力の設定、配線を確認し、MC_Home（原点復帰）命令、または MC_HomeWithParameter（パラメータ指定原点復帰）命令の動作仕様に基づき、原点復帰中に原点近傍信号が入力されるように修正してください。		原点復帰動作中に原点近傍信号が入力されるように設定してください。また原点近傍入力の配線間違いがないことを確認してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	スレーブ異常検知			イベントコード	742F0000Hex	
内容	軸に割り付けられている EtherCAT スレーブ、または NX ユニットが異常を検知しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	常時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当する軸のサーボ OFF。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	軸に割り付けられている EtherCAT スレーブ、または NX ユニットが異常を検知した。		スレーブで発生している異常、または「スレーブ異常コード確定」（94220000Hex）で通知されるスレーブの異常コードを確認し必要な処置対策を行ってください。		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	軸グループ構成軸異常発生			イベントコード	74300000Hex	
内容	軸グループの構成軸に異常が発生しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸グループ	検出タイミング	常時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	構成軸が即停止したときは、[軸グループ停止方法] 設定の動作に従います。 それ以外は補間軌跡停止します。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	軸グループ動作中に構成軸に異常が発生した。		軸グループを構成する軸の異常コードを確認し異常原因を除去してください。		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	軸異常の発生時は、その軸を含む軸グループは動作できません。					

イベント名	MC 共通の異常発生中			イベントコード	74330000Hex	
内容	MC 共通の異常が発生しています。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	常時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	部分停止フォールトレベルの MC 共通異常が発生している。		発生している MC 共通の異常を確認してその異常要因を除去してください。		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	部分停止フォールトレベルの MC 共通異常発生時は、軸および軸グループは動作できません。					

イベント名	ラッチ位置オーバーフロー			イベントコード	74340000Hex	
内容	MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令でラッチした位置がオーバーフローしています。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の減速停止。 外部ラッチ有効命令はラッチ位置の取得不可。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令でラッチした位置がオーバーフロー。		軸位置がオーバーフローしないようにプログラムを修正してください。		軸位置がオーバーフローしないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	ラッチ位置アンダーフロー			イベントコード	74350000Hex	
内容	MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令でラッチした位置がアンダーフローしています。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の減速停止。 外部ラッチ有効命令はラッチ位置の取得不可。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令でラッチした位置がアンダーフロー。		軸位置がアンダーフローしないようにプログラムを修正してください。		軸位置がアンダーフローしないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	主軸同期方向異常			イベントコード	74360000Hex	
内容	主軸が同期方向とは逆向きに移動しつづけました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の減速停止。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	主軸と従軸が同期する方向に対して、主軸が逆向きに移動しつづけオーバーフローした。		同期開始後の主軸の移動方向・移動量が同期方向になるようにプログラムを修正してください。		同期開始後の主軸の移動方向・移動量が同期方向になるようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	サーボ ON 中スレーブ離脱			イベントコード	74370000Hex	
内容	サーボ ON 中に軸に割り付けられている EtherCAT スレーブ、または NX ユニットに対して次のいずれかが発生しました。 • 離脱／交換された • 無効化された • NX シリーズ CPU ユニットの NX バスがリスタートされた					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	サーボ ON 中常時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸のサーボ OFF。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	サーボ ON 中に軸に割り付けられている EtherCAT スレーブ、または NX ユニットに対して次のいずれかが発生した。 • 離脱／交換された • 無効化された • NX シリーズ CPU ユニットの NX バスがリスタートされた		該当軸に割り付けられている EtherCAT スレーブ、または NX ユニットを再度加入させてください。		EtherCAT スレーブ、または NX ユニットに対して以下を実行する場合は、サーボ OFF してから実行してください。 • 離脱／交換 • 無効化 • NX シリーズ CPU ユニットの NX バスのリスタート	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	定寸距離オーバーフロー			イベントコード	74380000Hex	
内容	MC_MoveFeed（割り込み定寸位置決め）命令の割り込み入力後の目標位置が、オーバーフロー／アンダーフローしました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の減速停止。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	MC_MoveFeed（割り込み定寸位置決め）命令の割り込み入力後の目標位置をパルス数単位に変換したとき、符号付き 40 ビットの範囲を超えた。		割り込み入力後の目標位置のパルス数がパルス数の範囲を超えない指令位置の入力値になるようプログラムを修正してください。		割り込み入力後の目標位置をパルス数単位に変換したとき、符号付き 40 ビットの範囲を超えないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	サーボドライバの制御モード切替異常			イベントコード	74390000Hex	
内容	制御モード切り替え時に、処理が所定の時間内に完了しませんでした。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸のサーボ OFF。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	MC_SyncMoveVelocity（サイクリック同期速度制御）命令の停止時に、指令速度に「0」を出力し始めてから 10 秒以内にフィードバック現在速度が最高速度の 10%以内に 3 周期連続して収まらなかった。		発生要因にある状態にならないように、指令や負荷を調整してください。		発生要因にある状態にならないように、指令や負荷を調整してください。	
	オムロン製サーボドライバ 1S シリーズまたは G5 シリーズを使用している場合に、MC_TorqueControl（トルク制御）命令の停止時に、10 秒以内にフィードバック現在速度が最高速度の 10%以内に 3 周期連続して収まらなかった。					
	制御モード（CSP/CSV/CST）の切り替え指令後、1 秒以内にサーボドライバのモード切り替えが完了しなかった。		サーボドライバに異常が発生していないか、設定が間違っていないかを確認して必要な対処を行ってください。 制御モードを切り替えて制御する場合は、PDO マップに「csp 用参照位置」を設定してください。		サーボドライバに異常が発生していないこと、設定が間違っていないことを確認してください。 制御モードを切り替えて制御する場合は、PDO マップに「csp 用参照位置」を設定してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	主軸位置読み出し異常			イベントコード	743A0000Hex	
内容	同期制御命令の主軸の位置に異常が発生したため、同期制御命令を実行することができません。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時／命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可。該当従軸の軸動作中は減速停止。		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	同期制御命令の主軸の EtherCAT のプロセスデータ通信が未確立、または NX ユニットの I/O データを制御に使用できない。	主軸の EtherCAT マスタシステム変数の_EC_PDSlavTbl（プロセスデータ通信中スレーブテーブル）が FALSE になっている場合は、主軸の異常を調査してその要因を取り除いてください。 主軸が NX ユニットの場合は、さらに NX ユニットのプロセスデータ通信中ステータスについても、同様の処置対策を行ってください。	電源 ON／ダウンロード直後、またはスレーブ通信異常の解除直後に同期制御命令を実行する場合は、EtherCAT マスタシステム変数の_EC_PDSlavTbl（プロセスデータ通信中スレーブテーブル）の主軸のノードが TRUE になったことを確認してから、同期制御命令を実行してください。 主軸が NX ユニットの場合は、さらに NX ユニットのプロセスデータ通信中ステータスについても、同様の処置対策を行ってください。
	同期制御命令の主軸でスレーブ離脱またはスレーブ無効化が発生。	主軸でスレーブの離脱またはスレーブ無効化を行っていないか確認し、行なっている場合は再加入またはスレーブを有効化させてください。	同期制御命令実行時は、主軸のスレーブ離脱またはスレーブ無効化は行なわないようにしてください。
	同期制御命令の主軸で、絶対値エンコーダ現在位置算出不可（64580000Hex）を検出。	主軸で絶対値エンコーダ現在位置算出不可（64580000Hex）を検出していないか確認し、検出している場合は、その異常の処置対策を実施して復旧してください。	絶対値エンコーダ現在位置算出不可（64580000Hex）の発生中の軸を主軸とした同期制御命令を実行しないでください。
	同期制御命令の主軸が未使用軸。	主軸を使用軸にしてください。	同期制御命令実行時は、主軸を未使用軸にしないでください。

付属情報	なし
注意点／備考	なし

イベント名	補助軸位置読み出し異常			イベントコード	743B0000Hex	
内容	同期制御命令の補助軸の位置に異常が発生したため、同期制御命令を実行することができません。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時／命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可。該当従軸の軸動作中は減速停止。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	同期制御命令の補助軸のEtherCAT のプロセスデータ通信が未確立、または NX ユニットの I/O データを制御に使用できない。		補助軸の EtherCAT マスタシステム変数の_EC_PDSlavTbl（プロセスデータ通信中スレーブテーブル）が FALSE になっている場合は、補助軸の異常を調査してその要因を取り除いてください。 補助軸が NX ユニットの場合は、さらに NX ユニットのプロセスデータ通信中ステータスについても、同様の処置対策を行ってください。		電源 ON／ダウンロード直後、またはスレーブ通信異常の解除直後に同期制御命令を実行する場合は、EtherCAT マスタシステム変数の_EC_PDSlavTbl（プロセスデータ通信中スレーブテーブル）の補助軸のノードが TRUE になったことを確認してから、同期制御命令を実行してください。 補助軸が NX ユニットの場合は、さらに NX ユニットのプロセスデータ通信中ステータスについても、同様の処置対策を行ってください。	
	同期制御命令の補助軸でスレーブ離脱またはスレーブ無効化が発生。		補助軸でスレーブの離脱またはスレーブ無効化を行っていないか確認し、行なっている場合は再加入またはスレーブを有効化させてください。		同期制御命令実行時は、補助軸のスレーブ離脱またはスレーブ無効化は行なわないようにしてください。	
	同期制御命令の補助軸で、絶対値エンコーダ現在位置算出不可（64580000Hex）を検出。		補助軸で絶対値エンコーダ現在位置算出不可（64580000Hex）を検出していないか確認し、検出している場合は、その異常の処置対策を実施して復旧してください。		絶対値エンコーダ現在位置算出不可（64580000Hex）の発生中の軸を補助軸とした同期制御命令を実行しないでください。	
	同期制御命令の補助軸が未使用軸。		補助軸を使用軸にしてください。		同期制御命令実行時は、補助軸を未使用軸にしないでください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	スレーブ通信異常			イベントコード	84400000Hex	
内容	軸に割り付けられている EtherCAT スレーブ、または NX ユニットとの通信に異常が発生しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	常時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸のサーボ OFF。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	軸に割り付けられている EtherCAT スレーブ、または NX ユニットとの通信に異常が発生した。		EtherCAT マスタ機能モジュールまたは NX バス機能モジュールで発生している異常をイベントログで確認し、異常原因を除去してから、本異常の解除を行ってください。		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	本異常の解除を行っても、軸に割り付けられているスレーブまたは NX ユニットが接続されている EtherCAT マスタ機能モジュールまたは NX バス機能モジュールの異常解除は行われません。EtherCAT マスタ機能モジュールまたは NX バス機能モジュールの異常が解除されていなくても本異常は解除できますが、その場合は軸無効状態を継続します。					

イベント名	位置偏差警告			イベントコード	644C0000Hex	
内容	位置偏差が位置偏差警告値を超えました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	位置決め動作の追従性が悪く、指令に対して実際の動作が遅れている。		位置決め動作の追従性が悪くなる要因を取り除いてください。 または、［位置偏差警告値］を問題のない範囲で大きな値に変更してください。		位置決め動作の追従性が悪くなる要因はできる限り排除してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	速度警告			イベントコード	644D0000Hex	
内容	指令速度が速度警告値を超えました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸／軸グループ	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
	_MC_GRP[*].Obsr.Active		BOOL		軸グループ 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	指令速度が速度警告値を超えた。		速度警告値を超えた原因を調査し適切な処置を行ってください。 または、［速度警告値］を問題のない範囲で大きな値に変更してください。		（速度警告値を超えたことを検出することが目的のため、防止不要）	
付属情報	なし					
注意点／備考	重要度を軽度フォールトに変更できます。軽度フォールトに変更した場合の復旧方法は「異常解除」、動作は「該当軸／軸グループの減速停止」となります。					

イベント名	加速度警告			イベントコード	644E0000Hex	
内容	指令加速度が加速度警告値を超えました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸／軸グループ	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
	_MC_GRP[*].Obsr.Active		BOOL		軸グループ 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	指令加速度が加速度警告値を超えた。		加速度警告値を超えた原因を調査し適切な処置を行ってください。 または、［加速度警告値］を問題のない範囲で大きな値に変更してください。		（加速度警告値を超えたことを検出することが目的のため、防止不要）	
付属情報	なし					
注意点／備考	重要度を軽度フォールトに変更できます。軽度フォールトに変更した場合の復旧方法は「異常解除」、動作は「該当軸／軸グループの減速停止」となります。					

イベント名	減速度警告			イベントコード	644F0000Hex	
内容	指令減速度が減速度警告値を超えました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸／軸グループ	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
	_MC_GRP[*].Obsr.Active		BOOL		軸グループ 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	指令減速度が減速度警告値を超えた。		減速度警告値を超えた原因を調査し適切な処置を行ってください。または、［減速度警告値］を問題のない範囲で大きな値に変更してください。		（減速度警告値を超えたことを検出することが目的のため、防止不要）	
付属情報	なし					
注意点／備考	重要度を軽度フォールトに変更できます。軽度フォールトに変更した場合の復旧方法は「異常解除」、動作は「該当軸／軸グループの減速停止」となります。					

イベント名	正方向トルク警告			イベントコード	64500000Hex	
内容	トルク指令値が正方向トルク警告値を超えました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	トルク指令値が正方向トルク警告値を超えた。		トルク警告値を超えた原因を調査し適切な処置を行ってください。または、［正方向トルク警告値］を問題のない範囲で大きな値に変更してください。		（トルク警告値を超えたことを検出することが目的のため、防止不要）	
付属情報	なし					
注意点／備考	重要度を軽度フォールトに変更できます。軽度フォールトに変更した場合の復旧方法は「異常解除」、動作は「該当軸の減速停止」となります。					

イベント名	負方向トルク警告			イベントコード	64510000Hex	
内容	トルク指令値が負方向トルク警告値を超えました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	トルク指令値が負方向トルク警告値を超えた。		トルク警告値を超えた原因を調査し適切な処置を行ってください。または、［負方向トルク警告値］を問題のない範囲で大きな値に変更してください。		（トルク警告値を超えたことを検出することが目的のため、防止不要）	
付属情報	なし					
注意点／備考	重要度を軽度フォールトに変更できます。軽度フォールトに変更した場合の復旧方法は「異常解除」、動作は「該当軸の減速停止」となります。					

イベント名	指令位置オーバーフロー			イベントコード	64520000Hex	
内容	指令位置に対応するパルス数がオーバーフローしました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	常時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	位置は更新されないが動作継続。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	リニアモード時に、指令位置をパルス単位に変換したとき、符号付き 40 ビットの上限値を超えた。		該当命令でパルス数がパルス数の範囲を超えない指令位置の入力値になるようプログラムを修正、または電子ギア比の設定を変更してください。 オーバーフローの状態から復旧するには、「現在位置変更」または「原点復帰」を行ってください。		電子ギア比の設定と目標位置の設定値を確認し、変換後のパルス数が符号付き 40 ビットの範囲を超えないように設定してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	重要度を軽度フォールトに変更できます。軽度フォールトに変更した場合の復旧方法は「異常解除」、動作は「該当軸の減速停止」となります。					

イベント名	指令位置アンダーフロー			イベントコード	64530000Hex	
内容	指令位置に対応するパルス数がアンダーフローしました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	常時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	位置は更新されないが動作継続。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	リニアモード時に、指令位置をパルス単位に変換したとき、符号付き 40 ビットの下限値を超えた。		該当命令でパルス数がパルス数の範囲を超えない指令位置の入力値になるようプログラムを修正、または電子ギア比の設定を変更してください。 アンダーフローの状態から復旧するには、「現在位置変更」または「原点復帰」を行ってください。		電子ギア比の設定と目標位置の設定値を確認し、変換後のパルス数が符号付き 40 ビットの範囲を超えないように設定してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	重要度を軽度フォールトに変更できます。軽度フォールトに変更した場合の復旧方法は「異常解除」、動作は「該当軸の減速停止」となります。					

イベント名	フィードバック位置オーバーフロー			イベントコード	64540000Hex	
内容	フィードバック位置に対応するパルス数がオーバーフローしました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	常時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	位置は更新されないが動作継続。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	フィードバック位置をパルス単位に変換したとき、符号付き 40 ビットの上限値を超えた。		該当命令でパルス数がパルス数の範囲を超えないフィードバック位置になるよう、目標位置がパルス数の範囲に対して余裕を持つようにプログラムを修正、または電子ギア比の設定を変更してください。 オーバーフローの状態から復旧するには、「現在位置変更」または「原点復帰」を行ってください。		電子ギア比の設定と目標位置の設定値を確認し、変換後のパルス数が符号付き 40 ビットの範囲に余裕を持って収まるように設定してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	重要度を軽度フォールトに変更できます。軽度フォールトに変更した場合の復旧方法は「異常解除」、動作は「該当軸の減速停止」となります。					

イベント名	フィードバック位置アンダーフロー			イベントコード	64550000Hex	
内容	フィードバック位置に対応するパルス数がアンダーフローしました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	常時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	位置は更新されないが動作継続。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	フィードバック位置をパルス単位に変換したとき、符号付き 40 ビットの下限値を超えた。		該当命令でパルス数がパルス数の範囲を超えないフィードバック位置になるよう、目標位置がパルス数の範囲に対して余裕を持つようにプログラムを修正、または電子ギア比の設定を変更してください。 アンダーフローの状態から復旧するには、「現在位置変更」または「原点復帰」を行ってください。		電子ギア比の設定と目標位置の設定値を確認し、変換後のパルス数が符号付き 40 ビットの範囲に余裕を持って収まるように設定してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	重要度を軽度フォールトに変更できます。軽度フォールトに変更した場合の復旧方法は「異常解除」、動作は「該当軸の減速停止」となります。					

イベント名	スレーブ監視情報検知			イベントコード	74320000Hex	
内容	EtherCAT スレーブ、または NX ユニットの警告を検知しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	常時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	軸に割り付けられている EtherCAT スレーブ、または NX ユニットが警告を検知した。		スレーブのワーニングコードを確認し、異常原因を除去してください。		なし	
付属情報	付属情報 1: ドライバワーニングコード					
注意点／備考	重要度を軽度フォールトに変更できます。軽度フォールトに変更した場合の復旧方法は「異常解除」、動作は「該当軸の減速停止」となります。					

イベント名	カムテーブル保存命令実行不可			イベントコード	743C0000Hex	
内容	他操作が不揮発性メモリにアクセス中のため、カムテーブルのファイル保存が実行できませんでした。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし。		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.Obsr.Active		BOOL		MC 共通 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	他操作（Sysmac Studio による転送、データトレースなど）が不揮発性メモリにアクセス中に MC_SaveCamTable（カムテーブル保存）命令が実行された。		再度 MC_SaveCamTable（カムテーブル保存）命令を実行してください。		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	ブレンディングの中継速度到達までの移動量不足通知			イベントコード	94200000Hex	
内容	ブレンディング中継速度に加減速するための移動量が不足しています。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸／軸グループ	検出タイミング	命令多重起動開始時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし。		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_MC_AX[*].Obsr.Active	BOOL	軸 監視情報発生中
	_MC_GRP[*].Obsr.Active	BOOL	軸グループ 監視情報発生中

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	［加減速オーバー］に「加減速度を急激にする（ブレンディングをバッファードに切り替える）」が設定されている場合において、Blending 指定時、プロファイル作成の結果、加減速オーバーが発生するため Buffered 扱いに変更した。	Buffered 扱いに変更したくない場合は、［加減速オーバー］で「加減速度を急激にする（ブレンディングをバッファードに切り替える）」以外を設定してください。	Buffered 扱いに変更したくない場合は、［加減速オーバー］で「加減速度を急激にする（ブレンディングをバッファードに切り替える）」以外を設定してください。
	Blending 指定時、既に目標位置に到達しておりプロファイルが正しく描けないため、Buffered 扱いに変更した。	Buffered 扱いに変更された結果、意図しない動作となる場合は、左記の要因が発生しないようにプログラムを修正してください。	Buffered 扱いに変更された結果、意図しない動作となる場合は、左記の要因が発生しないようにプログラムを作成してください。

付属情報	なし
注意点／備考	重要度を軽度フォールトに変更できます。軽度フォールトに変更した場合の復旧方法は「異常解除」、動作は「該当軸の減速停止」となります。

イベント名	MC 試運転画面からの異常解除実行			イベントコード	94210000Hex	
内容	Sysmac Studio の試運転画面から異常解除が実行されました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	MC 試運転異常解除時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし。		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	なし	－	－

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	Sysmac Studio の試運転画面から異常解除が実行された。	－	－

付属情報	付属情報 1: 実行結果　0000_0000Hex: 全解除成功、0000_0001Hex: 全解除失敗
注意点／備考	なし

<table>
<tr><td>イベント名</td><td colspan="2">スレーブ異常コード確定</td><td>イベントコード</td><td colspan="2">94220000Hex</td></tr>
<tr><td>内容</td><td colspan="5">「スレーブ異常検知」の発生により、スレーブから異常コードが通知されました。</td></tr>
<tr><td>発生源</td><td colspan="2">モーション制御機能モジュール</td><td>発生源詳細</td><td>軸</td><td>検出タイミング</td><td>「スレーブ異常検知(742F0000Hex)」の発生後</td></tr>
<tr><td>異常の属性</td><td>重要度</td><td>一般情報</td><td>復旧方法</td><td>－</td><td>ログカテゴリ</td><td>システム</td></tr>
<tr><td>発生の影響</td><td>ユーザプログラム</td><td>継続</td><td>動作</td><td colspan="3">影響なし。</td></tr>
<tr><td>システム定義変数</td><td colspan="2">変数名</td><td colspan="2">データ型</td><td colspan="2">名称</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">なし</td><td colspan="2">－</td><td colspan="2">－</td></tr>
<tr><td rowspan="2">発生要因とその処置</td><td colspan="2">発生要因（推定原因）</td><td colspan="2">処置対策</td><td colspan="2">再発防止</td></tr>
<tr><td colspan="2">「スレーブ異常検知(742F0000Hex)」の発生により、スレーブから異常コードが通知されました。</td><td colspan="2">本異常は、「スレーブ異常検知(742F0000Hex)」に付随して発生する情報です。付属情報のスレーブ異常コードを確認して、必要な処置対策を行ってください。</td><td colspan="2">なし</td></tr>
<tr><td>付属情報</td><td colspan="5">付属情報 1: スレーブ異常コード</td></tr>
<tr><td>注意点／備考</td><td colspan="5">オムロン製サーボドライバ 1S シリーズまたは G5 シリーズの場合は、付属情報の下 2 けたにサーボドライバの異常コード（エラー表示 No.のメインの番号）が表示されます。
たとえば、付属情報に「FF13」が表示された場合、エラー表示 No.13（主回路電源不足電圧）がサーボドライバで発生しています。</td></tr>
</table>

モーション制御命令関連

モーション制御命令で発生する異常（イベント）の詳細情報を示します。イベントコードの上位 4 けたがモーション制御命令のエラーコード(ErrorID)を表します。各エラーコードの説明は、対応するイベントコードの説明を参照してください。たとえば、モーション制御命令のエラーコードが 16#3461 の場合は、34610000Hex のイベントコードの説明を参照してください。

使用上の注意

ユニットバージョン Ver.1.10 以降の CPU ユニットでは、_MC_AX[*]で始まる変数名は、_MC1_AX[*]、_MC2_AX[*]の場合があります。同様に_MC_GRP[*]で始まる変数名は、_MC1_GRP[*]、_MC2_GRP[*]の場合があります。

イベント名	プロセスデータオブジェクト設定不足			**イベントコード**	34610000Hex	
内容	PDO マッピングが正しくありません。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当軸の動作不可		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	モーション命令で必要な PDO マッピングがされていない。		該当命令で必要な PDO マッピングを行ってください。 必要な PDO マッピングについては、該当命令の「機能説明」を参照してください。		使用する命令で必要な PDO マッピングを行ってください。 各命令で必要な PDO マッピング（サーボドライバの設定）については、『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル モーション制御編(SBCE-379)』を参照してください。	
	該当命令に対応するオブジェクトを持たない対象機器に対して該当命令を実行した。		該当命令に対応する機能を持たない対象機器があります。 対象機器のマニュアルを参照して、該当命令に対応しているか確認し、対応していない命令を実行しないようにプログラムを修正してください。		対象機器のマニュアルを参照し、対応していない命令を実行しないようにプログラムを作成してください。	
	オムロン製 EtherCAT エンコーダスレーブ GX-EC02□□をマッピングした軸に対して、トリガ条件として Z 相(_mcEncoderMark)を指定してモーション命令を起動した。		オムロン製 EtherCAT エンコーダスレーブ GX-EC02□□をマッピングした軸では、トリガ条件に外部入力(_mcEXT)を使用してください。		オムロン製 EtherCAT エンコーダスレーブ GX-EC02□□をマッピングした軸では、トリガ条件に外部入力(_mcEXT)を使用してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	電子ギア分子設定範囲外			イベントコード	54200000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「RatioNumerator」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可 該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	電子ギア分母設定範囲外			イベントコード	54210000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「RatioDenominator」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可 該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	目標速度設定範囲外			イベントコード	54220000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Velocity」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸／軸グループ	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	発生源詳細が「軸」の場合: 該当軸の動作不可。該当軸の動作中は減速停止 発生源詳細が「軸グループ」の場合: 該当軸グループの動作不可。該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	加速度設定範囲外			**イベントコード**	54230000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Acceleration」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸／軸グループ	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	発生源詳細が「軸」の場合: 該当軸の動作不可。該当軸の動作中は減速停止 発生源詳細が「軸グループ」の場合: 該当軸グループの動作不可。該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	減速度設定範囲外			**イベントコード**	54240000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Deceleration」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸／軸グループ	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	発生源詳細が「軸」の場合: 該当軸の動作不可。該当軸の動作中は減速停止 発生源詳細が「軸グループ」の場合: 該当軸グループの動作不可。該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	ジャーク設定範囲外			**イベントコード**	54250000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Jerk」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸／軸グループ	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	発生源詳細が「軸」の場合: 該当軸の動作不可。該当軸の動作中は減速停止 発生源詳細が「軸グループ」の場合: 該当軸グループの動作不可。該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	トルク傾斜設定範囲外			**イベントコード**	54270000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「TorqueRamp」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	主軸係数設定範囲外			**イベントコード**	54280000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「MasterScaling」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当従軸の動作不可 該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	従軸係数設定範囲外			**イベントコード**	54290000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「SlaveScaling」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当従軸の動作不可 該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	定寸速度設定範囲外			**イベントコード**	542A0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「FeedVelocity」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	定寸速度（入力変数「FeedVelocity」）が初期値のまま(0)である。		定寸速度（入力変数「FeedVelocity」）に正の値を指定してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	バッファモード選択範囲外			**イベントコード**	542B0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「BufferMode」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸／軸グループ	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	発生源詳細が「軸」の場合: 該当軸の動作不可。該当軸の動作中は減速停止 発生源詳細が「軸グループ」の場合: 該当軸グループの動作不可。該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	座標系選択範囲外			**イベントコード**	542C0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CoordSystem」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸グループ	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当軸グループの動作不可 該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	円弧補間モード選択範囲外			イベントコード	542D0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CircMode」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸グループ	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸グループの動作不可 該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	方向選択範囲外			イベントコード	542E0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Direction」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	経路選択範囲外			イベントコード	542F0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「PathChoice」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸グループ	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸グループの動作不可 該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	位置種別選択範囲外			**イベントコード**	54300000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「ReferenceType」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	MC 共通／軸	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	移動方法選択範囲外			**イベントコード**	54310000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「MoveMode」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸／軸グループ	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	発生源詳細が「軸」の場合: 該当軸の動作不可。該当軸の動作中は減速停止 発生源詳細が「軸グループ」の場合: 該当軸グループの動作不可。該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	トランジションモード選択範囲外			**イベントコード**	54320000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「TransitionMode」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸グループ	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当軸グループの動作不可 該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
	「BufferMode」で「_mcAborting」、「_mcBuffered」を指定かつ「TransitionMode」を「_mcTMCornerSuperimposed」に指定		「BufferMode」で「_mcAborting」、「_mcBuffered」を指定する場合は「TransitionMode」を「_mcTMNone」に指定、「TransitionMode」を「_mcTMCornerSuperimposed」に指定する場合には「BufferMode」で「_mcBlendingLow」、「_mcBlendingPrevious」、「_mcBlendingNext」、「_mcBlendingHigh」を指定してください。		「BufferMode」で「_mcAborting」、「_mcBuffered」を指定する場合は「TransitionMode」を「_mcTMNone」に指定、「TransitionMode」を「_mcTMCornerSuperimposed」に指定する場合には「BufferMode」で「_mcBlendingLow」、「_mcBlendingPrevious」、「_mcBlendingNext」、「_mcBlendingHigh」を指定してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	継続方法選択範囲外			**イベントコード**	54330000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Continuous (Reserved)」の値が変更されました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	入力変数「Continuous (Reserved)」の値が変更された。		入力変数「Continuous (Reserved)」の値を変更しないようにプログラムを修正してください。		入力変数「Continuous (Reserved)」の値を変更しないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	加減算方法選択範囲外			イベントコード	54340000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CombineMode」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	同期開始条件指定範囲外			イベントコード	54350000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「LinkOption」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	主軸従軸同一			イベントコード	54360000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Master」と「Slave」に指定された軸が同じです。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通／軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可 該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「Master」と「Slave」のパラメータが同一		該当命令の入力変数「Master」と「Slave」に指定される軸が異なるようにパラメータを修正してください。		命令の入力変数「Master」と「Slave」には異なる軸を指定してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	主軸補助軸同一			イベントコード	54370000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Master」と「Auxiliary」に指定された軸が同じです。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可 該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「Master」と「Auxiliary」のパラメータが同一		該当命令の入力変数「Master」と「Auxiliary」に指定される軸が異なるようにパラメータを修正してください。		命令の入力変数「Master」と「Auxiliary」には異なる軸を指定してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	主軸／従軸　軸番号非昇順			イベントコード	54380000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Master」と「Slave」に指定された軸番号が昇順ではありません。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可 該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「ReferenceType」で「_mcLatestCommand」指定時、命令の入力変数「Master」と「Slave」のパラメータが非昇順		該当命令の入力変数「ReferenceType」で「_mcLatestCommand」を指定する場合には、該当命令の入力変数「Master」と「Slave」に指定される軸番号が昇順になるようにパラメータを修正してください。または、主軸位置種別選択で「_mcCommand」を指定してください。		変数「ReferenceType」で「_mcLatestCommand」を指定する場合には、入力変数の主軸と従軸が昇順になるように指定してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	カムテーブル指定不正			イベントコード	54390000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CamTable」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通／軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	発生源詳細が「MC 共通」の場合: 影響なし 発生源詳細が「軸」の場合: 該当従軸の動作不可		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「CamTable」にカムデータ変数以外を指定		該当命令の入力変数「CamTable」に指定されるパラメータがカムデータ変数になるようにパラメータを修正してください。		命令の入力変数の「CamTable」にはカムデータ変数を指定してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	同期停止中			イベントコード	543A0000Hex	
内容	モーション制御の同期制御命令が実行されましたが、実行可能な条件ではありません。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可 該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	• MC_CamOut（カム動作解除）命令が実行されたが、MC_CamIn（カム動作開始）命令実行中でない。 • MC_GearOut（ギア動作解除）命令が実行されたがMC_GearIn（ギア動作開始）命令、MC_GearInPos（位置指定ギア動作）命令実行中でない。 • MC_Phasing（主軸相対値位相補正）命令が実行されたが、MC_CamIn（カム動作開始）命令、MC_GearIn（ギア動作開始）命令、MC_GearInPos（位置指定ギア動作）命令、MC_MoveLink（台形パターンカム）命令が実行中でない。		該当命令の実行時に実行可能な条件になるようにプログラムを修正してください。		同期制御命令の実行時には実行可能な条件になるようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	モーション命令再起動不可			イベントコード	543B0000Hex	
内容	再起動できないモーション制御命令の再起動を行いました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通／軸／軸グループ	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	発生源詳細が「MC 共通」の場合: 影響なし 発生源詳細が「軸」の場合: 該当軸の動作不可。該当軸の動作中は減速停止 発生源詳細が「軸グループ」の場合: 該当軸グループの動作不可。該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	再起動できないモーション制御命令の再起動		該当命令の出力変数「Busy」がFALSE になるまで入力変数「Execute」が立ち上がらないようにプログラムを修正してください。		再起動できない命令を使用する場合は、入力変数「Execute」の立上げ条件にその命令の出力変数「Busy」が FALSE であること含むようにしてください。または、再度命令を起動する前に一旦命令を停止するようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	モーション命令多重起動不可			イベントコード	543C0000Hex	
内容	同じ対象（MC 共通／軸／軸グループ）に対して同時に実行できない機能を複数実行しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通／軸／軸グループ	検出タイミング	命令多重起動開始時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	発生源詳細が「MC 共通」の場合: 影響なし 発生源詳細が「軸」の場合: 該当軸の動作不可。該当軸の動作中は減速停止 発生源詳細が「軸グループ」の場合: 該当軸グループの動作不可。該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	同じ対象（MC 共通／軸／軸グループ）に対して同時に実行できない機能を複数実行		該当命令の多重起動の仕様を確認し、同時に実行できない命令を同時に実行しないようにプログラムを修正してください。		使用する命令の多重起動の仕様を確認し、同時に実行できない命令を同時に実行しないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	軸種別不適合			イベントコード	543D0000Hex	
内容	エンコーダ軸に対して動作命令を実行しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	エンコーダ軸に対して動作命令を実行		該当命令の軸種別設定にサーボ軸または仮想サーボ軸を指定するか、エンコーダ軸に対して該当動作命令を実行しないようにプログラムを修正してください。		動作命令はサーボ軸または仮想サーボ軸に対して実行するようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	多軸協調動作中の命令起動不可			イベントコード	543E0000Hex	
内容	• 多軸協調動作中の軸または軸グループに対して動作命令を実行しました。 • 軸グループ有効状態で使用できないロボット命令を実行しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸／軸グループ	検出タイミング	命令多重起動開始時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	軸グループの減速停止		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸 軽度フォールト発生中
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸グループ 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	多軸協調動作中の軸または軸グループに対して動作命令を実行	該当軸や該当軸グループが多軸協調動作中でないときに該当命令を実行するようにプログラムを修正してください。	多軸協調動作中でない軸または軸グループに軸動作命令を実行するようにしてください。
	軸グループ有効状態の軸グループに対して、MC_SetKinTransform（キネマティクス変換設定）命令を実行	軸グループ無効時に、該当命令を実行するようにプログラムを修正してください。	軸グループ無効時に、該当命令を実行するようにしてください。

付属情報	なし
注意点／備考	なし

イベント名	軸グループ無効状態での多軸協調命令起動			イベントコード	543F0000Hex	
内容	軸グループ無効状態の軸グループに対して、多軸協調命令を起動しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸グループ	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸グループの動作不可 該当軸グループの動作中は減速停止		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸グループ 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	軸グループ無効状態の軸グループに対して、多軸協調命令を起動	軸グループを有効状態にした後に該当命令を実行するようにプログラムを修正してください。軸グループを有効状態にするにはMC_GroupEnable（軸グループ有効）命令を実行してください。	軸グループを有効にしてから多軸協調動作命令を実行してください。軸グループを有効状態にするにはMC_GroupEnable（軸グループ有効）命令を実行してください。
	軸グループ無効状態の軸グループに対して、次の命令を起動 • MC_MoveTimeAbsolute（時間指定絶対値位置指令）命令 • MC_SyncLinearConveyor（コンベア同期動作開始）命令 • MC_SyncOut（同期動作解除）命令 • MC_RobotJog（軸グループジョグ送り）命令		

付属情報	なし
注意点／備考	なし

イベント名	軸グループ有効不可			**イベントコード**	54400000Hex	
内容	MC_GroupEnable（軸グループ有効）命令の実行に失敗しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸グループ	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当軸グループの動作不可。構成軸の動作は継続		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	MC_GroupEnable（軸グループ有効）命令実行時、構成軸の中に停止中でない軸が存在した。		構成軸のすべてが停止中のときに、MC_GroupEnable（軸グループ有効）命令を実行するようにプログラムを修正してください。軸変数の「Status.Disabled」または「Status.Standstill」が TRUE のとき、その軸は停止中です。		構成軸のすべてが停止中のときに、MC_GroupEnable（軸グループ有効）命令を実行するようにプログラムを作成してください。軸変数の「Status.Disabled」または「Status.Standstill」が TRUE のとき、その軸は停止中です。	
	MC_GroupEnable（軸グループ有効）命令実行時、構成軸の中に MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令実行中の軸が存在した。		構成軸のすべてで MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令が実行されていないときに MC_GroupEnable（軸グループ有効）命令を実行するようにプログラムを修正してください。		構成軸のすべてで MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令が実行されていないときに MC_GroupEnable（軸グループ有効）命令を実行するようなプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	運転不可（サーボ OFF）軸動作指示			**イベントコード**	54410000Hex	
内容	サーボ OFF 中の軸に対して動作命令を実行しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸／軸グループ	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	動作命令は不起動		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	サーボ OFF 中の軸に対して動作命令を実行		サーボ ON 後に該当命令を実行するようにプログラムを修正してください。		サーボ ON 後に軸動作命令を実行するようにしてください。	
	MC_Home（原点復帰）命令、または MC_HomeWithParameter（パラメータ指定原点復帰）命令による原点プリセットを EtherCAT のプロセスデータ通信が未確立の軸に対して実行した。		EtherCAT マスタのシステム定義変数「_EC_PDSlavTbl」（プロセスデータ通信中スレーブテーブル）が FALSE になっている場合は、その要因を取り除き、「_EC_PDSlavTbl」が TRUE になった後に、MC_Home（原点復帰）命令、または MC_HomeWithParameter（パラメータ指定原点復帰）命令による原点プリセットを実行してください。		コントローラの電源 ON やダウンロード直後、またはスレーブの通信異常の解除、離脱、再加入、無効、有効直後に MC_Home（原点復帰）命令、または MC_HomeWithParameter（パラメータ指定原点復帰）命令による原点プリセットを実行する場合は、EtherCAT マスタのシステム定義変数の「_EC_PDSlavTbl」（プロセスデータ通信中スレーブテーブル）が TRUE になったことを確認してから実行するようにプログラムを作成してください。	
付属情報	付属情報 1: 発生源詳細により異なる。 • 軸の場合: 「0」 • 軸グループの場合: 異常が発生した論理軸番号					
注意点／備考	なし					

イベント名	構成軸強制停止中エラー			イベントコード	54420000Hex	
内容	構成軸に対して MC_Stop（強制停止）命令が実行されている軸グループに動作命令を実行しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸グループ	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸グループの動作不可		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	構成軸に対して MC_Stop（強制停止）命令が実行されている軸グループに動作命令を実行した。		構成軸の強制停止命令の入力変数「Execute」を FALSE にして実行を止め、異常解除を実行した後に動作指令を与えるようにしてください。		構成軸の強制停止命令の入力変数「Execute」を FALSE にして終了させてから軸グループの動作命令を実行するようにしてください。	
付属情報	付属情報 1：強制停止されている論理軸番号					
注意点／備考	なし					

イベント名	モーション命令多重起動数オーバー			イベントコード	54430000Hex	
内容	バッファモード Buffered, Blending によりバッファリングされるモーション制御命令のバッファリング数が限界を超えました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸／軸グループ	検出タイミング	命令多重起動開始時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	発生源詳細が「軸」の場合: 該当軸の動作不可。該当軸の動作中は減速停止 発生源詳細が「軸グループ」の場合: 該当軸グループの動作不可。該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	軸命令で、実行中の命令とバッファ中の命令の合計数が「2」を超えた。		該当命令実行時にバッファリング数が上限を超えないようにプログラムを修正してください。		軸命令の場合は、実行中の命令とバッファ中の命令の合計数が「2」を超えないようにしてください。	
	軸グループ命令で、実行中の命令とバッファ中の命令の合計数が「8」を超えた。				軸グループ命令の場合は、実行中の命令とバッファ中の命令の合計数が「8」を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	移動量不足			イベントコード	54440000Hex	
内容	位置決め命令の多重起動／再起動時に指定された減速度または加速度で指定通りの動作を実行できません。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸／軸グループ	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	発生源詳細が「軸」の場合: 該当軸の動作不可。該当軸の動作中は減速停止 発生源詳細が「軸グループ」の場合: 該当軸グループの動作不可。該当軸グループの動作中は減速停止		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸 軽度フォールト発生中
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸グループ 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	[加減速オーバー]を「異常として停止する」に設定しているときに、位置決め命令の多重起動／再起動時に指定された減速度／加速度での目標位置停止ができない。	該当命令の動作仕様に基づき、位置決め動作が多重起動／再起動するタイミングで指定した減速度、または加速度で目標位置を超過しないようにプログラムを修正してください。 または、[加減速オーバー]を「異常として停止する」以外の設定に変更してください。	使用する命令の動作仕様を確認しておき、本異常が発生しないようにプログラムを作成してください。 または、[加減速オーバー]を「異常として停止する」以外の設定にしてください。

付属情報	なし
注意点／備考	なし

イベント名	ブレンディング中継速度に到達するための移動量不足			イベントコード	54450000Hex	
内容	中継速度に加減速するための移動量が不足しています。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸／軸グループ	検出タイミング	命令多重起動開始時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	発生源詳細が「軸」の場合: 該当軸の動作不可。該当軸の動作中は減速停止 発生源詳細が「軸グループ」の場合: 該当軸グループの動作不可。該当軸グループの動作中は減速停止		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸 軽度フォールト発生中
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸グループ 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	[加減速オーバー]に「異常として停止する」が設定されているときに、現指令を中継速度に加減速するための移動量が不足した。	該当命令の動作仕様に基づき、移動量が不足しないようにプログラムを修正してください。 または、[加減速オーバー]を「異常として停止する」以外の設定に変更してください。	使用する命令の動作仕様を確認しておき、本異常が発生しないようにプログラムを作成してください。 または、[加減速オーバー]を「異常として停止する」以外の設定にしてください。

付属情報	なし
注意点／備考	なし

イベント名	台形パターンカム等速移動量不足			イベントコード	54460000Hex	
内容	主軸の等速移動量が「0」未満です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	MC_MoveLink（台形パターンカム）命令において、主軸の等速移動量が「0」未満		（主軸移動距離≧主軸加速移動距離＋主軸減速移動距離）となるようプログラムを修正してください。		使用する命令の動作仕様を確認しておき、本異常が発生しないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	位置指定ギア動作目標速度不足			イベントコード	54470000Hex	
内容	MC_GearInPos（位置指定ギア動作）命令において、従軸の「目標速度」が小さいため、必要な速度に到達しません。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	MC_GearInPos（位置指定ギア動作）命令において、入力変数「Velocity（目標速度）」の値が（命令起動時の主軸速度×ギア比）より小さい。		該当命令の動作仕様に基づき、（命令起動時の主軸速度×ギア比）より大きくなるように入力変数「Velocity（目標速度）」の値を設定してください。		使用する命令の動作仕様を確認しておき、本異常が発生しないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	円弧補間始点終点同一			イベントコード	54480000Hex	
内容	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、半径指定方式の指定時に始点と終点が同じ位置です。または、通過点指定方式の指定時に始点と終点と通過点が同じ位置です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸グループ	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸グループの動作不可 該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、半径指定方式が指定され、始点と終点の位置が同一		該当命令の始点と終点の位置が同一の状態で半径指定方式を指定しないようにプログラムを修正してください。		半径指定方式の円弧補間を実行する場合は、始点と終点が同一にならないようにしてください。	
	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、通過点指定方式が指定され、始点と終点と通過点の位置が同一		該当命令の始点と終点と通過点の位置が同一の状態で通過点指定方式を指定しないようにプログラムを修正してください。		通過点指定方式の円弧補間を実行する場合は、始点と終点と通過点が同一にならないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	円弧補間中心点指定位置範囲外			イベントコード	54490000Hex	
内容	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、中心点指定方式の指定時に、中心点の位置指定が許容範囲を超えています。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸グループ	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸グループの動作不可 該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、中心点指定方式が指定され、始点と中心点の距離と、終点と中心点の距離の差が、軸グループ設定の「中心点補正許容率」で指定した許容範囲を超えた。		始点と中心点の距離と、終点と中心点の距離の差が、軸グループ設定の「中心点補正許容率」で指定した許容範囲よりも小さくなるような中心点が設定されるように修正してください。		始点と中心点の距離と、終点と中心点の距離の差が、軸グループ設定の「中心点補正許容率」で指定した許容範囲以下になるようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	カウントモード設定による命令起動異常			イベントコード	544A0000Hex	
内容	カウントモードがロータリモードに設定されている軸に対してロータリモードで使用できない命令を実行しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸グループ	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸グループの動作不可 該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	カウントモードがロータリモードに設定されている軸をロータリモードで使用できない命令で使用		該当命令で指定している該当軸のカウントモードの設定をリニアモードに変更してください。		使用する命令が実行できるカウントモードを確認して軸のカウントモードを設定してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	パラメータ選択範囲外			イベントコード	544C0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「ParameterNumber」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令非実行		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	停止方法選択範囲外			イベントコード	544D0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「StopMode」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	トリガ入力条件のラッチ ID 選択範囲外			イベントコード	544E0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「TriggerInput::LatchID」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	MC 設定書込の設定範囲外			イベントコード	544F0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「SettingValue」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令非実行		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
	パラメータ指定と設定値のデータ型が一致していない。		パラメータ指定と設定値のデータ型が一致するように修正してください。		パラメータ指定と設定値のデータ型は一致させてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	トリガ入力条件のモード選択範囲外			イベントコード	54500000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「TriggerInput::Mode」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	トリガ入力条件のドライブトリガ入力信号選択範囲外			イベントコード	54510000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「TriggerInput::InputDrive」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	モーション命令再起動不可（軸指定）			イベントコード	54530000Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Axis」のパラメータを変更しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した。		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください。		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起動時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	モーション命令再起動不可（バッファモード選択）			イベントコード	54540000Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「BufferMode」のパラメータを変更しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸/軸グループ	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	発生源詳細が「軸」の場合: 該当軸の動作不可。該当軸の動作中は減速停止 発生源詳細が「軸グループ」の場合: 該当軸グループの動作不可。該当軸グループの動作中は減速停止		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸 軽度フォールト発生中
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸グループ 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した。	該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください。	使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起動時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください。

付属情報	なし
注意点／備考	なし

イベント名	モーション命令再起動不可（方向選択）			イベントコード	54550000Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Direction」のパラメータを変更しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した。	該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください。	使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起動時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください。

付属情報	なし
注意点／備考	なし

イベント名	モーション命令再起動不可（繰り返しモード）			イベントコード	54560000Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Periodic」のパラメータを変更しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した。		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください。		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起動時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	モーション命令再起動不可（軸グループ指定）			イベントコード	54570000Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「AxesGroup」のパラメータを変更しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸グループ	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸グループの動作不可 該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した。		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください。		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起動時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	モーション命令再起動不可（躍動設定）			**イベントコード**	54580000Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Jerk」のパラメータを変更しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸／軸グループ	**検出タイミング**	命令再起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	発生源詳細が「軸」の場合: 該当軸の動作不可。該当軸の動作中は減速停止 発生源詳細が「軸グループ」の場合: 該当軸グループの動作不可。該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した。		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください。		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起動時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	モーション命令再起動不可（主軸）			**イベントコード**	54590000Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Master」のパラメータを変更しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸	**検出タイミング**	命令再起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した。		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください。		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起動時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	モーション命令再起動不可(MasterOffset)			イベントコード	545A0000Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「MasterOffset」のパラメータを変更しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した。		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください。		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起動時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	モーション命令再起動不可(MasterScaling)			イベントコード	545B0000Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「MasterScaling」のパラメータを変更しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した。		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください。		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起動時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	モーション命令再起動不可(MasterStartDistance)			イベントコード	545C0000Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「MasterStartDistance」のパラメータを変更しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した。		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください。		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起動時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	モーション命令再起動不可(Continuous)			イベントコード	545D0000Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「Continuous」のパラメータを変更しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した。		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください。		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起動時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	モーション命令再起動不可(MoveMode)			イベントコード	545E0000Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「MoveMode」のパラメータを変更しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した。		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください。		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起動時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	補助軸指定不正			イベントコード	545F0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Auxiliary」に指定された軸が存在していません。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可。 該当従軸の動作中は該当従軸は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「Auxiliary」に指定された軸が存在しない変数		該当命令で指定されている軸を存在する変数に修正してください。		命令への入力パラメータに変数を指定する場合は存在する変数を指定してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	軸指定不正			イベントコード	54600000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Axis」に指定された軸が存在していません。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令非実行		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「Axis」に指定された軸が存在しない変数		該当命令で指定されている軸を存在する変数に修正してください。		命令への入力パラメータに変数を指定する場合は存在する変数を指定してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	軸グループ指定不正			イベントコード	54610000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「AxesGroup」に指定された軸グループが存在していないか、使用軸グループではありません。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令非実行		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「AxesGroup」に指定された軸グループが存在しない変数		該当命令で指定されている軸グループを存在する軸グループ変数に修正してください。		命令への入力パラメータに変数を指定する場合は存在する変数を指定してください。	
	命令の入力変数「AxesGroup」に指定された軸グループが使用軸グループに設定されていない。		該当命令で指定されている軸グループを使用軸グループに設定してください。		入力変数「AxesGroup」に指定する軸グループは使用軸グループに設定してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	主軸指定不正			イベントコード	54620000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Master」に指定された軸が不正です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通／軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可 該当従軸の軸動作中は該当従軸は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「Master」に指定された軸が存在しない変数		該当命令で指定されている軸を存在する変数に修正してください。		命令への入力パラメータに変数を指定する場合は存在する変数を指定してください。	
	MC_Phasing（主軸相対値位相補正）命令の場合に、入力変数「Master」に指定された軸が同期主軸でない。		MC_Phasing（主軸相対値位相補正）命令の入力変数「Master」に入力されている変数を同期制御命令の主軸に指定されている軸に修正してください。		MC_Phasing（主軸相対値位相補正）命令の入力変数「Master」に入力されている変数は、同期制御命令の主軸に指定されている軸にしてください。	
	主軸と従軸を割り付けているタスクが同一でない。		該当命令の入力変数「Master」と入力変数「Slave」に入力している軸を、同一タスクに割り付けてください。		主軸と従軸には、同一タスクに割り付けられている軸を指定してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	モーション命令再起動不可(SlaveOffset)			イベントコード	54630000Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「SlaveOffset」を変更しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した。		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください。		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起動時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	モーション命令再起動不可(SlaveScaling)			イベントコード	54640000Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「SlaveScaling」を変更しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した。		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください。		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起動時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	モーション命令再起動不可(StartPosition)			イベントコード	54650000Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「StartPosition」を変更しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した。		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください。		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起動時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	原点未確定状態での命令起動異常			イベントコード	54660000Hex	
内容	原点未確定状態で高速原点復帰または補間命令が実行されました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸/軸グループ	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	発生源詳細が「軸」の場合: 該当軸の動作不可。該当軸の動作中は減速停止 発生源詳細が「軸グループ」の場合: 該当軸グループの動作不可。該当軸グループの動作中は減速停止		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸 軽度フォールト発生中
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸グループ 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	原点未確定状態で高速原点復帰が実行された。	原点復帰によって原点を確定してから該当する高速原点復帰を実行してください。	原点復帰により原点確定した状態にしてから高速原点復帰命令を実行してください。
	原点未確定状態を含む構成軸に対して補間命令が実行された。	原点復帰によってすべての構成軸の原点を確定してから該当する補間命令を実行してください。	原点復帰によりすべての構成軸の原点を確定してから補間命令を実行してください。
	原点未確定状態の論理軸を含む軸グループに対して、次のロボット命令が実行された。 • MC_SetKinTransform（キネマティクス変換設定）命令 • MC_MoveTimeAbsolute（時間指定絶対値位置指令）命令 • MC_SyncLinearConveyor（コンベア同期動作開始）命令 • MC_SyncOut（同期動作解除）命令 • MC_GroupMon（軸グループモニタ）命令 • MC_RobotJog（軸グループジョグ送り）命令		

付属情報	付属情報 1: 発生源詳細により異なる。 • 軸の場合: 「0」 • 軸グループの場合: 論理軸番号
注意点／備考	原点復帰実行後でも、「現在位置変更」命令を実行した場合、原点未確定状態になるため、改めて原点復帰の実行により原点確定状態にすることが必要です。

イベント名	モーション命令再起動不可（位置種別）			イベントコード	54670000Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「ReferenceType」を変更しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した。	該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください。	使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起動時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください。

付属情報	なし
注意点／備考	なし

イベント名	未使用軸指定（主軸）			イベントコード	54680000Hex	
内容	モーション制御命令で指定された主軸が未使用軸です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可 該当従軸の動作中は該当従軸は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	モーション制御命令で指定された主軸が未使用軸		該当命令で指定されている主軸を使用軸に修正してください。		モーション制御命令で指定する主軸には使用軸を指定してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	開始位置設定範囲外			イベントコード	54690000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「FirstPosition」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	終了位置設定範囲外			イベントコード	546A0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「LastPosition」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	開始位置／終了位置・大小関係不正（リニアモード）			イベントコード	546B0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「LastPosition」に指定されたパラメータが入力変数「FirstPosition」に指定されたパラメータよりも小さい値です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	カウントモードがリニアモードの時、命令の入力パラメータで「LastPosition」の値が「FirstPosition」の値よりも小さい		該当命令で指定されている「LastPosition」の値が「FirstPosition」の値以上となるように修正してください。または、カウントモードをロータリモードに変更してください。		該当命令で指定されている「LastPosition」の値が「FirstPosition」の値以上となるようにプログラムを作成してください。または、該当軸のカウントモードがロータリモードになっていることを確認してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	主軸同期位置設定範囲外			イベントコード	546C0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「MasterSyncPosition」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可 該当従軸の動作中は該当従軸は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	従軸同期位置設定範囲外			イベントコード	546D0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「SlaveSyncPosition」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	トリガ入力条件のラッチ ID 重複			**イベントコード**	546E0000Hex	
内容	モーション制御命令で指定されたラッチ ID が複数の命令で重複しています。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令、MC_MoveLink（台形パターンカム）命令、MC_MoveFeed（割り込み定寸位置決め）命令で同じラッチ ID が同時に使用されている。		同じラッチ ID が該当命令と他の命令で同時に使用されないようにプログラムを修正してください。異なるラッチ ID を使用するようにするか、同じラッチ ID を使用する命令を同時に実行しないようにしてください。 なお、MC_Home（原点復帰）命令、または MC_HomeWithParameter（パラメータ指定原点復帰）命令の実行中はラッチ機能 1/2 とも使用中の扱いとなります。		MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令、MC_MoveLink（台形パターンカム）命令、MC_MoveFeed（割り込み定寸位置決め）命令で同時に同じラッチ ID を使用しないようにしてください。	
	MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令以外で使用中のラッチを MC_AbortTrigger（外部ラッチ無効）命令で中止しようとした。		外部ラッチ有効命令以外で使用中のラッチを外部ラッチ無効命令で中止しないようにしてください。		外部ラッチ有効命令以外で使用中のラッチは、外部ラッチ無効命令を実行しないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	ラッチ ID を変更する場合、他の命令でそのラッチ ID が同時に使用されていないことを確認してください。					

イベント名	ジャークオーバーライド値範囲外			**イベントコード**	546F0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「JerkFactor」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸/軸グループ	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	加減速度オーバーライド値範囲外			イベントコード	54700000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「AccFactor」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸/軸グループ	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	開始位置方式指定範囲外			イベントコード	54710000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「StartMode」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	モーション命令再起動不可（開始位置方式）			イベントコード	54720000Hex	
内容	モーション制御命令の再起動時に変更できない入力変数「StartMode」のパラメータを変更しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令再起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した。		該当命令の再起動時に該当入力変数のパラメータが変わらないようにプログラムを修正してください。		使用するモーション制御命令の各入力変数が再起動時に変更可能かをマニュアルで確認し、変更不可能な入力変数では再起動時に入力パラメータが変化しないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	未使用軸指定（補助軸）			イベントコード	54740000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Auxiliary」に指定された軸が未使用軸です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可 該当従軸の動作中は該当従軸は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「Auxiliary」に指定された軸が未使用軸		該当命令で指定されている軸を使用軸に設定してください。または使用軸を指定するようにパラメータを修正してください。		命令で指定する軸は使用軸にしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	位置指定ギア指定値異常			イベントコード	54750000Hex	
内容	モーション制御命令に入力された速度／加速度／減速度では同期動作できません。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可 該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令に入力された速度／加速度／減速度では指定された同期の動作を行えない。		MC_GearInPos（位置指定ギア動作）命令の動作仕様に基づき、同期動作可能な設定になるようにプログラムを修正してください。		使用する命令の処理を確認し、同期動作可能な設定になるように設定してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	位置指定ギア主軸速度ゼロ			イベントコード	54760000Hex	
内容	モーション制御命令の起動時に主軸の速度が「0」です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可 該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の起動時に主軸の速度が「0」		該当命令の起動時に主軸の速度が「0」にならないようにプログラムを修正してください。		命令の実行時に主軸の速度が「0」にならないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	目標位置設定範囲外			イベントコード	54780000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Position」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸／軸グループ	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	発生源詳細が「軸」の場合: 該当軸の動作不可。該当軸の動作中は減速停止 発生源詳細が「軸グループ」の場合: 該当軸グループの動作不可。該当軸グループの動作中は減速停止		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸 軽度フォールト発生中
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸グループ 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外	該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。	命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。
	ロータリモードの軸において、目標位置がリング設定の範囲外	ロータリモードの軸においては、目標位置をリング設定の範囲内になるように修正してください。	ロータリモードの軸においては、目標位置をリング設定の範囲内になるようにしてください。

付属情報	付属情報 1: 発生源詳細により異なる。 • 軸の場合: 「0」 • 軸グループの場合: 該当命令の入力変数「Position」のうち、範囲外となっている要素番号
注意点／備考	なし

イベント名	移動距離範囲外			イベントコード	54790000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Distance」に指定されたパラメータが範囲外、または「Distance」の値を加算した目標位置が範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸／軸グループ	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	発生源詳細が「軸」の場合: 該当軸の動作不可。該当軸の動作中は減速停止 発生源詳細が「軸グループ」の場合: 該当軸グループの動作不可。該当軸グループの動作中は減速停止		

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸 軽度フォールト発生中
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸グループ 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	命令の入力パラメータの絶対値をパルス単位に変換したときに、40 ビットの範囲を超えている。	該当命令の入力変数「Distance」で指定される入力パラメータを移動距離や目標位置が範囲外にならないように修正してください。	命令で移動距離や目標位置が範囲外にならないようにプログラムを作成してください。
	リニアモードの軸において、移動距離を加算した目標位置をパルス単位に変換したときに、符号付き 40 ビットの範囲を超えている。		

付属情報	なし
注意点／備考	なし

イベント名	カムテーブル始点位置設定範囲外			イベントコード	547A0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「StartPosition」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	カム動作（主軸追従）開始位置設定範囲外			イベントコード	547B0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「MasterStartDistance」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	円弧補間半径指定異常			イベントコード	547C0000Hex	
内容	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、半径指定方式の指定時に指定された半径で円弧の軌跡が作成できません。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸グループ	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸グループの動作不可 該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、半径指定方式が指定され、指定された半径では円弧の軌跡が作成できない。		円弧の軌跡が作成できるように半径を修正してください。		使用する命令の処理を確認し、円弧の軌跡が作成できるような半径を設定してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	円弧補間半径オーバーフロー			**イベントコード**	547D0000Hex	
内容	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、通過点指定方式／中心点指定方式のときに、円弧の半径が最大値を超えました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸グループ	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当軸グループの動作不可 該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	MC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令において、通過点指定方式／中心点指定方式のときに、円弧の半径をパルス単位に変換したときに 40 ビットの範囲を超えた。		該当命令を動作仕様に基づき、円弧の半径をパルス単位に変換したときに 40 ビットの範囲を超えないように入力パラメータを修正してください。 通過点指定の場合: 始点、通過点、終点 中心点指定の場合: 始点、終点、中心点		使用する命令の処理を確認し、円弧の半径をパルス単位に変換したときに 40 ビットの範囲を超えないような入力パラメータにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	半径指定方式の場合に半径が最大値を超えたときは、「通過点位置／中心位置／半径指定範囲外」異常が出ます。					

イベント名	円弧軸指定範囲外			**イベントコード**	547E0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CircAxes」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸グループ	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当軸グループの動作不可 該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		該当命令に入力されているパラメータを入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
	「CircAxes」に指定された軸が軸グループ設定の構成軸に含まれていない。		「CircAxes」に指定する軸を軸グループ構成に含むように設定を変更してください		「CircAxes」に指定する軸を軸グループ構成に含めておいてください	
	「CircAxes」の 2 軸に同一の軸を指定している。		「CircAxes」に指定する 2 軸が異なる軸になるように修正してください。		「CircAxes」で指定する 2 軸が異なるようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	補助軸／従軸・軸番号非昇順			イベントコード	547F0000Hex	
内容	モーション制御命令で指定された入力変数「Auxiliary」と「Slave」のパラメータの値が昇順に並んでいません。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「Auxiliary」と「Slave」のパラメータが非昇順		該当命令の「Auxiliary」と「Slave」の入力パラメータに指定する軸番号が昇順になるように修正してください。		「Auxiliary」と「Slave」に指定する軸番号が昇順になるようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	カムテーブルプロパティ更新中データ昇順異常			イベントコード	54800000Hex	
内容	有効データ数計算中に位相が昇順になっていないことが判明しました。または、計算した結果、有効データ数が「0」であることが判明しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	命令実行中
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	有効データ数計算中に位相が昇順になっていないことが判明した。		カムデータを位相が昇順になるように修正してください。		カムテーブルデータの位相が昇順になるようにしてください。	
	計算した結果、有効データ数が「0」であることが判明した。		カムテーブルのデータを「0」以外の位相も含むように修正してください。		カムテーブルのデータを「0」以外の位相も含むようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	MC 設定書込の対象範囲外			イベントコード	54810000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Target」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	主軸移動距離指定範囲外			イベントコード	54820000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「MasterDistance」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可 該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	主軸加速移動距離指定範囲外			イベントコード	54830000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「MasterDistanceInACC」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可 該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	主軸減速移動距離指定範囲外			イベントコード	54840000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「MasterDistanceInDEC」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可 該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	実行モード選択範囲外			イベントコード	54870000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「ExecutionMode」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	軸間偏差許容値範囲外			イベントコード	54880000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「PermittedDeviation」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当命令非実行		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	通過点位置／中心位置／半径指定範囲外			イベントコード	54890000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「AuxPoint」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸グループ	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸グループの動作不可 該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	通過点指定または中心指定の場合、「AuxPoint」の値をパルス単位に変換したときに、符号付き 40 ビットの範囲を超えている。		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
	半径指定の場合、「AuxPoint[0]」の絶対値をパルス単位に変換したときに、40 ビットの範囲を超えている。					
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	終点指定範囲外			イベントコード	548A0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「EndPoint」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸グループ	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸グループの動作不可 該当軸グループの動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータをパルス単位に変換したときに符号付き 40 ビットの範囲を超えている。		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	従軸移動距離指定範囲外			イベントコード	548B0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「SlaveDistance」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可 該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータをパルス単位に変換したときに 40 ビットの範囲を超えている。		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	位相補正量範囲外			イベントコード	548C0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「PhaseShift」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可 該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータの絶対値をパルス単位に変換したときに 40 ビットの範囲を超えている。		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	定寸距離範囲外			イベントコード	548D0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「FeedDistance」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータの絶対値をパルス単位に変換したときに 40 ビットの範囲を超えている。		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	補助軸／従軸同一			イベントコード	548E0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Auxiliary」と「Slave」に指定された軸が同じです。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可 該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「Auxiliary」と「Slave」のパラメータが同一		該当命令の入力変数「Auxiliary」と「Slave」に指定される軸が異なるようにパラメータを修正してください。		命令の入力変数の補助軸と従軸には異なる軸を指定してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	相対位置選択範囲外			イベントコード	548F0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Relative」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	カムトランジション指定選択範囲外			イベントコード	54900000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CamTransition」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可 該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	同期制御解除モード選択範囲外			イベントコード	54910000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「OutMode」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可 該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	外部ラッチ有効命令実行不可			イベントコード	54920000Hex	
内容	エンコーダ軸に対して、入力変数「StopMode」に「_mcImmediateStop（即停止）」を指定してドライバモードの MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令を実行しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	エンコーダ軸に対して、入力変数「StopMode」に「_mcImmediateStop（即停止）」を指定してドライバモードの MC_TouchProbe（外部ラッチ有効）命令を実行した。		エンコーダ軸に対して「StopMode」に「_mcImmediateStop（即停止）」を指定しないようプログラムを修正してください。		「_mcImmediateStop（即停止）」を指定してドライバモードの外部ラッチ有効命令を実行する場合は、サーボ軸に対し実行するようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	主軸オフセット設定範囲外			イベントコード	54930000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「MasterOffset」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可 該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータをパルス単位に変換したときに符号付き 40 ビットの範囲を超えている。		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	従軸オフセット設定範囲外			イベントコード	54940000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「SlaveOffset」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可 該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータをパルス単位に変換したときに符号付き 40 ビットの範囲を超えている。		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	指令現在位置カウント選択範囲外			イベントコード	54950000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CmdPosMode」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	主軸ギア比分子範囲外			イベントコード	54960000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「RatioNumeratorMaster」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可。該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	主軸ギア比分母範囲外			イベントコード	54970000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「RatioDenominatorMaster」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可。該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	補助軸ギア比分子範囲外			イベントコード	54980000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「RatioNumeratorAuxiliary」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可。該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	補助軸ギア比分母範囲外			イベントコード	54990000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「RatioDenominatorAuxiliary」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可。該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	主軸位置種別選択範囲外			イベントコード	549A0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「ReferenceTypeMaster」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可。該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	補助軸位置種別選択範囲外			イベントコード	549B0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「ReferenceTypeAuxiliary」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当従軸の動作不可。該当従軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	目標位置リングカウンタ範囲外			イベントコード	549C0000Hex	
内容	実行された命令の目標位置がリングカウンタの範囲外のため、動作することができません。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸の動作不可。該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	リングカウンタの範囲に 0 が含まれない設定のときに、高速原点復帰が実行された。		リングカウンタの範囲に 0 が含まれない設定のときは、高速原点復帰を実行することはできません。高速原点復帰を行わないようにプログラムを修正してください。または該当軸のリングカウンタの範囲に 0 が含まれる設定になるよう変更してください。		リングカウンタの範囲に 0 が含まれない設定のときは、高速原点復帰を実行することはできません。高速原点復帰を行わないようにプログラムを作成してください。または該当軸のリングカウンタの範囲に 0 が含まれる設定になるようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	軸グループ構成軸設定範囲外			イベントコード	549D0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「Axes」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸グループ	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸グループの動作不可。該当軸グループの軸動作中は減速停止		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
	軸グループの構成軸を割り付けているタスクが同一でない。		該当命令の入力変数「Axes」で指定される軸を、すべて同一タスクに割り付けてください。		軸グループの構成軸には、同一タスクに割り付けられている軸を指定してください。	
付属情報	付属情報 1：異常の詳細 01Hex: 型指定異常 02Hex: 配列の要素数が構成軸数より小さい 03Hex: 指定した軸番号が重複、指定した軸番号の軸種別が対象外、指定した軸番号が範囲外 04Hex: 指定した軸番号の軸が単軸位置制御軸であるため構成軸に設定できない					
注意点／備考	なし					

イベント名	軸使用設定範囲外			イベントコード	549E0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「AxisUse」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通／軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	使用軸に対する命令の実行で異常が発生した場合は軸の異常となり、未使用軸に対する命令の実行で異常が発生した場合は MC 共通の異常となります。					

イベント名	原点復帰パラメータ設定範囲外			イベントコード	57000000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「HomingParameter」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	付属情報 1: 異常の詳細 1: 原点復帰動作範囲外、2: 原点入力信号範囲外、3: 原点復帰開始方向範囲外、4: 原点検出方向範囲外、5: 正方向限界入力時動作範囲外、6: 負方向限界入力時動作範囲外、7: 原点復帰速度範囲外、8: 原点復帰アプローチ速度範囲外、9: 原点復帰加速度範囲外、10: 原点復帰減速度範囲外、11: 原点復帰ジャーク範囲外、12: 原点入力マスク距離範囲外、13: 原点位置オフセット範囲外、14: 原点復帰押し当て時間範囲外、15: 原点復帰補正値範囲外、16: 原点補正速度範囲外、100: 原点入力マスク距離がパルス単位変換後 40 ビットを超えている、101: 原点入力マスク距離がリング長を超えている、102: 原点復帰補正値がパルス単位変換後 40 ビットを超えている、103: 原点復帰補正値がリング長を超えている、104: 原点位置オフセットがパルス単位変換後 40 ビットを超えている、105: 原点位置オフセットがリング範囲外、106: 原点復帰速度が最高速度を超えている、107: 原点復帰アプローチ速度が最高速度を超えている、108: 原点復帰アプローチ速度≦原点復帰速度となっていない、109: 原点復帰補正速度≦最高速度となっていない、110: 原点復帰加速度が最大加速度を超えている、111: 原点復帰減速度が最大減速度を超えている					
注意点／備考	なし					

イベント名	軸未使用切り替え異常			イベントコード	57020000Hex	
内容	停止中でない、または指令速度飽和中の軸に対して MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	停止中でない、または指令速度飽和中の軸に対して MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行した。		異常解除を実行し、軸が停止しているとき、指令速度飽和中でないときに MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行してください。軸変数の「Status.Disabled」または「Status.Standstill」が TRUE のとき、その軸は停止中です。軸変数の「Details.VelLimit」が TRUE のとき、その軸は指令速度飽和中です。		軸が停止しているとき、指令速度飽和中でないときに MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	軸使用切り替え不可			イベントコード	57030000Hex	
内容	使用実軸最大数または使用モーション制御サーボ軸最大数を超えるように MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	使用実軸最大数を超えるように MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行した。		使用している CPU ユニットの使用実軸最大数を超えないようにプログラムを修正してください。		使用している CPU ユニットの使用実軸最大数を超えないようにプログラムを作成してください。	
	使用モーション制御サーボ軸最大数を超えるように MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行した。		使用している CPU ユニットの使用モーション制御サーボ軸最大数を超えないようにプログラムを修正してください。		使用している CPU ユニットの使用モーション制御サーボ軸最大数を超えないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	付属情報 1: 異常の発生要因 • 1: 使用実軸最大数を超えた • 2: 使用モーション制御サーボ軸最大数を超えた					
注意点／備考	なし					

イベント名	軸使用切り替え時モーション制御パラメータ設定異常			イベントコード	57200000Hex	
内容	使用軸に切り替えた軸のモーション制御パラメータ設定が不正です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令で、未使用軸から使用軸に切り替えた軸のモーション制御パラメータ設定が正しくない。		Sysmac Studio を使用して、異常が発生した軸の［軸使用］を［使用軸］に変更し、異常箇所を確認して修正してください。異常が発生しなければ［未使用軸］に再変更してダウンロードしてください。		［使用軸］の設定で正常に動作することを確認してから、［未使用軸］としてダウンロードしてください。	
	モーション制御パラメータ設定のダウンロード中に電源断した。		Sysmac Studio からモーション制御パラメータ設定をダウンロードしてください。		パラメータ設定の保存中に電源断しないでください。	
	不揮発性メモリの故障、または不揮発性メモリの寿命		上記の処置で本異常が解除されない場合は、CPU ユニットを交換してください。		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	軸使用切り替え時必須プロセスデータオブジェクト未設定			イベントコード	57210000Hex	
内容	使用軸に切り替えた軸の軸種別の必須オブジェクトが設定されていません。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	使用軸に切り替えた軸の軸種別の必須オブジェクトが PDO マッピング設定に設定されていない。		Sysmac Studio の［PDO マッピング設定の編集］で、異常が発生した軸の必須オブジェクトを設定してください。 必須オブジェクトについては、ユーザーズマニュアル モーション制御編の PDO マッピングの記載を参照してください。		［使用軸］の設定で正常に動作することを確認してから、［未使用軸］としてダウンロードしてください。	
	モーション制御パラメータ設定のダウンロード中に電源断した。		Sysmac Studio からモーション制御パラメータ設定をダウンロードしてください。		パラメータ設定の保存中に電源断しないでください。	
	不揮発性メモリの故障、または不揮発性メモリの寿命。		上記の処置で本異常が解除されない場合は、CPU ユニットを交換してください。		なし	
	［軸使用］が［未使用軸（使用軸に切替不可）］に設定されている軸に対して MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令が実行された。		［軸使用］が［未使用軸（使用軸に切替不可）］に設定されている軸に対して MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行しないようにプログラムを修正してください。		［軸使用］が［未使用軸（使用軸に切替不可）］に設定されている軸に対して MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令を実行しないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	モーション命令多重起動不可（主軸）			**イベントコード**	572F0000Hex	
内容	命令多重起動時に変更できない入出力変数「Master」を変更しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸	**検出タイミング**	命令多重起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令多重起動時に変更できない入出力変数「Master」を変更		該当命令の多重起動時に入出力変数「Master」の値を変更しないようにプログラムを修正してください。		該当命令の多重起動時に入出力変数「Master」の値を変更しないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	モーション命令多重起動不可（位置種別選択）			**イベントコード**	57300000Hex	
内容	命令多重起動時に変更できない入出力変数「ReferenceType」を変更しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸	**検出タイミング**	命令多重起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令多重起動時に変更できない入出力変数「ReferenceType」を変更		該当命令の多重起動時に入出力変数「ReferenceType」の値を変更しないようにプログラムを修正してください。		該当命令の多重起動時に入出力変数「ReferenceType」の値を変更しないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	軸パラメータ書込不可			**イベントコード**	573A0000Hex	
内容	未使用軸以外の軸に対して該当命令を起動しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	MC 共通	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	使用軸または未作成軸に対して該当命令を起動した。		MC_ChangeAxisUse（軸使用変更）命令で、対象軸を未使用軸に変更した後に該当命令を起動するようにプログラムを修正してください。		該当命令の起動時に、対象軸が未使用軸となるようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	軸パラメータ設定範囲外			**イベントコード**	573B0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「AxisParameter」に指定されたパラメータが有効範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	MC 共通	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		

システム定義変数	**変数名**	**データ型**	**名称**
	_MC_COM.MFaultLvl.Active	BOOL	MC 共通 軽度フォールト発生中
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**	**処置対策**	**再発防止**
	命令の入力変数「AxisParameter」に指定されたパラメータが入力変数の範囲外	該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。 範囲を超えているパラメータまたはパラメータ間の不整合事項は付属情報で確認できます。	命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。 入力変数の有効範囲はMC_WriteAxisParameter（軸パラメータ書込）命令を参照してください。

付属情報

付属情報 1: 異常の詳細

• 範囲チェックの詳細コード

0000Hex: 表示単位範囲外、0001Hex: モータ 1 回転のパルス数範囲外、0002Hex: モータ 1 回転の移動量範囲外、0003Hex: ワーク側 1 回転の移動量範囲外、0004Hex: ワーク側ギア比範囲外、0005Hex: モータ側ギア比範囲外、0100Hex: 最高速度範囲外、0101Hex: 起動速度範囲外、0102Hex: ジョグ最高速度範囲外、0103Hex: 最大加速度範囲外、0104Hex: 最大減速度範囲外、0105Hex: 加減速オーバー範囲外、0106Hex: 反転時動作範囲外、0107Hex: 速度警告値範囲外、0108Hex: 加速度警告値範囲外、0109Hex: 減速度警告値範囲外、010AHex: 正方向トルク警告値範囲外、010BHex: 負方向トルク警告値範囲外、010CHex: インポジション幅範囲外、010DHex: インポジションチェック時間範囲外、010EHex: フィードバック速度フィルタ時定数範囲外、010FHex: 原点位置範囲範囲外、0200Hex: 即停止入力停止方法範囲外、0201Hex: 限界入力停止方法範囲外、0202Hex: ドライバエラーリセット監視時間範囲外、0203Hex: 正方向トルク制限上限値範囲外、0204Hex: 負方向トルク制限上限値範囲外、0300Hex: ソフトウェアリミット機能範囲外、0301Hex: 正方向ソフトウェアリミット範囲外、0302Hex: 負方向ソフトウェアリミット範囲外、0303Hex: 位置偏差オーバー値範囲外、0304Hex: 位置偏差警告値範囲外、0400Hex: カウントモード範囲外、0401Hex: リングカウンタ上限設定値範囲外、0402Hex: リングカウンタ下限設定値範囲外、0500Hex: 原点復帰動作範囲外、0501Hex: 原点入力信号範囲外、0502Hex: 原点復帰開始方向範囲外、0503Hex: 原点検出方向範囲外、0504Hex: 正方向限界入力時動作範囲外、0505Hex: 負方向限界入力時動作範囲外、0506Hex: 原点復帰速度範囲外、0507Hex: 原点復帰アプローチ速度範囲外、0508Hex: 原点復帰加速度範囲外、0509Hex: 原点復帰減速度範囲外、050AHex: 原点復帰ジャーク範囲外、050BHex: 原点入力マスク距離範囲外、050CHex: 原点位置オフセット範囲外、050DHex: 原点復帰押し当て時間範囲外、050EHex: 原点復帰補正値範囲外、050FHex: 原点復帰補正速度範囲外

• 整合チェックの詳細コード

1000Hex: ワーク側 1 回転の移動量×ワーク側ギア比／モータ側ギア比の値が 0.000000001～2^{32}-1 の範囲外である、1001Hex: モータ 1 回転のパルス数×モータ側ギア比の値が 40 ビットを超えている、1100Hex: パルス単位変換後の最高速度が上限値を超えている *1、1101Hex: 起動速度が最高速度を超えている、1102Hex: ジョグ最高速度が最高速度を超えている、1103Hex: インポジション幅がパルス単位変換後 40 ビットを超えている、1104Hex: 原点位置範囲がパルス単位変換後 40 ビットを超えている、1300Hex: 正方向ソフトウェアリミットがパルス単位変換後 40 ビットを超えている、1301Hex: 負方向ソフトウェアリミットがパルス単位変換後 40 ビットを超えている、1302Hex: 正方向ソフトウェアリミット＞負方向ソフトウェアリミットとなっていない、1303Hex: 位置偏差オーバー値がパルス単位変換後 40 ビットを超えている、1304Hex: 位置偏差オーバー値≧位置偏差警告値となっていない、1400Hex: リングカウンタ上限設定値がパルス単位変換後 40 ビットを超えている、1401Hex: リングカウンタ下限設定値がパルス単位変換後 40 ビットを超えている、1402Hex: リングカウンタ上限設定値＞リングカウンタ下限設定値となっていない、1403Hex: ｜リングカウンタ上限設定値－リングカウンタ下限設定値｜がパルス単位変換後 2 以上となっていない、1500Hex: 原点復帰速度が最高速度を超えている、1501Hex: 原点復帰アプローチ速度≦原点復帰速度となっていない、1502Hex: 原点復帰加速度が最大加速度を超えている、1503Hex: 原点復帰減速度が最大減速度を超えている、1504Hex: 原点入力マスク距離がパルス単位変換後 40 ビットを超えている、1505Hex: 原点入力マスク距離がリング長を超えている、1506Hex: 原点位置オフセットがパルス単位変換後 40 ビットを超えている、1507Hex: 原点位置オフセットがリング範囲外、1508Hex: 原点復帰補正値の絶対値がパルス単位変換後 40 ビットを超えている、1509Hex: 原点復帰補正値の絶対値がリング長を超えている、150AHex: 原点復帰補正速度≦最高速度となっていない

（注）複数の異常が発生している場合でも、表示されるコードはひとつだけです。表示の優先順位は「範囲チェックの詳細コード」→「整合チェックの詳細コード」です。

注意点／備考	なし

*1. 最高速度の上限値は、2,147,483,647Hz です。

イベント名	カムプロパティ設定範囲外			イベントコード	573C0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CamProperty」に指定されたパラメータが有効範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「CamProperty」に指定されたパラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。 範囲を超えているパラメータは付属情報で確認できます。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	付属情報 1: 異常の詳細 • 0000Hex: 初期速度範囲外 • 0001Hex: 初期加速度範囲外 • 0002Hex: サイクルタイム範囲外					
注意点／備考	なし					

イベント名	カムノード設定範囲外			イベントコード	573D0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータが有効範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。 範囲を超えているパラメータは付属情報で確認できます。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	付属情報 1: 異常の詳細 • 0000Hex: 主軸位相範囲外 • 0001Hex: 従軸変位範囲外 • 0002Hex: 曲線形状範囲外 • 0003Hex: 接続速度範囲外 • 0004Hex: 接続加速度範囲外 • 0005Hex: 位相間隔幅範囲外 付属情報 2: 異常となったノードポイントの要素番号					
注意点／備考	なし					

イベント名	カムノード型指定不正			イベントコード	573E0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータが_sMC_CAM_NODE 型の配列変数以外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータが_sMC_CAM_NODE 型の配列変数以外		該当命令の入力変数に sMC_CAM_NODE 型の配列変数を指定するようにプログラムを修正してください。		該当命令の入力変数に sMC_CAM_NODE 型の配列変数を指定するようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	カムテーブル生成ノード数不足			イベントコード	573F0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータの配列変数で、要素番号 0 の「Phase」の値が「0」です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータの配列変数で、要素番号 0 の「Phase」（主軸位相）の値が「0」		入力変数「CamNodes」に指定するパラメータの配列変数で、要素番号 0 の「Phase」（主軸位相）の値が「0」以外となるようにプログラムを修正してください。		入力変数「CamNodes」に指定するパラメータの配列変数で、要素番号 0 の「Phase」（主軸位相）の値が「0」以外となるようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	カムノード主軸位相非昇順			イベントコード	57400000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータの配列変数で、「Phase」の値が要素番号順に昇順となっていません。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	MC 共通	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入力変数「CamNodes」に指定されたパラメータの配列変数で、「Phase」（主軸位相）の値が要素番号順に昇順となっていない。または、有効桁 8 桁め以降の切り捨ての結果、非昇順となった。		入力変数「CamNodes」に指定するパラメータの配列変数で、「Phase」（主軸位相）の値が要素番号順に昇順となるようにプログラムを修正してください。		入力変数「CamNodes」に指定するパラメータの配列変数で、「Phase」（主軸位相）の値が要素番号順に昇順となるようにプログラムを作成してください。	
付属情報	付属情報 1: 異常となったノードポイントの要素番号					
注意点／備考	なし					

イベント名	カムテーブル生成データ点数過多			**イベントコード**	57410000Hex	
内容	生成するカムデータ数が、モーション制御命令の入力変数「CamTable」で指定したカムデータ変数の配列の要素数を超えています。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	MC 共通	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	生成するカムテーブルのカムデータ数が、命令の入力変数「CamTable」で指定したカムデータ変数の配列の要素数を超えている。		生成するカムテーブルのカムデータ数が、命令の入力変数「CamTable」で指定したカムデータ変数の配列の要素数を超えないようにプログラムを修正してください。 生成するカムテーブルのカムデータ数は MC_GenerateCamTable（カムテーブル生成）命令を参照してください。		生成するカムテーブルのカムデータ数が、命令の入力変数「CamTable」で指定したカムデータ変数の配列の要素数を超えないようにプログラムを作成してください。 生成するカムテーブルのカムデータ数は MC_GenerateCamTable（カムテーブル生成）命令を参照してください。	
付属情報	付属情報 1: 異常となったノードポイントの要素番号					
注意点／備考	なし					

イベント名	カムテーブル生成変位オーバーフロー			**イベントコード**	57420000Hex	
内容	生成するカムテーブルの「Distance」が REAL 型で表現できる範囲を超えています。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	MC 共通	**検出タイミング**	命令起動時／命令実行中
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	生成するカムテーブルの「Distance」が REAL 型で表現できる範囲を超えている。		入力変数「CamNodes」の「Curve」（曲線形状）に 3 次曲線または 5 次曲線を指定している場合、「Distance」がオーバーフローしないように「InitVel」（初期速度）、「ConnectingVel」（接続速度）、「ConnectingAcc」（接続加速度）の値を修正してください。 「Distance」の計算方法は MC_GenerateCamTable（カムテーブル生成）命令を参照してください。		入力変数「CamNodes」の「Curve」（曲線形状）に 3 次曲線または 5 次曲線を指定している場合、「Distance」がオーバーフローしないように「InitVel」（初期速度）、「ConnectingVel」（接続速度）、「ConnectingAcc」（接続加速度）の値を指定してください。 「Distance」の計算方法は MC_GenerateCamTable（カムテーブル生成）命令を参照してください。	
付属情報	付属情報 1: 異常となったノードポイントの要素番号					
注意点／備考	なし					

イベント名	生成中止カムテーブルの使用			**イベントコード**	57430000Hex	
内容	該当命令の入力変数「CamTable」に生成中止されたカムデータ変数が指定されています。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	MC 共通／軸	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_COM.MFaultLvl.Active		BOOL		MC 共通 軽度フォールト発生中	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	MC_GenerateCamTable（カムテーブル生成）命令の異常で生成中止されたカムデータ変数が、該当命令の入力変数「CamTable」に指定されている。		MC_GenerateCamTable（カムテーブル生成）命令の出力変数「ErrorID」（エラーコード）、「ErrorParameterCode」（パラメータ詳細コード）、「ErrorNodePointIndex」（ノードポイント要素番号）を確認し、正常なカムデータ変数を生成するようにプログラムを修正してください。		MC_GenerateCamTable（カムテーブル生成）命令が正常なカムデータ変数を生成するようにプログラムを作成してください。または、MC_GenerateCamTable（カムテーブル生成）命令が正常に完了した場合だけ、該当命令を起動するようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	実行 ID 設定範囲外			**イベントコード**	57490000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「ExecID」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当軸の軸動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力変数「ExecID」に指定されたパラメータが入力変数の範囲外		命令の入力変数「ExecID」に指定される入力パラメータが範囲内になるようにプログラムを修正してください。		命令の入力変数「ExecID」に指定される入力パラメータが範囲内になるようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	位置オフセット範囲外			**イベントコード**	574A0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「OffsetPosition」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当軸の動作不可。該当軸の動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力パラメータをパルス単位に変換したときに符号付き 40 ビットの範囲を超えている。		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	PDS 状態遷移指令選択範囲外			**イベントコード**	574B0000Hex	
内容	モーション制御命令の入力変数「TransitionCmd」に指定されたパラメータが範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当軸の動作不可。該当軸の動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	命令の入力パラメータが入力変数の範囲外		該当命令で入力変数の範囲を超えないようにパラメータを修正してください。		命令への入力パラメータが入力変数の範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	カムモニタモード選択設定範囲外			**イベントコード**	57510000Hex *1	
内容	モーション制御命令の入力変数「CamMonitorMode」に指定されたカムモニタモード選択が範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当軸の動作不可。該当軸の動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	カムモニタモード選択が設定の範囲外		正しいカムモニタモード選択に修正してください		カムモニタモード選択を正しく設定してください	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

*1. コントローラのユニットバージョン Ver.1.21 以降で発生するイベントです。

イベント名	カムモニタ値データ型不一致			**イベントコード**	57520000Hex *1	
内容	モーション制御命令の入出力変数「CamMonitorValue」に指定されたカムモニタ値変数のデータ型がカムモニタモード選択と不一致です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当軸の動作不可。該当軸の動作中は減速停止		
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	カムモニタ値に指定した変数のデータ型がカムモニタモード選択と不一致		正しいカムモニタ値に指定した変数のデータ型に修正してください		カムモニタ値に指定した変数のデータ型を正しく設定してください	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

*1. コントローラのユニットバージョン Ver.1.21 以降で発生するイベントです。

イベント名	目標位置正方向ソフトウェアリミットオーバー			**イベントコード**	64400000Hex	
内容	指定した位置が正方向ソフトウェアリミットの範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸／軸グループ	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	発生源詳細が「軸」の場合: 該当軸の動作不可。該当軸の動作中は減速停止 発生源詳細が「軸グループ」の場合: 該当軸グループの動作不可。該当軸グループの動作中は減速停止		

システム定義変数	**変数名**	**データ型**	**名称**
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸 軽度フォールト発生中
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸グループ 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**	**処置対策**	**再発防止**
	命令の入力変数「Position」に指定されたパラメータが正方向ソフトウェアリミットの範囲外	該当命令の入力変数「Position」で指定されているパラメータを正方向ソフトウェアリミットの範囲内になるように修正してください。	命令の入力変数「Position」に指定される入力パラメータが正方向ソフトウェアリミットの範囲内になるようにしてください。
	開始位置が正方向ソフトウェアリミットの範囲外で、ソフトウェアリミットの範囲とは反対の方向への動作を指定した命令を実行	該当命令での移動方向が正方向ソフトウェアリミット範囲内に向かう方向になるようにプログラムを修正してください。	開始位置が正方向ソフトウェアリミット範囲外の場合は、移動方向が正方向ソフトウェアリミット範囲内に向かう方向になるようにプログラムを作成してください。
	通過点指定されているMC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令の入力変数「AuxPoint」に指定されたパラメータが正方向ソフトウェアリミットの範囲外	該当命令の入力変数「AuxPoint」で指定されているパラメータを正方向ソフトウェアリミットの範囲内になるように修正してください。	通過点指定されているMC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令の入力変数「AuxPoint」で指定されているパラメータが正方向ソフトウェアリミットの範囲内になるようにしてください。

付属情報	付属情報 1: 発生源詳細により異なる。 • 軸の場合: 「0」 • 軸グループの場合: 論理軸番号
注意点／備考	なし

イベント名	目標位置負方向ソフトウェアリミットオーバー			**イベントコード**	64410000Hex	
内容	指定した位置が負方向ソフトウェアリミットの範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸／軸グループ	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	発生源詳細が「軸」の場合: 該当軸の動作不可の該当軸。動作中は減速停止 発生源詳細が「軸グループ」の場合: 該当軸グループの動作不可。該当軸グループの動作中は減速停止		

システム定義変数	**変数名**	**データ型**	**名称**
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸 軽度フォールト発生中
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸グループ 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**	**処置対策**	**再発防止**
	命令の入力変数「Position」に指定されたパラメータが負方向ソフトウェアリミットの範囲外	該当命令の入力変数「Position」で指定されているパラメータを負方向ソフトウェアリミットの範囲内になるように修正してください。	命令の入力変数「Position」に指定される入力パラメータが負方向ソフトウェアリミットの範囲内になるようにしてください。
	開始位置が負方向ソフトウェアリミットの範囲外で、ソフトウェアリミットの範囲とは反対の方向への動作を指定した命令を実行	該当命令での移動方向が負方向ソフトウェアリミット範囲内に向かう方向になるようにプログラムを修正してください。	開始位置が負方向ソフトウェアリミット範囲外の場合は、移動方向が負方向ソフトウェアリミット範囲内に向かう方向になるようにプログラムを作成してください。
	通過点指定されているMC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令の入力変数「AuxPoint」に指定されたパラメータが負方向ソフトウェアリミットの範囲外	該当命令の入力変数「AuxPoint」で指定されているパラメータを負方向ソフトウェアリミットの範囲内になるように修正してください。	通過点指定されているMC_MoveCircular2D（2 軸円弧補間）命令の入力変数「AuxPoint」で指定されているパラメータが負方向ソフトウェアリミットの範囲内になるようにしてください。

付属情報	付属情報 1: 発生源詳細により異なる。 • 軸の場合: 「0」 • 軸グループの場合: 論理軸番号
注意点／備考	なし

イベント名	指令位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中			**イベントコード**	64420000Hex	
内容	指令位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中に、位置決め、オーバーフロー／アンダーフロー方向への命令、または方向を特定できない命令を実行しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		**発生源詳細**	軸	**検出タイミング**	命令起動時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当軸の動作不可。該当軸の動作中は減速停止		

システム定義変数	**変数名**	**データ型**	**名称**
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active	BOOL	軸 軽度フォールト発生中

発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**	**処置対策**	**再発防止**
	指令位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中に以下を行った。 • 位置決めの指令を実行した。 • オーバーフロー／アンダーフロー方向への連続制御指令を実行した。 • 方向を特定できない指令（同期機能、トルク制御）を実行した。	異常解除を実行し、原点復帰あるいは現在位置プリセットにより、オーバーフロー／アンダーフロー状態を解除してください。	オーバーフロー／アンダーフローを発生させないようにしてください。

付属情報	なし
注意点／備考	なし

イベント名	正方向限界入力中			イベントコード	64430000Hex	
内容	正方向限界入力が「ON」の状態で正方向に動作する命令を実行しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸／軸グループ	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	発生源詳細が「軸」の場合: 該当軸の動作不可 発生源詳細が「軸グループ」の場合: 該当軸グループの動作不可		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	正方向限界入力が「ON」の状態で正方向に動作する命令を実行、または正方向限界入力が「ON」の状態で動作方向を指定しない命令を実行。正方向限界入力が「ON」の状態で軸グループ動作命令を実行		異常解除を実行し、負方向への復帰動作を行ってください。軸グループ動作命令の実行中に異常が発生した場合は、異常が発生した軸グループを無効にしたうえで上記復帰動作を行なってください。再度本異常が発生する場合は、正方向限界信号の接続、正方向限界入力の論理設定、起動指令の実行条件を確認し、間違いを修正してください。 論理設定は軸パラメータとスレーブ側の設定の両方を確認してください。		正方向限界信号の接続、正方向限界入力の論理設定、起動命令の実行条件に間違いがないことを確認してください。 論理設定は軸パラメータとスレーブ側の設定の両方を確認してください。	
付属情報	付属情報 1: 発生源詳細により異なる。 • 軸の場合: 「0」 • 軸グループの場合: 論理軸番号					
注意点／備考	なし					

イベント名	負方向限界入力中			イベントコード	64440000Hex	
内容	負方向限界入力が「ON」の状態で負方向に動作する命令を実行しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸／軸グループ	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	発生源詳細が「軸」の場合: 該当軸の動作不可 発生源詳細が「軸グループ」の場合: 該当軸グループの動作不可		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
	_MC_GRP[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸グループ 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	負方向限界入力が「ON」の状態で負方向に動作する命令を実行、または負方向限界入力が「ON」の状態で動作方向を指定しない命令を実行。負方向限界入力が「ON」の状態で軸グループ動作命令を実行		異常解除を実行し、正方向への復帰動作を行ってください。軸グループ動作命令の実行中に異常が発生した場合は、異常が発生した軸グループを無効にしたうえで上記復帰動作を行なってください。再度本異常が発生する場合は、負方向限界信号の接続、負方向限界入力の論理設定、起動指令の実行条件を確認し、間違いを修正してください。 論理設定は軸パラメータとスレーブ側の設定の両方を確認してください。		負方向限界信号の接続、負方向限界入力の論理設定、起動命令の実行条件に間違いがないことを確認してください。 論理設定は軸パラメータとスレーブ側の設定の両方を確認してください。	
付属情報	付属情報 1: 発生源詳細により異なる。 • 軸の場合: 「0」 • 軸グループの場合: 論理軸番号					
注意点／備考	なし					

イベント名	サーボ主回路電源オフ状態			イベントコード	74220000Hex	
内容	サーボドライバの主回路電源が「OFF」の状態で、サーボ ON を実行しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当軸のサーボ「OFF」		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].MFaultLvl.Active		BOOL		軸 軽度フォールト発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	サーボドライバの主回路電源「OFF」状態で、サーボ ON 実行		本異常が発生している軸のサーボドライバの主回路電源を「ON」してからサーボ ON を実行してください。		サーボドライバの主回路電源を「ON」してからサーボ ON を実行してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	フィードバック位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中			イベントコード	57220000Hex	
内容	フィードバック位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中に、実行できない命令を起動しました。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	フィードバック位置オーバーフローまたはアンダーフローの発生中に、実行できない命令を起動した。		異常解除を実行し、「現在位置変更」または「原点復帰」により、オーバーフローまたはアンダーフロー状態を解除してください。		オーバーフローまたはアンダーフローが発生しないようにプログラムを作成してください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	スイッチ構造体のトラック番号設定範囲外			イベントコード	57230000Hex	
内容	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「TrackNumber」の値が範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外		該当命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバが有効範囲を超えないように値を修正してください。		命令の入出力変数に指定する構造体型変数のメンバの値が有効範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	スイッチ構造体の ON 開始位置設定範囲外			イベントコード	57240000Hex	
内容	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「FirstOnPosition」の値が範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外		該当命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバが有効範囲を超えないように値を修正してください。		命令の入出力変数に指定する構造体型変数のメンバの値が有効範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	スイッチ構造体の ON 終了位置設定範囲外			イベントコード	57250000Hex	
内容	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「LastOnPosition」の値が範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外		該当命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバが有効範囲を超えないように値を修正してください。		命令の入出力変数に指定する構造体型変数のメンバの値が有効範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	スイッチ構造体の方向選択範囲外			イベントコード	57260000Hex	
内容	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「AxisDirection」の値が範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外		該当命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバが有効範囲を超えないように値を修正してください。		命令の入出力変数に指定する構造体型変数のメンバの値が有効範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	スイッチ構造体のスイッチモード選択範囲外		イベントコード	57270000Hex		
内容	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「CamSwitchMode」の値が範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外		該当命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバが有効範囲を超えないように値を修正してください。		命令の入出力変数に指定する構造体型変数のメンバの値が有効範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	スイッチ構造体の ON 時間設定範囲外		イベントコード	57280000Hex		
内容	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「Duration」の値が範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外		該当命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバが有効範囲を超えないように値を修正してください。		命令の入出力変数に指定する構造体型変数のメンバの値が有効範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	トラックオプション構造体の ON 時刻補正設定範囲外		イベントコード	57290000Hex		
内容	モーション制御命令の入出力変数「TrackOptions」に指定した「OnCompensation」の値が範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外		該当命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバが有効範囲を超えないように値を修正してください。		命令の入出力変数に指定する構造体型変数のメンバの値が有効範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	トラックオプション構造体の OFF 時刻補正設定範囲外			イベントコード	572A0000Hex	
内容	モーション制御命令の入出力変数「TrackOptions」に指定した「OffCompensation」の値が範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバの値が範囲外		該当命令の入出力変数に指定した構造体型変数のメンバが有効範囲を超えないように値を修正してください。		命令の入出力変数に指定する構造体型変数のメンバの値が有効範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	スイッチ構造体型変数の配列要素数範囲外			イベントコード	572B0000Hex	
内容	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	異常解除	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外		該当命令の入出力変数に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲を超えないように修正してください。		命令の入出力変数に指定する構造体型変数の配列の要素数が範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	出力信号構造体型変数の配列要素数範囲外			イベントコード	572C0000Hex	
内容	モーション制御命令の入出力変数「Outputs」に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外		該当命令の入出力変数に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲を超えないように修正してください。		命令の入出力変数に指定する構造体型変数の配列の要素数が範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	トラックオプション構造体型変数の配列要素数範囲外			イベントコード	572D0000Hex	
内容	モーション制御命令の入出力変数「TrackOptions」に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲外		該当命令の入出力変数に指定した構造体型変数の配列の要素数が範囲を超えないように修正してください。		命令の入出力変数に指定する構造体型変数の配列の要素数が範囲を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	出力信号とトラックオプションの配列要素数不一致			イベントコード	572E0000Hex	
内容	モーション制御命令の入出力変数「Outputs」と「TrackOptions」に指定した構造体型変数の配列の要素数が一致していません。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定した出力信号構造体型変数とトラックオプション構造体型変数の配列の要素数が一致していない。		該当命令の入出力変数に指定した出力信号構造体型変数とトラックオプション構造体型変数の配列の要素数が一致するように修正してください。		命令の入出力変数に指定する出力信号構造体型変数とトラックオプション構造体型変数の配列の要素数が一致するようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	スイッチ構造体の同一トラック指定数範囲外			イベントコード	57310000Hex	
内容	モーション制御命令の入出力変数「Switches」に指定した「TrackNumber」の同一トラック番号の数が範囲外です。					
発生源	モーション制御機能モジュール		発生源詳細	軸	検出タイミング	命令起動時
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_MC_AX[*].Obsr.Active		BOOL		軸 監視情報発生中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	命令の入出力変数に指定したスイッチ構造体型変数の「TrackNumber」に指定した同一トラック番号の数が 1 トラックに指定可能な個数の範囲外		「TrackNumber」に指定した同一トラック番号の数が 1 トラックに指定可能な個数を超えないように値を修正してください。		「TrackNumber」に指定した同一トラック番号の数が 1 トラックに指定可能な個数を超えないようにしてください。	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

3-3-3　その他のトラブルと処置

本章では、MC 機能モジュールをはじめて使用するとき、または運用開始後に発生するトラブルに対する対処方法を説明します。

事前の確認項目

異常発生時、以下の項目を確認した上で、調査を行ってください。

分類	確認箇所
設置環境	周囲に粉塵はありませんか？
	周囲に混入のおそれのある導電性の異物（金属・カーボンなど）はありませんか？
	周囲の温度は高くありませんか？（仕様の使用周囲温度と比較して）
	周囲の湿気はありませんか？（湿度・水を使用しているなど）
	周囲に腐食性ガスはありませんか？（酸・塩・硫黄など）
	周囲にノイズ源（溶接機・インバータなど）はありませんか？
配線	電源線と信号線が同一配管（ダクト）に配線されていませんか？
	アースは確実に取られていますか？
	電源にはノイズフィルタは付いていますか？
変化	増設工事（溶接工事）は最近されていませんか？
	電源設備の追加は最近されていませんか？
	システム（プログラム含む）の改造／追加などはされていませんか？
事故	近くに落雷はありませんでしたか？
	地絡事故／漏電ブレーカの遮断は起きませんでしたか？
	停電はありませんでしたか？

現象と対策

ここでは、オムロン製サーボドライバ 1S シリーズまたは G5 シリーズとの組み合わせで使用した場合の現象と対策について記載しています。
想定しない動作をする場合は、各種パラメータ設定やカムデータが Sysmac Studio から NY シリーズコントローラへ正しく転送できていない可能性があります。
また、プログラムと MC 機能モジュールの間での変数のやりとりがうまくできていない可能性もあります。
正しいタイミングで変数のやりとりがされているかどうか Sysmac Studio のデータトレース機能で確認してください。

現象	推定原因	確認箇所	対策
モータがロックされない。	MC 機能モジュールからサーボドライバに対して運転指令を出力していない。	プログラムで MC_Power（運転可）命令を実行しているか確認してください。	プログラムを修正してください。
	ドライバの設定異常	ドライバの設定を確認してください。	ドライバの設定を正しく行ってください。
モータが回らない。	サーボドライバの駆動禁止入力が有効となっている。	サーボドライバの駆動禁止入力を確認してください。	サーボドライバの駆動禁止入力を解除してください。 サーボドライバの駆動禁止入力を使用しない設定にしてください。
	ドライバの異常発生	ドライバの異常を確認してください。	異常の場合は、その指示に従ってください。

現象	推定原因	確認箇所	対策
	機械軸がロックしている。	メカリミットに当たっていないか、機械的な巻き込みがないかを確認してください。	手動で機械軸のロックを解除してください。
	NY シリーズ産業用 PC の故障	−	NY シリーズ産業用 PC を交換してください。
原点復帰できない。	異常の発生	異常の内容を確認してください。	異常がある場合は、その指示に従ってください。
	原点近傍入力の誤配線	軸変数の軸入力情報で原点近傍入力センサが ON/OFF するかを確認してください。	正しく配線してください。
	原点入力が正しく配線されていない。	原点入力の配線を確認してください。	正しく配線してください。
	回転方向と限界入力の方向が不一致	限界で反転せずにメカリミットまで動作してしまう場合は、軸変数の軸入力情報で限界入力が ON/OFF するかを確認してください。	限界入力を正しく配線してください。
	限界入力の誤配線	限界入力の配線を確認してください。	正しく配線してください。
	インポジション待ちが FALSE にならない。	サーボドライバのゲインが低くないか確認してください。 インポジション幅が狭くないか確認してください。	サーボドライバのゲインを高くしてください。 インポジション幅を広くしてください。
	原点復帰アプローチ速度が速すぎる。	原点復帰アプローチ速度を確認してください。	MC 機能モジュールの原点復帰アプローチ速度を下げてください。
	軸パラメータが正しく設定されていない。	Sysmac Studio で軸パラメータを確認してください。	軸パラメータを正しく設定したあと、MC 機能モジュールへダウンロードしてください。
	NY シリーズ産業用 PC の故障	−	NY シリーズ産業用 PC を交換してください。
原点復帰した原点が時々変化する。	カップリングなどのメカ的なゆるみ。	モータの軸とカップリング部、その他メカ的な結合部にマジックなどでマーキングしてズレがないかを確認してください。	ズレた結合部の増し締めをしてください。
	Z 相余裕度がない。 原点入力信号の余裕度がない。	サーボモータの 1 回転（エンコーダ 1 回転のパルス数）に近い値、またはゼロ付近の値であれば、センサの取り込みタイミングの微妙な変化によって、モータ 1 回転分のズレが原点復帰時に発生します。	Z 相余裕度のパルスがサーボモータの 1 回転（エンコーダ 1 回転のパルス数）の 1/2 程度になるようにモータのカップリングを外して、1/4 回転程度ずらしてもう一度原点復帰をしてみてください。
モータ回転が不安定	サーボモータのモータ動力線／エンコーダ線の誤配線／欠相など	モータ動力線／エンコーダ線の配線を確認してください。	正しく配線してください。
	モータ軸と機械系を接続しているカップリングの偏心ネジの締め忘れプーリー・ギアのかみ合いによる負荷トルク変動	機械を確認してください。 無負荷（カップリングから先の機械を外す）にして回してみてください。	機械の見直し、調整を行ってください。
	ゲイン調整が不十分	−	サーボモータのオートチューニングを行ってください。 サーボモータのゲインをマニュアル調整してください。

現象	推定原因	確認箇所	対策
	サーボモータ選定ミス（調整できない）	モータ再選定（トルクとイナーシャ比を確認）をしてください。	最適なモータに変更してください。
	サーボモータのモータベアリング破損	サーボドライバの電源を OFF し、ブレーキ付きモータであれば、ブレーキ電源を ON してブレーキを解除してから、モータの動力線を外した状態で（ダイナミックブレーキがかかっている場合があるため）モータの出力軸を手で回してみてください。	サーボモータを交換してください。
	サーボモータのモータ巻き線断線	テスタでモータ動力線の U/V/W 間の抵抗値を確認してください。 バランスが取れていなければ異常です。	サーボモータを交換してください。
回転方向が逆方向	サーボドライバの設定が逆回転の設定になっている。	ジョグ送りで動作させて、ジョグ送り方向と逆方向であれば、サーボドライバの回転方向設定が逆になっています。または、フィードバック信号（A/B 相）が逆になっていて、パラメータで逆回転の設定をしていることがないかを確認してください。	サーボドライバの回転方向を正しく設定し直してください。
	（原点復帰時） 原点近傍センサの極性と原点近傍入力の極性を設定する軸パラメータが不一致	軸パラメータとセンサの極性を再確認してください。	正しい軸パラメータを設定し直してください。
	（原点復帰時） 原点近傍入力の誤配線	軸変数の軸入力情報で原点近傍入力センサが ON/OFF するかを確認してください。	原点近傍入力を正しく配線してください。
起動ができない、位置決め完了が出ない、または遅い。	インポジション幅が狭く位置決め完了に入らない（インポジション幅内になっていないと前の動作が完了していないため次の起動ができない）。	−	インポジション幅を拡げてください。
	サーボドライバのゲインが低い。	−	サーボドライバのゲインを調整してください。
	停止時に外力がかかっていてインポジション幅に入らない。	軸変数の軸入力情報で指令現在位置とフィードバック現在位置の差が、インポジション幅内かどうかを確認してください。	押し当て制御などのように、インポジション幅に入らない停止のしかたをする場合は、偏差カウンタリセットを使用して、強制的に位置決め完了することもできます。
異常音が発生する。	機械の振動	機械の可動部分に異物の浸入、破損、変形、ゆるみがないか点検してください。	不具合箇所を修正してください。
	サーボドライバのゲインの調整が不十分（ゲインが高い）	−	オートチューニングを行ってください。 ゲインをマニュアル調整（下げる）してください。
	モータ選定ミス（調整できない）	モータ再選定（トルクとイナーシャ比を確認）をしてください。	最適なモータに変更してください。

現象	推定原因	確認箇所	対策
	モータ軸と機械を接続しているカップリングが偏心している。	－	モータ／機械の取付けを調整してください。
モータ軸がユラユラ揺れる。	ゲイン調整が不十分（ゲインが低い）	－	オートチューニングを行ってください。 ゲインをマニュアル調整（高くする）してください。
	機械剛性が弱いためゲイン調整ができない。	特に垂直軸、スカラロボット、パレタイザなど軸に曲げ、ねじり荷重が加わるシステムに発生します。	機械剛性を増してください。 ゲインを再調整してください。
	スティックスリップ（粘性の高い静摩擦）が発生する機械構造	－	オートチューニングを行ってください。 ゲインをマニュアル調整してください。
	モータ選定ミス（調整できない）	モータ選定（トルクとイナーシャ比を確認）をしてください。	最適なモータに変更してください。
	故障	－	ドライバを交換してください。 モータを交換してください。
位置ズレする。	位置決めする前から原点位置がずれていた。	「原点復帰した原点が時々変化する」の欄を参照してください。	「原点復帰した原点が時々変化する」の欄を参照してください。
	溶接機・インバータなどからのノイズによる誤動作	近くに溶接機・インバータなどがないか確認してください。	溶接機・インバータなどから分離してください。
	機械系のズレ	ズレが積算されないかを確認（機械の結合部に印を付けてズレを確認します）してください。	機械の締め付け部を増し締めしてください。
Sysmac Studio の MC 試運転機能が使用できない。	他の Sysmac Studio で MC 試運転機能が使用されている。	同じコントローラに他のサポートソフトが接続されていないか確認してください。	他の Sysmac Studio の MC 試運転機能を終了してください。

3-4 EtherNet/IP 機能モジュールの異常

3-4-1 異常一覧

内蔵 EtherNet/IP 関連

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
14220000Hex	EtherNet/IP 処理異常	EtherNet/IP 機能モジュールで致命的な異常を検知しました	• ハードウェア故障		○				P.3-339
04210000Hex	通信コントローラ異常	内蔵 EtherNet/IP ポートの通信コントローラのハードウェア異常を検知しました	• 通信コントローラのハードウェア故障			○			P.3-339
14210000Hex	Identity 情報異常	不揮発性メモリの CIP Identity 情報が正しく読み出せませんでした	• 不揮発性メモリの故障			○			P.3-340
14230000Hex	MAC アドレス異常	不揮発性メモリの MAC アドレスが正しく読み出せませんでした	• 不揮発性メモリの故障			○			P.3-340
34200000Hex	タグデータリンク設定エラー	タグデータリンク通信設定の異常を検知しました	• タグデータリンク設定のダウンロード中の電断 • メモリ異常			○			P.3-341
34230000Hex	IP ルートテーブル設定異常	IP ルーチング機能設定の異常を検知しました	• 設定データ誤り • 内蔵 EtherNet/IP ポート設定のダウンロード中の電断 • メモリ異常			○			P.3-342
34240000Hex	FTP サーバ設定エラー	FTP サーバの設定異常を検知しました	• 設定データ誤り • FTP サーバ設定のダウンロード中の電断 • メモリ異常			○			P.3-343
34250000Hex	NTP クライアント設定エラー	NTP クライアントの設定異常を検知しました	• 設定データ誤り • NTP クライアント設定のダウンロード中の電断 • メモリ異常			○			P.3-343
34260000Hex	SNMP 設定エラー	SNMP エージェント／トラップの設定異常を検知しました	• 設定データ誤り • SNMP エージェント／トラップ設定のダウンロード中の電断 • メモリ異常			○			P.3-344
34270000Hex	タグ解決異常	タグデータリンクに使用しているタグの解決に失敗しました	• ネットワーク変数とタグ設定でサイズが異なる • タグデータリンク設定入出力方向と、コントローラの変数の入出力方向が不一致 • コントローラにタグ設定に該当するネットワーク変数が存在しない • タグデータリンクに使用しているコントローラの変数の「ネットワーク公開属性」が「入力」であり、かつコンスタント属性である			○			P.3-345

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
34280000Hex	Ethernet 基本設定エラー	Ethernet の設定異常を検知しました	• 設定データ誤り • 内蔵 EtherNet/IP ポート設定のダウンロード中の電断 • メモリ異常			○			P.3-346
34290000Hex	IP アドレス設定異常	IP アドレス設定の異常を検知しました	• 設定データ誤り • 内蔵 EtherNet/IP ポート設定のダウンロード中の電断 • BOOTP サーバから取得した IP アドレスが不正 • メモリ異常			○			P.3-347
342A0000Hex	DNS 設定異常	DNS 設定、Hosts 設定の異常を検知しました	• 設定データ誤り • 内蔵 EtherNet/IP ポート設定のダウンロード中の電断 • メモリ異常			○			P.3-348
50010000Hex	コントローラのメモリ容量不足予告	EtherCAT スレーブ構成やネットワーク公開情報などのデータ量が CPU ユニットの規定値を超えました。オンラインエディットなどが使用できない可能性があります	• EtherCAT スレーブ構成やネットワーク公開情報などのデータ量が CPU ユニットの規定値を超えた			○			P.3-348
84030000Hex	DNS サーバ接続失敗	DNS サーバとの接続に失敗しました	• 設定データ誤り • サーバダウン • 通信経路の異常発生			○			P.3-349
84040000Hex	NTP サーバ接続失敗	NTP サーバとの接続に失敗しました	• 設定データ誤り • サーバダウン • 通信経路の異常発生			○			P.3-349
84070000Hex	タグデータリンクコネクション確立失敗	タグデータリンクのコネクションの確立に失敗しました	• オリジネータとターゲットのタグデータリンクのコネクション情報が不一致 • コネクション数の不足			○			P.3-350
84080000Hex	タグデータリンクタイムアウト	タグデータリンクでタイムアウトが発生しました	• ターゲットノードの電源 OFF • ターゲットノードの通信停止 • EtherNet/IP の Ethernet ケーブルのコネクタのはずれ • EtherNet/IP の Ethernet ケーブルの断線 • EtherNet/IP ポートのリンクオフ • ネットワーク通信負荷による、経路上でのパケット損失 • ノイズ			○			P.3-351
84090000Hex	タグデータリンクコネクション確立タイムアウト	タグデータリンクのコネクション確立時にタイムアウトが発生しました	• ターゲットノードの電源 OFF • ターゲットノードの通信停止 • EtherNet/IP の Ethernet ケーブルのコネクタのはずれ • EtherNet/IP の Ethernet ケーブルの断線 • 通信経路の異常発生			○	⊙		P.3-352
840A0000Hex	IP アドレス重複異常	IP アドレスが重複しています	• 内蔵 EtherNet/IP ポートの IP アドレスが、他ノードの IP アドレスと重複している			○			P.3-353
840B0000Hex	BOOTP サーバ接続失敗	BOOTP サーバとの接続に失敗しました	• サーバ設定の誤り • サーバダウン • 通信経路の異常発生			○			P.3-354

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54E00000Hex	変数範囲外アクセス検知	タグデータリンクに使用しているタグ変数に対して、範囲外の値のアクセスを検知しました	• 範囲指定した変数に対して、EtherNet/IP タグデータリンクにて範囲外の値を書き込んだ。または、列挙型の変数に対して、EtherNet/IP タグデータリンクにて列挙子以外の値を書き込んだ				○		P.3-354
84050000Hex	受信バッファフルのためパケット廃棄	パケットの破棄が発生しました	• ネットワークの輻輳が発生				○		P.3-355
84060000Hex	リンクオフ検知	Ethernet のリンクオフを検知しました	• Ethernet ケーブルの断線、ゆるみ、はずれ • スイッチングハブの電源 OFF • 通信速度不一致 • ノイズ • Identity オブジェクトのリセットを実行 • Network Configurator や Sysmac Studio から EtherNet/IP に関する設定のダウンロード／メモリオールクリア • EtherNet/IP の再起動			⊙	○		P.3-356
94010000Hex	タグデータリンク操作（ダウンロード開始）	タグデータリンク設定の変更が開始されました	• タグデータリンク設定の変更が開始された					○	P.3-356
94020000Hex	タグデータリンク操作（ダウンロード完了）	タグデータリンク設定の変更が完了しました	• タグデータリンク設定の変更が完了した					○	P.3-357
94030000Hex	タグデータリンク操作（起動停止）	Network Configurator や Sysmac Studio、専用命令、またはシステム定義変数の操作により、タグデータリンクの起動停止の操作が行われました。または、Network Configurator や Sysmac Studio により、データリンクテーブルをダウンロードしました	• Network Configurator や Sysmac Studio、専用命令、またはシステム定義変数の操作により、タグデータリンクの起動停止の操作が行われた					○	P.3-357
94040000Hex	タグデータリンク操作（起動開始）	Network Configurator や Sysmac Studio、専用命令、またはシステム定義変数の操作により、タグデータリンクの起動開始の操作が行われました。または、Network Configurator や Sysmac Studio により、データリンクテーブルをダウンロードしました	• Network Configurator や Sysmac Studio、専用命令、またはシステム定義変数の操作により、タグデータリンクの起動開始の操作が行われた					○	P.3-358

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
94050000Hex	リンクオン検知	Ethernet のリンク確立を検知しました	• Ethernet のリンク確立を検知した					○	P.3-358
94060000Hex	通信ポートリスタート	内蔵 EtherNet/IP ポートのリスタートが行われました	• 内蔵 EtherNet/IP ポートのリスタートが行われた					○	P.3-359
94070000Hex	全タグデータリンク通信開始	すべてのノードとのタグデータリンクコネクションが正常に確立しました	• すべてのターゲットノードとのタグデータリンクコネクションが正常に確立した					○	P.3-359
94080000Hex	IP アドレス決定	正しく IP アドレスが決定し、Ethernet 通信動作を開始できる状態になりました	• 正しく IP アドレスが決定し、Ethernet 通信動作を開始できる状態になった					○	P.3-359
94090000Hex	BOOTP クライアント起動	BOOTP クライアントが IP アドレス取得のリクエストを開始しました	• BOOTP クライアントが IP アドレス取得のリクエストを開始した					○	P.3-360
940A0000Hex	FTP サーバ起動	FTP サーバが正常に稼働を開始しました	• FTP サーバが正常に稼働を開始した					○	P.3-360
940B0000Hex	NTP クライアント起動	NTP クライアントが正常に起動し、NTP サーバへ時刻取得の要求を開始しました	• NTP クライアントが正常に起動し、NTP サーバへ時刻取得の要求を開始した					○	P.3-360
940C0000Hex	SNMP エージェント起動	SNMP エージェントが正常に稼働を開始しました	• SNMP エージェントが正常に稼働を開始した					○	P.3-361

3-4-2 異常の説明

内蔵 EtherNet/IP 関連

イベント名	EtherNet/IP 処理異常			**イベントコード**	14220000Hex	
内容	EtherNet/IP 機能モジュールで致命的な異常を検知しました					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	通信ポート	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	部分停止フォールト	**復旧方法**	電源再投入	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	EtherNet/IP 通信不可		
ステータス	**NET RUN**		**NET ERR**		**LINK**	
	Stop		Critical Error		－	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	ハードウェア故障		CPU ユニットを交換してください		なし	
付属情報	付属情報 1：システム情報 付属情報 2：システム情報 付属情報 3：システム情報 付属情報 4：システム情報					
注意点／備考	なし					

イベント名	通信コントローラ異常			**イベントコード**	04210000Hex	
内容	内蔵 EtherNet/IP ポートの通信コントローラのハードウェア異常を検知しました					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	通信ポート 1	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	電源再投入	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当通信ポートの EtherNet/IP 通信不可		
ステータス	**NET RUN**		**NET ERR**		**LINK**	
	Stop		Critical Error		－	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_EIP1_LanHwErr		BOOL		通信ポート 1 通信コントローラ異常	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	通信コントローラのハードウェア故障		CPU ユニットを交換してください		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	システム定義変数_EIP1_LanHwErr は一度 TRUE になると、コントローラの電源 OFF→ON 以外では FALSE になりません					

イベント名	Identity 情報異常			**イベントコード**	14210000Hex	
内容	不揮発性メモリの CIP Identity 情報が正しく読み出せませんでした					
発生源	CPU ユニットの場合、EtherNet/IP 機能モジュール。X バスユニットの場合、X バス EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	CIP	**検出タイミング**	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	電源再投入	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当通信ポートの EtherNet/IP 通信不可		
ステータス	**NET RUN**		**NET ERR**		**LINK**	
	−		Critical Error		−	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_EIP_IdentityErr		BOOL		Identity 情報不正	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	不揮発性メモリの故障		CPU ユニットを交換してください		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	MAC アドレス異常			**イベントコード**	14230000Hex	
内容	不揮発性メモリの MAC アドレスが正しく読み出せませんでした					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	通信ポート 1	**検出タイミング**	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	電源再投入	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当通信ポートの EtherNet/IP 通信不可		
ステータス	**NET RUN**		**NET ERR**		**LINK**	
	Stop		Critical Error		−	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_EIP1_MacAdrErr		BOOL		通信ポート 1 MAC アドレス異常	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	不揮発性メモリの故障		CPU ユニットを交換してください		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	システム定義変数_EIP1_MacAdrErr は一度 TRUE になると、コントローラの電源 OFF→ON 以外では FALSE になりません					

イベント名	タグデータリンク設定エラー			イベントコード	34200000Hex	
内容	タグデータリンク通信設定の異常を検知しました					
発生源	CPU ユニットの場合、EtherNet/IP 機能モジュール。X バスユニットの場合、X バス EtherNet/IP 機能モジュール		発生源詳細	CIP	検出タイミング	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	自動復旧（タグデータリンク設定のダウンロード後）／電源再投入／コントローラリセット	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	タグデータリンク通信不可		
ステータス	NET RUN		NET ERR		LINK	
	Connecting		Error		−	
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_EIP_TDLinkCfgErr		BOOL		タグデータリンク設定異常	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	タグデータリンク設定のダウンロード中の電断		下記のいずれかを行ってください • メモリオールクリア • タグデータリンク設定の際ダウンロード • タグデータリンク設定のクリア		タグデータリンク設定のダウンロード中はコントローラの電源を OFF しないでください	
	メモリ異常		上記で復旧しない場合は、CPU ユニットを交換してください		なし	
付属情報	付属情報 1：異常の種別　01Hex：不揮発性メモリアクセス異常、02Hex：設定値に矛盾がある					
注意点／備考	なし					

イベント名	IP ルートテーブル設定異常			**イベントコード**	34230000Hex	
内容	IP ルーチング機能設定の異常を検知しました					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	通信ポート	**検出タイミング**	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	自動復旧（設定のダウンロード後）／電源再投入／コントローラリセット	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当 IP ルーチング機能設定を使った通信不可		

ステータス	**NET RUN**	**NET ERR**	**LINK**
	－	Error	－

システム定義変数	**変数名**	**データ型**	**名称**
	_EIP_IPRTblErr	BOOL	IP ルートテーブル異常

発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**	**処置対策**	**再発防止**
	設定データ誤り	付属情報から異常要因を特定し、正しい設定内容に修正した後、設定を再度ダウンロードしてください	なし
	内蔵 EtherNet/IP ポート設定のダウンロード中の電断	メモリオールクリアまたは設定を再ダウンロードしてください	内蔵 EtherNet/IP ポート設定のダウンロード中はコントローラの電源を OFF しないでください
	メモリ異常	上記で復旧しない場合は、CPU ユニットを交換してください	なし

付属情報	付属情報 1：異常の種別 01Hex：不揮発性メモリアクセス異常、02Hex：設定値に矛盾がある 付属情報 2：異常内容の詳細 00Hex：不揮発性メモリアクセス異常 設定値に矛盾がある場合 11Hex：IP ルータテーブル設定不正、12Hex：Hosts 設定不正 13Hex：デフォルトゲートウェイ不正、 14Hex：IPForward 設定不正、15Hex：NAT 設定不正、16Hex：PacketFilter 設定不正
注意点／備考	付属情報で、異常発生要因を特定できます

イベント名	FTP サーバ設定エラー			イベントコード	34240000Hex	
内容	FTP サーバの設定異常を検知しました					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		発生源詳細	FTP	検出タイミング	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	自動復旧（FTP 設定のダウンロード後）／電源再投入／コントローラリセット	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	FTP 動作不可		
ステータス	NET RUN		NET ERR		LINK	
	－		Error		－	
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	設定データ誤り		付属情報から異常要因を特定し、正しい設定内容に修正した後、設定を再度ダウンロードしてください		なし	
	FTP サーバ設定のダウンロード中の電断		メモリオールクリアまたは設定を再ダウンロードしてください		FTP サーバ設定のダウンロード中はコントローラの電源を OFF しないでください	
	メモリ異常		上記で復旧しない場合は、CPU ユニットを交換してください		なし	
付属情報	付属情報 1：異常の種別　01Hex：不揮発性メモリアクセス異常、02Hex：設定値に矛盾がある					
注意点／備考	付属情報で、異常発生要因を特定できます					

イベント名	NTP クライアント設定エラー			イベントコード	34250000Hex	
内容	NTP クライアントの設定異常を検知しました					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		発生源詳細	NTP	検出タイミング	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	自動復旧（NTP 設定のダウンロード後）／電源再投入／コントローラリセット	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	NTP 動作停止		
ステータス	NET RUN		NET ERR		LINK	
	－		Error		－	
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	設定データ誤り		付属情報から異常要因を特定し、正しい設定内容に修正した後、設定を再度ダウンロードしてください		なし	
	NTP クライアント設定のダウンロード中の電断		メモリオールクリアまたは設定を再ダウンロードしてください		NTP クライアント設定のダウンロード中はコントローラの電源を OFF しないでください	
	メモリ異常		上記で復旧しない場合は、CPU ユニットを交換してください		なし	
付属情報	付属情報 1：異常の種別　01Hex：不揮発性メモリアクセス異常、02Hex：設定値に矛盾がある					
注意点／備考	付属情報で、異常発生要因を特定できます					

イベント名	SNMP 設定エラー			**イベントコード**	34260000Hex	
内容	SNMP エージェント／トラップの設定異常を検知しました					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	SNMP	**検出タイミング**	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	自動復旧（SNMP 設定のダウンロード後）／電源再投入／コントローラリセット	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	SNMP 動作停止		
ステータス	**NET RUN**		**NET ERR**		**LINK**	
	−		Error		−	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	設定データ誤り		付属情報から異常要因を特定し、正しい設定内容に修正した後、設定を再度ダウンロードしてください		なし	
	SNMP エージェント／トラップ設定のダウンロード中の電断		メモリオールクリアまたは設定を再ダウンロードしてください		SNMP エージェント／トラップ設定のダウンロード中はコントローラの電源を OFF しないでください	
	メモリ異常		上記で復旧しない場合は、CPU ユニットを交換してください		なし	
付属情報	付属情報 1：異常の種別 01Hex：不揮発性メモリアクセス異常、02Hex：設定値に矛盾がある 付属情報 2：異常の発生箇所 設定値に矛盾がある場合 01Hex：SNMP エージェント設定、02Hex：SNMP トラップ設定					
注意点／備考	付属情報で、異常発生要因を特定できます					

イベント名	タグ解決異常			**イベントコード**	34270000Hex	
内容	タグデータリンクに使用しているタグの解決に失敗しました					
発生源	CPU ユニットの場合、EtherNet/IP 機能モジュール。X バスユニットの場合、X バス EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	CIP	**検出タイミング**	電源投入時／コントローラリセット時／Sysmac Studio からの変数変更時／Network Configurator からのデータリンクテーブル変更時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	自動復旧（タグ設定のダウンロード後）	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	タグ解決に失敗したタグのデータリンクは非動作。それ以外のタグのデータリンクは動作		

ステータス	**NET RUN**	**NET ERR**	**LINK**
	Connecting	Error	－

システム定義変数	**変数名**	**データ型**	**名称**
	_EIP_TagAdrErr	BOOL	タグ解決異常

発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**	**処置対策**	**再発防止**
	ネットワーク変数とタグ設定でサイズが異なる	ネットワーク変数に合うようにタグ設定のサイズを修正してください	ネットワーク変数に合うようにタグ設定のサイズを設定してください
	タグデータリンク設定入出力方向と、コントローラの変数の入出力方向が不一致	タグデータリンク設定入出力方向と、コントローラの変数の入出力方向が一致するようにタグ設定またはコントローラ変数の設定を修正してください	タグデータリンク設定入出力方向と、コントローラの変数の入出力方向が一致するようにタグ設定またはコントローラ変数を設定してください
	コントローラにタグ設定に該当するネットワーク変数が存在しない	存在するネットワーク変数をタグに指定するようにタグ設定を修正してください	存在するネットワーク変数をタグに指定するようにタグを設定してください
	タグデータリンクに使用しているコントローラの変数の「ネットワーク公開属性」が［入力］であり、かつコンスタント属性である	「ネットワーク公開属性」が［入力］となっているコントローラ変数のコンスタント属性をはずしてください	「ネットワーク公開属性」が［入力］となっているコントローラの変数にはコンスタント属性をつけないでください

付属情報	なし
注意点／備考	なし

イベント名	Ethernet 基本設定エラー			**イベントコード**	34280000Hex	
内容	Ethernet の設定異常を検知しました					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	通信ポート 1	**検出タイミング**	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	自動復旧／電源再投入／コントローラリセット	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当通信ポートの EtherNet/IP 通信不可		
ステータス	**NET RUN**		**NET ERR**		**LINK**	
	Stop		Error		―	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_EIP1_EtnCfgErr		BOOL		通信ポート 1 Ethernet 基本設定異常	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	設定データ誤り		付属情報から異常要因を特定し、正しい設定内容に修正した後、設定を再度ダウンロードしてください		なし	
	内蔵 EtherNet/IP ポート設定のダウンロード中の電断		メモリオールクリアまたは設定をダウンロードしてください		内蔵 EtherNet/IP ポート設定のダウンロード中はコントローラの電源を OFF しないでください	
	メモリ異常		上記で復旧しない場合は、CPU ユニットを交換してください		なし	
付属情報	付属情報 1：異常の種別 01Hex：不揮発性メモリアクセス異常、02Hex：設定値に矛盾がある 付属情報 2：異常内容の詳細 00Hex：不揮発性メモリアクセス異常、11Hex：通信速度の設定値が不正、12Hex：通信速度未サポート					
注意点／備考	付属情報で、異常発生要因を特定できます					

イベント名	IP アドレス設定異常			イベントコード	34290000Hex	
内容	IP アドレス設定の異常を検知しました					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		発生源詳細	通信ポート 1／内部通信ポート 1	検出タイミング	電源投入時／コントローラリセット時／ユーザ操作
異常の属性	重要度	軽度フォールト	復旧方法	自動復旧（設定のダウンロード後）／電源再投入／コントローラリセット	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	該当通信ポートの EtherNet/IP 通信不可		
ステータス	NET RUN		NET ERR		LINK	
	Stop		Error		－	
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_EIP1_IPAdrCfgErr		BOOL		通信ポート 1 IP アドレス設定異常	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	設定データ誤り		付属情報から異常要因を特定し、正しい設定内容に修正した後、設定を再度ダウンロードしてください		なし	
	内蔵 EtherNet/IP ポート設定のダウンロード中の電断		メモリオールクリアまたは設定を再ダウンロードしてください		内蔵 EtherNet/IP ポート設定のダウンロード中はコントローラの電源を OFF しないでください	
	BOOTP サーバから取得した IP アドレスが不正		BOOTP サーバが本ポートに提供する IP アドレスの設定を NX シリーズに規定されている範囲に修正してください		BOOTP サーバが本ポートに提供する IP アドレスの設定を NX シリーズに規定されている範囲に設定してください	
	メモリ異常		上記で復旧しない場合は CPU ユニットを交換してください		なし	
付属情報	付属情報 1：異常の種別 01Hex：不揮発性メモリアクセス異常、02Hex：設定値に矛盾がある 付属情報 2：異常内容の詳細 00Hex：不揮発性メモリアクセス異常 設定値に矛盾がある場合 11Hex：IP アドレス不正、12Hex：サブネットマスク不正					
注意点／備考	付属情報で、異常発生要因を特定できます					

イベント名	DNS 設定異常			**イベントコード**	342A0000Hex	
内容	DNS 設定、Hosts 設定の異常を検知しました					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	通信ポート	**検出タイミング**	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	自動復旧（設定のダウンロード後）／電源再投入／コントローラリセット	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	EtherNet/IP 通信不可		
ステータス	**NET RUN**		**NET ERR**		**LINK**	
	Stop		Error		−	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_EIP_DNSCfgErr		BOOL		DNS 設定異常	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	設定データ誤り		付属情報から異常要因を特定し、正しい設定内容に修正した後、設定を再度ダウンロードしてください		なし	
	内蔵 EtherNet/IP ポート設定のダウンロード中の電断		メモリオールクリアまたは設定を再ダウンロードしてください		内蔵 EtherNet/IP ポート設定のダウンロード中はコントローラの電源を OFF しないでください	
	メモリ異常		上記で復旧しない場合は CPU ユニットを交換してください		なし	
付属情報	付属情報 1：異常の種別 01Hex：不揮発性メモリアクセス異常、02Hex：設定値に矛盾がある 付属情報 2：異常内容の詳細 00Hex：不揮発性メモリアクセス異常 設定値に矛盾がある場合 14Hex：優先 DNS 不正、15Hex：代替 DNS 不正、16Hex：ドメインネーム不正、17Hex：Hosts 設定不正					
注意点／備考	付属情報で、異常発生要因を特定できます					

イベント名	コントローラのメモリ容量不足予告			**イベントコード**	50010000Hex	
内容	EtherCAT スレーブ構成やネットワーク公開情報などのデータ量が CPU ユニットの規定値を超えました。オンラインエディットなどが使用できない可能性があります					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール／ EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	マスタ／ CIP	**検出タイミング**	電源投入時／ダウンロード時／オンラインエディット時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	自動復旧	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
ステータス	**NET RUN**		**NET ERR**		**LINK**	
	−		−		−	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	EtherCAT スレーブ構成やネットワーク公開情報などのデータ量が CPU ユニットの規定値を超えた		EtherCAT スレーブで使用する PDO を減らしてください。 ネットワーク変数が使用するデータ型の数や名前の文字列長を短くしてください		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	オンラインエディットなどが使用できない可能性があります					

イベント名	DNS サーバ接続失敗			**イベントコード**	84030000Hex	
内容	DNS サーバとの接続に失敗しました					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	通信ポート	**検出タイミング**	DNS 動作時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	自動復旧（DNS 設定のダウンロード後）	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	DNS を使用した通信停止		
ステータス	**NET RUN**		**NET ERR**		**LINK**	
	－		Error		－	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_EIP_DNSSrvErr		BOOL		DNS サーバ接続異常	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	設定データ誤り		接続先のサーバの指定に間違いがある場合には、サーバ指定を修正して再度ダウンロードしてください		接続先のサーバ指定を正しく行ってください	
	サーバダウン		接続先のサーバが正常に稼働しているか確認し、正常に稼動していない場合は正しく稼動させてください		接続先のサーバが正常に稼働していることを確認してください	
	通信経路の異常発生		サーバへの回線上通信経路に問題がないかを調査して、問題がある場合には対策を行ってください		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	NTP サーバ接続失敗			**イベントコード**	84040000Hex	
内容	NTP サーバとの接続に失敗しました					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	NTP	**検出タイミング**	NTP 動作時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	自動復旧（NTP 設定のダウンロード後）	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	NTP による時刻の取得不可		
ステータス	**NET RUN**		**NET ERR**		**LINK**	
	－		Error		－	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_EIP_NTPSrvErr		BOOL		NTP サーバ接続異常	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	設定データ誤り		接続先のサーバの指定に間違いがある場合には、サーバ指定を修正して再度ダウンロードしてください		接続先のサーバ指定を正しく行ってください	
	サーバダウン		接続先のサーバが正常に稼働しているか確認し、正常に稼動していない場合は正しく稼動させてください		接続先のサーバが正常に稼働していることを確認してください	
	通信経路の異常発生		サーバへの回線上通信経路に問題がないかを調査して、問題がある場合には対策を行ってください		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	処置完了後に「TCP アプリケーション機能の起動」がイベントログに記録されていれば、CPU ユニットが DNS サーバと正常に接続していることが確認できます					

イベント名	タグデータリンクコネクション確立失敗			**イベントコード**	84070000Hex	
内容	タグデータリンクのコネクションの確立に失敗しました					
発生源	CPU ユニットの場合、EtherNet/IP 機能モジュール。X バスユニットの場合、X バス EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	CIP	**検出タイミング**	タグデータリンクコネクション確立時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	自動復旧	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	コネクションの確立に失敗したコネクションのデータリンクは非動作。それ以外のコネクションのデータリンクは動作		

ステータス	**NET RUN**	**NET ERR**	**LINK**
	Connecting	Error	−
システム定義変数	**変数名**	**データ型**	**名称**
	_EIP_TDLinkOpnErr	BOOL	タグデータリンクコネクション確立失敗

発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**	**処置対策**	**再発防止**
	オリジネータとターゲットのタグデータリンクのコネクション情報が不一致	タグデータリンクのコネクション情報を修正した後、Network Configurator や Sysmac Studio からデバイスパラメータまたはコネクション設定をダウンロードしてください	タグデータリンクを行う前に、オリジネータとターゲット内でのタグデータリンクのコネクション情報を適合させてください
	コネクション数の不足	Class3 メッセージを減らしてください	データリンク、Class3 メッセージの使用数を減らしてください
	ターゲットノードの CIP メッセージ通信停止（NJ/NX シリーズの場合）	正常に CIP メッセージ通信を開始させてください	正常に CIP メッセージ通信を開始させてから、タグデータリンクを行ってください
	CIP Safety コネクションの設定に含まれる NX シリーズ EtherNet/IP ユニットに対し、タグデータリンク通信の設定をした（NX シリーズ EtherNet/IP ユニットの場合）	CIP Safety コネクションの設定に含まれる NX シリーズ EtherNet/IP ユニットに対し、タグデータリンク通信の設定をしないでください（NX シリーズ EtherNet/IP ユニットの場合）	CIP Safety コネクションの設定に含まれる NX シリーズ EtherNet/IP ユニットに対し、タグデータリンク通信の設定をしないでください（NX シリーズ EtherNet/IP ユニットの場合）
	タグデータリンク通信が設定された NX シリーズ EtherNet/IP ユニットを、CIP Safety コネクションの設定に加えた（NX シリーズ EtherNet/IP ユニットの場合）	タグデータリンク通信が設定された NX シリーズ EtherNet/IP ユニットを、CIP Safety コネクションの設定に加えないでください（NX シリーズ EtherNet/IP ユニットの場合）	タグデータリンク通信が設定された NX シリーズ EtherNet/IP ユニットを、CIP Safety コネクションの設定に加えないでください（NX シリーズ EtherNet/IP ユニットの場合）

付属情報	付属情報 1：ターゲットノードの IP アドレス　例：192.168.250.1 の場合⇒C0A8FA01Hex 付属情報 2：コネクションインスタンス No.：0～255 付属情報 3：コネクションステータス　例：General Status 01, Additional Status 0117 の場合⇒010000117Hex
注意点／備考	• コネクションステータスにて、詳細原因を調べることができます。『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル 内蔵 EtherNet/IP ポート編(SBCD-369)』のコネクションステータスのコード一覧と処置方法を参照してください • 同一ターゲットノードの複数のコネクションで本異常が同時に発生しても、本イベントは 1 つだけしか発生しません。

イベント名	タグデータリンクタイムアウト			**イベントコード**	84080000Hex	
内容	タグデータリンクでタイムアウトが発生しました					
発生源	CPU ユニットの場合、EtherNet/IP 機能モジュール。X バスユニットの場合、X バス EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	CIP	**検出タイミング**	タグデータリンク通信開始以降常時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	自動復旧	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	対象となるデータリンクコネクションの停止。タグデータリンク異常のターゲットに対して定期的に再コネクション処理を続行		

ステータス	**NET RUN**	**NET ERR**	**LINK**
	Connecting	Error	−
システム定義変数	**変数名**	**データ型**	**名称**
	_EIP_TDLinkErr	BOOL	タグデータリンク通信異常
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**	**処置対策**	**再発防止**
	ターゲットノードの電源 OFF	ターゲットノードの状態を確認し、正常に起動してください	ターゲットノードが正常に運転していることを確認してから、タグデータリンクを行ってください
	ターゲットノードの通信停止		
	EtherNet/IP の Ethernet ケーブルのコネクタのはずれ	コネクタが正しく嵌合しているかを確認し、再接続してください	コネクタを確実に接続してください
	EtherNet/IP の Ethernet ケーブルの断線	Ethernet ケーブルを交換してください	なし
	EtherNet/IP ポートのリンクオフ	リンクオフの発生要因も含めて「リンクオフ検知」（84060000Hex）を参照してください。	リンクオフの発生要因も含めて「リンクオフ検知」（84060000Hex）を参照してください。
	ターゲットノードの CIP メッセージ通信停止（NJ/NX シリーズの場合）	正常に CIP メッセージ通信を開始させてください	正常に CIP メッセージ通信を開始させてから、タグデータリンクを行ってください
	内蔵 EtherNet/IP ポート設定の Packet Filter 機能が有効の場合に、ターゲットからのパケットが許可されていない（NJ/NX シリーズの場合）	内蔵 EtherNet/IP ポート設定の Packet Filter 設定に、ターゲットからのパケットを許可してください	内蔵 EtherNet/IP ポート設定の Packet Filter 設定にターゲットからのパケットが許可されていることを確認してから、タグデータリンクを行ってください
	ターゲットノードおよび経路上の機器の Packet Filter（簡易）機能、Packet Filter 機能で、CIP 通信が許可されていない（NJ/NX シリーズの場合）	ターゲットノードおよび経路上の機器の Packet Filter（簡易）機能、Packet Filter 機能で、CIP 通信を許可してください	ターゲットノードおよび経路上の機器の Packet Filter（簡易）機能、Packet Filter 機能で、CIP 通信が許可されていることを確認してから、タグデータリンクを行ってください
	ネットワーク通信負荷による、経路上でのパケット損失	コネクションタイムアウト値を大きくするか、RPI を大きくしてください。またはネットワーク環境、ネットワーク機器を見直してください。	ネットワーク環境が過負荷にならないようにネットワークを設計してください。
	ノイズ	ノイズが多い場合はノイズ対策を行ってください	ノイズが多い場合はノイズ対策を行ってください
付属情報	付属情報 1：コネクションインスタンス No.：0～255 付属情報 2：ターゲットノードの IP アドレス　例：192.168.250.1 の場合⇒C0A8FA01Hex		
注意点／備考	• 以下のケースについては、本異常の対象外 ターゲットとしてコネクションしている場合 • 同一ターゲットノードの複数のコネクションで本異常が同時に発生しても、本イベントは 1 つだけしか発生しません。		

イベント名	タグデータリンクコネクション確立タイムアウト			**イベントコード**	84090000Hex	
内容	タグデータリンクのコネクション確立時にタイムアウトが発生しました					
発生源	CPU ユニットの場合、EtherNet/IP 機能モジュール。X バスユニットの場合、X バス EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	CIP	**検出タイミング**	タグデータリンクコネクション確立時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	自動復旧	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	コネクション確立時にタイムアウトが発生したデータリンクは非動作。タイムアウトしたコネクションに対して定期的に再コネクション処理を続行		

ステータス	**NET RUN**	**NET ERR**	**LINK**
	Connecting	Error	−

システム定義変数	**変数名**	**データ型**	**名称**
	_EIP_TDLinkOpnErr	BOOL	タグデータリンクコネクション確立失敗

発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**	**処置対策**	**再発防止**
	ターゲットノードの電源 OFF	ターゲットノードの状態を確認し、正常に起動してください	ターゲットノードが正常に運転していることを確認してから、タグデータリンクを行ってください
	ターゲットノードの通信停止		
	ターゲットノード、または内蔵 EtherNet/IP ポートの CIP メッセージ通信停止（NJ/NX シリーズの場合）	正常に CIP メッセージ通信を開始させてください	正常に CIP メッセージ通信を開始させてから、タグデータリンクを行ってください
	EtherNet/IP の Ethernet ケーブルのコネクタのはずれ	コネクタが正しく嵌合しているかを確認し、再接続してください	コネクタを確実に接続してください
	EtherNet/IP の Ethernet ケーブルの断線	Ethernet ケーブルを交換してください	なし
	ターゲットノードおよび経路上の機器の Packet Filter（簡易）機能、Packet Filter 機能で、CIP 通信が許可されていない（NJ/NX シリーズの場合）	ターゲットノードおよび経路上の機器の Packet Filter（簡易）機能、Packet Filter 機能で、CIP 通信を許可してください	ターゲットノードおよび経路上の機器の Packet Filter（簡易）機能、Packet Filter 機能で、CIP 通信が許可されていることを確認してから、タグデータリンクを行ってください
	通信経路の異常発生	通信経路に問題がないかを調査して、問題がある場合には対策を行ってください	なし

付属情報	付属情報 1：ターゲットノードの IP アドレス　例：192.168.250.1 の場合⇒C0A8FA01Hex
注意点／備考	• 重要度を監視情報に変更できます。監視情報に変更した場合、LED のうち「NET ERR」の表示状態は「−（変化なし）」となり、復旧は不要となります • 以下のケースについては、本異常の対象外 ターゲットとしてコネクションしている場合 スイッチングハブとのリンクオフ検知発生によるコネクション確立タイムアウト • 同一ターゲットノードの複数のコネクションで本異常が同時に発生しても、本イベントは 1 つだけしか発生しません。

イベント名	IP アドレス重複異常			**イベントコード**	840A0000Hex	
内容	IP アドレスが重複しています					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	通信ポート 1／内部通信ポート 1	**検出タイミング**	リンク確立以降常時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	自動復旧（IP アドレス設定のダウンロード後）／電源再投入／コントローラリセット	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当通信ポートの EtherNet/IP 通信不可。該当通信ポートの自 IP アドレス宛てのパケットを破棄します		

ステータス	**NET RUN**	**NET ERR**	**LINK**
	Stop	Error	－
システム定義変数	**変数名**	**データ型**	**名称**
	_EIP1_IPAdrDupErr	BOOL	通信ポート 1 IP アドレス重複異常
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**	**処置対策**	**再発防止**
	内蔵 EtherNet/IP ポートの IP アドレスが、他ノードの IP アドレスと重複している	次のいずれかの処置をしてください • 他ノードの IP アドレスを確認し、重複しないように IP アドレスの設定を修正する • IP アドレスが重複している他ノードをネットワークから離脱させた後、コントローラを電源再投入またはコントローラリセットしてください	ネットワーク内で、各ノードの IP アドレスが互いに重複しないように割り当ててください
付属情報	付属情報 1：重複した IP アドレス　例：192.168.250.1 の場合⇒C0A8FA01Hex		
注意点／備考	設定された IP アドレスで ARP を送信し、ARP 応答があればアドレス重複異常となります		

イベント名	BOOTP サーバ接続失敗			**イベントコード**	840B0000Hex	
内容	BOOTP サーバとの接続に失敗しました					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	通信ポート 1	**検出タイミング**	BOOTP 動作時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	自動復旧	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	該当通信ポートの EtherNet/IP 通信不可。 BOOTP サーバから応答があるまで BOOTP サーバへ要求継続。PLC 機能モジュールとのデータ交換動作（リフレッシュ）は継続。 BOOTP サーバにより IP アドレスを設定しようとした EtherNet/IP ポートに IP アドレスは設定されません		
ステータス	**NET RUN**		**NET ERR**		**LINK**	
	Stop		Error		−	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_EIP1_BootpErr		BOOL		通信ポート 1 BOOTP サーバ接続異常	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	サーバ設定の誤り		接続先のサーバの設定を修正してください		接続先のサーバの設定が正しいことを確認してください	
	サーバダウン		接続先のサーバが正常に稼働しているか確認し、正常に稼働していない場合は正しく稼働させてください		接続先のサーバが正常に稼働していることを確認してください	
	通信経路の異常発生		サーバへの通信経路に問題がないかを調査して、問題がある場合には対策を行ってください		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	変数範囲外アクセス検知			**イベントコード**	54E00000Hex	
内容	タグデータリンクに使用しているタグ変数に対して、範囲外の値のアクセスを検知しました					
発生源	CPU ユニットの場合、EtherNet/IP 機能モジュール。X バスユニットの場合、X バス EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	通信ポート	**検出タイミング**	変数書込時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	−	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
ステータス	**NET RUN**		**NET ERR**		**LINK**	
	−		−		−	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	範囲指定した変数に対して、EtherNet/IP タグデータリンクにて範囲外の値を書き込んだ。 または、列挙型の変数に対して、EtherNet/IP タグデータリンクにて列挙子以外の値を書き込んだ		範囲指定した変数に対して、範囲内の値を書き込むように書き込み値を修正してください。 または、列挙型の変数に対して、列挙子の値を書き込むように書き込み値を修正してください		範囲指定した変数に対して、範囲内の値を書き込むようにしてください。 または、列挙型の変数に対して、列挙子の値を書き込むようにしてください	
付属情報	なし					
注意点／備考	• 範囲外の値、または列挙子以外の値の書き込みは正常終了していません • 範囲内の値、または列挙子の値の書き込みは正常終了しています					

イベント名	受信バッファフルのためパケット廃棄			**イベントコード**	84050000Hex	
内容	パケットの破棄が発生しました					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	通信ポート 1	**検出タイミング**	リンク確立以降
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
ステータス	**NET RUN**		**NET ERR**		**LINK**	
	－		－		－	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	ネットワークの輻輳が発生		ネットワーク上で高負荷が発生しています。ネットワーク上に不要なブロードキャストフレームを送信しているノードが無いか確認し、取り除いてください。その後、ネットワーク統計情報の受信フレーム数が減少していることを確認します		ネットワーク上に不要なブロードキャストフレームを送信しないようにしてください。 Ethernet ケーブルをループ状に接続しないようにしてください	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	リンクオフ検知			**イベントコード**	84060000Hex	
内容	Ethernet のリンクオフを検知しました					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	通信ポート 1／内部通信ポート 1	**検出タイミング**	常時
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	EtherNet/IP 通信不可		
ステータス	**NET RUN**		**NET ERR**		**LINK**	
	－		－		－	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	Ethernet ケーブルの断線、ゆるみ、はずれ		Ethernet ケーブルを確実に接続してください。ケーブルが断線している場合にはケーブルを交換してください		Ethernet ケーブルを確実に接続してください。また、使用するケーブルが断線していないことを確認してください	
	スイッチングハブの電源 OFF		スイッチングハブの電源を ON にしてください。 スイッチングハブが故障している場合は、スイッチングハブを交換してください		スイッチングハブの電源を切らないでください	
	通信速度不一致		通信相手ノードと同じ通信速度になるように設定を修正してください		通信相手ノードと同じ通信速度の設定を行ってください	
	ノイズ		ノイズが多い場合は、ノイズ対策を行ってください		ノイズ対策を行ってください	
	以下の操作を行った • Identity オブジェクトのリセットを実行 • Network Configurator や Sysmac Studio から EtherNet/IP に関する設定のダウンロード／メモリオールクリア • EtherNet/IP の再起動		なし。左記の操作を行うと本イベントが発生します		なし。左記の操作を行うと本イベントが発生します	
付属情報	なし					
注意点／備考	重要度を軽度フォールトに変更できます。軽度フォールトに変更した場合の復旧方法は「自動復旧」となります					

イベント名	タグデータリンク操作（ダウンロード開始）			**イベントコード**	94010000Hex	
内容	タグデータリンク設定の変更が開始されました					
発生源	CPU ユニットの場合、EtherNet/IP 機能モジュール。X バスユニットの場合、X バス EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	CIP	**検出タイミング**	ユーザ操作時
異常の属性	**重要度**	一般情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	アクセス
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
ステータス	**NET RUN**		**NET ERR**		**LINK**	
	Connecting		－		－	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	タグデータリンク設定の変更が開始された		－		－	
付属情報	付属情報 1：コントローラステータス　01Hex：プログラムモード、02Hex：運転モード					
注意点／備考	なし					

イベント名	タグデータリンク操作（ダウンロード完了）			イベントコード	94020000Hex	
内容	タグデータリンク設定の変更が完了しました					
発生源	CPU ユニットの場合、EtherNet/IP 機能モジュール。X バスユニットの場合、X バス EtherNet/IP 機能モジュール		発生源詳細	CIP	検出タイミング	ユーザ操作時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	アクセス
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
ステータス	NET RUN		NET ERR		LINK	
	Connecting		−		−	
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	タグデータリンク設定の変更が完了した		−		−	
付属情報	付属情報 1：コントローラステータス　01Hex：プログラムモード、02Hex：運転モード					
注意点／備考	なし					

イベント名	タグデータリンク操作（起動停止）			イベントコード	94030000Hex	
内容	Network Configurator や Sysmac Studio、専用命令、またはシステム定義変数の操作により、タグデータリンクの起動停止の操作が行われました。または、 Network Configurator や Sysmac Studio により、データリンクテーブルをダウンロードしました					
発生源	CPU ユニットの場合、EtherNet/IP 機能モジュール。X バスユニットの場合、X バス EtherNet/IP 機能モジュール		発生源詳細	CIP	検出タイミング	ユーザ操作時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	アクセス
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
ステータス	NET RUN		NET ERR		LINK	
	Connecting		−		−	
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_EIP_TDLinkStopCmd		BOOL		タグデータリンク通信停止スイッチ	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	Network Configurator や Sysmac Studio、専用命令、またはシステム定義変数の操作により、タグデータリンクの起動停止の操作が行われた		−		−	
付属情報	付属情報 1： コントローラステータス　01Hex：プログラムモード、02Hex：運転モード 付属情報 2： 操作方法 01Hex： Network Configurator や Sysmac Studio による操作、02Hex：システム定義変数による操作、03Hex：専用命令による操作 付属情報 3： • 付属情報 2 が 03Hex の場合 ターゲットノードの IP アドレス • 付属情報 2 が 03Hex 以外の場合 0					
注意点／備考	なし					

イベント名	タグデータリンク操作（起動開始）			**イベントコード**	94040000Hex	
内容	Network Configurator や Sysmac Studio、専用命令、またはシステム定義変数の操作により、タグデータリンクの起動開始の操作が行われました。または、Network Configurator や Sysmac Studio により、データリンクテーブルをダウンロードしました					
発生源	CPU ユニットの場合、EtherNet/IP 機能モジュール。X バスユニットの場合、X バス EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	CIP	**検出タイミング**	ユーザ操作時
異常の属性	**重要度**	一般情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	アクセス
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
ステータス	**NET RUN**		**NET ERR**		**LINK**	
	Connecting		－		－	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_EIP_TDLinkStartCmd		BOOL		タグデータリンク通信開始スイッチ	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	Network Configurator や Sysmac Studio、専用命令、またはシステム定義変数の操作により、タグデータリンクの起動開始の操作が行われた		－		－	
付属情報	付属情報 1： コントローラステータス　01Hex：プログラムモード、02Hex：運転モード 付属情報 2： 操作方法 01Hex： Network Configurator や Sysmac Studio による操作、02Hex：システム定義変数による操作、03Hex：専用命令による操作 付属情報 3： • 付属情報 2 が 03Hex の場合 ターゲットノードの IP アドレス • 付属情報 2 が 03Hex 以外の場合 0					
注意点／備考	なし					

イベント名	リンクオン検知			**イベントコード**	94050000Hex	
内容	Ethernet のリンク確立を検知しました					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	通信ポート 1／内部通信ポート 1	**検出タイミング**	リンク確立時
異常の属性	**重要度**	一般情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
ステータス	**NET RUN**		**NET ERR**		**LINK**	
	－		－		－	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	Ethernet のリンク確立を検知した		－		－	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	通信ポートリスタート			イベントコード	94060000Hex	
内容	内蔵 EtherNet/IP ポートのリスタートが行われました					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		発生源詳細	通信ポート 1／内部通信ポート 1	検出タイミング	ユーザ操作時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	アクセス
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
ステータス	NET RUN		NET ERR		LINK	
	－		－		－	
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	内蔵 EtherNet/IP ポートのリスタートが行われた		－		－	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	全タグデータリンク通信開始			イベントコード	94070000Hex	
内容	すべてのノードとのタグデータリンクコネクションが正常に確立しました					
発生源	CPU ユニットの場合、EtherNet/IP 機能モジュール。X バスユニットの場合、X バス EtherNet/IP 機能モジュール		発生源詳細	CIP	検出タイミング	タグデータリンクコネクション確立時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
ステータス	NET RUN		NET ERR		LINK	
	Running		－		－	
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_EIP_TDLinkAllRunSta		BOOL		全タグデータリンク通信中	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	すべてのターゲットノードとのタグデータリンクコネクションが正常に確立した		－		－	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	IP アドレス決定			イベントコード	94080000Hex	
内容	正しく IP アドレスが決定し、Ethernet 通信動作を開始できる状態になりました					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		発生源詳細	通信ポート 1／内部通信ポート 1	検出タイミング	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
ステータス	NET RUN		NET ERR		LINK	
	Running		－		－	
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	正しく IP アドレスが決定し、Ethernet 通信動作を開始できる状態になった		－		－	
付属情報	付属情報 1：IP アドレス　例：192.168.250.1 の場合⇒C0A8FA01Hex					
注意点／備考	なし					

イベント名	BOOTP クライアント起動			イベントコード	94090000Hex	
内容	BOOTP クライアントが IP アドレス取得のリクエストを開始しました					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		発生源詳細	通信ポート 1	検出タイミング	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
ステータス	NET RUN		NET ERR		LINK	
	−		−		−	
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	BOOTP クライアントが IP アドレス取得のリクエストを開始した		−		−	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	FTP サーバ起動			イベントコード	940A0000Hex	
内容	FTP サーバが正常に稼働を開始しました					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		発生源詳細	FTP	検出タイミング	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
ステータス	NET RUN		NET ERR		LINK	
	−		−		−	
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	FTP サーバが正常に稼働を開始した		−		−	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	NTP クライアント起動			イベントコード	940B0000Hex	
内容	NTP クライアントが正常に起動し、NTP サーバへ時刻取得の要求を開始しました					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		発生源詳細	NTP	検出タイミング	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
ステータス	NET RUN		NET ERR		LINK	
	−		−		−	
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		−		−	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	NTP クライアントが正常に起動し、NTP サーバへ時刻取得の要求を開始した		−		−	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	SNMP エージェント起動			**イベントコード**	940C0000Hex	
内容	SNMP エージェントが正常に稼働を開始しました					
発生源	EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	SNMP	**検出タイミング**	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	**重要度**	一般情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
ステータス	**NET RUN**		**NET ERR**		**LINK**	
	－		－		－	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	SNMP エージェントが正常に稼働を開始した		－		－	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

3-4-3　その他のトラブルと処置

現象	処置
タグデータの同時性がない	以下の点をご理解の上、アプリケーションプログラムを作成してください。 • コントローラと内蔵 EtherNet/IP ポートとの間では、コネクション単位のデータ同時性を確保しています。 タグデータリンクでのデータの同期性を確保するためには、タグを割り付けるネットワーク変数に、それぞれ更新タスクを設定してください。詳細は、『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル 内蔵 EtherNet/IP ポート編(SBCD-369)』の、タグデータリンクするデータの同期性についての説明を参照してください。 • 他社製品については、各メーカのマニュアルを参照してください
立ち上げ時など、受信データが意図せず OFF となる	• ユーザプログラムで受信データを使用する場合、通信ステータス 1 の全タグデータリンク通信中フラグか、ターゲットノードであるコントローラの本体運転情報の ON 条件で行ってください。コントローラの運転情報を使用する場合は、送信受信側の両方のタグセットにコントローラステータスを使用してください。 • 出力（送信）のタグ設定で運転停止異常時出力を有効とした場合、コントローラ停止異常状態のとき、出力（送信）データが OFF されます。出力（送信）側のコントローラの異常状態を確認してください
タグデータリンクが通信したり途切れたりする	• 10Mbps/100Mbps の設定、もしくは 10M リピータハブ、100M リピータハブ、1000M リピータハブを使用している場合は、1000M スイッチングハブを使用してください。タグデータリンク性能は、スイッチングハブの使用を前提に、オートネゴシエーションによる全二重 1000Mbps で 20000pps の帯域性能を発揮する仕様です。 • 『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル 内蔵 EtherNet/IP ポート編(SBCD-369)』で EtherNet/IP ネットワークの通信ステータスの確認と処置方法を参照し、［Ethernet 情報］タブで各種エラーカウンタや廃棄パケットカウンタを参考にして、通信路でのノイズ、規格外ケーブルの使用、ケーブル／コネクタの破損、コネクタの緩み、また、想定外の異常な通信負荷、スイッチングハブ間を異常なループ配線としていないかなどを確認してください。 • 通信経路中のスイッチングハブの転送能力に問題がないかスイッチングハブメーカにお問合せください。スイッチングハブをカスケード接続していくと、途中のスイッチングハブで負荷が集中している場合があります。負荷が集中しないようにネットワーク構成を変更してください。 • その他は、NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル 内蔵 EtherNet/IP ポート編(SBCD-369)で EtherNet/IP ネットワークの通信ステータスの確認と処置方法を参照し、［コネクション］タブでコネクションステータスから、コネクションステータスのコード一覧と処置方法を参照して異常要因を取り除いてください

3-5 EtherCAT マスタ機能モジュールの異常

3-5-1 異常一覧

内蔵 EtherCAT マスタ関連

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
04400000Hex	通信コントローラ故障	起動時のハードテストで異常を検出しました	• CPU ユニットの故障		○				P.3-368
14400000Hex	MAC アドレス異常	MAC アドレスが不正です	• CPU ユニットの故障		○				P.3-368
44010000Hex	EtherCAT 処理異常	EtherCAT マスタ機能モジュールで致命的な異常を検出しました	• ソフトウェアの破壊		○				P.3-369
84200000Hex	リンクオフ異常	リンクオフが発生しました	• マスタ―スレーブ間の Ethernet ケーブルの断線 • Ethernet ケーブルのコネクタのはずれ • Ethernet ケーブル未接続		○				P.3-369
842E0000Hex	EtherCAT フレーム受信なし異常	送信した EtherCAT フレームを受信できません	• EtherCAT スレーブでないユニットが接続されている • Ethernet ケーブルのコネクタのはずれ、接触不良、または部品不良 • スレーブの OUT ポート同士が接続されている • マスタとスレーブがスレーブの OUT ポートで接続されている • EtherCAT スレーブのハードウェア故障 • EtherCAT マスタのハードウェア故障		○				P.3-370
24200000Hex	スレーブノードアドレス重複	重複したスレーブノードアドレスを検知しました	• 複数のスレーブに同じノードアドレスが設定されている			○			P.3-371
34400000Hex	ネットワーク構成情報異常	ネットワーク構成情報の異常を検知しました	• ネットワーク構成情報のダウンロード中にコントローラを電断／Sysmac Studio との通信を切断した			○			P.3-372
34410000Hex	EtherCAT 通信周期設定異常	通信周期の設定値でプロセスデータ通信ができません	• 実際に接続されている構成の伝搬遅延時間が、ユーザ設定のケーブル長により算出された伝搬遅延時間より、大きかった • 設定されたタスク周期（通信周期）が、小さかった			○			P.3-372

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
50010000Hex	コントローラのメモリ容量不足予告	EtherCAT スレーブ構成やネットワーク公開情報などのデータ量が CPU ユニットの規定値を超えました。オンラインエディットなどが使用できない可能性があります	• EtherCAT スレーブ構成やネットワーク公開情報などのデータ量が CPU ユニットの規定値を超えた			○			P.3-373
84210000Hex	ネットワーク構成異常	EtherCAT のネットワーク構成が不正です	• スレーブの OUT ポート同士が接続されている • マスタとスレーブがスレーブの OUT ポートで接続されている • EtherCAT マスタに接続できる最大スレーブ数を超えるスレーブが接続されている			○			P.3-374
84220000Hex	ネットワーク構成照合異常	ネットワーク構成情報に存在するスレーブが接続されていません。または、ネットワーク構成情報に存在しないスレーブが接続されています	• ネットワーク構成情報で指定されているスレーブが接続されていない • ノードアドレス不一致 • ネットワーク構成情報で指定されているスレーブとは別のスレーブが接続されている • ネットワーク構成情報で指定されていないスレーブが接続されている • Sysmac Studio の［スレーブノードアドレス書込み］を実行した後に、スレーブのノードアドレス設定用のハードウェアスイッチを「0」以外に変更した • スレーブ―スレーブ間の Ethernet の物理層の断線			○			P.3-376
84230000Hex	スレーブ初期化異常	スレーブの初期化に失敗しました	• EtherCAT マスタの処理に異常が発生した • EtherCAT スレーブで初期化異常が発生した • EtherCAT カプラユニットで初期化異常が発生した • 全停止フォールトレベルのコントローラ異常が発生した • Ethernet ケーブルの断線、または指定外のケーブルを使用 • Ethernet ケーブルのコネクタのはずれ、接触不良、または部品不良 • 汎用 Ethernet ハブが接続されている • マスタの故障 • スレーブの故障 • ノイズ			○			P.3-378
84280000Hex	スレーブアプリケーション異常	スレーブアプリケーション異常が発生しました	• スレーブの AL ステータスレジスタでエラーを検知した			○			P.3-380

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
84290000Hex	プロセスデータ送信異常	プロセスデータの送信に失敗しました	• EtherCAT 通信周期内に EtherCAT フレームが送信できなかった • フレーム送信ジッタオーバーが発生した			○			P.3-381
842B0000Hex	プロセスデータ受信タイムアウト	プロセスデータの受信がタイムアウトしました	• Ethernet ケーブルの断線、または指定外のケーブルを使用 • Ethernet ケーブルのコネクタのはずれ、接触不良、または部品不良 • 汎用 Ethernet ハブが接続されている • マスタの故障 • スレーブの故障 • Ethernet ケーブル配線長が長すぎる • CPU ユニットのタスク周期が短い • ノイズ			○			P.3-382
842C0000Hex	プロセスデータ通信異常	プロセスデータの通信で異常が発生しました	• 「離脱」操作または「無効」操作なしに、スレーブが不在となった • スレーブの故障			○			P.3-383
842F0000Hex（Ver.1.14 以降）	プロセスデータ入力値無効異常	EtherCAT マスタがオペレーショナル状態のときに、プロセスデータ通信を正常に行えず、入力データ無効である状態が以下のいずれかの期間継続した • タスク周期が 10ms 以内の場合、100ms 間 • タスク周期が 10ms を超える場合、そのタスクの 10 周期	• EtherCAT スレーブのハードウェア故障 • ノイズ			○			P.3-384
102F0000Hex	バックアップ実行失敗（EtherCAT スレーブ）	EtherCAT スレーブのバックアップが異常終了しました	• EtherCAT マスタースレーブ間の接続が確立されていない（リンクオフ中） • 異常発生により EtherCAT マスタ状態が不正である • EtherCAT のネットワーク構成情報と実際のネットワーク構成が一致していない • EtherCAT スレーブへのリクエストに失敗した • EtherCAT マスタが他の処理を実行中で、一時的に処理をできない状態である • EtherCAT スレーブの初期化処理に失敗した • EtherCAT スレーブからのバックアップパラメータの取得に失敗した • オムロン製通信カプラユニット、または NX ユニットとの通信に失敗した				○		P.3-385

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
10300000Hex	リストア実行失敗（EtherCATスレーブ）	EtherCAT スレーブのリストアが異常終了しました	• EtherCAT マスタースレーブ間の接続が確立されていない（リンクオフ中） • 異常発生により EtherCAT マスタ状態が不正である • EtherCAT のネットワーク構成情報と実際のネットワーク構成が一致していない • EtherCAT スレーブへのリクエストに失敗した • EtherCAT マスタが他の処理を実行中で、一時的に処理をできない状態である • EtherCAT スレーブの初期化処理に失敗した • MX2／RX シリーズ インバータへのバックアップパラメータの書き込みに失敗した（CPUユニットのユニットバージョンが Ver.1.10 以前の場合のみ） • EtherCAT スレーブへのバックアップパラメータの書き込みに失敗した • バックアップデータ不正を検知した • バックアップ時の EtherCAT のネットワーク構成と実際のネットワーク構成が一致していない • オムロン製通信カプラユニットで異常が発生した。 異常の要因は以下 • 通信カプラユニットで、バックアップファイルの読み出しに失敗した（付属情報 4 が 1 の場合） • 通信カプラユニット、または NX ユニットとの通信に失敗した（付属情報 4 が 2 の場合） • 通信カプラユニットで、バックアップ時の NX ユニットのユニット構成と実際の NX ユニットのユニット構成が一致していない（付属情報 4 が 3 の場合）				○		P.3-387
64200000Hex	エマージェンシー・メッセージ検知	エマージェンシー・メッセージを検知しました	• スレーブからエマージェンシー・メッセージを受信した				○		P.3-389
842D0000Hex	EtherCAT メッセージ異常	スレーブとのメッセージ通信で異常を検知しました	• 付属情報を参照して確認してください				○		P.3-390
94400000Hex	スレーブ離脱	スレーブが「離脱」指示により離脱状態となりました	• Sysmac Studio からスレーブの「離脱」操作を行った • EC_DisconnectSlave 命令が実行された					○	P.3-391

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
94410000Hex	スレーブ再加入	スレーブが「再加入」指示により、離脱状態が解除されました	• Sysmac Studio からスレーブの「再加入」操作を行った • EC_ConnectSlave 命令が実行された					○	P.3-391
94430000Hex	異常解除	発生中の異常の解除指示がされました	• Sysmac Studio から「異常解除」操作を行った • ResetECError 命令が実行された					○	P.3-392
94440000Hex	スレーブ無効化	EtherCAT スレーブを無効にしました	• EC_ChangeEnableSetting 命令が実行された					○	P.3-392
94450000Hex	スレーブ有効化	EtherCAT スレーブを有効にしました	• EC_ChangeEnableSetting 命令が実行された					○	P.3-393
94500000Hex	EtherCAT 診断統計情報ログ機能開始	EtherCAT 診断統計情報ログ機能を開始しました	• システム定義変数 _EC_StatisticsLogEnable の値が FALSE から TRUE に変化した					○	P.3-393
94510000Hex	EtherCAT 診断統計情報ログ機能終了	EtherCAT 診断統計情報ログ機能を終了しました	• EtherCAT 診断統計情報ログ機能の終了要因が発生した					○	P.3-394

3-5-2 異常の説明

内蔵 EtherCAT マスタ関連

イベント名	通信コントローラ故障			**イベントコード**	04400000Hex	
内容	起動時のハードテストで異常を検出しました					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール		**発生源詳細**	通信ポート	**検出タイミング**	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	**重要度**	部分停止フォールト	**復旧方法**	電源再投入／コントローラリセット	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	〈マスタ〉 初期化状態のまま待機 〈スレーブ〉 パラメータ設定不可。プロセスデータ通信不可		
LED	**EtherCAT NET RUN**		**EtherCAT NET ERR**		**EtherCAT LINK/ACT**	
	－		点灯		－	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_EC_LanHwErr		BOOL		通信コントローラ異常	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	CPU ユニットの故障		CPU ユニットを交換してください		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	MAC アドレス異常			**イベントコード**	14400000Hex	
内容	MAC アドレスが不正です					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール		**発生源詳細**	通信ポート	**検出タイミング**	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	**重要度**	部分停止フォールト	**復旧方法**	電源再投入／コントローラリセット	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	〈マスタ〉 初期化状態のまま待機 〈スレーブ〉 パラメータ設定不可。プロセスデータ通信不可		
LED	**EtherCAT NET RUN**		**EtherCAT NET ERR**		**EtherCAT LINK/ACT**	
	－		点灯		－	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_EC_MacAdrErr		BOOL		MAC アドレス異常	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	CPU ユニットの故障		CPU ユニットを交換してください		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	EtherCAT 処理異常			**イベントコード**	44010000Hex	
内容	EtherCAT マスタ機能モジュールで致命的な異常を検出しました					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール		**発生源詳細**	マスタ	**検出タイミング**	通信中
異常の属性	**重要度**	部分停止フォールト	**復旧方法**	電源再投入／コントローラリセット	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	〈マスタ〉 EtherCAT マスタ機能停止 〈スレーブ〉 パラメータ設定不可。プロセスデータ通信不可。 マスタースレーブ間での同期通信中に発生した場合、スレーブ側でエラー発生。スレーブ側の異常処理はスレーブ設定にしたがいます		
LED	**EtherCAT NET RUN**		**EtherCAT NET ERR**		**EtherCAT LINK/ACT**	
	－		点灯		－	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	ソフトウェアの破壊		CPU ユニットを交換してください		なし	
付属情報	付属情報 1：システム情報 1 付属情報 2：システム情報 2 付属情報 3：システム情報 3 付属情報 4：システム情報 4					
注意点／備考	なし					

イベント名	リンクオフ異常			**イベントコード**	84200000Hex	
内容	リンクオフが発生しました					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール		**発生源詳細**	通信ポート	**検出タイミング**	電源投入時／コントローラリセット時／通信中
異常の属性	**重要度**	部分停止フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	〈マスタ〉 本異常に起因する他の通信異常は異常検知しません 〈スレーブ〉 パラメータ設定不可。プロセスデータ通信不可。マスタースレーブ間での同期通信中に発生した場合、スレーブ側でエラー発生。スレーブ側の異常処理はスレーブ設定にしたがいます		
LED	**EtherCAT NET RUN**		**EtherCAT NET ERR**		**EtherCAT LINK/ACT**	
	－		点滅（1s 間隔）		－	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_EC_LinkOffErr		BOOL		リンクオフ異常	
	_EC_LinkStatus		BOOL		リンクステータス	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	マスタースレーブ間の Ethernet ケーブルの断線		マスタとスレーブ間の Ethernet ケーブルが断線していないか確認し、断線している場合は、ケーブルを交換してください		使用する Ethernet ケーブルが断線していないことを確認してください	
	Ethernet ケーブルのコネクタのはずれ		コネクタが正しく嵌合しているかを確認、コネクタを再接続してください		Ethernet ケーブルが確実に接続されていることを確認してください	
	Ethernet ケーブル未接続		Ethernet ケーブルが配線されているかを確認し、未接続の配線を接続してください			
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	EtherCAT フレーム受信なし異常			**イベントコード**	842E0000Hex	
内容	送信した EtherCAT フレームを受信できません					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール		**発生源詳細**	マスタ／スレーブ	**検出タイミング**	電源投入時／コントローラリセット時／EtherCAT マスタへのケーブル接続時
異常の属性	**重要度**	部分停止フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	〈マスタ〉 初期化状態のまま待機 〈スレーブ〉 パラメータ設定不可。プロセスデータ通信不可		

LED	**EtherCAT NET RUN**	**EtherCAT NET ERR**	**EtherCAT LINK/ACT**
	消灯	点滅（1s 間隔）	点滅

システム定義変数	**変数名**	**データ型**	**名称**
	なし	—	—

発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**	**処置対策**	**再発防止**
	EtherCAT スレーブでないユニットが接続されている	付属情報で示すスレーブ／マスタの該当ポートに接続しているユニットが EtherCAT スレーブであるか確認してください	なし
	Ethernet ケーブルのコネクタのはずれ、接触不良、または部品不良	付属情報で示すスレーブ／マスタの該当ポートに接続しているケーブルおよびスレーブの接続状況を確認してください。 指定外のケーブルを使用している場合は、ケーブルを交換してください。 また、コネクタが正しく嵌合しているかを確認、コネクタを再接続してください	Ethernet ケーブルに断線がないこと、および指定のケーブルを使用していることを確認してください。 Ethernet ケーブルのコネクタが確実に嵌合していることを確認してください
	スレーブの OUT ポート同士が接続されている	付属情報で示すスレーブ／マスタの該当ポートに接続している Ethernet ケーブルの配線を修正してください	Ethernet ケーブルの配線に間違いがないことを確認してください
	マスタとスレーブがスレーブの OUT ポートで接続されている		
	EtherCAT スレーブのハードウェア故障	付属情報で示すスレーブ／マスタの OUT ポートに接続されているスレーブ、または付属情報で示すスレーブそのものを交換してください	なし
	EtherCAT マスタのハードウェア故障	付属情報がマスタを表す場合に、上記すべての要因が該当しない場合は、CPU ユニットを交換してください	なし

付属情報

付属情報 1：異常発生箇所診断結果

- 0: 異常発生箇所特定不可
- 1: 異常発生箇所特定

付属情報 2：OUT ポートに接続されているスレーブからのフレームを受信していないスレーブのノードアドレス（付属情報 1 の値が 1 の場合だけ）

- 0：マスタ
- 0 以外：スレーブのノードアドレス

付属情報 3：接続されているスレーブからのフレームを受信していないスレーブの OUT ポートのポート名（付属情報 1 の値が 1 の場合だけ）。

- ネットワーク構成情報と該当スレーブの実機が照合一致した場合、サポートツールで表示されるポート名が出力されます。一致しない場合は、ポート名のデフォルト値として PortA, PortB, PortC, PortD のいずれかの名称が出力されます
- 付属情報 2 の値が 0 の場合、ポート名は 0 と出力されます

付属情報 4：システム情報

注意点／備考	EtherCAT スレーブのノードアドレスの設定を行っていない場合、付属情報からはノードアドレスを特定できないため、スレーブとケーブルに異常がないかをひとつひとつ確認してください

イベント名	スレーブノードアドレス重複			**イベントコード**	24200000Hex	
内容	重複したスレーブノードアドレスを検知しました					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール		**発生源詳細**	スレーブ	**検出タイミング**	電源投入時／コントローラリセット時／通信中
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	〈マスタ〉 • マスタ起動時検出した場合： 通信停止。初期化状態のまま待機します • 縮退運転設定を「縮退する」に設定し、かつ、運転中に検出した場合： 正常に動作していたスレーブの動作は継続運転します。 追加されたアドレス重複異常に該当するスレーブ以降のスレーブを初期化状態に抑止 • 縮退運転設定を「停止する」に設定し、かつ、運転中に検出した場合： 正常に動作していたスレーブの動作をプレオペレーショナル状態に遷移させます。追加されたアドレス重複異常に該当するスレーブ以降のスレーブを、初期化状態に抑止 〈スレーブ〉 • エラーなし。 追加された重複異常スレーブとその後続のスレーブはノードアドレスを除くパラメータ設定不可、プロセスデータ通信不可		

LED	**EtherCAT NET RUN**	**EtherCAT NET ERR**	**EtherCAT LINK/ACT**
	－	点滅（1s 間隔）	－
システム定義変数	**変数名**	**データ型**	**名称**
	_EC_SlavAdrDupErr	BOOL	スレーブノードアドレス重複異常
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**	**処置対策**	**再発防止**
	複数のスレーブに同じノードアドレスが設定されている	スレーブのノードアドレススイッチ／ノードアドレス設定値を確認し、重複しないように変更してください	スレーブのノードアドレスが重複しないように設定してください
付属情報	なし		
注意点／備考	スレーブノードアドレスが設定された状態でないと、スレーブは使用できません		

イベント名	ネットワーク構成情報異常			**イベントコード**	34400000Hex	
内容	ネットワーク構成情報の異常を検知しました					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール		**発生源詳細**	マスタ	**検出タイミング**	電源投入時／コントローラリセット時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	自動復旧	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	〈マスタ〉 初期化状態のまま待機 〈スレーブ〉 パラメータ設定不可。プロセスデータ通信不可		
LED	**EtherCAT NET RUN**		**EtherCAT NET ERR**		**EtherCAT LINK/ACT**	
	－		点滅（1s 間隔）		－	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_EC_NetCfgErr		BOOL		ネットワーク構成情報異常	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	ネットワーク構成情報のダウンロード中にコントローラを電断／Sysmac Studio との通信を切断した		メモリオールクリアを実行後、マスタへネットワーク構成情報を再設定・再保存してください		ネットワーク構成情報のダウンロード中はコントローラを電断／Sysmac Studio との通信を切断しないでください	
付属情報	付属情報 1：異常の詳細　0001Hex: パラメータ不正、0014Hex: ファイルオープンエラー					
注意点／備考	なし					

イベント名	EtherCAT 通信周期設定異常			**イベントコード**	34410000Hex	
内容	通信周期の設定値でプロセスデータ通信ができません					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール		**発生源詳細**	マスタ	**検出タイミング**	通信開始時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	自動復旧	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	〈マスタ〉 初期化状態のまま待機 〈スレーブ〉 パラメータ設定不可。プロセスデータ通信不可		
LED	**EtherCAT NET RUN**		**EtherCAT NET ERR**		**EtherCAT LINK/ACT**	
	－		点滅（1s 間隔）		－	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_EC_CycleExceeded		BOOL		EtherCAT 通信周期設定異常	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	実際に接続されている構成の伝搬遅延時間が、ユーザ設定のケーブル長により算出された伝搬遅延時間より、大きかった		ケーブル長の設定値を実構成と合うように設定してください		ケーブル長の設定値を実構成と合うように設定してください	
	設定されたタスク周期（通信周期）が、小さかった		シミュレータを活用し、通信可能なタスク周期（通信周期）を設定してください		シミュレータを活用し、通信可能なタスク周期（通信周期）を設定してください	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

イベント名	コントローラのメモリ容量不足予告			**イベントコード**	50010000Hex	
内容	EtherCAT スレーブ構成やネットワーク公開情報などのデータ量が CPU ユニットの規定値を超えました。オンラインエディットなどが使用できない可能性があります					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール／EtherNet/IP 機能モジュール		**発生源詳細**	マスタ／CIP	**検出タイミング**	電源投入時／ダウンロード時／オンラインエディット時
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
LED	**EtherCAT NET RUN**		**EtherCAT NET ERR**		**EtherCAT LINK/ACT**	
	－		－		－	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	EtherCAT スレーブ構成やネットワーク公開情報などのデータ量が CPU ユニットの規定値を超えた		EtherCAT スレーブで使用する PDO を減らしてください。 ネットワーク変数が使用するデータ型の数や名前の文字列長を短くしてください		なし	
付属情報	なし					
注意点／備考	オンラインエディットなどが使用できない可能性があります					

<table>
<tr><td>イベント名</td><td colspan="2">ネットワーク構成異常</td><td>イベントコード</td><td colspan="2">84210000Hex</td></tr>
<tr><td>内容</td><td colspan="5">EtherCAT のネットワーク構成が不正です</td></tr>
<tr><td>発生源</td><td colspan="2">EtherCAT マスタ機能モジュール</td><td>発生源詳細</td><td>検出タイミング</td><td>電源投入時／コントローラリセット時／通信中</td></tr>
<tr><td>異常の属性</td><td>重要度</td><td>軽度フォールト</td><td>復旧方法</td><td>異常解除</td><td>ログカテゴリ</td><td>システム</td></tr>
<tr><td>発生の影響</td><td>ユーザプログラム</td><td>継続</td><td>動作</td><td colspan="3">「注意点／備考欄」を参照</td></tr>
<tr><td>LED</td><td colspan="2">EtherCAT NET RUN</td><td colspan="2">EtherCAT NET ERR</td><td>EtherCAT LINK/ACT</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">－</td><td colspan="2">点滅（1s 間隔）</td><td>－</td></tr>
<tr><td>システム定義変数</td><td colspan="2">変数名</td><td colspan="2">データ型</td><td>名称</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">_EC_NetTopologyErr</td><td colspan="2">BOOL</td><td>ネットワーク構成異常</td></tr>
<tr><td>発生要因とその処置</td><td colspan="2">発生要因（推定原因）</td><td colspan="2">処置対策</td><td>再発防止</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">スレーブの OUT ポート同士が接続されている</td><td colspan="2" rowspan="2">Ethernet ケーブルの配線を修正してください</td><td rowspan="2">Ethernet ケーブルの配線に間違いがないことを確認してください</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">マスタとスレーブがスレーブの OUT ポートで接続されている</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">EtherCAT マスタに接続できる最大スレーブ数を超えるスレーブが接続されている</td><td colspan="2">不要なスレーブを取外して接続可能な台数以下にしてください</td><td>EtherCAT ネットワーク上に最大スレーブ数を超えるスレーブを接続していないことを確認してください</td></tr>
<tr><td>付属情報</td><td colspan="5">異常の詳細　0000Hex:スレーブ台数オーバー、0001Hex:リング接続などの誤配線</td></tr>
<tr><td>注意点／備考</td><td colspan="5">動作
〈マスタ〉
• 縮退運転設定を「縮退する」に設定し、かつ電源投入時またはコントローラリセット時に検出し、付属情報の異常の詳細が 0000Hex である場合：
先頭から最大スレーブ数までのスレーブはオペレーショナル状態に遷移し、継続動作。最大スレーブ数を超える台数以降は初期化状態に抑止し通信停止
• 縮退運転設定を「停止する」に設定し、かつ電源投入時またはコントローラリセット時に検出し、付属情報の異常の詳細が 0000Hex である場合：
先頭から最大スレーブ数までのスレーブはプレオペレーショナル状態に遷移し、メッセージ通信のみ可能。最大スレーブ数を超える台数以降は初期化状態に抑止し通信停止
• 電源投入時またはコントローラリセット時に検出し、付属情報の異常の詳細が 0001Hex である場合：
すべてのスレーブを初期化状態で抑止し、通信停止
• 縮退運転設定を「縮退する」に設定し、かつ通信中に検出し、付属情報の異常の詳細が 0000Hex である場合：
先頭から最大スレーブ数までのスレーブはオペレーショナル状態に遷移し、継続動作。最大スレーブ数を超える台数以降は初期化状態に抑止し通信停止
• 縮退運転設定を「停止する」に設定し、かつ通信中に検出し、付属情報の異常の詳細が 0000Hex である場合：
先頭から最大スレーブ数までのスレーブはプレオペレーショナル状態に遷移し通信停止。最大スレーブ数を超える台数以降は初期化状態に抑止し通信停止
• 縮退運転設定を「縮退する」に設定し、かつ、通信中に検出し、付属情報の異常の詳細が 0001Hex である場合：
正常に動作していたスレーブの動作は継続して運転。ただし DC によるスレーブ間同期を実行している場合、スレーブで同期異常を検出する可能性あり
〈スレーブ〉
• エラーなし
• 縮退運転設定を「縮退する」に設定し、かつ電源投入時またはコントローラリセット時に検出し、付属情報の異常の詳細が 0000Hex である場合：
先頭から最大スレーブ数までのスレーブはオペレーショナル状態で、パラメータ設定可能、プロセスデータ通信可能。最大スレーブ数を超える台数以降は初期化状態で、パラメータ設定不可、プロセス通信不可
• 縮退運転設定を「停止する」に設定し、かつ電源投入時またはコントローラリセット時に検出し、付属情報の異常の詳細が 0000Hex である場合：
先頭から最大スレーブ数までのスレーブはプレオペレーショナル状態で、パラメータ設定可能、プロセスデータ通信不可。最大スレーブ数を超える台数以降は初期化状態で、パラメータ設定不可、プロセス通信不可
• 電源投入時またはコントローラリセット時に検出し、付属情報の異常の詳細が 0001Hex である場合：
すべてのスレーブは初期化状態で、パラメータ設定不可、プロセスデータ通信不可</td></tr>
</table>

	• 縮退運転設定を「縮退する」に設定し、かつ通信中に検出し、付属情報の異常の詳細が 0000Hex である場合： 異常が発生したスレーブより前のスレーブはオペレーショナル状態で、パラメータ設定可能、プロセスデータ通信可能。異常が発生したスレーブ以降は初期化状態で、パラメータ設定不可、プロセスデータ通信不可 • 縮退運転設定を「停止する」に設定し、かつ通信中に検出し、付属情報の異常の詳細が 0000Hex である場合： プレオペレーショナル状態のスレーブはパラメータ設定可能、プロセスデータ通信不可。初期化状態のスレーブはパラメータ設定不可、プロセスデータ通信不可 • 縮退運転を「縮退する」に設定し、かつ通信中に検出し、付属情報の異常の詳細が 0001Hex である場合： 正常に動作していたスレーブはプロセスデータ通信可能。ただし DC によるスレーブ間同期を実行し、スレーブで同期異常を検出した場合は入力リフレッシュのみ有効。パラメータ設定可能
	分岐スレーブなど、1 機器で複数ノードと扱うスレーブが存在するため、スレーブの数ではなくスレーブノードアドレスの数が制約となります。 また、最大スレーブ数のスレーブが接続されている状態でリング接続をした場合、「0000Hex:スレーブ台数オーバー」として異常検知します

<table>
<tr><td>イベント名</td><td colspan="3">ネットワーク構成照合異常</td><td>イベントコード</td><td colspan="2">84220000Hex</td></tr>
<tr><td>内容</td><td colspan="6">ネットワーク構成情報に存在するスレーブが接続されていません。または、ネットワーク構成情報に存在しないスレーブが接続されています</td></tr>
<tr><td>発生源</td><td colspan="2">EtherCAT マスタ機能モジュール</td><td>発生源詳細</td><td>マスタ／スレーブ</td><td>検出タイミング</td><td>電源投入時／コントローラリセット時／通信中</td></tr>
<tr><td>異常の属性</td><td>重要度</td><td>軽度フォールト</td><td>復旧方法</td><td>異常解除</td><td>ログカテゴリ</td><td>システム</td></tr>
<tr><td>発生の影響</td><td>ユーザプログラム</td><td>継続</td><td>動作</td><td colspan="3">【縮退運転設定を「縮退する」に設定している場合】
〈マスタ〉
ネットワーク構成情報と照合一致するスレーブをオペレーショナル状態に遷移させます。ネットワーク構成情報と照合一致しないスレーブ以降のスレーブは初期化状態に抑止
〈スレーブ〉
スレーブ通信状態による

【縮退運転設定を「停止する」に設定している場合】
〈マスタ〉
ネットワーク構成情報と照合一致するスレーブをプレオペレーショナル状態に遷移させます。ネットワーク構成情報と照合一致しないスレーブ以降のスレーブは初期化状態に抑止
〈スレーブ〉
スレーブ通信状態による</td></tr>
<tr><td>LED</td><td colspan="2">EtherCAT NET RUN</td><td colspan="2">EtherCAT NET ERR</td><td colspan="2">EtherCAT LINK/ACT</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">－</td><td colspan="2">点滅（1s 間隔）</td><td colspan="2">－</td></tr>
<tr><td>システム定義変数</td><td colspan="2">変数名</td><td colspan="2">データ型</td><td colspan="2">名称</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">_EC_NetCfgCmpErr</td><td colspan="2">BOOL</td><td colspan="2">ネットワーク構成照合異常</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">【照合不一致の場合】
_EC_CommErrTbl</td><td colspan="2">Array [1..n] of BOOL *1</td><td colspan="2">通信異常スレーブテーブル</td></tr>
<tr><td>発生要因とその処置</td><td colspan="2">発生要因（推定原因）</td><td colspan="2">処置対策</td><td colspan="2">再発防止</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">ネットワーク構成情報で指定されているスレーブが接続されていない</td><td colspan="2">ネットワーク構成情報で指定されているスレーブを接続してください。または、Sysmac Studio を接続して、該当スレーブを削除したネットワーク構成情報をマスタに設定・保存してください</td><td colspan="2" rowspan="4">実際に接続される構成のネットワーク構成情報をマスタに設定･保存してください</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">ノードアドレス不一致</td><td colspan="2">スレーブノードアドレス設定をネットワーク構成情報と一致させてください</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">ネットワーク構成情報で指定されているスレーブとは別のスレーブが接続されている</td><td colspan="2">ネットワーク構成情報で指定されているスレーブを接続してください。または、Sysmac Studio を接続して、該当スレーブを正しいスレーブに変更したネットワーク構成情報をマスタに設定･保存してください</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">ネットワーク構成情報で指定されていないスレーブが接続されている</td><td colspan="2">ネットワーク構成情報で指定されていないスレーブをネットワークから取り外してください。または、Sysmac Studio を接続して、該当スレーブを追加したネットワーク構成情報をマスタに設定･保存してください</td></tr>
</table>

	Sysmac Studio の［スレーブノードアドレス書込み］を実行した後に、スレーブのノードアドレス設定用のハードウェアスイッチを「0」以外に変更した	ハードウェアスイッチで設定した値を使用する場合は、異常解除を実行してください。異常解除すると、ハードウェアスイッチと Sysmac Studio で書き込んだ値がスレーブ側で不一致となり「スレーブアプリケーション異常（84280000Hex）」が発生するため、再度、異常解除を実行してください。 スレーブ離脱中またはスレーブ無効中に本異常が発生した場合で、スレーブ再加入またはスレーブ有効とするときは、異常解除を実行した後に、スレーブ再加入またはスレーブ有効とする操作を実行してください。操作を実行すると、「スレーブアプリケーション異常（84280000Hex）」が発生するため、再度、異常解除を実行し、スレーブ再加入またはスレーブ有効とする操作を実行してください。 Sysmac Studio の［スレーブノードアドレス書込み］で設定した値を使用する場合は、ハードウェアスイッチを「0」に設定しスレーブ側の電源を再投入してください	ハードウェアスイッチで設定した値を使用する場合は、異常解除を実行してください。異常解除すると、ハードウェアスイッチと Sysmac Studio で書き込んだ値がスレーブ側で不一致となり「スレーブアプリケーション異常（84280000Hex）」が発生するため、再度、異常解除を実行してください。 スレーブ離脱中またはスレーブ無効中に本異常が発生した場合で、スレーブ再加入またはスレーブ有効とするときは、異常解除を実行した後に、スレーブ再加入またはスレーブ有効とする操作を実行してください。操作を実行すると、「スレーブアプリケーション異常（84280000Hex）」が発生するため、再度、異常解除を実行し、スレーブ再加入またはスレーブ有効とする操作を実行してください。 Sysmac Studio の［スレーブノードアドレス書込み］で設定した値を使用する場合は、ハードウェアスイッチを「0」に設定しスレーブ側の電源を再投入してください
	スレーブ―スレーブ間の Ethernet の物理層の断線	上記の要因でない場合は、Ethernet ケーブルの断線箇所を確認しケーブルを交換してください	なし
付属情報	なし		
注意点／備考	ネットワーク構成の照合オプションで照合チェックの項目を追加している場合は、それらの項目についても一致しているかを確認してください		

*1. n は NY シリーズコントローラでは 512 です。

<table>
<tr><td>イベント名</td><td colspan="2">スレーブ初期化異常</td><td>イベントコード</td><td colspan="2">84230000Hex</td></tr>
<tr><td>内容</td><td colspan="5">スレーブの初期化に失敗しました</td></tr>
<tr><td>発生源</td><td colspan="2">EtherCAT マスタ機能モジュール</td><td>発生源詳細</td><td>マスタ／スレーブ</td><td>検出タイミング</td><td>電源投入時／コントローラリセット時／異常解除時／全停止フォールトレベルのコントローラ異常発生時</td></tr>
<tr><td>異常の属性</td><td>重要度</td><td>軽度フォールト</td><td>復旧方法</td><td>異常解除</td><td>ログカテゴリ</td><td>システム</td></tr>
<tr><td>発生の影響</td><td>ユーザプログラム</td><td>継続</td><td>動作</td><td colspan="3">【縮退運転設定を「縮退する」に設定している場合】
〈マスタ〉
• 初期化→プレオペレーショナル状態遷移に失敗したとき：
異常発生スレーブは初期化状態で通信停止。トポロジで異常発生したスレーブまでのスレーブはオペレーショナル状態に遷移し、継続動作
• プレオペレーショナル以降の状態遷移に失敗したとき：
該当の異常スレーブのみ状態遷移を停止。その他の正常スレーブはオペレーショナル状態まで遷移させて、継続運転
〈スレーブ〉
スレーブ通信状態によります

【縮退運転設定を「停止する」に設定している場合】
〈マスタ〉
• 初期化→プレオペレーショナル状態遷移に失敗したとき：
すべてのスレーブを初期化状態に遷移させて、通信停止
• プレオペレーショナル以降の状態遷移に失敗したとき：
すべてのスレーブをプレオペレーショナル状態に遷移させて、通信停止
〈スレーブ〉
スレーブ通信状態によります</td></tr>
<tr><td rowspan="2">LED</td><td colspan="2">EtherCAT NET RUN</td><td colspan="2">EtherCAT NET ERR</td><td colspan="2">EtherCAT LINK/ACT</td></tr>
<tr><td colspan="2">－</td><td colspan="2">点滅（1s 間隔）</td><td colspan="2">－</td></tr>
<tr><td rowspan="3">システム定義変数</td><td colspan="2">変数名</td><td colspan="2">データ型</td><td colspan="2">名称</td></tr>
<tr><td colspan="2">_EC_SlavInitErr</td><td colspan="2">BOOL</td><td colspan="2">スレーブ初期化異常</td></tr>
<tr><td colspan="2">_EC_CommErrTbl</td><td colspan="2">Array [1..n] of BOOL *1</td><td colspan="2">通信異常スレーブテーブル</td></tr>
<tr><td>発生要因とその処置</td><td colspan="2">発生要因（推定原因）</td><td colspan="2">処置対策</td><td colspan="2">再発防止</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">EtherCAT マスタの処理に異常が発生した</td><td colspan="2">Sysmac Studio を接続して、マスタへネットワーク構成情報を再設定･再保存してください。本異常が再発する場合は、スレーブの同期設定、PDO マッピング情報に間違いがないかを確認し、間違いがある場合は修正してください</td><td colspan="2">スレーブの同期設定、PDO マッピング情報を正しく設定し、マスタへネットワーク構成情報を設定･保存してください</td></tr>
</table>

	EtherCAT スレーブで初期化異常が発生した	Sysmac Studio の EtherCAT ネットワーク構成で[モジュール構成情報送信方法]を設定できるスレーブと表示されていても、設定できない場合があります。この場合は、[モジュール構成情報送信方法]を[送信しない]にして、再度同期してください。 または、該当の EtherCAT スレーブを電源再投入してください。本異常が再発する場合は EtherCAT スレーブを交換してください	なし
	EtherCAT カプラユニットで初期化異常が発生した	Sysmac Studio を EtherCAT カプラユニットの USB ポートに接続して異常の詳細情報を確認し、各異常に応じた処置対処を行ってください	なし
	全停止フォールトレベルのコントローラ異常が発生した	全停止フォールトレベルのコントローラ異常が発生すると、プロセスデータ通信が停止します。この際に「スレーブアプリケーション異常(84280000Hex)」が発生すると、本イベントも発生します。 全停止フォールトレベルのコントローラ異常に対して、処置対策を行ってください	全停止フォールトレベルのコントローラ異常に対して、再発防止を行ってください
	Ethernet ケーブルの断線、または指定外のケーブルを使用	システムを最初に稼働させたときから、または、ある時から常に本異常が発生するようになった場合は左記の要因が考えられます。 Sysmac Studio の診断・統計情報を使用して EtherCAT の通信状態を確認してください。 マスタとスレーブ間の Ethernet ケーブルが断線している場合、または指定外のケーブルを使用している場合は、ケーブルを交換してください。また、コネクタが正しく嵌合しているかを確認、コネクタを再接続してください。汎用 Ethernet ハブが接続されている場合は EtherCAT 専用分岐スレーブに交換してください。CPU ユニットや EtherCAT スレーブが故障している場合は交換してください	断線がないこと、および指定のケーブルを使用していることを確認してください
	Ethernet ケーブルのコネクタのはずれ、接触不良、または部品不良		Ethernet ケーブルのコネクタが確実に嵌合していることを確認してください
	汎用 Ethernet ハブが接続されている		EtherCAT ネットワークを分岐する場合は、EtherCAT 専用分岐スレーブを使用してください
	マスタの故障		なし
	スレーブの故障		なし
	ノイズ	本異常が不定期に発生する場合はノイズ対策を行ってください	ノイズ対策を行ってください
付属情報	付属情報 1：システム情報 1 付属情報 2：システム情報 2 付属情報 3：システム情報 3 付属情報 4：システム情報 4		
注意点／備考	なし		

*1. n は NY シリーズコントローラでは 512 です。

イベント名	スレーブアプリケーション異常			**イベントコード**	84280000Hex	
内容	スレーブアプリケーション異常が発生しました					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール		**発生源詳細**	スレーブ	**検出タイミング**	通信中
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	【縮退運転設定を「縮退する」に設定している場合】 〈マスタ〉 スレーブの通信状態は操作せず、運転を継続。AL ステータス異常が発生したスレーブも状態は操作しない 〈スレーブ〉 エラー発生。異常発生スレーブの状態遷移挙動にしたがいます 【縮退運転設定を「停止する」に設定している場合】 〈マスタ〉 AL ステータス異常発生時にすべてのスレーブをプレオペレーショナル状態に遷移させます 〈スレーブ〉 エラー発生。すべてのスレーブはプレオペレーショナル状態に遷移		
LED	**EtherCAT NET RUN**		**EtherCAT NET ERR**		**EtherCAT LINK/ACT**	
	–		点滅（1s 間隔）		–	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_EC_SlavAppErr		BOOL		スレーブアプリケーション異常	
	_EC_CommErrTbl		Array [1..n] of BOOL *1		通信異常スレーブテーブル	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	スレーブの AL ステータスレジスタでエラーを検知した		アプリケーション異常が発生した EtherCAT スレーブの異常をスレーブのマニュアルなどに記載の回復手順にしたがい解除してください		なし	
付属情報	付属情報 1：異常を検知したスレーブの AL ステータスコード					
注意点／備考	なし					

*1. n は NY シリーズコントローラでは 512 です。

イベント名	プロセスデータ送信異常			**イベントコード**	84290000Hex	
内容	プロセスデータの送信に失敗しました					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール		**発生源詳細**	マスタ	**検出タイミング**	通信中
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	【縮退運転設定を「縮退する」に設定している場合】 〈マスタ〉 運転を継続 〈スレーブ〉 同期スレーブのみエラー発生 【縮退運転設定を「停止する」に設定している場合】 〈マスタ〉 すべてのスレーブをプレオペレーショナル状態に遷移させます 〈スレーブ〉 同期スレーブのみエラー発生		
LED	**EtherCAT NET RUN**		**EtherCAT NET ERR**		**EtherCAT LINK/ACT**	
	－		点滅（1s 間隔）		－	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_EC_PDSendErr		BOOL		プロセスデータ送信異常	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	EtherCAT 通信周期内に EtherCAT フレームが送信できなかった		Sysmac Studio を接続しプライマリ定周期タスクまたは定周期タスク（実行優先度 5）のタスク周期設定を大きな値に変更し、EtherCAT マスタにネットワーク構成情報を設定・保存してください		十分な処理時間が確保できる、プライマリ定周期タスクまたは定周期タスク（実行優先度 5）のタスク周期を設定してください。 必要な EtherCAT 通信周期はシミュレータで確認してください	
	フレーム送信ジッタオーバーが発生した					
付属情報	付属情報 1：異常の詳細 • フレーム生成処理が送信タイミングに間に合わなかった： 0000 Hex • フレーム送信ジッタオーバーが発生した： 0001 Hex 付属情報 2：システム情報					
注意点／備考	なし					

<table>
<tr><td>イベント名</td><td colspan="2">プロセスデータ受信タイムアウト</td><td>イベントコード</td><td colspan="2">842B0000Hex</td></tr>
<tr><td>内容</td><td colspan="5">プロセスデータの受信がタイムアウトしました</td></tr>
<tr><td>発生源</td><td>EtherCAT マスタ機能モジュール</td><td>発生源詳細</td><td>マスタ</td><td>検出タイミング</td><td>通信中</td></tr>
<tr><td>異常の属性</td><td>重要度</td><td>軽度フォールト</td><td>復旧方法</td><td>異常解除</td><td>ログカテゴリ</td><td>システム</td></tr>
<tr><td>発生の影響</td><td>ユーザプログラム</td><td>継続</td><td>動作</td><td colspan="3">【縮退運転設定を「縮退する」に設定している場合】
〈マスタ〉
運転を継続
〈スレーブ〉
同期スレーブのみエラー発生。オペレーショナル状態継続。スレーブ側で状態遷移させた場合はセーフオペレーショナル状態
【縮退運転設定を「停止する」に設定している場合】
〈マスタ〉
すべてのスレーブをプレオペレーショナル状態に遷移させます
〈スレーブ〉
同期スレーブのみエラー発生</td></tr>
<tr><td>LED</td><td colspan="2">EtherCAT NET RUN</td><td colspan="2">EtherCAT NET ERR</td><td>EtherCAT LINK/ACT</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">－</td><td colspan="2">点滅（1s 間隔）</td><td>－</td></tr>
<tr><td>システム定義変数</td><td colspan="2">変数名</td><td colspan="2">データ型</td><td>名称</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">_EC_PDTimeoutErr</td><td colspan="2">BOOL</td><td>プロセスデータ受信タイムアウト異常</td></tr>
<tr><td>発生要因とその処置</td><td colspan="2">発生要因（推定原因）</td><td colspan="2">処置対策</td><td>再発防止</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">Ethernet ケーブルの断線、または指定外のケーブルを使用</td><td colspan="2" rowspan="5">システムを最初に稼働させたときから、または、ある時から常に本異常が発生するようになった場合は左記の要因が考えられます。
Sysmac Studio の診断・統計情報を使用して EtherCAT の通信状態を確認してください。
マスタとスレーブ間の Ethernet ケーブルが断線している場合、または指定外のケーブルを使用している場合は、ケーブルを交換してください。また、コネクタが正しく嵌合しているかを確認、コネクタを再接続してください。汎用 Ethernet ハブが接続されている場合は EtherCAT 専用分岐スレーブに交換してください。CPU ユニットや EtherCAT スレーブが故障している場合は交換してください</td><td>断線がないこと、および指定のケーブルを使用していることを確認してください</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">Ethernet ケーブルのコネクタのはずれ、接触不良、または部品不良</td><td>Ethernet ケーブルのコネクタが確実に嵌合していることを確認してください</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">汎用 Ethernet ハブが接続されている</td><td>EtherCAT ネットワークを分岐する場合は、EtherCAT 専用分岐スレーブを使用してください</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">マスタの故障</td><td>なし</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">スレーブの故障</td><td>なし</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">Ethernet ケーブル配線長が長すぎる</td><td colspan="2" rowspan="2">システムを最初に稼働させたときから本異常が発生する場合は左記の要因が考えられます。Ethernet ケーブル配線が長い場合は短くしてください。それでも本異常が再発する場合は、Sysmac Studio を接続し、プライマリ定周期タスクまたは定周期タスク（実行優先度 5）のタスク周期を大きな値に変更し、コントローラに再設定してください</td><td>Ethernet ケーブル配線はなるべく短くなるようにしてください</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">CPU ユニットのタスク周期が短い</td><td>接続する EtherCAT スレーブ数が多い場合は、プライマリ定周期タスクまたは定周期タスク（実行優先度 5）のタスク周期を大きくしてください</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="2">ノイズ</td><td colspan="2">本異常が不定期に発生する場合はノイズ対策を行ってください</td><td>ノイズ対策を行ってください</td></tr>
<tr><td>付属情報</td><td colspan="5">付属情報 1：異常の詳細
• 0001Hex:プライマリ定周期タスクで発生
• 0002Hex:定周期タスク（実行優先度 5）で発生</td></tr>
<tr><td>注意点／備考</td><td colspan="5">なし</td></tr>
</table>

イベント名	プロセスデータ通信異常		**イベントコード**	842C0000Hex	
内容	プロセスデータの通信で異常が発生しました				
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール	**発生源詳細**	スレーブ	**検出タイミング**	通信中
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	【縮退運転設定を「縮退する」に設定している場合】 〈マスタ〉 運転を継続 〈スレーブ〉 エラー発生。オペレーショナル状態継続。スレーブで PDI ウォッチドッグ異常が発生した場合は、該当スレーブを初期化状態に遷移。スレーブごとのシステム定義変数の「_EC_CommErrTbl[]」で通信異常を確認することができます 【縮退運転設定を「停止する」に設定している場合】 〈マスタ〉 すべてのスレーブをプレオペレーショナル状態に遷移させます 〈スレーブ〉 エラー発生。停止運転時は、すべてのスレーブをプレオペレーショナル状態に遷移。スレーブで PDI ウォッチドッグ異常が発生した場合は、該当スレーブを初期化状態に遷移		

LED	**EtherCAT NET RUN**	**EtherCAT NET ERR**	**EtherCAT LINK/ACT**
	−	点滅（1s 間隔）	−

システム定義変数	**変数名**	**データ型**	**名称**
	_EC_PDCommErr	BOOL	プロセスデータ通信異常
	_EC_CommErrTbl	Array [1..n] of BOOL *1	通信異常スレーブテーブル
	_EC_PDActive	BOOL	プロセスデータ通信ステータス

発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**	**処置対策**	**再発防止**
	「離脱」操作または「無効」操作なしに、スレーブが不在となった • スレーブの電源 OFF • Ethernet ケーブルの取り外し	• 「離脱」操作または「無効」操作を行ってからスレーブの電源を OFF してください • 「離脱」操作または「無効」操作を行ってから Ethernet ケーブルを取り外してください	処置対策と同じ
	「離脱」操作または「無効」操作なしに、スレーブが不在となった • Ethernet ケーブルのコネクタのはずれ、接触不良、または部品不良 • Ethernet ケーブルの断線 • 指定外のケーブルを使用	システムを最初に稼働させたときから、または、ある時から常に本異常が発生するようになった場合は左記の要因が考えられます。 Sysmac Studio の診断・統計情報を使用して EtherCAT の通信状態を確認してください。 Ethernet ケーブルが断線している場合、または指定外のケーブルを使用している場合は、ケーブルを交換してください。また、コネクタが正しく嵌合しているかを確認、コネクタを再接続してください。	• Ethernet ケーブルのコネクタが確実に嵌合していることを確認してください • Ethernet ケーブルに断線がないことを確認してください • 指定のケーブルを使用していることを確認してください
	スレーブの故障	上記の処置を行っても本異常が再発する場合はスレーブを交換してください	なし

付属情報	付属情報 1：異常の詳細 • 0001Hex: スレーブ WDT 異常（スレーブの故障） • 0002Hex: スレーブ離脱（「離脱」操作または「無効」操作なしに、スレーブが不在となった）
注意点／備考	なし

*1. n は NY シリーズコントローラでは 512 です。

イベント名	プロセスデータ入力値無効異常			**イベントコード**	842F0000Hex *1	
内容	EtherCAT マスタがオペレーショナル状態のときに、プロセスデータ通信を正常に行えず、入力データ無効である状態が以下のいずれかの期間継続した • タスク周期が 10ms 以内の場合、100ms 間 • タスク周期が 10ms を超える場合、そのタスクの 10 周期					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール		**発生源詳細**	スレーブ	**検出タイミング**	通信中
異常の属性	**重要度**	軽度フォールト	**復旧方法**	異常解除	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		

LED	**EtherCAT NET RUN**	**EtherCAT NET ERR**	**EtherCAT LINK/ACT**
	–	点滅（1s 間隔）	–

システム定義変数	**変数名**	**データ型**	**名称**
	_EC_IndataInvalidErr	BOOL	プロセスデータ入力値無効異常
	_EC_InDataInvalid	BOOL	入力データ無効
	_EC_InData1Invalid	BOOL	入力データ 1 無効
	_EC_InData2Invalid	BOOL	入力データ 2 無効

発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**	**処置対策**	**再発防止**
	EtherCAT スレーブのハードウェア故障	ネットワークからスレーブをひとつひとつ切り離しながら、システム定義変数「_EC_InDataInvalid」（入力データ無効）、「_EC_InData1Invalid」（入力データ 1 無効）、「_EC_InData2Invalid」（入力データ 2 無効）が FALSE になるまで実施してください。 TRUE から FALSE になったときに、切り離ししたスレーブは故障しているため、そのスレーブを交換してください。 また、入力データが無効であることにより、意図しない動作とならないように、システム定義変数の「_EC_InDataInvalid」（入力データ無効）、「_EC_InData1Invalid」（入力データ 1 無効）、「_EC_InData2Invalid」（入力データ 2 無効）をインタロック条件としてユーザプログラム作成してください	なし
	ノイズ	スレーブ診断・統計情報のエラーフレーム受信数を確認してください。カウントした箇所でノイズを受けていると考えられます。ノイズを受けていると考えられる箇所に対し、適切なノイズ対策を行ってください。対策後、スレーブ診断・統計情報のエラーフレーム受信数がカウントされていないことを確認してください	運転を開始する前に、マスタ診断・統計情報でエラーフレーム受信数がカウントされ続けている場合は、スレーブの診断・統計情報を確認しながら、ノイズ源を取り除くかノイズ対策を行ってください

付属情報	付属情報 1：一定時間 TRUE となったシステム定義変数。一定時間 TRUE となった場合は値が 1 となります • 下位から 1 番めのビット:「_EC_InDataInvalid」（入力データ無効）、「_EC_InData1Invalid」（入力データ 1 無効） • 下位から 2 番めのビット:「_EC_InData2Invalid」（入力データ 2 無効）
注意点／備考	なし

*1. CPU ユニットのユニットバージョン Ver.1.14 以降で発生するイベントです。

イベント名	バックアップ実行失敗（EtherCAT スレーブ）			イベントコード	102F0000Hex	
内容	EtherCAT スレーブのバックアップが異常終了しました					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール		発生源詳細	マスタ	検出タイミング	バックアップ実行中
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		

LED	EtherCAT NET RUN	EtherCAT NET ERR	EtherCAT LINK/ACT
	－	－	－

システム定義変数	変数名	データ型	名称
	_EC_DisconnSlavTbl	Array [1..n] of BOOL *1	離脱指令中スレーブテーブル

発生要因とその処置	発生要因（推定原因）	処置対策	再発防止
	EtherCAT マスタースレーブ間の接続が確立されていない（リンクオフ中）	EtherCAT マスタ-スレーブ間の配線を確実に行ってください	EtherCAT マスタ-スレーブ間を確実に配線して接続を確立した状態でバックアップを行ってください
	異常発生により EtherCAT マスタ状態が不正である	Sysmac Studio または表示器のトラブルシュート画面で発生している異常を確認し、EtherCAT に関連する異常を取り除いてください	EtherCAT に関連する異常が発生していない状態でバックアップを行ってください
	EtherCAT のネットワーク構成情報と実際のネットワーク構成が一致していない	ネットワーク構成情報と実際のネットワーク構成が一致するようにしてください	ネットワーク構成情報と実際のネットワーク構成が一致している状態でバックアップを行ってください
	EtherCAT スレーブへのリクエストに失敗した	ケーブルの接続を確実に行ってください。ノイズのある環境ではノイズ対策を行ってください。改善されない場合は EtherCAT スレーブを交換してください	ケーブルの接続を確実に行ってください。ノイズのある環境ではノイズ対策を行ってください
	EtherCAT マスタが他の処理を実行中で、一時的に処理をできない状態である	再度バックアップを実行してください	なし
	EtherCAT スレーブの初期化処理に失敗した	離脱中スレーブを再加入させてください。また、Sysmac Studio または表示器のトラブルシュート画面で、スレーブ初期化異常、スレーブアプリケーション異常、プロセスデータ通信異常の発生を確認して発生している異常を取り除いてください	離脱中スレーブがない状態、EtherCAT スレーブがネットワークに加入している状態でバックアップを行ってください。また、プロセスデータ通信異常が発生していない状態でバックアップを行ってください
	EtherCAT スレーブからのバックアップパラメータの取得に失敗した	ESI ファイルの誤りの可能性があります。バックアップパラメータとして設定可能になっているパラメータが、実際に取得可能かスレーブメーカに問い合わせてください。取得可能な場合は EtherCAT スレーブの不良です。EtherCAT スレーブを交換してください	なし
	オムロン製通信カプラユニット、または NX ユニットとの通信に失敗した	ケーブルの接続を確実に行ってください。NX ユニットを確実に取り付けてください。ノイズのある環境ではノイズ対策を行ってください。改善されない場合は通信カプラユニット、または NX ユニットを交換してください	ケーブルの接続を確実に行ってください。NX ユニットの取り付けを確実に行ってください。ノイズのある環境ではノイズ対策を行ってください

付属情報	付属情報 1：異常の詳細（発生要因の記載順に対応しています） • 0001Hex :リンクオフ中 • 0002Hex :マスタ状態不正 • 0003Hex :構成情報とのネットワーク構成不一致 • 0004Hex :スレーブへのリクエスト失敗 • 0005Hex :マスタが一時的に処理をできない状態 • 0006Hex :スレーブ初期化異常、または離脱指令中スレーブあり • 0007Hex :バックアップデータ取得失敗 • 000BHex :オムロン製通信カプラユニットでの異常 付属情報 2：異常の発生箇所 • 0:マスタ • 1 以上:スレーブ（ノードアドレス） 付属情報 3：異常の発生箇所詳細（付属情報 1 が「000BHex」の場合だけ） • 0:通信カプラユニット • 1～63:NX ユニットの NX ユニット番号 付属情報 4：オムロン製通信カプラユニットでの異常の要因（付属情報 1 が「000BHex」の場合だけ） • 2:通信カプラユニット、または NX ユニットとの通信に失敗
注意点／備考	なし

*1. n は NY シリーズコントローラでは 512 です。

イベント名	リストア実行失敗（EtherCAT スレーブ）			イベントコード	10300000Hex	
内容	EtherCAT スレーブのリストアが異常終了しました					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール		発生源詳細	マスタ	検出タイミング	リストア実行中
異常の属性	重要度	監視情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	影響なし		
LED	EtherCAT NET RUN		EtherCAT NET ERR		EtherCAT LINK/ACT	
	－		－		－	
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	なし		－		－	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	EtherCAT マスタースレーブ間の接続が確立されていない（リンクオフ中）		EtherCAT マスタ-スレーブ間の配線を確実に行ってください		EtherCAT マスタ-スレーブ間を確実に配線して接続を確立した状態でリストアを行ってください	
	EtherCAT マスタ-スレーブ間を確実に配線して接続を確立した状態でリストアを行ってください		Sysmac Studio または表示器のトラブルシュート画面で発生している異常を確認し、EtherCAT に関連する異常を取り除いてください		EtherCAT に関連する異常が発生していない状態でリストアを行ってください	
	EtherCAT のネットワーク構成情報と実際のネットワーク構成が一致していない		ネットワーク構成情報と実際のネットワーク構成が一致するようにしてください。バックアップ時のリビジョンチェック基準を「チェックなし」に設定した場合でも、スレーブのリビジョンをバックアップ時と同等またはそれ以上としてください。シリアル番号チェック基準を「チェックなし」に設定してバックアップしてください。シリアル番号チェック基準を「設定値=実機」としてスレーブを交換する場合は、リストア機能を使わずに、Sysmac Studio でネットワーク構成を変更し、ダウンロード、およびスレーブパラメータの転送を行ってください。また、ノードアドレスをハードウェアスイッチで設定している場合は、バックアップ時と同じ設定としてください		ネットワーク構成情報と実際のネットワーク構成が一致している状態でリストアを行ってください	
	EtherCAT スレーブへのリクエストに失敗した （付属情報 1 が 0004Hex の場合）		ケーブルの接続を確実に行ってください。ノイズのある環境ではノイズ対策を行ってください。 改善されない場合は、Sysmac Studio のリストア機能で EtherCAT スレーブを対象外としてリストアを実行してください。 この場合、EtherCAT スレーブにバックアップパラメータがリストアされません。リストア実行後に、Sysmac Studio から同期機能を使用して EtherCAT スレーブへパラメータ転送してください。 さらに改善されない場合は EtherCAT スレーブを交換してください		ケーブルの接続を確実に行ってください。ノイズのある環境ではノイズ対策を行ってください	
	EtherCAT マスタが他の処理を実行中で、一時的に処理をできない状態である		再度リストアを実行してください		なし	

	EtherCAT スレーブの初期化処理に失敗した	Sysmac Studio または表示器のトラブルシュート画面で、スレーブ初期化異常、スレーブアプリケーション異常、プロセスデータ通信異常の発生を確認して発生している異常を取り除いてください	プロセスデータ通信異常が発生していない状態でリストアを行ってください
	MX2／RX シリーズ インバータへのバックアップパラメータの書き込みに失敗した（CPU ユニットのユニットバージョンが Ver.1.10 以前の場合のみ）	Sysmac Studio のインバータパラメータの転送[パソコン→ドライブ]機能を使って、パラメータをインバータに書き込んでください	インバータの制約により、リストアが行えない場合があります。 その場合は、Sysmac Studio のインバータパラメータの転送[パソコン→ドライブ]機能を使って、パラメータをインバータに書き込んでください
	EtherCAT スレーブへのバックアップパラメータの書き込みに失敗した	ESI ファイルの誤りの可能性があります。バックアップパラメータとして設定可能になっているパラメータが、実際に書き込み可能かスレーブメーカに問い合わせてください。書き込み可能な場合はスレーブの不良です。スレーブを交換してください	なし
	バックアップデータ不正を検知した	SD メモリカードを Sysmac Studio でフォーマットし、バックアップファイルを格納してください	SD BUSY LED 点灯中に SD メモリカードを抜いたり電源断をしたりしないでください。また、書込回数制限にもとづき定期的に SD メモリカードを交換してください
	バックアップ時の EtherCAT のネットワーク構成と実際のネットワーク構成が一致していない	バックアップ時の EtherCAT のネットワーク構成と実際のネットワーク構成が一致するようにしてください	バックアップ時の EtherCAT のネットワーク構成と実際のネットワーク構成が一致している状態でリストアしてください
	オムロン製通信カプラユニットで異常が発生した。 異常の要因は以下 • 通信カプラユニットで、バックアップファイルの読み出しに失敗した（付属情報 4 が 1 の場合） • 通信カプラユニット、または NX ユニットとの通信に失敗した（付属情報 4 が 2 の場合） • 通信カプラユニットで、バックアップ時の NX ユニットのユニット構成と実際の NX ユニットのユニット構成が一致していない（付属情報 4 が 3 の場合）	• 再度バックアップを実行してください（付属情報 4 が 1 の場合） • ケーブルの接続を確実に行ってください。NX ユニットを確実に取り付けてください。ノイズのある環境ではノイズ対策を行ってください。改善されない場合は通信カプラユニット、または NX ユニットを交換してください（付属情報 4 が 2 の場合） • バックアップ時の NX ユニットのユニット構成と実際の NX ユニットのユニット構成が一致するようにしてください（付属情報 4 が 2 または 3 の場合） • 通信カプラユニットのハードウェアスイッチをバックアップ時の状態と一致するようにしてください（付属情報 4 が 3 の場合）	• Sysmac Studio でフォーマットされた SD メモリカードを使用し、バックアップファイルを格納しておいてください。また、SD BUSY LED 点灯中に SD カードを抜いたり電源断をしたりしないでください（付属情報 4 が 1 の場合） • ケーブルの接続を確実に行ってください。NX ユニットの取り付けを確実に行ってください。ノイズのある環境ではノイズ対策を行ってください（付属情報 4 が 2 の場合） • NX ユニットのユニット構成と実際の NX ユニットのユニット構成が一致している状態でリストアを行ってください（付属情報 4 が 2 または 3 の場合） • 通信カプラユニットのハードウェアスイッチがバックアップ時と一致している状態でリストアを行ってください（付属情報 4 が 3 の場合）

付属情報	付属情報 1：異常の詳細（発生要因の記載順に対応しています） • 0001Hex :リンクオフ中 • 0002Hex :マスタ状態不正 • 0003Hex :構成情報とのネットワーク構成不一致 • 0004Hex :スレーブへのリクエスト失敗 • 0005Hex :マスタが一時的に処理をできない状態 • 0006Hex :スレーブ初期化異常 • 0007Hex :バックアップデータ書き込み失敗 • 0008Hex :バックアップデータ不正 • 0009Hex :バックアップ時とのネットワーク構成不一致 • 000AHex :サービス未サポート • 000BHex :オムロン製通信カプラユニットでの異常 付属情報 2：異常の発生箇所 • 0:マスタ • 1 以上:スレーブ（ノードアドレス） 付属情報 3：異常の発生箇所詳細（付属情報 1 が「000BHex」の場合だけ） • 0:通信カプラユニット • 1～63:NX ユニットの NX ユニット番号 付属情報 4：オムロン製通信カプラユニットでの異常の要因（付属情報 1 が「000BHex」の場合だけ） • 1:バックアップファイルの読み出しに失敗 • 2:通信カプラユニット、または NX ユニットとの通信に失敗 • 3:バックアップ時とのユニット構成不一致
注意点／備考	なし

イベント名	エマージェンシー・メッセージ検知			**イベントコード**	64200000Hex	
内容	エマージェンシー・メッセージを検知しました					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール		**発生源詳細**	スレーブ	**検出タイミング**	通信中
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	—	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	〈スレーブ〉 エラー発生。その他の動作への影響なし		
LED	**EtherCAT NET RUN**		**EtherCAT NET ERR**		**EtherCAT LINK/ACT**	
	—		—		—	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_EC_SlavEmergErr		BOOL		エマージェンシー・メッセージ検知	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	スレーブからエマージェンシー・メッセージを受信した		アプリケーション異常が発生した EtherCAT スレーブの異常をスレーブのマニュアルなどに記載の回復手順にしたがい実施してください		各スレーブのマニュアルに記載の情報を参照して防止策を実施してください	
付属情報	付属情報 1：スレーブエマージェンシーコード 付属情報 2：スレーブエラーレジスタオブジェクトの値 付属情報 3：スレーブエマージェンシーデータ。下位 5 バイトのみ有効					
注意点／備考	なし					

イベント名	EtherCAT メッセージ異常			**イベントコード**	842D0000Hex	
内容	スレーブとのメッセージ通信で異常を検知しました					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール		**発生源詳細**	マスタ	**検出タイミング**	通信中
異常の属性	**重要度**	監視情報	**復旧方法**	—	**ログカテゴリ**	システム
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	〈スレーブ〉 エラー発生。その他の動作への影響なし		
LED	**EtherCAT NET RUN**		**EtherCAT NET ERR**		**EtherCAT LINK/ACT**	
	—		—		—	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_EC_MsgErr		BOOL		EtherCAT メッセージ異常	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	付属情報を参照して確認してください		該当するメッセージプロトコルに対応しているスレーブに対してメッセージ処理を行うようにしてください。付属情報で確認した異常詳細内容で示される異常のメッセージを特定し、メッセージを修正してください		スレーブの仕様に合わせたメッセージを使用してください。 またメッセージの宛先に間違いがないことを確認してください	
付属情報	付属情報 1：異常詳細 • 1 バイト目： 00Hex : Error メッセージ受信、02Hex : 不正または未サポートメッセージ廃棄、04Hex : 宛先不正メッセージ廃棄 • 2 バイト目： [送信] 00Hex : Error、01Hex : VoE（AoE）、02Hex : EoE、03Hex : CoE、04Hex : FoE、05Hex : SoE、0FHex : VoE [受信] 80Hex : Error、81Hex : VoE（AoE）、82Hex : EoE、83Hex : CoE、84Hex : FoE、85Hex : SoE、8FHex : VoE 付属情報 2：送信元ノードアドレス。マスタの場合は 0 付属情報 3：送信先ノードアドレス。マスタの場合は 0 付属情報 4：Error サービスデータ。付属情報 1 の 2 バイト目が 00Hex または 80Hex の場合のみ有効					
注意点／備考	なし					

イベント名	スレーブ離脱			イベントコード	94400000Hex	
内容	スレーブが「離脱」指示により離脱状態となりました					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール		発生源詳細	スレーブ	検出タイミング	通信中のスレーブ離脱指示時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	〈マスタ〉 該当スレーブとその後続スレーブに対するプロセスデータ通信停止。該当スレーブとその後続スレーブに対するトポロジ変化の監視停止 〈スレーブ〉 初期化状態に遷移。Sysmac Studio 操作により、バックアップパラメータの転送可能。プロセスデータ通信不可		
LED	EtherCAT NET RUN		EtherCAT NET ERR		EtherCAT LINK/ACT	
	−		−		−	
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_EC_DisconnSlavTbl		Array [1..n] of BOOL *1		離脱指令中スレーブテーブル	
	_EC_PDSlavTbl		Array [1..n] of BOOL *1		プロセスデータ通信中スレーブテーブル	
	_EC_MBXSlavTbl		Array [1..n] of BOOL *1		メッセージ通信可能スレーブテーブル	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	Sysmac Studio からスレーブの「離脱」操作を行った		−		−	
	EC_DisconnectSlave 命令が実行された		−		−	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

*1. n は NY シリーズコントローラでは 512 です。

イベント名	スレーブ再加入			イベントコード	94410000Hex	
内容	スレーブが「再加入」指示により離脱状態を解除されました					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール		発生源詳細	スレーブ	検出タイミング	通信中のスレーブ再加入指示時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	〈マスタ〉 該当スレーブを再度オペレーショナル状態に遷移させ、プロセスデータ通信を再開 〈スレーブ〉 オペレーショナル状態に遷移		
LED	EtherCAT NET RUN		EtherCAT NET ERR		EtherCAT LINK/ACT	
	−		−		−	
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_EC_DisconnSlavTbl		Array [1..n] of BOOL *1		離脱指令中スレーブテーブル	
	_EC_PDSlavTbl		Array [1..n] of BOOL *1		プロセスデータ通信中スレーブテーブル	
	_EC_MBXSlavTbl		Array [1..n] of BOOL *1		メッセージ通信可能スレーブテーブル	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	Sysmac Studio からスレーブの「再加入」操作を行った		−		−	
	EC_ConnectSlave 命令が実行された		−		−	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

*1. n は NY シリーズコントローラでは 512 です。

イベント名	異常解除			イベントコード	94430000Hex	
内容	発生中の異常の解除指示がされました					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール		発生源詳細	マスタ	検出タイミング	異常解除指示時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	〈マスタ〉 現在発生中の異常をいったん解除し、再度ネットワークの照合を実施。異常を再検知しなかった場合は、通信停止中のスレーブに対するプロセスデータ通信を再開 〈スレーブ〉 異常が発生していたスレーブはオペレーショナル状態に遷移		
LED	EtherCAT NET RUN		EtherCAT NET ERR		EtherCAT LINK/ACT	
	−		—		−	
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_EC_PDSlavTbl		Array [1..n] of BOOL *1		プロセスデータ通信中スレーブテーブル	
	_EC_MBXSlavTbl		Array [1..n] of BOOL *1		メッセージ通信可能スレーブテーブル	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	Sysmac Studio から「異常解除」操作を行った		−		−	
	ResetECError 命令が実行された		−		−	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

*1. n は NY シリーズコントローラでは 512 です。

イベント名	スレーブ無効化			イベントコード	94440000Hex	
内容	EtherCAT スレーブを無効にしました					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール		発生源詳細	スレーブ	検出タイミング	切替命令実行時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	−	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	〈マスタ〉 該当スレーブに対するプロセスデータ通信停止 〈スレーブ〉 プレオペレーショナル状態に遷移。パラメータ設定可能。プロセスデータ通信不可		
LED	EtherCAT NET RUN		EtherCAT NET ERR		EtherCAT LINK/ACT	
	−		—		−	
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_EC_PDSlavTbl		Array [1..n] of BOOL *1		プロセスデータ通信中スレーブテーブル	
	_EC_DisableSlavTbl		Array [1..n] of BOOL *1		無効設定スレーブテーブル	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	EC_ChangeEnableSetting 命令が実行された		−		−	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

*1. n は NY シリーズコントローラでは 512 です。

イベント名	スレーブ有効化			イベントコード	94450000Hex	
内容	EtherCAT スレーブを有効にしました					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール		発生源詳細	スレーブ	検出タイミング	切替命令実行時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	システム
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	〈マスタ〉 該当スレーブを再度オペレーショナル状態に遷移させ、プロセスデータ通信を再開 〈スレーブ〉 オペレーショナル状態に遷移		
LED	EtherCAT NET RUN		EtherCAT NET ERR		EtherCAT LINK/ACT	
	－		—		－	
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_EC_PDSlavTbl		Array [1..n] of BOOL *1		プロセスデータ通信中スレーブテーブル	
	_EC_DisableSlavTbl		Array [1..n] of BOOL *1		無効設定スレーブテーブル	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	EC_ChangeEnableSetting 命令が実行された		－		－	
付属情報	なし					
注意点／備考	なし					

*1. n は NY シリーズコントローラでは 512 です。

イベント名	EtherCAT 診断統計情報ログ機能開始			イベントコード	94500000Hex	
内容	EtherCAT 診断統計情報ログ機能を開始しました					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール		発生源詳細	マスタ	検出タイミング	EtherCAT 診断統計情報ログ機能の開始時
異常の属性	重要度	一般情報	復旧方法	－	ログカテゴリ	アクセス
発生の影響	ユーザプログラム	継続	動作	EtherCAT スレーブへの非同期通信の応答時間が長くなります		
LED	EtherCAT NET RUN		EtherCAT NET ERR		EtherCAT LINK/ACT	
	－		—		－	
システム定義変数	変数名		データ型		名称	
	_EC_StatisticsLogEnable		BOOL		診断統計情報ログ許可	
	_EC_StatisticsLogBusy		BOOL		診断統計情報ログ実行状態フラグ	
発生要因とその処置	発生要因（推定原因）		処置対策		再発防止	
	システム定義変数 _EC_StatisticsLogEnable の値が FALSE から TRUE に変化した		－		－	
付属情報	付属情報 1：診断統計情報ログ機能における SD カードへの自動保存周期 • 0: ワンショットモード • 0 以外: 周期（sec）					
注意点／備考	なし					

イベント名	EtherCAT 診断統計情報ログ機能終了			**イベントコード**	94510000Hex	
内容	EtherCAT 診断統計情報ログ機能を終了しました					
発生源	EtherCAT マスタ機能モジュール		**発生源詳細**	マスタ	**検出タイミング**	EtherCAT 診断統計情報ログ機能の終了時
異常の属性	**重要度**	一般情報	**復旧方法**	－	**ログカテゴリ**	アクセス
発生の影響	**ユーザプログラム**	継続	**動作**	影響なし		
LED	**EtherCAT NET RUN**		**EtherCAT NET ERR**		**EtherCAT LINK/ACT**	
	－		—		－	
システム定義変数	**変数名**		**データ型**		**名称**	
	_EC_StatisticsLogEnable		BOOL		診断統計情報ログ許可	
	_EC_StatisticsLogBusy		BOOL		診断統計情報ログ実行状態フラグ	
	_EC_StatisticsLogErr		BOOL		診断統計情報ログ異常終了フラグ	
発生要因とその処置	**発生要因（推定原因）**		**処置対策**		**再発防止**	
	EtherCAT 診断統計情報ログ機能の終了要因が発生した		－		－	
付属情報	付属情報 1：診断統計情報ログ機能における SD カードへの自動保存周期 • 0: ワンショットモード • 0 以外: 周期（sec） 付属情報 2：EtherCAT 診断統計情報ログ機能の終了要因 • 1: _EC_StatisticsLogEnable の値が TRUE から FALSE に変化した • 2: ログファイルに 1000 レコード目を保存した • 3: SD メモリカードの空き容量が不足し、ログファイルにレコードを追加できない • 4: SD メモリカードがライトプロテクトされている • 5: SD メモリカードを認識できない • 6: 同期（ダウンロード）の実行 • 7: 診断統計情報ログ機能における SD カードへの自動保存周期に不正な値を指定した					
注意点／備考	なし					

A

付録

本章では、コントローラの標準以外の形式だけで発生する異常（イベント）、接続機器で発生する異常（イベント）の一覧、すべての異常（イベント）のイベントコード順の一覧、および表示器のトラブルシュータの対応範囲、および Windows での異常の確認と対処方法について説明します。

A-1　CPU ユニットで発生するその他の異常 A-2
A-1-1　CNC 機能の異常 A-2
A-2　接続機器で発生する異常 A-16
A-2-1　スレーブターミナルの異常 A-16
A-2-2　EtherCAT スレーブの異常 A-61
A-3　イベントコード順の異常一覧 A-95
A-3-1　異常一覧の見方 A-95
A-3-2　異常一覧 A-96
A-4　表示器のトラブルシュータの対応範囲 A-134
A-4-1　トラブルシュータを使用できる表示器 A-134
A-4-2　トラブルシュータが対象とするシステム構成要素 A-135
A-5　Windows での異常の確認 A-136
A-5-1　Industrial PC Support Utility A-136
A-5-2　Windows の問題および異常への処置 A-136

A-1　CPU ユニットで発生するその他の異常

NY シリーズコントローラの標準以外の形式だけで発生する、「第 3 章 異常の内容と処置 (P.3-1)」に記載されていない異常（イベント）の一覧です。異常一覧の見方は、「3-1 表の見方 (P.3-2)」を参照してください。
異常の詳細については各製品のマニュアルを参照してください。

A-1-1　CNC 機能の異常

CNC 機能および CNC 命令で発生する異常（イベント）の一覧です。
CNC 機能および CNC 命令を使用できるコントローラは、形 NY532-5400 です。コントローラのユニットバージョンは Ver.1.16 以降です。

CNC 機能関連

各イベントの参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SBCE-428	NJ/NY シリーズ NC 統合コントローラ ユーザーズマニュアル

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
47810000Hex	CNC パラメータ設定不正	CNC 機能モジュールの設定で致命的な異常を検出しました。	• CNC パラメータ設定の転送に失敗した。または、ソフトウェアにエラーが発生した。	○					SBCE-428
17800000Hex	CNC パラメータ設定異常	不揮発性メモリに保存していた CNC パラメータ設定を消失しました。	• CNC パラメータ設定のダウンロード中またはメモリクリア中に、電断または Sysmac Studio との通信が切断された。 • 不揮発性メモリの故障		○				SBCE-428
17810000Hex	絶対値エンコーダ原点位置オフセット読み出し異常	電源 OFF 中保持している絶対値エンコーダの現在位置を消失しました。	• 保持変数がバッテリバックアップの場合、CPU ユニットのバッテリの寿命 • バックアップメモリの故障		○				SBCE-428
17820000Hex	CNC モータ補正テーブル読み出し異常	不揮発性メモリに保存している CNC モータ補正テーブルを消失しました。	• CNC パラメータ設定のダウンロード中またはメモリクリア中に、電断または Sysmac Studio との通信が切断された。 • 不揮発性メモリの故障		○				SBCE-428
37800000Hex	必須プロセスデータオブジェクト未設定	CNC モータパラメータ設定の割付軸種別に対して必須のオブジェクトが PDO に割り付けられていません。	• CNC モータパラメータ設定の割付軸種別がサーボ軸またはエンコーダ軸のときに対して必要な PDO マッピングがされていません。 • 不揮発性メモリの故障		○				SBCE-428
47800000Hex	CNC 初期化異常	システムに致命的な障害が発生し、CNC 機能モジュールの初期化に失敗しました。	• ハード故障		○				SBCE-428

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
77800000Hex	CNC 制御周期オーバー	プライマリ定周期タスクの処理が 2 制御周期以内で完了しませんでした	• プライマリ定周期タスクのプログラムの処理内容が多い。		○				SBCE-428
37810000Hex	プロセスデータオブジェクト設定不足	PDO マッピングが正しくありません。	• 該当命令に対応するオブジェクトを持たない対象機器に対して該当命令を実行した。			○			SBCE-428
56000000Hex	CNC 座標系指定不正	CNC 命令の入出力変数「Coord」に指定された CNC 座標系が存在していません。	• 命令の入出力変数「Coord」に指定された CNC 座標系が存在しない変数			○			SBCE-428
56010000Hex	減速度設定範囲外	CNC 命令の入力変数「Deceleration」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			SBCE-428
56020000Hex	ジャーク設定範囲外	CNC 命令の入力変数「Jerk」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			SBCE-428
56030000Hex	CNC 命令再起動不可	再起動できない CNC 命令の再起動を行いました。	• 再起動できない CNC 命令の再起動			○			SBCE-428
56040000Hex	CNC 多重起動不可	同じ対象（CNC 座標系）に対して同時に実行できない機能を複数実行しました。	• 同じ対象（CNC 座標系）に対して同時に実行できない機能を複数実行 • いずれかの CNC 座標系が Executing（実行中）または Hold（ホールド中）に CNC_LoadProgramFile 命令を実行			○			SBCE-428
56050000Hex	未割付論理 CNC モータ番号指定	CNC 命令の入力変数「LogicalMotorNo」に指定されたパラメータの CNC モータが未割り付けです。	• CNC 命令の入力変数「LogicalMotorNo」に CNC モータが割り付いていない論理 CNC モータ番号を指定して実行した。			○			SBCE-428
56060000Hex	論理 CNC モータ番号範囲外	CNC 命令の入力変数「LogicalMotorNo」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			SBCE-428
56070000Hex	目標位置設定範囲外	CNC 命令の入力変数「Position」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外。または、目標位置がオーバーフロー／アンダーフロー			○			SBCE-428
56080000Hex	運転不可（サーボ OFF）CNC モータ動作指示	サーボ OFF 中の CNC モータに対して動作命令を実行しました。	• CNC_Home（原点復帰）命令、または CNC_HomeWithParameter（パラメータ指定原点復帰）命令による原点プリセットを EtherCAT のプロセスデータ通信が未確立の軸に対して実行した。			○			SBCE-428
56090000Hex	目標速度設定範囲外	CNC 命令の入力変数「Velocity」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			SBCE-428

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
560A0000Hex	加減速度設定範囲外	CNC 命令の入力変数「Acceleration」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			SBCE-428
560B0000Hex	移動方法選択範囲外	CNC 命令の入力変数「MoveMode」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			SBCE-428
560C0000Hex	即停止命令起動	即停止(CNC_ImmediateStop)命令が実行されました。	• 即停止命令が実行された。			○			SBCE-428
560D0000Hex	パラメータ選択範囲外	CNC 命令の入力変数「ParameterNumber」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			SBCE-428
560E0000Hex	CNC パラメータ設定読出／書込の設定値範囲外	CNC 命令の入出力変数「SettingValue」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入出力変数の範囲外			○			SBCE-428
560F0000Hex	CNC パラメータ設定読出／書込の対象範囲外	CNC 命令の入出力変数「Target」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入出力変数の範囲外			○			SBCE-428
56100000Hex	原点未確定状態でのサイクルスタート異常	原点未確定状態の位置決め軸を含む CNC 座標系に対してサイクルスタートが実行されました。	• 原点未確定状態を含む CNC 座標系に対してサイクルスタートが実行された。			○			SBCE-428
56110000Hex	原点復帰パラメータ設定範囲外	CNC 命令の入出力変数「HomingParameter」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入出力変数の範囲外			○			SBCE-428
56120000Hex	M コード番号範囲外	CNC 命令の入力変数「MCodeNo」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			SBCE-428
56130000Hex	CNC 命令再起動不可（CNC 座標系指定）	CNC 命令の再起動時に変更できない入出力変数「Coord」のパラメータを変更しました。	• 命令再起動時に変更できない入出力変数のパラメータを変更した。			○			SBCE-428
56140000Hex	CNC 命令再起動不可（論理 CNC モータ番号）	CNC 命令の再起動時に変更できない入力変数「LogicalMotorNo」のパラメータを変更しました。	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した。			○			SBCE-428
56150000Hex	NC プログラム不正	Sysmac Studio から転送された NC プログラムにて異常が検出されました。	• NC プログラムの転送に失敗した。			○			SBCE-428
56160000Hex	サイクルスタート多重起動不可	同じ対象（CNC 座標系）に対してサイクルスタートを多重に実行しました。	• CNC 座標系の状態が Executing（実行中）、MovingOnHold（ホールド中の手動動作中）、または Moving（動作中）で、サイクルスタートを実行した。			○			SBCE-428

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
56170000Hex	運転不可（サーボ OFF）CNC モータサイクルスタート指示	サーボ OFF 中の CNC モータを含む CNC 座標系に対してサイクルスタートを実行しました。	• サーボ OFF 中の CNC モータに対してサイクルスタートを実行した。			○			SBCE-428
56180000Hex	NC プログラム番号指定不正	CNC_CoordControl 命令の入出力変数「ControlInputs」の「ProgramNo」に指定された NC プログラムがロードされていません。	• ロードされていない NC プログラムを CNC_CoordControl 命令の入出力変数「ControlInputs」の「ProgramNo」に指定してサイクルスタートを実行した。			○			SBCE-428
56190000Hex	バックトレース指定不正	CNC 座標系の状態が Standby（停止中）のとき、CNC_CoordControl 命令の入出力変数「ControlInputs」の「BackTrace」が TRUE の状態でサイクルスタートを実行しました。	• CNC 座標系の状態が Standby（停止中）のとき、CNC_CoordControl 命令の入出力変数「ControlInputs」の「BackTrace」が TRUE の状態でサイクルスタートを実行した。			○			SBCE-428
56250000Hex	CNC モータ指定不正	CNC 命令の入力変数「Target」に指定された CNC モータが存在していません。	• 命令の入力変数「Target」に指定された CNC モータが存在しない変数			○			SBCE-428
56260000Hex	CNC モータ補正テーブル指定不正	CNC 命令の入力変数「Target」に指定された CNC モータ補正テーブルが存在していません。	• 命令の入力変数「Target」に指定された CNC モータ補正テーブルが存在しない変数			○			SBCE-428
56290000Hex	NC プログラム容量超過	Sysmac Studio によりダウンロードされた NC プログラムが NC プログラム容量を超えていたため、ロードできませんでした。	• NC プログラム容量の上限を超える NC プログラムを Sysmac Studio によりダウンロードした。			○			SBCE-428
562A0000Hex	傾斜制御モード指定不正	CNC 命令の入力変数「SkewMode」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			SBCE-428
562B0000Hex	オフセット値指定不正	CNC 命令の入力変数「OffsetValue」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外			○			SBCE-428
67800000Hex	即停止入力	即停止入力が ON になりました。	• 即停止入力信号を検知した。 • 即停止信号の接続または即停止入力の論理設定が間違っている。			○			SBCE-428
67810000Hex	正方向限界入力検出	正方向限界入力が ON になりました。	• 正方向限界入力信号を検知した。 • 正方向限界入力信号の接続または正方向限界入力の論理設定が間違っている。			○			SBCE-428
67820000Hex	負方向限界入力検出	負方向限界入力が ON になりました。	• 負方向限界入力信号を検知した。 • 負方向限界入力信号の接続または負方向限界入力の論理設定が間違っている。			○			SBCE-428

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
67830000Hex	目標位置正方向ソフトウェアリミットオーバー	指定した位置が正方向ソフトウェアリミットの範囲外です。	• 命令の入力変数「Position」に指定されたパラメータが正方向ソフトウェアリミットの範囲外 • 開始位置が正方向ソフトウェアリミットの範囲外で、ソフトウェアリミットの範囲とは反対の方向への動作を指定した命令を実行			○			SBCE-428
67840000Hex	目標位置負方向ソフトウェアリミットオーバー	指定した位置が負方向ソフトウェアリミットの範囲外です。	• 命令の入力変数「Position」に指定されたパラメータが負方向ソフトウェアリミットの範囲外 • 開始位置が負方向ソフトウェアリミットの範囲外で、ソフトウェアリミットの範囲とは反対の方向への動作を指定した命令を実行			○			SBCE-428
67850000Hex	指令位置オーバーフロー（アンダーフロー）発生中	指令位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中に、位置決め、オーバーフロー／アンダーフロー方向への命令、または方向を特定できない命令を実行しました。	• 指令位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中に以下を行った。 • 位置決めの指令を実行した。 • オーバーフロー／アンダーフロー方向への連続制御指令を実行した。 • 方向を特定できない指令（同期機能）を実行した。			○			SBCE-428
67860000Hex	正方向限界入力中	正方向限界入力が「ON」の状態で正方向に動作する命令を実行しました。	• 正方向限界入力が「ON」の状態で正方向に動作する命令を実行、または正方向限界入力が「ON」の状態で動作方向を指定しない命令を実行			○			SBCE-428
67870000Hex	負方向限界入力中	負方向限界入力が「ON」の状態で負方向に動作する命令を実行しました。	• 負方向限界入力が「ON」の状態で負方向に動作する命令を実行、または負方向限界入力が「ON」の状態で動作方向を指定しない命令を実行			○			SBCE-428
67880000Hex	正方向ソフトウェアリミットオーバー	CNC モータが動作している途中で、位置が正方向ソフトウェアリミットを超えました。	• 位置が正方向ソフトウェアリミットを超えた。			○			SBCE-428
67890000Hex	負方向ソフトウェアリミットオーバー	CNC モータが動作している途中で、位置が負方向ソフトウェアリミットを超えました。	• 位置が負方向ソフトウェアリミットを超えた。			○			SBCE-428
678A0000Hex	インポジションチェック時間オーバー	位置決め完了チェックが監視時間内に完了しませんでした。	• 位置決め完了までに時間がかかっている。			○			SBCE-428
678B0000Hex	位置偏差オーバー	指令現在位置とフィードバック現在位置の偏差が位置偏差オーバー値を超えました。	• 位置決め動作の追従性が悪く、指令に対して実際の動作が遅れている。			○			SBCE-428

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
67910000Hex	位置偏差不正	指令された位置とフィードバック現在位置の差をパルス単位に変換したときに 30 ビット以上となりました。	• CNC モータにおいて、指令された移動量では CNC モータの最高速度を超えるため、最高速度を超えないように指令現在位置が制限された。 • CNC モータの位置決め動作の追従性が悪く、指令に対して実際の動作が遅れている。			○			SBCE-428
67920000Hex	絶対値エンコーダ現在位置算出不可	電断保持している絶対値エンコーダ情報から正しく現在位置を復元できません。	• 復元した位置がパルス単位で符号付き 40 ビットの範囲を超えている。			○			SBCE-428
67930000Hex	多軸協調動作中の原点未確定	CNC 座標系の状態が Executing（実行中）、Hold（ホールド中）、または MovingOnHold（ホールド中の手動動作中）に、CNC モータの原点が未確定になりました。	• CNC 座標系の状態が Executing（実行中）、Hold（ホールド中）、または MovingOnHold（ホールド中の手動動作中）に、CNC モータの指令位置またはフィードバック位置のオーバーフローまたはアンダーフローが発生し、原点が未確定になった。 • CNC 座標系の状態が Executing（実行中）、Hold（ホールド中）、または MovingOnHold（ホールド中の手動動作中）に、CNC モータでスレーブ通信異常が発生し、原点が未確定になった。 • CNC 座標系の状態が Executing（実行中）、Hold（ホールド中）、または MovingOnHold（ホールド中の手動動作中）に、論理軸のスレーブが離脱またはスレーブ無効化し、原点が未確定になった。			○			SBCE-428
67940000Hex	正方向ソフトウェアリミットオーバー中サイクルスタート指示	開始位置が正方向ソフトウェアリミットの範囲外です。	• CNC 座標系の位置決め直交軸または位置決め回転軸の指令現在位置が正方向ソフトウェアリミットの範囲外			○			SBCE-428
67950000Hex	負方向ソフトウェアリミットオーバー中サイクルスタート指示	開始位置が負方向ソフトウェアリミットの範囲外です。	• CNC 座標系の位置決め直交軸または位置決め回転軸の指令現在位置が負方向ソフトウェアリミットの範囲外			○			SBCE-428
67960000Hex	指令位置オーバーフロー（アンダーフロー）発生中サイクルスタート指示	指令位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中に、位置決め、オーバーフロー／アンダーフロー方向への命令、または方向を特定できない命令を実行しました。	• 指令位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中に以下を行った。 • 位置決めの指令を実行した。 • オーバーフロー／アンダーフロー方向への連続制御指令を実行した。 • 方向を特定できない指令（同期機能）を実行した。			○			SBCE-428

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
67970000Hex	正方向限界入力中サイクルスタート指示	正方向限界入力が「ON」の状態でサイクルスタートを実行しました。	• 正方向限界入力が「ON」の状態でサイクルスタートを実行			○			SBCE-428
67980000Hex	負方向限界入力中サイクルスタート指示	負方向限界入力が「ON」の状態でサイクルスタートを実行しました。	• 負方向限界入力が「ON」の状態でサイクルスタートを実行			○			SBCE-428
67990000Hex	NC プログラム実行異常	NC プログラム実行中に異常を検出しました。	実行中の NC プログラムで異常が検出された。 • 異常の内容は、付属情報の異常コードを参照			○			SBCE-428
679B0000Hex	ガントリ軸間位置偏差オーバー	ガントリ主軸と従軸のフィードバック現在位置の軸間偏差が軸間位置偏差オーバー値を超えました。	• ガントリ従軸の追従性が悪く、ガントリ主軸動作に対して実際の動作が遅れている。			○			SBCE-428
679D0000Hex	CNC モータ最高速度超過異常	送り速度オーバーライドによって、CNC モータの指令速度が最高速度を超えました。	• 送り速度オーバーライド値の値が大きすぎる。			○			SBCE-428
77820000Hex	CNC 座標系構成 CNC モータ異常発生	CNC 座標系の構成 CNC モータに異常が発生しました。	• CNC 座標系の動作中に構成 CNC モータに異常が発生した。			○			SBCE-428
77830000Hex	CNC 共通の異常発生中	CNC 共通の異常が発生しています。	• 部分停止フォールトレベルの CNC 共通異常が発生している。			○			SBCE-428
77840000Hex	サーボ主回路電源オフ状態	サーボドライバの主回路電源が「OFF」の状態で、サーボ ON を実行しました。	• サーボドライバの主回路電源「OFF」状態で、サーボ ON 実行			○			SBCE-428
77850000Hex	サーボ主回路電源オフ検出	サーボ ON 状態で、サーボドライバの主回路電源を OFF しました。	• サーボ ON 状態で、サーボドライバの主回路の電源断			○			SBCE-428
77860000Hex	スレーブ異常検知	CNC モータに割り付けられている EtherCAT スレーブ、または NX ユニットが異常を検知しました。	• CNC モータに割り付けられている EtherCAT スレーブ、または NX ユニットが異常を検知した。			○			SBCE-428
77880000Hex	サーボ ON 中スレーブ離脱	サーボ ON 中に CNC モータに割り付けられている EtherCAT スレーブ、または NX ユニットが離脱、交換、またはスレーブ無効化されました。	• サーボ ON 中に CNC モータに割り付けられている EtherCAT スレーブ、または NX ユニットが離脱、交換、またはスレーブ無効化された。			○			SBCE-428
77890000Hex	原点復帰逆方向限界入力検出	原点復帰動作中に、原点復帰方向と逆方向の限界信号を検出しました。	• 正方向限界入力時動作、および負方向限界入力時動作が「反転しない」に設定されている。 • 原点復帰のための入力信号センサの配置、原点復帰の設定、原点復帰開始位置が、限界信号に到達する関係になっている。 • 入力信号センサ配線間違い、故障			○			SBCE-428

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
778A0000Hex	原点復帰方向限界入力検出	原点復帰動作中に、原点復帰方向の限界信号を検出しました。	• 正方向限界入力時動作、および負方向限界入力時動作が「反転しない」に設定されている。 • 原点復帰のための入力信号センサの配置、原点復帰の設定、原点復帰開始位置が、限界信号に到達する関係になっている。 • 入力信号センサ配線間違い、故障			○			SBCE-428
778B0000Hex	原点復帰両方向限界入力検出	原点復帰動作中に、同時に両側の限界信号を検出しました。	• 限界信号の配線間違い • 限界センサの取り付け位置の誤り • 限界信号の接点論理の誤り • 限界センサの故障			○			SBCE-428
778C0000Hex	原点近傍・原点復帰逆方向限界入力検出	原点復帰動作中に、同時に原点近傍入力と、原点復帰方向と逆方向の限界信号を検出しました。	• 原点近傍信号、限界信号の配線間違い • 原点近傍センサ、限界センサの取り付け位置の誤り • 原点近傍信号、限界信号の接点論理の誤り • 原点近傍センサ、限界センサの故障			○			SBCE-428
778D0000Hex	原点近傍・原点復帰方向限界入力検出	原点復帰動作中に、同時に原点近傍入力と、原点復帰方向の限界信号を検出しました。	• 原点近傍信号、限界信号の配線間違い • 原点近傍センサ、限界センサの取り付け位置の誤り • 原点近傍信号、限界信号の接点論理の誤り • 原点近傍センサ、限界センサの故障			○			SBCE-428
778E0000Hex	原点入力・原点復帰逆方向限界入力検出	原点復帰動作中に、同時に原点入力と、原点復帰方向と逆方向の限界信号を検出しました。	• 原点入力信号、限界信号の配線間違い • 原点入力センサ、限界センサの取り付け位置の誤り • 原点入力信号、限界信号の接点論理の誤り • 原点入力信号出力機器、限界センサの故障			○			SBCE-428
778F0000Hex	原点入力・原点復帰方向限界入力検出	原点復帰動作中に、同時に原点入力と、原点復帰方向の限界信号を検出しました。	• 原点入力信号、限界信号の配線間違い • 原点入力センサ、限界センサの取り付け位置の誤り • 原点入力信号、限界信号の接点論理の誤り • 原点入力信号出力機器、限界センサの故障			○			SBCE-428
77900000Hex	原点入力マスク量不正	CNC_Home（原点復帰）命令、またはCNC_HomeWithParameter（パラメータ指定原点復帰）命令において、原点入力マスク量の設定値が適切ではありません。	• 原点復帰動作モードが「近傍退避・原点入力マスク距離指定」の場合に、原点入力マスク距離の設定値が、原点復帰速度から原点復帰アプローチ速度に減速するための移動量として不足している。			○			SBCE-428
77910000Hex	原点入力なし	原点復帰中に原点信号入力がありません。または、原点確定入力がないまま、限界信号が検出されました。	• 原点復帰中に原点信号入力がない。 • 原点確定入力がないまま、限界信号が検出された。			○			SBCE-428

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
77920000Hex	原点近傍入力なし	原点復帰中に原点近傍信号入力がありませんでした。	• 「原点近傍信号あり」の設定時の原点復帰中に原点近傍信号入力がなかった。			○			SBCE-428
87800000Hex	スレーブ通信異常	CNC モータに割り付けられている EtherCAT スレーブ、または NX ユニットとの通信に異常が発生しました。	• CNC モータに割り付けられている EtherCAT スレーブ、または NX ユニットとの通信に異常が発生した。			○			SBCE-428
561D0000Hex	SD メモリカード使用不可	命令実行時に SD メモリカードへのアクセスに失敗しました。	• SD メモリカードが未装着 • SD メモリカードの故障 • SD メモリカードスロットが壊れている				○		SBCE-428
561E0000Hex	指定ファイル不正	命令で指定されたファイルが存在しません。	• 指定されたファイルが存在しない。				○		SBCE-428
561F0000Hex	ロード NC プログラム番号指定不正	範囲外のプログラム番号が指定された NC プログラムをロードしようとしたためロードできませんでした。	• 範囲外のプログラム番号が指定された NC プログラムをロードしようとした。				○		SBCE-428
56200000Hex	ファイルオープン最大数超過	命令実行中のファイルオープン時に、オープンしているファイル数が最大数を超えました。	• 命令実行中のファイルオープン時に、オープンしているファイル数が最大数を超えた。				○		SBCE-428
56210000Hex	ファイル・ディレクトリ名最大長超過	命令で指定されたファイル名またはディレクトリ名が長すぎます。	• 命令で指定された作成ファイル名または作成ディレクトリ名が長すぎる。				○		SBCE-428
56220000Hex	SD メモリカードアクセス失敗	SD メモリカードのアクセスに失敗しました。	• SD メモリカードの故障 • SD メモリカードスロットが壊れている				○		SBCE-428
56230000Hex	ロード NC プログラム容量超過	NC プログラム容量の上限を超えてロードしようとしたためロードできませんでした。	• NC プログラム容量の上限を超える NC プログラムをロードしようとした。				○		SBCE-428
56240000Hex	NC プログラム数超過	NC プログラム数の上限を超えてロードしようとしたためロードできませんでした。	• NC プログラム数を上限までロードしている状態で、新たな NC プログラムをロードした。				○		SBCE-428
56280000Hex	ロード NC プログラム不正	ロードした NC プログラムで異常を検出しました。	• ロードしようとした NC プログラムで文法異常が検出された。				○		SBCE-428
678C0000Hex	位置偏差警告	位置偏差が位置偏差警告値を超えました。	• 位置決め動作の追従性が悪く、指令に対して実際の動作が遅れている。				○		SBCE-428
678D0000Hex	指令位置オーバーフロー	指令位置に対応するパルス数がオーバーフローしました。	• 位置決め直交軸または位置決め回転軸で、指令位置をパルス単位に変換したとき、符号付き 40 ビット(スピンドル軸では符号付き 54 ビット)の上限値を超えた。				○		SBCE-428

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
678E0000Hex	指令位置アンダーフロー	指令位置に対応するパルス数がアンダーフローしました。	• 位置決め直交軸または位置決め回転軸で、指令位置をパルス単位に変換したとき、符号付き 40 ビット(スピンドル軸では符号付き 54 ビット)の下限値を超えた。				○		SBCE-428
678F0000Hex	フィードバック位置オーバーフロー	フィードバック位置に対応するパルス数がオーバーフローしました。	• 位置決め直交軸または位置決め回転軸で、指令位置をパルス単位に変換したとき、符号付き 40 ビット(スピンドル軸では符号付き 54 ビット)の上限値を超えた。				○		SBCE-428
67900000Hex	フィードバック位置アンダーフロー	フィードバック位置に対応するパルス数がアンダーフローしました。	• 位置決め直交軸または位置決め回転軸で、指令位置をパルス単位に変換したとき、符号付き 40 ビット(スピンドル軸では符号付き 54 ビット)の下限値を超えた。				○		SBCE-428
679A0000Hex	ガントリ軸間位置偏差警告	ガントリ主軸と従軸のフィードバック現在位置の軸間偏差が軸間位置偏差警告値を超えました。	• ガントリ従軸の追従性が悪く、ガントリ主軸動作に対して実際の動作が遅れている。				○		SBCE-428
679C0000Hex	CNC モータ最高速度超過警告	送り速度オーバーライドによって、CNC モータの指令速度が最高速度を超えました。	• 送り速度オーバーライド値の値が大きすぎる。				○		SBCE-428
77810000Hex	CNC プランナサービス周期オーバー	CNC プランナサービスの処理が 2 周期以内で完了しませんでした。	• CNC プランナサービスの 1 周期に処理される NC プログラムの処理内容が多い。				○		SBCE-428
77870000Hex	スレーブ監視情報検知	EtherCAT スレーブ、または NX ユニットの警告を検知しました。	• CNC モータに割り付けられている EtherCAT スレーブ、または NX ユニットが警告を検知した。				○		SBCE-428
97810000Hex	ソフトウェアリミット軌跡制限	Executing（実行中）にソフトウェアリミットを越える軌跡が指定されたため、ソフトウェアリミットを越えないように軌跡を制限しました。	• Executing（実行中）にソフトウェアリミットを越える軌跡が指定された。				○		SBCE-428
97830000Hex	速度制御指令値飽和	サーボドライバへの速度制御指令値が飽和しています。	• フィードバックループ演算の出力値が CNC モータパラメータ設定の「最高速度」を超えた、または位置決め動作の追従性が悪く、指令に対して実際の動作が遅れている。 • CNC モータパラメータ設定の「最高速度」を超える主軸回転速度(S)、または主軸速度オーバーライド値が指令された。				○		SBCE-428
97800000Hex	スレーブ異常コード確定	「スレーブ異常検知」の発生により、スレーブから異常コードが通知されました。	• 「スレーブ異常検知」(77860000Hex)の発生により、スレーブから異常コードが通知されました。					○	SBCE-428
97820000Hex	CNC 機能システム情報	CNC 機能モジュールの内部情報です。	• CNC 機能モジュールの内部情報です。他イベントの追加情報として記録しています。					○	SBCE-428

CNC 命令関連

CNC 命令で発生する異常（イベント）の一覧を示します。イベントコードの下位 4 けたが命令のエラーコード(ErrorID)を表します。各エラーコードの説明は、対応するイベントコードの説明を参照してください。たとえば、命令のエラーコードが 16#3781 の場合は、54013781Hex のイベントコードの説明を参照してください。

各イベントの参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SBCE-428	NJ/NY シリーズ NC 統合コントローラ ユーザーズマニュアル

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54013781Hex	プロセスデータオブジェクト設定不足	PDO マッピングが正しくありません。	• CNC 命令で必要な PDO マッピングがされていない。 • 該当命令に対応するオブジェクトを持たない対象機器に対して該当命令を実行した。				○		SBCE-428
54015600Hex	CNC 座標系指定不正	CNC 命令の入出力変数「Coord」に指定された CNC 座標系が存在していません。	• 命令の入出力変数「Coord」に指定された CNC 座標系が存在しない変数				○		SBCE-428
54015601Hex	減速度設定範囲外	CNC 命令の入力変数「Deceleration」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		SBCE-428
54015602Hex	ジャーク設定範囲外	CNC 命令の入力変数 Jerk に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		SBCE-428
54015603Hex	CNC 命令再起動不可	再起動できない CNC 命令の再起動を行いました。	• 再起動できない CNC 命令の再起動				○		SBCE-428
54015604Hex	CNC 多重起動不可	同じ対象（CNC 座標系）に対して同時に実行できない機能を複数実行しました。	• 同じ対象（CNC 座標系）に対して同時に実行できない機能を複数実行 • いずれかの CNC 座標系が Executing（実行中）または Hold（ホールド中）に CNC_LoadProgramFile 命令を実行				○		SBCE-428
54015605Hex	未割付論理 CNC モータ番号指定	CNC 命令の入力変数 LogicalMotorNo に指定されたパラメータの CNC モータが未割り付けです。	• CNC 命令の入力変数 LogicalMotorNo に CNC モータが割り付いていない論理 CNC モータ番号を指定して実行した。				○		SBCE-428
54015606Hex	論理 CNC モータ番号範囲外	CNC 命令の入力変数 LogicalMotorNo に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		SBCE-428
54015607Hex	目標位置設定範囲外	CNC 命令の入力変数「Position」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外。または、目標位置がオーバーフロー／アンダーフロー				○		SBCE-428

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54015608Hex	運転不可（サーボ OFF）CNC モータ動作指示	サーボ OFF 中の CNC モータに対して動作命令を実行しました。	• サーボ OFF 中の CNC モータに対して動作命令を実行 • CNC_Home（原点復帰）命令、または CNC_HomeWithParameter（パラメータ指定原点復帰）命令による原点プリセットを EtherCAT のプロセスデータ通信が未確立の軸に対して実行した。				○		SBCE-428
54015609Hex	目標速度設定範囲外	CNC 命令の入力変数「Velocity」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		SBCE-428
5401560AHex	加減速度設定範囲外	CNC 命令の入力変数「Acceleration」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		SBCE-428
5401560BHex	移動方法選択範囲外	CNC 命令の入力変数「MoveMode」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		SBCE-428
5401560DHex	パラメータ選択範囲外	CNC 命令の入力変数「ParameterNumber」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		SBCE-428
5401560EHex	CNC パラメータ設定読出／書込の設定範囲外	CNC 命令の入出力変数「SettingValue」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入出力変数の範囲外				○		SBCE-428
5401560FHex	CNC パラメータ設定読出／書込の対象範囲外	CNC 命令の入出力変数「Target」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入出力変数の範囲外				○		SBCE-428
54015611Hex	原点復帰パラメータ設定範囲外	CNC 命令の入出力変数「HomingParameter」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入出力変数の範囲外				○		SBCE-428
54015612Hex	M コード番号範囲外	CNC 命令の入力変数「MCodeNo」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		SBCE-428
54015613Hex	CNC 命令再起動不可（CNC 座標系指定）	CNC 命令の再起動時に変更できない入出力変数「Coord」のパラメータを変更しました。	• 命令再起動時に変更できない入出力変数のパラメータを変更した。				○		SBCE-428
54015614Hex	CNC 命令再起動不可（論理 CNC モータ番号）	CNC 命令の再起動時に変更できない入力変数「LogicalMotorNo」のパラメータを変更しました。	• 命令再起動時に変更できない入力変数のパラメータを変更した。				○		SBCE-428
5401561DHex	SD メモリカード使用不可	命令実行時に SD メモリカードへのアクセスに失敗しました。	• SD メモリカードが未装着 • SD メモリカードの故障 • SD メモリカードスロットが壊れている				○		SBCE-428

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
5401561EHex	指定ファイル不正	命令で指定されたファイルが存在しません。	• 指定されたファイルが存在しない。				○		SBCE-428
5401561FHex	ロード NC プログラム番号指定不正	範囲外のプログラム番号が指定された NC プログラムをロードしようとしたためロードできませんでした。	• 範囲外のプログラム番号が指定された NC プログラムをロードしようとした。				○		SBCE-428
54015620Hex	ファイルオープン最大数超過	命令実行中のファイルオープン時に、オープンしているファイル数が最大数を超えました。	• 命令実行中のファイルオープン時に、オープンしているファイル数が最大数を超えた。				○		SBCE-428
54015621Hex	ファイル・ディレクトリ名最大長超過	命令で指定されたファイル名またはディレクトリ名が長すぎます。	• 命令で指定された作成ファイル名または作成ディレクトリ名が長すぎる。				○		SBCE-428
54015622Hex	SD メモリカードアクセス失敗	SD メモリカードのアクセスに失敗しました。	• SD メモリカードの故障 • SD メモリカードスロットが壊れている				○		SBCE-428
54015623Hex	ロード NC プログラム容量超過	NC プログラム容量の上限を超えてロードしようとしたためロードできませんでした。	• NC プログラム容量の上限を超える NC プログラムをロードしようとした。				○		SBCE-428
54015624Hex	NC プログラム数超過	NC プログラム数の上限を超えてロードしようとしたためロードできませんでした。	• NC プログラム数を上限までロードしている状態で、新たな NC プログラムをロードした。				○		SBCE-428
54015625Hex	CNC モータ指定不正	CNC 命令の入力変数「Target」に指定された CNC モータが存在していません。	• 命令の入力変数「Target」に指定された CNC モータが存在しない変数				○		SBCE-428
54015626Hex	CNC モータ補正テーブル指定不正	CNC 命令の入力変数「Target」に指定された CNC モータ補正テーブルが存在していません。	• 命令の入力変数「Target」に指定された CNC モータ補正テーブルが存在しない変数				○		SBCE-428
54015628Hex	ロード NC プログラム不正	ロードした NC プログラムで異常を検出しました。	• ロードしようとした NC プログラムで文法異常が検出された。				○		SBCE-428
5401562AHex	傾斜制御モード指定不正	CNC 命令の入力変数「SkewMode」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		SBCE-428
5401562BHex	オフセット値指定不正	CNC 命令の入力変数「OffsetValue」に指定されたパラメータが範囲外です。	• 命令の入力パラメータが入力変数の範囲外				○		SBCE-428
54016783Hex	目標位置正方向ソフトウェアリミットオーバー	指定した位置が正方向ソフトウェアリミットの範囲外です。	• 命令の入力変数「Position」に指定されたパラメータが正方向ソフトウェアリミットの範囲外 • 開始位置が正方向ソフトウェアリミットの範囲外で、ソフトウェアリミットの範囲とは反対の方向への動作を指定した命令を実行				○		SBCE-428

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
54016784Hex	目標位置負方向ソフトウェアリミットオーバー	指定した位置が負方向ソフトウェアリミットの範囲外です。	• 命令の入力変数「Position」に指定されたパラメータが負方向ソフトウェアリミットの範囲外 • 開始位置が負方向ソフトウェアリミットの範囲外で、ソフトウェアリミットの範囲とは反対の方向への動作を指定した命令を実行				○		SBCE-428
54016785Hex	指令位置オーバーフロー（アンダーフロー）発生中	指令位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中に、位置決め、オーバーフロー／アンダーフロー方向への命令、または方向を特定できない命令を実行しました。	• 指令位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中に以下を行った。 • 位置決めの指令を実行した。 • オーバーフロー／アンダーフロー方向への連続制御指令を実行した。 • 方向を特定できない指令（同期機能）を実行した。				○		SBCE-428
54016786Hex	正方向限界入力中	正方向限界入力が「ON」の状態で正方向に動作する命令を実行しました。	• 正方向限界入力が「ON」の状態で正方向に動作する命令を実行、または正方向限界入力が「ON」の状態で動作方向を指定しない命令を実行				○		SBCE-428
54016787Hex	負方向限界入力中	負方向限界入力が「ON」の状態で負方向に動作する命令を実行しました。	• 負方向限界入力が「ON」の状態で負方向に動作する命令を実行、または負方向限界入力が「ON」の状態で動作方向を指定しない命令を実行				○		SBCE-428
54017784Hex	サーボ主回路電源オフ状態	サーボドライバの主回路電源が「OFF」の状態で、サーボ ON を実行しました。	• サーボドライバの主回路電源「OFF」状態で、サーボ ON 実行				○		SBCE-428

A-2　接続機器で発生する異常

NY シリーズコントローラに接続する機器で発生する異常（イベント）の一覧です。異常一覧の見方は、「3-1 表の見方 (P.3-2)」を参照してください。
異常の詳細については各製品のマニュアルを参照してください。

A-2-1　スレーブターミナルの異常

以下のオムロン製スレーブターミナルで発生する異常（イベント）の一覧です。
- NX シリーズ EtherCAT カプラユニット
- NX シリーズ デジタル I/O ユニット
- NX シリーズ アナログ I/O ユニット
- NX シリーズ システムユニット
- NX シリーズ 位置インタフェースユニット
- NX シリーズ コミュニケーションインタフェースユニット
- NX シリーズ セーフティ CPU ユニット
- NX シリーズ セーフティ I/O ユニット
- NX シリーズ ロードセル入力ユニット
- NX シリーズ IO-Link マスタユニット
- NX シリーズ 温度調節ユニット
- NX シリーズ EtherNet/IP ユニット

NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連

以下の形式のユニットで発生する異常（イベント）の一覧です。
形 NX-ECC□□□

各イベントの参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SBCD-361	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット ユーザーズマニュアル

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
00210000Hex	バスコントローラ異常	内部でバスエラーが発生しました。	• ユニットの故障、または通信カプラユニットと NX ユニットの間で I/O 通信異常が発生しました。			○			SBCD-361
00220000Hex	不揮発性メモリハードウェア異常	不揮発性メモリが異常です。	• 不揮発性メモリの故障。			○			SBCD-361
05010000Hex	ESC 異常	EtherCAT スレーブ通信コントローラに異常が発生しました。	• EtherCAT スレーブ通信コントローラ部に異常が発生した。			○			SBCD-361
05020000Hex	ESC 初期化異常	EtherCAT スレーブ通信コントローラの初期化に失敗しました。	• EtherCAT スレーブ通信コントローラ部で初期化異常が発生した。			○			SBCD-361
05030000Hex	SII 照合異常	SII の照合異常が発生しました。	• SII の情報に異常が発生した。			○			SBCD-361

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
10420000Hex	不揮発性メモリ制御パラメータ異常	制御パラメータ異常が発生しています。	• ユニット動作設定の書き込み中に通信カプラユニットを電断、または、サポートソフトとの通信を切断した。			○			SBCD-361
10430000Hex	メモリ破壊検出	メモリ破壊が検出されました。	• メモリ破壊が検出された。			○			SBCD-361
24A00000Hex	ユニット構成異常（台数オーバー）	NX ユニットの接続台数が通信カプラユニットの既定値を超えています。	• 通信カプラユニットに規定台数を超える NX ユニットを接続している。			○			SBCD-361
24A10000Hex	ユニット構成異常（サポート外）	サポート外の NX ユニットが装着されています。または、接続されている NX ユニットの I/O データサイズの総バイト数が、通信カプラユニットの最大既定値を超えています。	• サポート外の NX ユニットを検出した。 • 接続されている NX ユニットの I/O データサイズの総バイト数が、通信カプラユニットの最大既定値を超えている。			○			SBCD-361
35000000Hex	ユニット構成情報異常	通信カプラユニット内のユニット構成情報に異常が発生しました。	• ユニット構成情報のダウンロード中に通信カプラユニットを電断、またはサポートソフトとの通信を切断した。			○			SBCD-361
35010000Hex	ユニット構成照合異常	通信カプラユニット内のユニット構成と実際に接続されているユニットが不一致です。または、通信カプラユニットにユニット構成情報を設定していない状態での運転中に、ユニット構成が変化しました。	• ユニット構成に登録されている NX ユニットが接続されていない。 • ユニット構成に登録されているユニットとは別の NX ユニットが接続されている。 • ユニット構成に登録されていない NX ユニットが接続されている。 • ユニット構成情報上で、NX ユニットの装着設定が無効と登録されたユニットが装着されている。 • 運転中に NX ユニットが外れた。 • 運転中に NX ユニットが接続された。 • ユニット構成情報に登録されているユニットシリアル番号と、接続されているユニットのシリアル番号が一致しない。（シリアル番号チェック基準が［設定値=実機］時） • ユニット構成情報に登録されているユニットのバージョンが、接続されているユニットのバージョンより新しい。 • NX ユニット電源追加供給ユニットの電源が ON していない。			○			SBCD-361
35020000Hex	NX ユニット軽度フォールト発生	NX ユニットで軽度フォールトが検出されました。	• 異常が検知されたユニットで軽度フォールトレベルの異常が発生している。			○			SBCD-361
35040000Hex	MailBox 設定異常	SyncManager の MailBox 設定の不正を検知しました。(AL-Status Code:0016Hex)	• SyncManager の MailBox 設定の不正を検知した。			○			SBCD-361

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
35050000Hex	RxPDO 設定異常	RxPDO 設定異常を検知しました。(AL-Status Code:001DHex)	• RxPDO 設定の異常を検知した。			○			SBCD-361
35060000Hex	TxPDO 設定異常	TxPDO 設定異常を検知しました。(AL-Status Code:001EHex)	• TxPDO 設定の異常を検知した。			○			SBCD-361
35070000Hex	PDO WDT 設定異常	PDO WDT 設定の不正を検知しました。(AL-Status Code:001FHex)	• PDO WDT 設定の不正を検知した。			○			SBCD-361
35080000Hex	SM イベントモード設定異常	サポートされていない SM イベントモードに設定されました。(AL-Status Code:0028Hex)	• サポートされていない SM イベントモードに設定された。			○			SBCD-361
35090000Hex	TxPDO マッピング異常	不正な TxPDO が設定されました。(AL-Status Code:0024Hex)	• 許容範囲外の Index、Sub Index、サイズなど、不正な TxPDO が設定された。			○			SBCD-361
350A0000Hex	RxPDO マッピング異常	不正な RxPDO が設定されました。(AL-Status Code:0025Hex)	• 許容範囲外の Index、Sub Index、サイズなど、不正な RxPDO が設定された。			○			SBCD-361
350B0000Hex	不正状態遷移要求受信	不可能な状態遷移要求を受信しました。(AL-Status Code:0011Hex)	• 不可能な状態遷移要求を受信した。			○			SBCD-361
350C0000Hex	異常状態遷移受信	不明な状態への遷移要求を受信しました。(AL-Status Code:0012Hex)	• 不明な状態への遷移要求を受信した。			○			SBCD-361
350D0000Hex	同期周期設定異常	DC モード確定時に、サイクルタイムの指定が動作不可能な値に設定されました。(AL-Status Code:0035Hex)	• DC モード確定時に、サイクルタイムの指定が動作不可能な値である。			○			SBCD-361
40200000Hex	NX ユニット処理異常	NX ユニットで致命的な異常を検出しました。	• ソフトウェアにエラーが発生した			○			SBCD-361
84C00000Hex	NX ユニット通信タイムアウト	NX ユニットへの I/O データ通信で異常が発生しました。	• NX ユニットの取り付けが不確実。 • NX ユニットの故障。			○			SBCD-361
84C10000Hex	NX ユニット初期化異常	NX ユニットの初期化に失敗しました。	• 通信カプラユニットの処理に異常が発生した。 • NX ユニットで初期化異常が発生した。 • アナログ入力ユニットの全チャネルの有効／無効設定が［無効］に設定されている。アナログ出力ユニットの全チャネルの有効／無効設定が［無効］に設定されている。			○			SBCD-361
85000000Hex	プロセスデータ WDT 異常	プロセスデータ通信が一定時間以上停止しました。	• EtherCAT 通信ケーブルのはずれ、断線。 • 上位コントローラの異常。			○			SBCD-361

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
85010000Hex	同期割込異常	同期割込異常が発生しました。	• EtherCAT 通信ケーブルのはずれ、断線。 • EtherCAT カプラユニットの同期設定異常。 • EtherCAT カプラユニットのハードウェアの異常。			○			SBCD-361
85020000Hex	同期異常	同期異常が発生しました。	• EtherCAT 通信ケーブルのはずれ、断線。 • EtherCAT マスタ、EtherCAT カプラユニットの同期設定異常。 • EtherCAT カプラユニットのハードウェアの異常。			○			SBCD-361
85030000Hex	通信同期異常	同期のデータが正常に受信されない状態が、通信異常設定で設定されている通信異常の連続検出回数(Consecutive Communications Error Detection Count)以上連続しました。	• プロセスデータ通信中の上位コントローラの電源断。 • EtherCAT 通信ケーブルのはずれ、断線。 • EtherCAT 通信ケーブルへのノイズ侵入			○			SBCD-361
84C50000Hex	NX ユニット起動異常	NX ユニットの起動に失敗しました。	• NX ユニットで起動異常が発生した。			○			SBCD-361
35030000Hex	NX ユニット監視情報発生	NX ユニットで監視情報が検出されました。	• 異常が検知されたユニットで監視情報レベルの異常が発生している。				○		SBCD-361
350E0000Hex	NX バス周期遅延検出	NX バス周期オーバーを検出しました。	• NX バス周期がオーバーした。				○		SBCD-361
80220000Hex	NX メッセージ通信異常	メッセージ通信で異常を検知し、メッセージフレームを破棄しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • メッセージ通信の負荷が高い。 【通信カプラユニットの場合】 • メッセージ通信の負荷が高い。 • 通信ケーブルのはずれ、断線。 • メッセージ通信実行中にメッセージ通信の切断が発生。				○		SBCD-361
90400000Hex	イベントログのクリア	イベントログをクリアしました。	• ユーザがイベントログをクリアした。					○	SBCD-361
90420000Hex	リスタート実行	リスタートを実行しました。	• リスタート指示を受け付けた。					○	SBCD-361
90430000Hex	メモリオールクリア	ユニットの設定をクリアしました。	• メモリオールクリアを実行した。					○	SBCD-361
94600000Hex（Ver.1.07 以降）	I/O チェック実行開始	I/O チェック機能を開始しました。	• I/O チェック機能の開始。					○	SBCD-361

NX シリーズデジタル I/O ユニット関連

以下の形式のユニットで発生する異常（イベント）の一覧です。
形 NX-ID□□□□
形 NX-OC□□□□
形 NX-OD□□□□

各イベントの参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SBCA-407	NX シリーズ デジタル I/O ユニット ユーザーズマニュアル

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
00200000Hex	不揮発性メモリハードウェア異常	不揮発性メモリが異常です。	• 不揮発性メモリの故障。			○			SBCA-407
10410000Hex	マスタ保存制御パラメータ異常	マスタ保存の制御パラメータに異常が発生しています。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • ユニット動作設定の書き込み中に CPU ユニットを電断した。または CPU ユニットの不揮発性メモリのうち、該当する NX ユニットのユニット動作設定を保存しているエリアが異常。 【通信カプラユニットの場合】 • ユニット動作設定の書き込み中に通信カプラユニットを電断した。または通信カプラユニットの不揮発性メモリのうち、該当する NX ユニットのユニット動作設定を保存しているエリアが異常。			○			SBCA-407

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
80200000Hex	NX ユニット I/O 通信異常	NX ユニットで I/O 通信異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • CPU ユニットで NX バス通信を正常に行えない異常が発 生した。 • NX ユニットの取りつけが不確実。 • ユニット電源の電源ケーブルが抜けている、または、ユニット電源から NX ユニットへの配線が間違っている。 • ユニット電源の電源ケーブルが断線している。 • ユニット電源の電圧が仕様範囲外、またはユニット電源の電源容量が不足している。 • NX ユニットのハードウェアの異常。 【通信カプラユニットの場合】 • 通信カプラユニットで NX バス通信を正常に行えない異常が発生した。 • NX ユニットの取り付けが不確実。 • ユニット電源の電源ケーブルが抜けている。または、ユニット電源から NX ユニットへの配線が間違っている。 • ユニット電源の電源ケーブルが断線している。 • ユニット電源の電圧が仕様範囲外である。または、ユニット電源の電源容量が不足している。 • NX ユニットのハードウェアの異常。			○			SBCA-407
80210000Hex	NX ユニット出力同期異常	NX ユニットで出力同期異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • CPU ユニットで異常が発生しているため、NX バス上の I/O リフレッシュが正しく行われていない。 【通信カプラユニットの場合】 • 通信カプラユニットに接続している通信ケーブルの断線、接続不良。 • 通信ケーブルへのノイズ。			○			SBCA-407
80240000Hex	NX ユニット時刻同期はずれ異常	NX ユニットの時刻情報に異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • NX ユニットのハードウェア異常。 • CPU ユニットのハードウェア異常。 【通信カプラユニットの場合】 • NX ユニットのハードウェア異常。 • EtherCAT カプラユニットのハードウェア異常。			○			SBCA-407

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
70010000Hex（Ver. 1.06）	過去時刻指定	時刻指定出力方式のI/O リフレッシュ使用時に、指定時刻として過去時刻が指定されました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • ユーザプログラムの誤りにより、指定時刻が過去時刻になっている。 • CPU ユニットでタスク周期オーバーが発生している。 【通信カプラユニットの場合】 • ユーザプログラムの誤りにより、指定時刻が過去時刻になっている。 • CPU ユニットでタスク周期オーバーが発生している。 • 通信同期異常などの通信異常により、NX ユニットへの I/O データの到達が遅延した。				○		SBCA-407
90400000Hex	イベントログのクリア	イベントログをクリアしました。	• ユーザがイベントログをクリアした。					○	SBCA-407

NX シリーズアナログ I/O ユニット関連

以下の形式のユニットで発生する異常（イベント）の一覧です。
形 NX-AD□□□□
形 NX-DA□□□□
形 NX-TS□□□□
形 NX-HB□□□□

各イベントの参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SBCA-408	NX シリーズ アナログ I/O ユニット ユーザーズマニュアル アナログ入力ユニット、アナログ出力ユニット編
SBCA-440 *1	NX シリーズ アナログ I/O ユニット ユーザーズマニュアル 温度入力ユニット、ヒータ断線検知ユニット編

*1. 温度入力ユニットは、SBCA-440 が出版される以前は SBCA-408 に記載されています。

● アナログ入力ユニットとアナログ出力ユニット（形 NX-AD□□□□、形 NX-DA□□□□）

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
00200000Hex	不揮発性メモリハードウェア異常	不揮発性メモリが異常です。	• 不揮発性メモリの故障。			○			SBCA-408
10400000Hex	アナログユニット校正値パラメータ異常	アナログユニット校正値データ異常が発生しています。	• アナログユニット校正値の書き込み中に NX ユニットを電断、または、サポートソフトとの通信を切断した。			○			SBCA-408
10410000Hex	マスタ保存制御パラメータ異常	マスタ保存の制御パラメータに異常が発生しています。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • ユニット動作設定の書き込み中に CPU ユニットを電断した。または CPU ユニットの不揮発性メモリのうち、該当する NX ユニットのユニット動作設定を保存しているエリアが異常。			○			SBCA-408
14C00000Hex	ユニット校正値パリティエラー	ユニット内のユーザ校正値データに異常が発生しました。	• 校正値データの異常を検出した。			○			SBCA-408
65030000Hex	ユニット断線検知 (Ch1)	入力 Ch1 の断線を検知しました。	• 入力配線の断線。 • 入力配線の外れ。			○	⊙		SBCA-408
65040000Hex	ユニット断線検知 (Ch2)	入力 Ch2 の断線を検知しました。	• 入力配線の断線。 • 入力配線の外れ。			○	⊙		SBCA-408
65050000Hex	ユニット断線検知 (Ch3)	入力 Ch3 の断線を検知しました。	• 入力配線の断線。 • 入力配線の外れ。			○	⊙		SBCA-408
65060000Hex	ユニット断線検知 (Ch4)	入力 Ch4 の断線を検知しました。	• 入力配線の断線。 • 入力配線の外れ。			○	⊙		SBCA-408
65070000Hex	ユニット断線検知 (Ch5)	入力 Ch5 の断線を検知しました。	• 入力配線の断線。 • 入力配線の外れ。			○	⊙		SBCA-408

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
65080000Hex	ユニット断線検知(Ch6)	入力 Ch6 の断線を検知しました。	• 入力配線の断線。 • 入力配線の外れ。			○	⊙		SBCA-408
65090000Hex	ユニット断線検知(Ch7)	入力 Ch7 の断線を検知しました。	• 入力配線の断線。 • 入力配線の外れ。			○	⊙		SBCA-408
650A0000Hex	ユニット断線検知(Ch8)	入力 Ch8 の断線を検知しました。	• 入力配線の断線。 • 入力配線の外れ。			○	⊙		SBCA-408
80200000Hex	NX ユニット I/O 通信異常	NX ユニットで I/O 通信異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • CPU ユニットで NX バス通信を正常に行えない異常が発 生した。 • NX ユニットの取りつけが不確実。 • ユニット電源の電源ケーブルが抜けている、または、ユニット電源から NX ユニット への配線が間違っている。 • ユニット電源の電源ケーブルが断線している。 • ユニット電源の電圧が仕様範囲外、またはユニット電源の電源容量が不足している。 • NX ユニットのハードウェアの異常。 【通信カプラユニットの場合】 • 通信カプラユニットで NX バス通信を正常に行えない異常が発生した。 • NX ユニットの取り付けが不確実。 • ユニット電源の電源ケーブルが抜けている。または、ユニット電源から NX ユニットへの配線が間違っている。 • ユニット電源の電源ケーブルが断線している。 • ユニット電源の電圧が仕様範囲外である。または、ユニット電源の電源容量が不足している。 • NX ユニットのハードウェアの異常。			○			SBCA-408
80210000Hex	NX ユニット出力同期異常	NX ユニットで出力同期異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • CPU ユニットで異常が発生しているため、NX バス上の I/O リフレッシュが正しく行われていない。 【通信カプラユニットの場合】 • 通信カプラユニットに接続している通信ケーブルの断線、接続不良。 • 通信ケーブルへのノイズ。			○			SBCA-408

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
80240000Hex	NX ユニット時刻同期はずれ異常	NX ユニットの時刻情報に異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • NX ユニットのハードウェア異常。 • CPU ユニットのハードウェア異常。 【通信カプラユニットの場合】 • NX ユニットのハードウェア異常。 • EtherCAT カプラユニットのハードウェア異常。			○			SBCA-408
64F00000Hex	ユニットオーバーレンジ(Ch1)	入力 Ch1 のアナログ入力データが入力レンジの上限値を上回りました。または、出力 Ch1 のアナログ出力データが出力レンジの上限値を上回りました。	• アナログ入力データが入力レンジの上限値を上回った。または、アナログ出力データが出力レンジの上限値を上回った。			⊙	○		SBCA-408
64F10000Hex	ユニットオーバーレンジ(Ch2)	入力 Ch2 のアナログ入力データが入力レンジの上限値を上回りました。または、出力 Ch2 のアナログ出力データが出力レンジの上限値を上回りました。	• アナログ入力データが入力レンジの上限値を上回った。または、アナログ出力データが出力レンジの上限値を上回った。			⊙	○		SBCA-408
64F20000Hex	ユニットオーバーレンジ(Ch3)	入力 Ch3 のアナログ入力データが入力レンジの上限値を上回りました。または、出力 Ch3 のアナログ出力データが出力レンジの上限値を上回りました。	• アナログ入力データが入力レンジの上限値を上回った。または、アナログ出力データが出力レンジの上限値を上回った。			⊙	○		SBCA-408
64F30000Hex	ユニットオーバーレンジ(Ch4)	入力 Ch4 のアナログ入力データが入力レンジの上限値を上回りました。または、出力 Ch4 のアナログ出力データが出力レンジの上限値を上回りました。	• アナログ入力データが入力レンジの上限値を上回った。または、アナログ出力データが出力レンジの上限値を上回った。			⊙	○		SBCA-408
64F40000Hex	ユニットオーバーレンジ(Ch5)	入力 Ch5 のアナログ入力データが入力レンジの上限値を上回りました。または、出力 Ch5 のアナログ出力データが出力レンジの上限値を上回りました。	• アナログ入力データが入力レンジの上限値を上回った。または、アナログ出力データが出力レンジの上限値を上回った。			⊙	○		SBCA-408
64F50000Hex	ユニットオーバーレンジ(Ch6)	入力 Ch6 のアナログ入力データが入力レンジの上限値を上回りました。または、出力 Ch6 のアナログ出力データが出力レンジの上限値を上回りました。	• アナログ入力データが入力レンジの上限値を上回った。または、アナログ出力データが出力レンジの上限値を上回った。			⊙	○		SBCA-408

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
64F60000Hex	ユニットオーバーレンジ(Ch7)	入力 Ch7 のアナログ入力データが入力レンジの上限値を上回りました。または、出力 Ch7 のアナログ出力データが出力レンジの上限値を上回りました。	• アナログ入力データが入力レンジの上限値を上回った。または、アナログ出力データが出力レンジの上限値を上回った。			⊙	○		SBCA-408
64F70000Hex	ユニットオーバーレンジ(Ch8)	入力 Ch8 のアナログ入力データが入力レンジの上限値を上回りました。または、出力 Ch8 のアナログ出力データが出力レンジの上限値を上回りました。	• アナログ入力データが入力レンジの上限値を上回った。または、アナログ出力データが出力レンジの上限値を上回った。			⊙	○		SBCA-408
64F80000Hex	ユニットアンダーレンジ(Ch1)	入力 Ch1 のアナログ入力データが入力レンジの下限値を下回りました。または、出力 Ch1 のアナログ出力データが出力レンジの下限値を下回りました。	• アナログ入力データが入力レンジの下限値を下回った。または、アナログ出力データが出力レンジの下限値を下回った。			⊙	○		SBCA-408
64F90000Hex	ユニットアンダーレンジ(Ch2)	入力 Ch2 のアナログ入力データが入力レンジの下限値を下回りました。または、出力 Ch2 のアナログ出力データが出力レンジの下限値を下回りました。	• アナログ入力データが入力レンジの下限値を下回った。または、アナログ出力データが出力レンジの下限値を下回った。			⊙	○		SBCA-408
64FA0000Hex	ユニットアンダーレンジ(Ch3)	入力 Ch3 のアナログ入力データが入力レンジの下限値を下回りました。または、出力 Ch3 のアナログ出力データが出力レンジの下限値を下回りました。	• アナログ入力データが入力レンジの下限値を下回った。または、アナログ出力データが出力レンジの下限値を下回った。			⊙	○		SBCA-408
64FB0000Hex	ユニットアンダーレンジ(Ch4)	入力 Ch4 のアナログ入力データが入力レンジの下限値を下回りました。または、出力 Ch4 のアナログ出力データが出力レンジの下限値を下回りました。	• アナログ入力データが入力レンジの下限値を下回った。または、アナログ出力データが出力レンジの下限値を下回った。			⊙	○		SBCA-408
64FC0000Hex	ユニットアンダーレンジ(Ch5)	入力 Ch5 のアナログ入力データが入力レンジの下限値を下回りました。または、出力 Ch5 のアナログ出力データが出力レンジの下限値を下回りました。	• アナログ入力データが入力レンジの下限値を下回った。または、アナログ出力データが出力レンジの下限値を下回った。			⊙	○		SBCA-408

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
64FD0000Hex	ユニットアンダーレンジ(Ch6)	入力 Ch6 のアナログ入力データが入力レンジの下限値を下回りました。または、出力 Ch6 のアナログ出力データが出力レンジの下限値を下回りました。	• アナログ入力データが入力レンジの下限値を下回った。または、アナログ出力データが出力レンジの下限値を下回った。			⊙	○		SBCA-408
64FE0000Hex	ユニットアンダーレンジ(Ch7)	入力 Ch7 のアナログ入力データが入力レンジの下限値を下回りました。または、出力 Ch7 のアナログ出力データが出力レンジの下限値を下回りました。	• アナログ入力データが入力レンジの下限値を下回った。または、アナログ出力データが出力レンジの下限値を下回った。			⊙	○		SBCA-408
64FF0000Hex	ユニットアンダーレンジ(Ch8)	入力 Ch8 のアナログ入力データが入力レンジの下限値を下回りました。または、出力 Ch8 のアナログ出力データが出力レンジの下限値を下回りました。	• アナログ入力データが入力レンジの下限値を下回った。または、アナログ出力データが出力レンジの下限値を下回った。			⊙	○		SBCA-408
90400000Hex	イベントログのクリア	イベントログをクリアしました。	• ユーザがイベントログをクリアした。					○	SBCA-408

● 温度入力ユニット（形 NX-TS□□□□）

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
00200000Hex	不揮発性メモリハードウェア異常	不揮発性メモリが異常です。	• 不揮発性メモリの故障。			○			SBCA-440（SBCA-408）
05100000Hex	AD コンバータ異常	AD コンバータが異常です。	• ノイズ。 • AD コンバータの故障。			○			SBCA-440（SBCA-408）
05110000Hex	冷接点センサ異常	冷接点センサに断線が発生しているため温度変換できません。	• 冷接点センサの接続不良。 • 冷接点センサの故障。			○	⊙		SBCA-440（SBCA-408）
10410000Hex	マスタ保存制御パラメータ異常	マスタ保存の制御パラメータに異常が発生しています。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • ユニット動作設定の書き込み中に CPU ユニットを電断した。または CPU ユニットの不揮発性メモリのうち、該当 する NX ユニットのユニット動作設定を保存しているエリアが異常。 【通信カプラユニットの場合】 • ユニット動作設定の書き込み中に通信カプラユニットを電断した。または通信カプラユニットの不揮発性メモリのうち、該当する NX ユニットのユニット動作設定を保存しているエリアが異常。			○			SBCA-440（SBCA-408）
40200000Hex	NX ユニット処理異常	NX ユニットで致命的な異常を検出しました。	• ソフトウェアにエラーが発生した。			○			SBCA-440（SBCA-408）
65100000Hex	センサ断線異常	温度センサの断線を検出しました。	• 温度センサの破損、断線。 • 未使用チャネルの無効化設定忘れ。			○	⊙		SBCA-440（SBCA-408）

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
80200000Hex	NX ユニット I/O 通信異常	NX ユニットで I/O 通信異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • CPU ユニットで NX バス通信を正常に行えない異常が発生した。 • NX ユニットの取りつけが不確実。 • ユニット電源の電源ケーブルが抜けている、または、ユニット電源から NX ユニットへの配線が間違っている。 • ユニット電源の電源ケーブルが断線している。 • ユニット電源の電圧が仕様範囲外、またはユニット電源の電源容量が不足している。 • NX ユニットのハードウェアの異常。 【通信カプラユニットの場合】 • 通信カプラユニットで NX バス通信を正常に行えない異常が発生した。 • NX ユニットの取り付けが不確実。 • ユニット電源の電源ケーブルが抜けている。または、ユニット電源から NX ユニットへの配線が間違っている。 • ユニット電源の電源ケーブルが断線している。 • ユニット電源の電圧が仕様範囲外である。または、ユニット電源の電源容量が不足している。 • NX ユニットのハードウェアの異常。			○			SBCA-440（SBCA-408）
80240000Hex	NX ユニット時刻同期はずれ異常	NX ユニットの時刻情報に異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • NX ユニットのハードウェア異常。 • CPU ユニットのハードウェア異常。 【通信カプラユニットの場合】 • NX ユニットのハードウェア異常。 • EtherCAT カプラユニットのハードウェア異常。			○			SBCA-440（SBCA-408）
65110000Hex	測定値オーバーレンジ	測定温度が温度変換可能範囲の上限値を上回りました。	• センサの断線。 • センサまたは補償導線の配線ミス。 • センサと入力種別が一致していない。 • 測定したい温度に対し、入力種別のレンジが狭い。 • 未使用 ch の無効化設定忘れ。			⊙	○		SBCA-440（SBCA-408）

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
65120000Hex	測定値アンダーレンジ	測定温度が温度変換可能範囲の下限値を下回りました。	• センサまたは補償導線の配線ミス。 • センサと入力種別が一致していない。 • 測定したい温度に対し、入力種別のレンジが狭い。			⊙	○		SBCA-440（SBCA-408）
80220000Hex	NX メッセージ通信異常	メッセージ通信で異常を検知し、メッセージフレームを破棄しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • メッセージ通信の負荷が高い。 【通信カプラユニットの場合】 • メッセージ通信の負荷が高い。 • 通信ケーブルのはずれ、断 線。 • メッセージ通信実行中にメッセージ通信の切断が発生。				○		SBCA-440（SBCA-408）
90400000Hex	イベントログのクリア	イベントログをクリアしました。	• ユーザがイベントログをクリアした。					○	SBCA-440（SBCA-408）

● ヒータ断線検知ユニット（形 NX-HB□□□□）

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
00200000Hex	不揮発性メモリハードウェア異常	不揮発性メモリが異常です。	• 不揮発性メモリの故障。			○			SBCA-440
05100000Hex	AD コンバータ異常	AD コンバータが異常です。	• ノイズ。 • AD コンバータの故障。			○			SBCA-440
10410000Hex	マスタ保存制御パラメータ異常	マスタ保存の制御パラメータに異常が発生しています。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • ユニット動作設定の書き込み中に CPU ユニットを電断した。または CPU ユニットの不揮発性メモリのうち、該当 する NX ユニットのユニット動作設定を保存しているエリアが異常。 【通信カプラユニットの場合】 • ユニット動作設定の書き込み中に通信カプラユニットを電断した。または通信カプラユニットの不揮発性メモリのうち、該当する NX ユニットのユニット動作設定を保存しているエリアが異常。			○			SBCA-440
40200000Hex	NX ユニット処理異常	NX ユニットで致命的な異常を検出しました。	• ソフトウェアにエラーが発生した。			○			SBCA-440
652C0000Hex	ヒータ断線検知	ヒータ断線を検知しました	• ヒータの断線、破損が発生した。 • ヒータ断線検知電流の設定値が大きすぎる。 • CT 割付設定で、未使用の CT 入力を制御出力に割り付けている。			○	⊙		SBCA-440
652D0000Hex	SSR 故障検知	SSR 故障を検知しました	• SSR 短絡、破損が発生した。 • SSR 故障検知電流の設定値が小さすぎる。 • CT 割付設定で、未使用の CT 入力を制御出力に割り付けている。			○	⊙		SBCA-440

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
80200000Hex	NX ユニット I/O 通信異常	NX ユニットで I/O 通信異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • CPU ユニットで NX バス通信を正常に行えない異常が発生した。 • NX ユニットの取りつけが不確実。 • ユニット電源の電源ケーブルが抜けている、または、ユニット電源から NX ユニットへの配線が間違っている。 • ユニット電源の電源ケーブルが断線している。 • ユニット電源の電圧が仕様範囲外、またはユニット電源の電源容量が不足している。 • NX ユニットのハードウェアの異常。 【通信カプラユニットの場合】 • 通信カプラユニットで NX バス通信を正常に行えない異常が発生した。 • NX ユニットの取り付けが不確実。 • ユニット電源の電源ケーブルが抜けている。または、ユニット電源から NX ユニットへの配線が間違っている。 • ユニット電源の電源ケーブルが断線している。 • ユニット電源の電圧が仕様範囲外である。または、ユニット電源の電源容量が不足している。 • NX ユニットのハードウェアの異常。			○			SBCA-440
80240000Hex	NX ユニット時刻同期はずれ異常	NX ユニットの時刻情報に異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • NX ユニットのハードウェア異常。 • CPU ユニットのハードウェア異常。 【通信カプラユニットの場合】 • NX ユニットのハードウェア異常。 • EtherCAT カプラユニットのハードウェア異常。			○			SBCA-440
80220000Hex	NX メッセージ通信異常	メッセージ通信で異常を検知し、メッセージフレームを破棄しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • メッセージ通信の負荷が高い。 【通信カプラユニットの場合】 • メッセージ通信の負荷が高い。 • 通信ケーブルのはずれ、断線。 • メッセージ通信実行中にメッセージ通信の切断が発生。				○		SBCA-440
90400000Hex	イベントログのクリア	イベントログをクリアしました。	• ユーザがイベントログをクリアした。					○	SBCA-440

NX シリーズシステムユニット関連

以下の形式のユニットで発生する異常（イベント）の一覧です。
形 NX-PD1□□□
形 NX-PF0□□□
形 NX-PC0□□□
形 NX-TBX01

各イベントの参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SBCA-409	NX シリーズ システムユニット ユーザーズマニュアル

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
00200000Hex	不揮発性メモリハードウェア異常	不揮発性メモリが異常です。	• 不揮発性メモリの故障。			○			SBCA-409
90400000Hex	イベントログのクリア	イベントログをクリアしました。	• ユーザがイベントログをクリアした。					○	SBCA-409

NX シリーズ位置インタフェースユニット関連

以下の形式のユニットで発生する異常（イベント）の一覧です。
形 NX-EC0□□□
形 NX-ECS□□□
形 NX-PG0□□□

各イベントの参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SBCE-374	NX シリーズ 位置インタフェースユニット ユーザーズマニュアル

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
00200000Hex	不揮発性メモリハードウェア異常	不揮発性メモリが異常です。	• 不揮発性メモリの故障。			○			SBCE-374
10410000Hex	マスタ保存制御パラメータ異常	マスタ保存の制御パラメータに異常が発生しています。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • ユニット動作設定の書き込み中に CPU ユニットを電断した。または CPU ユニットの不揮発性メモリのうち、該当する NX ユニットのユニット動作設定を保存しているエリアが異常。 【通信カプラユニットの場合】 • ユニット動作設定の書き込み中に通信カプラユニットを電断した。または通信カプラユニットの不揮発性メモリのうち、該当する NX ユニットのユニット動作設定を保存しているエリアが異常。			○			SBCE-374
35100000Hex	外部入力設定不正	外部入力の設定が不正です。	• 汎用入力以外の 1 つの機能が、外部入力 I0～I2 に複数設定されている。			○			SBCE-374
35110000Hex	SSI データ設定不正	SSI データ設定が不正です。	• 「有効データ長」+「ビットシフト数」が 32 を超えている。 • 「マルチターンデータ長」+「シングルターンデータ長」+「ステータスデータ長」が 32 を超えている。 • 各 SSI データの「開始ビット位置」+「データ長」が「有効データ長」を超えている。 • 「エンコーダ分解能」が「シングルターンデータ長」で表せる範囲を超えている。			○			SBCE-374
40200000Hex	NX ユニット処理異常	NX ユニットで致命的な異常を検出しました。	• ソフトウェアにエラーが発生した。			○			SBCE-374
743D0000Hex	同期指令不正	同期リフレッシュによる目標位置データの更新失敗が規定回数を超えて連続発生しました。	• 通信カプラユニットを接続している通信ケーブルの断線、接続不良。 • ノイズ。			○	⊙		SBCE-374

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
743E0000Hex	位置偏差不正	指令位置と現在位置の差が 30 ビット以上になりました。	• 最高速度（最高速度を設定できる形式の場合はその設定値）を超える指令を与え続けられたため、最高速度で制限される実際のパルス出力との偏差が累積した。 • 速度連続パルス出力方式において、指令位置に対応しない指令速度を指定されたため、更新される指令位置に対して実際に出力されるパルス数が累積した。			○			SBCE-374
743F0000Hex	不正状態遷移	パルス出力ユニットの動作状態がサーボ ON のときに、EtherCAT マスタまたは EtherCAT カプラユニットから、通信状態の変更指示が実行されました。	• サーボ ON(Operation enabled)状態で、通信マスタから現在の通信状態を変更する通信コマンドが与えられた。			○			SBCE-374
80200000Hex	NX ユニット I/O 通信異常	NX ユニットで I/O 通信異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • CPU ユニットで NX バス通信を正常に行えない異常が発生した。 • NX ユニットの取りつけが不確実。 • ユニット電源の電源ケーブルが抜けている、または、ユニット電源から NX ユニットへの配線が間違っている。 • ユニット電源の電源ケーブルが断線している。 • ユニット電源の電圧が仕様範囲外、またはユニット電源の電源容量が不足している。 • NX ユニットのハードウェアの異常。 【通信カプラユニットの場合】 • 通信カプラユニットで NX バス通信を正常に行えない異常が発生した。 • NX ユニットの取り付けが不確実。 • ユニット電源の電源ケーブルが抜けている。または、ユニット電源から NX ユニットへの配線が間違っている。 • ユニット電源の電源ケーブルが断線している。 • ユニット電源の電圧が仕様範囲外である。または、ユニット電源の電源容量が不足している。 • NX ユニットのハードウェアの異常。			○			SBCE-374

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
80210000Hex	NX ユニット出力同期異常	NX ユニットで出力同期異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • CPU ユニットで異常が発生しているため、NX バス上の I/O リフレッシュが正しく行われていない。 【通信カプラユニットの場合】 • 通信カプラユニットに接続している通信ケーブルの断線、接続不良。 • 通信ケーブルへのノイズ。			○			SBCE-374
80240000Hex	NX ユニット時刻同期はずれ異常	NX ユニットの時刻情報に異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • NX ユニットのハードウェア異常。 • CPU ユニットのハードウェア異常。 【通信カプラユニットの場合】 • NX ユニットのハードウェア異常。 • EtherCAT カプラユニットのハードウェア異常。			○			SBCE-374
80220000Hex	NX メッセージ通信異常	メッセージ通信で異常を検知し、メッセージフレームを破棄しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • メッセージ通信の負荷が高い。 【通信カプラユニットの場合】 • メッセージ通信の負荷が高い。 • 通信ケーブルのはずれ、断線。 • メッセージ通信実行中にメッセージ通信の切断が発生。				○		SBCE-374
84D00000Hex	SSI 通信異常	SSI 通信に異常が発生しました。	• SSI データ設定が、接続機器の SSI 通信設定と一致していない。 • NX ユニットと接続機器の配線が間違っている、または断線している。 • ノイズ。			⊙	○		SBCE-374
90400000Hex	イベントログのクリア	イベントログをクリアしました。	• ユーザがイベントログをクリアした。					○	SBCE-374

NX シリーズコミュニケーションインタフェースユニット関連

以下の形式のユニットで発生する異常（イベント）の一覧です。
形 NX-CIF□□□

各イベントの参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SBCA-422	NX シリーズ コミュニケーションインタフェースユニット ユーザーズマニュアル

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
00200000Hex	不揮発性メモリハードウェア異常	不揮発性メモリが異常です。	• 不揮発性メモリの故障。			○			SBCA-422
10410000Hex	マスタ保存制御パラメータ異常	マスタ保存の制御パラメータに異常が発生しています。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • ユニット動作設定の書き込み中に CPU ユニットを電断した。または CPU ユニットの不揮発性メモリのうち、該当する NX ユニットのユニット動作設定を保存しているエリアが異常。 【通信カプラユニットの場合】 • ユニット動作設定の書き込み中に通信カプラユニットを電断した。または通信カプラユニットの不揮発性メモリのうち、該当する NX ユニットのユニット動作設定を保存しているエリアが異常。			○			SBCA-422
40200000Hex	NX ユニット処理異常	NX ユニットで致命的な異常を検出しました。	• ソフトウェアにエラーが発生した。			○			SBCA-422

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
80200000Hex	NX ユニット I/O 通信異常	NX ユニットで I/O 通信異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • CPU ユニットで NX バス通 信を正常に行えない異常が発 生した。 • NX ユニットの取りつけが不確実。 • ユニット電源の電源ケーブルが抜けている、または、ユニット電源から NX ユニットへの配線が間違っている。 • ユニット電源の電源ケーブルが断線している。 • ユニット電源の電圧が仕様範囲外、またはユニット電源の電源容量が不足している。 • NX ユニットのハードウェアの異常。 【通信カプラユニットの場合】 • 通信カプラユニットで NX バス通信を正常に行えない異常が発生した。 • NX ユニットの取り付けが不確実。 • ユニット電源の電源ケーブルが抜けている。または、ユニット電源から NX ユニットへの配線が間違っている。 • ユニット電源の電源ケーブルが断線している。 • ユニット電源の電圧が仕様範囲外である。または、ユニット電源の電源容量が不足している。 • NX ユニットのハードウェアの異常。			○			SBCA-422
80240000Hex	NX ユニット時刻同期はずれ異常	NX ユニットの時刻情報に異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • NX ユニットのハードウェア異常。 • CPU ユニットのハードウェア異常。 【通信カプラユニットの場合】 • NX ユニットのハードウェア異常。 • EtherCAT カプラユニットのハードウェア異常。			○			SBCA-422
85400000Hex	内部バッファフルによるデータ破棄	内部バッファがフル状態になりました。データは破棄されました。	• 受信データ内部バッファフルの場合は、コントローラが受信データの刈り取りに間に合っていない。 送信データ内部バッファフルの場合は、送信データが大きすぎる、または送信要求が多すぎる。			○	⊙		SBCA-422

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
80220000Hex	NX メッセージ通信異常	メッセージ通信で異常を検知し、メッセージフレームを破棄しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • メッセージ通信の負荷が高い。 【通信カプラユニットの場合】 • メッセージ通信の負荷が高い。 • 通信ケーブルのはずれ、断線。 • メッセージ通信実行中にメッセージ通信の切断が発生。				○		SBCA-422
85410000Hex	パリティエラー	パリティエラーが発生しました。	• 通信設定、伝送速度の設定が相手デバイスと合っていない。 • ノイズ。			⊙	○		SBCA-422
85420000Hex	フレーミングエラー	フレーミングエラーが発生しました。	• 通信設定、伝送速度の設定が相手デバイスと合っていない。 • ノイズ。			⊙	○		SBCA-422
85430000Hex	オーバーランエラー	オーバーランエラーが発生しました。	• 伝送速度が速すぎるため、受信処理中に次のデータを受信した。			⊙	○		SBCA-422
90400000Hex	イベントログのクリア	イベントログをクリアしました。	• ユーザがイベントログをクリアした。					○	SBCA-422

NX シリーズセーフティ CPU ユニット関連

セーフティコントロールユニットの以下の形式のユニットで発生する異常（イベント）の一覧です。
形 NX-SL5□□□
形 NX-SL3□□□

各イベントの参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SGFM-710	NX シリーズ セーフティコントロールユニット ユーザーズマニュアル

● システム異常

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
05200000Hex	システム異常	ハードウェアの自己診断によりハードウェア異常を検出しました。	• ハードウェアの故障。 • ソフトエラーや過度なノイズなどの一過性要因によるメモリ異常。			○			SGFM-710

● 通信機能に関する異常

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
35200001Hex	FSoE マスタコネクション確立異常	FSoE スレーブとの FSoE 通信確立に失敗しました。	• FSoE 通信設定不正や FSoE スレーブの状態不正など。 • FSoE 通信対象の FSoE スレーブが接続されていない。 • NX ユニットの装着設定が無効に設定されている FSoE スレーブが FSoE 通信対象になっている。 • 通信対象の FSoE スレーブのバージョンが、設定より古い。			○			SGFM-710

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
80200000Hex	NX ユニット I/O 通信異常	NX ユニットで I/O 通信異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • CPU ユニットで NX バス通信を正常に行えない異常が発生した。 • NX ユニットの取りつけが不確実。 • ユニット電源の電源ケーブルが抜けている。または、ユニット電源から NX ユニットへの配線が間違っている。 • ユニット電源の電源ケーブルが断線している。 • ユニット電源の電圧が仕様範囲外、またはユニット電源の電源容量が不足している。 • NX ユニットのハードウェアの異常。 【通信カプラユニットの場合】 • 通信カプラユニットで NX バス通信を正常に行えない異常が発生した。 • NX ユニットの取り付けが不確実。 • ユニット電源の電源ケーブルが抜けている。または、ユニット電源から NX ユニットへの配線が間違っている。 • ユニット電源の電源ケーブルが断線している。 • ユニット電源の電圧が仕様範囲外である。または、ユニット電源の電源容量が不足している。 • NX ユニットのハードウェアの異常。			○			SGFM-710
80300001Hex	FSoE マスタコネクションタイムアウト	FSoE スレーブとの FSoE 通信で通信タイムアウトが発生しました。	• 設定不正。セーフティタスク周期が小さすぎる値に設定されている。 • 過度なノイズが発生した。 • セーフティ CPU ユニット、あるいは FSoE スレーブが FSoE 通信を継続できない状態に遷移した。 • 本ユニットが接続されている NX バスマスタに何らかの異常や状態変更が発生し、プロセスデータ通信が正しく実行されなかった。			○			SGFM-710

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
80310000Hex	CIP Safety オリジネータコネクション確立異常	CIP Safety オリジネータコネクションの確立に失敗しました。	• ターゲットノードが異なる。 • ターゲットノードがコンフィグレーションされていない。 • ターゲットノードの状態が不正。 • EtherNet/IP ポート設定の CIP メッセージサーバが［使用しない］に設定されている。 • CIP Safety 通信に関わる NX シリーズ CPU ユニットと NX シリーズ EtherNet/IP ユニットの設定と、セーフティ CPU ユニットの設定が一致していない。 • CIP Safety コネクションの設定に含まれる NX シリーズ EtherNet/IP ユニットに対し、タグデータリンク通信の設定をした。 • タグデータリンク通信が設定された NX シリーズ EtherNet/IP ユニットを、CIP Safety コネクションの設定に加えた。 • 内蔵 EtherNet/IP ポート設定の CIP Safety 通信が［使用しない］に設定されている。			○			SGFM-710
80320000Hex	CIP Safety オリジネータコネクションタイムアウト	CIP Safety オリジネータコネクションでタイムアウトが発生しました。	• 通信ケーブルのはずれ、断線。 • ターゲットノードがコネクションを受け付けられない状態に遷移した。 • 通信設定のタイムアウト値が小さすぎる値に設定されている。 • ターゲットノードの CIP メッセージ通信停止。 • EtherNet/IP ポート設定の Packet Filter 機能が有効の場合にターゲットノードからの CIP Safety パケットが許可されていない。 • ターゲットノードおよび経路上の機器の、Packet Filter（簡易）機能、Packet Filter 機能で CIP Safety パケットが許可されていない。 • 過度なノイズが発生した。			○			SGFM-710

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
80330000Hex	CIP Safety ターゲット不在	ターゲットノードが不在です。	• 通信ケーブルのはずれ、断線。 • ターゲットノードがコネクションを受け付けられない状態に遷移した。 • 通信設定のタイムアウト値が小さすぎる値に設定されている。 • ターゲットノードの CIP メッセージ通信停止。 • ターゲットノードおよび経路上の機器の、Packet Filter（簡易）機能、Packet Filter 機能でオリジネータノードからの CIP Safety パケットが許可されていない。 • 過度なノイズが発生した。			○			SGFM-710
80340000Hex	CIP Safety ターゲットコネクションタイムアウト	CIP Safety ターゲットコネクションでタイムアウトが発生しました。	• 通信ケーブルのはずれ、断線。 • オリジネータデバイスがコネクションを受け付けられない状態に遷移した。 • 通信設定のタイムアウト値が小さすぎる値に設定されている。 • EtherNet/IP ポート設定、および経路上の機器の Packet Filter（簡易）機能、Packet Filter 機能で、オリジネータノードからの CIP Safety パケットが許可されていない。 • オリジネータノードの CIP メッセージサーバが、使用しないに設定されている。 • オリジネータノードの Packet Filter 機能が有効の場合に、ターゲットノードからの CIP Safety パケットが許可されていない。 • 過度なノイズが発生した。 • 内蔵 EtherNet/IP ポート設定の CIP Safety 通信が［使用しない］に設定されている。			○			SGFM-710
84F00000Hex	NX バス I/O 通信停止	NX バスマスタと NX ユニットの間における I/O 通信に何らかの異常が発生しました。	• NX バスマスタ、あるいは NX ユニットのハードウェアの異常。			○			SGFM-710

● プログラム実行機能に関する動作継続異常

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
74A00000Hex	SF_Antivalent 異常	セーフティファンクションブロック実行異常が検出されました。	『NX シリーズ セーフティコントロールユニット コマンドリファレンスマニュアル(SGFM-711)』にて、付属情報 1 の DiagCode を参照してください。			○			SGFM-710

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
74A10000Hex	SF_EDM 異常	セーフティファンクションブロック実行異常が検出されました。	『NX シリーズ セーフティコントロールユニット コマンドリファレンスマニュアル(SGFM-711)』にて、付属情報 1 の DiagCode を参照してください。			○			SGFM-710
74A20000Hex	SF_EmergencyStop 異常	セーフティファンクションブロック実行異常が検出されました。	『NX シリーズ セーフティコントロールユニット コマンドリファレンスマニュアル(SGFM-711)』にて、付属情報 1 の DiagCode を参照してください。			○			SGFM-710
74A30000Hex	SF_EnableSwitch 異常	セーフティファンクションブロック実行異常が検出されました。	『NX シリーズ セーフティコントロールユニット コマンドリファレンスマニュアル(SGFM-711)』にて、付属情報 1 の DiagCode を参照してください。			○			SGFM-710
74A40000Hex	SF_Equivalent 異常	セーフティファンクションブロック実行異常が検出されました。	『NX シリーズ セーフティコントロールユニット コマンドリファレンスマニュアル(SGFM-711)』にて、付属情報 1 の DiagCode を参照してください。			○			SGFM-710
74A50000Hex	SF_ESPE 異常	セーフティファンクションブロック実行異常が検出されました。	『NX シリーズ セーフティコントロールユニット コマンドリファレンスマニュアル(SGFM-711)』にて、付属情報 1 の DiagCode を参照してください。			○			SGFM-710
74A60000Hex	SF_GuardLocking 異常	セーフティファンクションブロック実行異常が検出されました。	『NX シリーズ セーフティコントロールユニット コマンドリファレンスマニュアル(SGFM-711)』にて、付属情報 1 の DiagCode を参照してください。			○			SGFM-710
74A70000Hex	SF_GuardMonitoring 異常	セーフティファンクションブロック実行異常が検出されました。	『NX シリーズ セーフティコントロールユニット コマンドリファレンスマニュアル(SGFM-711)』にて、付属情報 1 の DiagCode を参照してください。			○			SGFM-710
74A80000Hex	SF_ModeSelector 異常	セーフティファンクションブロック実行異常が検出されました。	『NX シリーズ セーフティコントロールユニット コマンドリファレンスマニュアル(SGFM-711)』にて、付属情報 1 の DiagCode を参照してください。			○			SGFM-710
74A90000Hex	SF_MutingPar 異常	セーフティファンクションブロック実行異常が検出されました。	『NX シリーズ セーフティコントロールユニット コマンドリファレンスマニュアル(SGFM-711)』にて、付属情報 1 の DiagCode を参照してください。			○			SGFM-710
74AA0000Hex	SF_MutingPar_2Sensor 異常	セーフティファンクションブロック実行異常が検出されました。	『NX シリーズ セーフティコントロールユニット コマンドリファレンスマニュアル(SGFM-711)』にて、付属情報 1 の DiagCode を参照してください。			○			SGFM-710
74AB0000Hex	SF_MutingSeq 異常	セーフティファンクションブロック実行異常が検出されました。	『NX シリーズ セーフティコントロールユニット コマンドリファレンスマニュアル(SGFM-711)』にて、付属情報 1 の DiagCode を参照してください。			○			SGFM-710
74AC0000Hex	SF_OutControl 異常	セーフティファンクションブロック実行異常が検出されました。	『NX シリーズ セーフティコントロールユニット コマンドリファレンスマニュアル(SGFM-711)』にて、付属情報 1 の DiagCode を参照してください。			○			SGFM-710

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
74AD0000Hex	SF_SafetyRequest 異常	セーフティファンクションブロック実行異常が検出されました。	『NX シリーズ セーフティコントロールユニット コマンドリファレンスマニュアル(SGFM-711)』にて、付属情報 1 の DiagCode を参照してください。			○			SGFM-710
74AE0000Hex	SF_TestableSafetySensor 異常	セーフティファンクションブロック実行異常が検出されました。	『NX シリーズ セーフティコントロールユニット コマンドリファレンスマニュアル(SGFM-711)』にて、付属情報 1 の DiagCode を参照してください。			○			SGFM-710
74AF0000Hex	SF_TwoHandControlTypeII 異常	セーフティファンクションブロック実行異常が検出されました。	『NX シリーズ セーフティコントロールユニット コマンドリファレンスマニュアル(SGFM-711)』にて、付属情報 1 の DiagCode を参照してください。			○			SGFM-710
74B00000Hex	SF_TwoHandControlTypeIII 異常	セーフティファンクションブロック実行異常が検出されました。	『NX シリーズ セーフティコントロールユニット コマンドリファレンスマニュアル(SGFM-711)』にて、付属情報 1 の DiagCode を参照してください。			○			SGFM-710

● プログラム実行機能に関する動作停止異常

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
55000000Hex	ゼロ除算	ゼロ除算が検出されました。	除数が 0。			○			SGFM-710
55010000Hex	キャスト異常	キャストの異常が検出されました。	受け側の変数の取りうる値の範囲外の値を入力した。			○			SGFM-710
55020000Hex	MUX 異常	MUX 命令の異常が検出されました。	MUX 命令の選択入力(K)の値が不正 。			○			SGFM-710

● 設定に関する異常

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
10500000Hex	NX バス通信設定の読み出し異常	不揮発性メモリに保存されている NX バス通信設定に異常が発生しています。	• 不揮発性メモリのハードウェア故障。 • 不揮発性メモリへの保存中の電断。			○			SGFM-710
10510000Hex	セーフティアプリケーションデータの読み出し異常	不揮発性メモリに保存されているセーフティアプリケーションデータに異常が発生しています。	• 不揮発性メモリのハードウェア故障。 • 不揮発性メモリへの保存中の電断。			○			SGFM-710
10520000Hex	NX バス通信設定とセーフティアプリケーションデータの不整合	不揮発性メモリに保存されているセーフティアプリケーションデータに異常が発生しています。	• セーフティ CPU ユニットへ転送した NX バス通信設定とセーフティアプリケーションデータの不整合。			○			SGFM-710
24AA0000Hex	ディップスイッチ設定不正	ディップスイッチ設定が不正です。	• ディップスイッチ設定を変更した。				○		SGFM-710

● リストア機能に関する異常

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
35250000Hex	セーフティユニットリストア開始失敗（SD メモリカードアクセス失敗）	セーフティユニットリストア開始時に SD メモリカードアクセスに失敗しました。	• SD メモリカードが未装着。 • SD メモリカードが種別不正。 • SD メモリカードのフォーマット不正。 • SD メモリカードの故障				○		SGFM-710
35260000Hex	セーフティユニットリストア開始失敗（セーフティユニットリストアファイル読み込み失敗）	セーフティユニットリストアファイルの読み込みに失敗しました。	• セーフティユニットリストアファイルが指定フォルダに格納されていない。 • セーフティユニットリストアファイルが壊れている。				○		SGFM-710
35270000Hex	セーフティユニットリストア開始失敗（形式不一致）	セーフティユニットリストアの実行前チェックで形式不一致を検出しました。	• 誤ったユニットに対してセーフティユニットリストアを実行した。 • 誤ったセーフティユニットリストアファイルを使用した。				○		SGFM-710
35280000Hex	セーフティユニットリストア開始失敗（バージョン不一致）	セーフティユニットリストアの実行前チェックでユニットバージョン不一致を検出しました。	• 誤ったユニットに対してセーフティユニットリストアを実行した。 • 誤ったセーフティユニットリストアファイルを使用した。				○		SGFM-710
35290000Hex	セーフティユニットリストア開始失敗（ノード名不一致）	セーフティユニットリストアの実行前チェックでノード名不一致を検出しました。	• 誤ったユニットに対してセーフティユニットリストアを実行した。 • 誤ったセーフティユニットリストアファイルを使用した。 • セーフティユニットリストアファイル生成時に設定したノード名が誤っている。				○		SGFM-710
352A0000Hex	セーフティユニットリストア開始失敗（セーフティパスワード不一致）	セーフティユニットリストアの実行前チェックでセーフティパスワード不一致を検出しました。	• 誤ったユニットに対してセーフティユニットリストアを実行した。 • 誤ったセーフティユニットリストアファイルを使用した。 • セーフティユニットリストアファイル生成時に設定したセーフティパスワードが誤っている。				○		SGFM-710
352B0000Hex	セーフティユニットリストア実行失敗	セーフティユニットリストアが異常終了しました。	• セーフティユニットリストア実行中に SD メモリカードが抜き取られた。 • セーフティユニットリストア実行中にサポートツールや FTP クライアントから SD メモリカードへの読み書きが行われた。				○		SGFM-710

● その他の異常

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
80220000Hex	NX メッセージ通信異常	NX ユニット宛のメッセージ通信で異常を検知し、メッセージフレームを破棄しました。	• メッセージ通信の負荷が高い。 • 通信ケーブルのはずれ、断線。 • Sysmac Studio の「同期」機能、リストア、または EtherCAT スレーブの離脱を実行したことによるメッセージ通信の切断。				○		SGFM-710
951E0000Hex	Sysmac Studio との通信接続タイムアウト	Sysmac Studio とセーフティ CPU ユニットとの接続が通信タイムアウトしました。	• 通信ケーブルの切断。					○	SGFM-710
951F0000Hex	メモリオールクリアの受付拒否	メモリオールクリアの受付を拒否しました。	• コントローラメモリオールクリアまたはスレーブターミナルメモリオールクリアを実行した。					○	SGFM-710

● ユーザアクセスに関するログ

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
90400000Hex	イベントログのクリア	イベントログをクリアしました。	• ユーザがイベントログをクリアした。					○	SGFM-710
90430000Hex	メモリオールクリア	ユニットの設定をクリアしました。	• メモリオールクリアを実行した。					○	SGFM-710

NX シリーズセーフティ I/O ユニット（形 NX-SI□□□□／形 NX-SO□□□□）関連

セーフティコントロールユニットの以下の形式のユニットで発生する異常（イベント）の一覧です。
形 NX-SI□□□□
形 NX-SO□□□□

各イベントの参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SGFM-710	NX シリーズ セーフティコントロールユニット ユーザーズマニュアル

● システム異常

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
05200000Hex	システム異常	ハードウェアの自己診断によりハードウェア異常を検出しました。	• ハードウェアの故障。 • ソフトエラーや過度なノイズなどの一過性要因によるメモリ異常。			○			SGFM-710

● 通信機能に関する異常

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
35210000Hex	セーフティプロセスデータ通信確立異常（ユニットパラメータ不正）	セーフティ CPU ユニットとのセーフティプロセスデータ通信確立に失敗しました。	• 形式やセーフティ入出力端子設定が不正。			○			SGFM-710
35230000Hex	セーフティプロセスデータ通信確立異常（FSoE Slave Address 不正）	FSoE Slave Address 不正により、セーフティ CPU ユニットとのセーフティプロセスデータ通信確立に失敗しました。	• セーフティプロセスデータ通信設定のうち、FSoE Slave Address 値の設定がユニットと不一致。			○			SGFM-710
35240000Hex	セーフティプロセスデータ通信確立異常（フレーム不正）	不正なフレーム受信により、セーフティ CPU ユニットとのセーフティプロセスデータ通信確立に失敗しました。	• 不正なセーフティプロセスデータ通信確立フレームを受信。 • 過度なノイズが発生した			○			SGFM-710
80200000Hex	NX ユニット I/O 通信異常		• NX ユニットの取りつけが不確実。 • ユニット電源の電源ケーブルが抜けている。または、ユニット電源から NX ユニットへの配線が間違っている。 • ユニット電源の電源ケーブルが断線している。 • ユニット電源の電圧が仕様範囲外、またはユニット電源の電源容量が不足している。 • NX ユニットのハードウェアの異常。			○			SGFM-710

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
80300000Hex	セーフティプロセスデータ通信タイムアウト	セーフティコントロールユニットとのセーフティプロセスデータ通信で通信タイムアウトが発生しました。	• 設定不正。セーフティタスク周期が小さすぎる値に設定されている。 • 過度なノイズが発生した • セーフティ CPU ユニット、あるいはセーフティスレーブがセーフティプロセスデータ通信を継続できない状態に遷移した。 • 本ユニットが接続されている NX バスマスタに何らかの異常や状態変更が発生し、プロセスデータ通信が正しく実行されなかった。			○			SGFM-710
84F10000Hex	NX バス I/O 通信停止	NX バスマスタと NX ユニットの間における I/O 通信に何らかの異常が発生しました。	NX バスマスタ、あるいは NX ユニットのハードウェアの異常。			○			SGFM-710

● セーフティ入出力機能に関する異常

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
05210000Hex	セーフティ入力端子内部回路異常	セーフティ入力端子内部回路の故障を検知しました。	• セーフティ入力端子内部回路の故障。 • 過度なノイズなどの一過性要因によるメモリ異常または信号異常。			○			SGFM-710
05220000Hex	テスト出力端子内部回路異常	テスト出力端子内部回路の故障を検知しました。	• テスト出力端子内部回路の故障。 • 過度なノイズなどの一過性要因によるメモリ異常または信号異常。			○			SGFM-710
05230000Hex	セーフティ出力端子内部回路異常	セーフティ出力端子内部回路の故障を検知しました。	• セーフティ出力端子内部回路の故障。 • 過度なノイズなどの一過性要因によるメモリ異常または信号異常。			○			SGFM-710
65200000Hex	入出力電源電圧異常	入出力電源電圧不正を検出しました。	• 入力電源または出力電源が正しく供給されていない。			○			SGFM-710
65210000Hex	電源遮断テスト異常	出力電源遮断テストで異常を検出しました。	• 配線異常、もしくはハードウェア故障が考えられる。			○			SGFM-710
65220000Hex	セーフティ入力端子外部接続機器異常	セーフティ入力端子のテストパルス評価機能において異常を検知しました。	• 入力信号線に電源（+側）が接触。 • 入力信号線間の短絡。 • 外部接続機器の故障。			○			SGFM-710
65230000Hex	セーフティ入力端子デュアルチャネル監視異常	セーフティ入力端子のデュアルチャネル評価機能において異常を検知しました。	• 入力信号線の地絡、断線。 • 接続機器の故障。 • デュアルチャネル監視時間の設定値不正。 • セーフティ扉などの外部入力機器からの入力信号にチャタリングが発生。			○			SGFM-710
65240000Hex	テスト出力端子過電流異常	テスト出力端子で過電流を検知しました。	• 出力信号線の地絡。 • 外部接続機器の故障。			○			SGFM-710

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
65250000Hex	テスト出力端子出力 ON 固着異常	テスト出力端子で ON 固着を検知しました。	• 出力信号線に電源（+側）が接触。 • 内部回路の故障。 • ソフトエラーや過度なノイズなどの一過性要因によるメモリ異常または信号異常。			○			SGFM-710
65270000Hex	セーフティ出力端子地絡異常	セーフティ出力端子において地絡を検知しました。	• 出力信号線の地絡。			○			SGFM-710
65280000Hex	セーフティ出力端子出力 ON 固着異常	セーフティ出力端子において ON 固着を検知しました。	• 出力信号線に電源（+側）が接触。 • 出力電源が仕様範囲外。 • 内部回路の故障。 • ソフトエラーや過度なノイズなどの一過性要因によるメモリ異常または信号異常。			○			SGFM-710

● その他の異常

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
80220000Hex	NX メッセージ通信異常	NX ユニット宛のメッセージ通信で異常を検知し、メッセージフレームを破棄しました。	• メッセージ通信の負荷が高い。 • 通信ケーブルのはずれ、断線。 • Sysmac Studio の「同期」機能、リストア、または EtherCAT スレーブの離脱を実行したことによるメッセージ通信の切断。				○		SGFM-710

● ユーザアクセスに関するログ

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
90400000Hex	イベントログのクリア	イベントログをクリアしました。	ユーザがイベントログをクリアした。					○	SGFM-710
90430000Hex	メモリオールクリア	ユニットの設定をクリアしました。	メモリオールクリアを実行した。					○	SGFM-710

NX シリーズロードセル入力ユニット関連

以下の形式のユニットで発生する異常（イベント）の一覧です。
形 NX-RS□□□□

各イベントの参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SBCA-439	NX シリーズ ロードセル入力ユニット ユーザーズマニュアル

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
00200000Hex	不揮発性メモリハードウェア異常	不揮発性メモリが異常です。	• 不揮発性メモリの故障。			○			SBCA-439
05120000Hex	AD 変換異常	AD コンバータで AD 変換が行われませんでした。	• EXC+端子と EXC-端子が短絡。 • ノイズ。 • AD コンバータの故障。			○			SBCA-439
10410000Hex	マスタ保存制御パラメータ異常	マスタ保存の制御パラメータに異常が発生しています。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • ユニット動作設定の書き込み中に CPU ユニットを電断した。または CPU ユニットの不揮発性メモリのうち、該当 する NX ユニットのユニット動作設定を保存しているエリアが異常。 【通信カプラユニットの場合】 • ユニット動作設定の書き込み中に通信カプラユニットを電断した。または通信カプラユニットの不揮発性メモリのうち、該当する NX ユニットのユニット動作設定を保存しているエリアが異常。			○			SBCA-439
10440000Hex	ユニット校正値異常	ユニット校正値の保存エリアが異常です。	• 不揮発性メモリのうち、ユニット校正値を保存しているエリアが異常。			○			SBCA-439
10450000Hex	実負荷校正値異常	実負荷校正値の保存エリアが異常です。	• 不揮発性メモリのうち、実負荷校正値を保存しているエリアが異常。			○			SBCA-439
40200000Hex	NX ユニット処理異常	NX ユニットで致命的な異常を検出しました。	• ソフトウェアにエラーが発生した。			○			SBCA-439
65130000Hex	センサ断線異常	ロードセルとの配線の断線を検出しました。	• ロードセルとの配線が未接続。 • ロードセルとの配線が断線。 • 入力信号が入力変換範囲を超えている。 • ロードセルの故障。			○			SBCA-439

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
80200000Hex	NX ユニット I/O 通信異常	NX ユニットで I/O 通信異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • CPU ユニットで NX バス通 信を正常に行えない異常が発生した。 • NX ユニットの取りつけが不確実。 • ユニット電源の電源ケーブルが抜けている、または、ユニット電源から NX ユニットへの配線が間違っている。 • ユニット電源の電源ケーブルが断線している。 • ユニット電源の電圧が仕様範囲外、またはユニット電源の電源容量が不足している。 • NX ユニットのハードウェアの異常。 【通信カプラユニットの場合】 • 通信カプラユニットで NX バス通信を正常に行えない異常が発生した。 • NX ユニットの取り付けが不確実。 • ユニット電源の電源ケーブルが抜けている。または、ユニット電源から NX ユニットへの配線が間違っている。 • ユニット電源の電源ケーブルが断線している。 • ユニット電源の電圧が仕様範囲外である。または、ユニット電源の電源容量が不足している。 • NX ユニットのハードウェアの異常。			○			SBCA-439
80210000Hex	NX ユニット出力同期異常	NX ユニットで出力同期異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • CPU ユニットで異常が発生しているため、NX バス上の I/O リフレッシュが正しく行われていない。 【通信カプラユニットの場合】 • 通信カプラユニットに接続している通信ケーブルの断線、接続不良。 • 通信ケーブルへのノイズ。			○			SBCA-439
80240000Hex	NX ユニット時刻同期はずれ異常	NX ユニットの時刻情報に異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • NX ユニットのハードウェア異常。 • CPU ユニットのハードウェア異常。 【通信カプラユニットの場合】 • NX ユニットのハードウェア異常。 • EtherCAT カプラユニットのハードウェア異常。			○			SBCA-439

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
65140000Hex	オーバーレンジ	ロードセルからの入力信号が入力変換範囲の上限値を上回りました。	• ロードセルとの配線が未接続。 • ロードセルとの配線が断線。 • EXC+端子と EXC-端子が短絡。 • ロードセルの故障。 • 定格出力がロードセル入力ユニットの入力レンジの範囲を超えるロードセルを使用している。 • ロードセルに定格容量を超える負荷が加わっている。 • ノイズ。			⊙	○		SBCA-439
65150000Hex	アンダーレンジ	ロードセルからの入力信号が入力変換範囲の下限値を下回りました。	• ロードセルとの配線が未接続。 • ロードセルとの配線が断線。 • EXC+端子と EXC-端子が短絡。 • ロードセルの故障。 • 定格出力がロードセル入力ユニットの入力レンジの範囲を超えるロードセルを使用している。 • ロードセルに定格容量を超える負荷が加わっている。 • ノイズ。			⊙	○		SBCA-439
80220000Hex	NX メッセージ通信異常	メッセージ通信で異常を検知し、メッセージフレームを破棄しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • メッセージ通信の負荷が高い。 【通信カプラユニットの場合】 • メッセージ通信の負荷が高い。 • 通信ケーブルのはずれ、断線。 • メッセージ通信実行中にメッセージ通信の切断が発生。				○		SBCA-439
90400000Hex	イベントログのクリア	イベントログをクリアしました。	• ユーザがイベントログをクリアした。					○	SBCA-439

NX シリーズ IO-Link マスタユニット関連

以下の形式のユニットで発生する異常（イベント）の一覧です。
形 NX-ILM□□□

各イベントの参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SBCD-371	NX シリーズ IO-Link システム ユーザーズマニュアル

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
00200000Hex	不揮発性メモリハードウェア異常	不揮発性メモリが異常です。	• 不揮発性メモリの故障。			○			SBCD-371
10410000Hex	マスタ保存制御パラメータ異常	マスタ保存の制御パラメータに異常が発生しています。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • ユニット動作設定の書き込み中に CPU ユニットを電断した。または CPU ユニットの不揮発性メモリのうち、該当する NX ユニットのユニット動作設定を保存しているエリアが異常。 【通信カプラユニットの場合】 • ユニット動作設定の書き込み中に通信カプラユニットを電断した。または通信カプラユニットの不揮発性メモリのうち、該当する NX ユニットのユニット動作設定を保存しているエリアが異常。			○			SBCD-371
40200000Hex	NX ユニット処理異常	NX ユニットで致命的な異常を検出しました。	ソフトウェアにエラーが発生した			○			SBCD-371

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
80200000Hex	NX ユニット I/O 通信異常	NX ユニットで I/O 通信異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • CPU ユニットで NX バス通 信を正常に行えない異常が発生した。 • NX ユニットの取りつけが不確実。 • ユニット電源の電源ケーブルが抜けている、または、ユニット電源から NX ユニットへの配線が間違っている。 • ユニット電源の電源ケーブルが断線している。 • ユニット電源の電圧が仕様範囲外、またはユニット電源の電源容量が不足している。 • NX ユニットのハードウェアの異常。 【通信カプラユニットの場合】 • 通信カプラユニットで NX バス通信を正常に行えない異常が発生した。 • NX ユニットの取り付けが不確実。 • ユニット電源の電源ケーブルが抜けている。または、ユニット電源から NX ユニットへの配線が間違っている。 • ユニット電源の電源ケーブルが断線している。 • ユニット電源の電圧が仕様範囲外である。または、ユニット電源の電源容量が不足している。 • NX ユニットのハードウェアの異常。			○			SBCD-371
80240000Hex	NX ユニット時刻同期はずれ異常	NX ユニットの時刻情報に異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • NX ユニットのハードウェア異常。 • CPU ユニットのハードウェア異常。 【通信カプラユニットの場合】 • NX ユニットのハードウェア異常。 • EtherCAT カプラユニットのハードウェア異常。			○			SBCD-371
848F0000Hex	デバイス構成照合異常	IO-Link マスタのポートに登録された IO-Link デバイスと異なるデバイスが接続された。	• IO-Link マスタのポートに登録された IO-Link デバイスと異なるデバイスが接続された。			○			SBCD-371
84970000Hex	I/O ケーブル短絡	IO-Link マスタとデバイス間のケーブルが短絡しました。	• I/O ケーブルの短絡が発生した。 • IO-Link デバイスの故障。			○			SBCD-371
849A0000Hex	IO-Link 通信モジュール処理異常	IO-Link 通信モジュールでハードウェア故障が発生しました。	• ハードウェアの故障が発生しています。			○			SBCD-371

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
80220000Hex	NX メッセージ通信異常	メッセージ通信で異常を検知し、メッセージフレームを破棄しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • メッセージ通信の負荷が高い。 【通信カプラユニットの場合】 • メッセージ通信の負荷が高い。 • 通信ケーブルのはずれ、断線。 • メッセージ通信実行中にメッセージ通信の切断が発生。				○		SBCD-371
848C0000Hex	デバイスイベント（エラーレベル）	IO-Link デバイスでエラーレベルのイベントが発生しました。	CX-ConfiguratorFDT を使用し、IO-Link デバイスのイベントコードを確認してください。				○		SBCD-371
848D0000Hex	IO-Link 通信異常	デバイスとの IO-Link 通信で異常が発生しました。	• I/O ケーブルの断線が発生した。 • IO-Link デバイスの故障。 • ノイズの影響を受けている。				○		SBCD-371
84990000Hex	デバイスイベント（ワーニングレベル）	IO-Link デバイスでワーニングレベルのイベントが発生しました。	• CX-ConfiguratorFDT を使用し、IO-Link デバイスのイベントコードを確認してください。				○		SBCD-371
84950000Hex	IO-Link デバイス構成情報作成	IO-Link デバイスの構成情報を作成しました	IO-Link デバイスの構成情報を作成した。					○	SBCD-371
84980000Hex	I/O 電源 ON 検知	I/O 電源の投入を複数回検知しました。	I/O 電源の投入を複数回検知しました。					○	SBCD-371
90400000Hex	イベントログのクリア	イベントログをクリアしました。	ユーザがイベントログをクリアした					○	SBCD-371

NX シリーズ温度調節ユニット関連

以下の形式のユニットで発生する異常（イベント）の一覧です。
形 NX-TC□□□□

各イベントの参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SGTD-748	NX シリーズ 温度調節ユニット ユーザーズマニュアル

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
00200000Hex	不揮発性メモリハードウェア異常	不揮発性メモリが異常です。	• 不揮発性メモリの故障。			○			SGTD-748
05100000Hex	AD コンバータ異常	AD コンバータが異常です。	• ノイズ。 • AD コンバータの故障。			○			SGTD-748
05110000Hex	冷接点センサ異常	冷接点センサに断線が発生しているため温度変換できません。	• 冷接点センサの接続不良。 • 冷接点センサの故障。			○	⊙		SGTD-748
10410000Hex	マスタ保存制御パラメータ異常	マスタ保存の制御パラメータに異常が発生しています。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • ユニット動作設定の書き込み中に CPU ユニットを電断した。または CPU ユニットの不揮発性メモリのうち、該当する NX ユニットのユニット動作設定を保存しているエリアが異常。 【通信カプラユニットの場合】 • ユニット動作設定の書き込み中に通信カプラユニットを電断した。または通信カプラユニットの不揮発性メモリのうち、該当する NX ユニットのユニット動作設定を保存しているエリアが異常。			○			SGTD-748
14C10000Hex	ユニット保存チューニングパラメータ無効	チューニング結果の不揮発メモリ書き込みに失敗し、ユニットに保存しているチューニングパラメータが無効になりました。	• チューニング中の電断。			○			SGTD-748
40200000Hex	NX ユニット処理異常	NX ユニットで致命的な異常を検出しました。	• ソフトウェアにエラーが発生した			○			SGTD-748

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
65100000Hex	センサ断線異常	温度センサの断線を検出しました。	• 温度センサの破損、断線。 • 未使用チャネルの無効化設定忘れ。 • 温度センサの配線が誤っている。 • 温度調節ユニットで本異常が発生している場合、入力種別が正しく設定されていない。 • 温度調節ユニットで本異常が発生している場合、測定値が入力指示範囲を超えている。 • 温度調節ユニットで本異常が発生している場合、PV 入力補正値または PV 入力傾き補正係数が正しく設定されていない。			○	⊙		SGTD-748
652C0000Hex	ヒータ断線検知	ヒータ断線を検知しました。	• ヒータの断線、破損。 • ヒータ断線検知電流の設定値が大きすぎる。 • ヒータ断線検知ユニットで本異常が発生している場合、CT 割付設定で、未使用の CT 入力を制御出力に割り付けている。 • 温度調節ユニットで本異常が発生している場合、未使用チャネルの無効化設定忘れ。			○	⊙		SGTD-748
652D0000Hex	SSR 故障検知	SSR 故障を検知しました。	• SSR の短絡、破損。 • SSR 故障検知電流の設定値が小さすぎる。 • ヒータ断線検知ユニットで本異常が発生している場合、CT 割付設定で、未使用の CT 入力を制御出力に割り付けている。 • 温度調節ユニットで本異常が発生している場合、未使用チャネルの無効化設定忘れ。			○	⊙		SGTD-748
652E0000Hex	警報検知	警報種別で設定した警報を検知しました。	警報種別に応じて設定した以下の値と偏差または測定値の関係によって発生する警報を検知した。 • 警報値 • 警報上限値および警報下限値 検知したい警報と、警報種別に応じて設定した以下の値が合っていない。 • 警報値 • 警報上限値および警報下限値			○	⊙		SGTD-748

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
80200000Hex	NX ユニット I/O 通信異常	NX ユニットで I/O 通信異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • CPU ユニットで NX バス通 信を正常に行えない異常が発生した。 • NX ユニットの取りつけが不確実。 • ユニット電源の電源ケーブルが抜けている、または、ユニット電源から NX ユニットへの配線が間違っている。 • ユニット電源の電源ケーブルが断線している。 • ユニット電源の電圧が仕様範囲外、またはユニット電源の電源容量が不足している。 • NX ユニットのハードウェアの異常。 【通信カプラユニットの場合】 • 通信カプラユニットで NX バス通信を正常に行えない異常が発生した。 • NX ユニットの取り付けが不確実。 • ユニット電源の電源ケーブルが抜けている。または、ユニット電源から NX ユニットへの配線が間違っている。 • ユニット電源の電源ケーブルが断線している。 • ユニット電源の電圧が仕様範囲外である。または、ユニット電源の電源容量が不足している。 • NX ユニットのハードウェアの異常。			○			SGTD-748
80240000Hex	NX ユニット時刻同期はずれ異常	NX ユニットの時刻情報に異常が発生しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • NX ユニットのハードウェア異常。 • CPU ユニットのハードウェア異常。 【通信カプラユニットの場合】 • NX ユニットのハードウェア異常。 • EtherCAT カプラユニットのハードウェア異常。			○			SGTD-748
80220000Hex	NX メッセージ通信異常	メッセージ通信で異常を検知し、メッセージフレームを破棄しました。	【CPU ユニットの NX バスの場合】 • メッセージ通信の負荷が高い。 【通信カプラユニットの場合】 • メッセージ通信の負荷が高い。 • 通信ケーブルのはずれ、断線。 • メッセージ通信実行中にメッセージ通信の切断が発生。				○		SGTD-748
90400000Hex	イベントログのクリア	イベントログをクリアしました。	ユーザがイベントログをクリアした					○	SGTD-748

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
94D00000Hex	チューニングパラメータ更新	チューニングによりパラメータを更新しました。	以下の機能のユーザ指示によるチューニングが正常終了し、チューニングパラメータが更新された。 • AT • 自動フィルタ調整 • 適応制御（通知）の PID 更新 • D-AT					○	SGTD-748
94D10000Hex	関連パラメータ初期化	パラメータ変更により関連するパラメータを初期化しました。	• 入力種別または温度単位パラメータを変更したため、適応制御のモデルパラメータが初期化された。					○	SGTD-748
94F00000Hex	チューニングパラメータ自動更新	チューニングによりパラメータを自動更新しました。	以下の機能の自動実行によるチューニングが正常終了し、チューニングパラメータが更新された。 • 水冷出力調整機能 • 適応制御（自動更新）					○	SGTD-748

A-2-2　EtherCAT スレーブの異常

以下のオムロン製 EtherCAT スレーブから NY シリーズに通知される異常（イベント）の一覧です。
- GX シリーズ EtherCAT スレーブ
- サーボ 1S（AC サーボドライバ 1S シリーズ EtherCAT 通信内蔵タイプ）
  形 R88M-1□、形 R88D-1SN□-ECT、形 R88D-1SAN□-ECT
- サーボ G5（AC サーボドライバ G5 シリーズ EtherCAT 通信内蔵タイプ）、
  G5 リニア（G5 シリーズ EtherCAT 通信内蔵リニアモータタイプ）
- インバータ MX2／RX（MX2／RX シリーズ インバータ EtherCAT 通信ユニット）
- FH シリーズ 画像処理システム
- EtherCAT 対応 FQ-M シリーズ　位置決め専用視覚センサ
- ファイバセンサ E3X（デジタルタイプセンサ用 EtherCAT 通信ユニット）
- EtherCAT デジタルセンサ通信ユニット E3NW-ECT 関連
- ファイバ同軸変位センサ ZW-CE1□関連

GX シリーズ EtherCAT スレーブ関連

各イベントの参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SBCD-350	GX シリーズ EtherCAT スレーブ ユーザーズマニュアル
SBCD-371	IO-Link システム ユーザーズマニュアル

● ブロック I/O 関連

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
04A00000Hex	拡張異常	拡張ユニットが ON ライン中にはずれたか、本体と拡張との信号が切れました	• 拡張ユニットのはずれ • 拡張ユニットが故障した			○			SBCD-350
04A20000Hex	スレーブハードウェア異常	スレーブユニット内で、ハードウェア異常が発生	• スレーブユニットが故障した			○			SBCD-350
14A00000Hex	不揮発性メモリ制御系データ異常	制御パラメータ異常が発生しています	• ノイズ			○			SBCD-350 SBCD-385
24610000Hex	スイッチ設定異常	設定スイッチが設定範囲外です	• スイッチのアナログ範囲設定値が設定範囲外			○			SBCD-350
64CC0000Hex	断線検知	I/O 信号線が断線しています	• I/O 信号線のはずれ、接触不良 • I/O 信号線が断線している			○			SBCD-350
84A00000Hex	SII 照合異常	SII の照合異常が発生	• 制御基板に異常が発生した			○			SBCD-350 SBCD-385
04A10000Hex	不揮発性メモリハードウェア異常	不揮発性メモリが異常です	• 不揮発性メモリの故障 • ノイズ				○		SBCD-350 SBCD-385

● IO-Link マスタユニット関連

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
04A10000Hex	不揮発性メモリハードウェア異常	不揮発性メモリが異常です。	• 不揮発性メモリの故障。 • ノイズ			○			SBCD-371 SBCD-385
04A20000Hex	スレーブハードウェア異常	スレーブユニット内で、ハードウェア異常が発生	• スレーブユニットが故障した。			○			SBCD-371
14A00000Hex	不揮発性メモリ制御系データ異常	制御パラメータ異常が発生しています。	• ノイズ			○			SBCD-371 SBCD-385
847C0000Hex	デバイス構成照合異常	IO-Link マスタのポートに登録された IO-Link デバイスと異なるデバイスが接続された。	• IO-Link マスタのポートに登録された IO-Link デバイスと異なるデバイスが接続された。			○			SBCD-371 SBCD-385
84840000Hex	I/O ケーブル短絡	IO-Link マスタとデバイス間のケーブルが短絡しました。	• I/O ケーブルの短絡が発生した。 • IO-Link デバイスの故障。			○			SBCD-371 SBCD-385
84870000Hex	IO-Link 通信モジュール処理異常	IO-Link 通信モジュールでハードウェア故障が発生しました。	• ハードウェアの故障が発生しています。			○			SBCD-371
84A00000Hex	SII 照合異常	SII の照合異常が発生しました。	• 制御基板に異常が発生しました。			○			SBCD-371 SBCD-385
84790000Hex	デバイスイベント（エラーレベル）	IO-Link デバイスでエラーレベルのイベントが発生しました。	• CX-ConfiguratorFDT を使用し、IO-Link デバイスのイベントコードを確認してください。				○		SBCD-371 SBCD-385
847A0000Hex	IO-Link 通信異常	デバイスとの IO-Link 通信で異常が発生しました。	• I/O ケーブルの断線が発生した。または IO-Link デバイスがポートから離脱している。 • IO-Link デバイスの故障 • ノイズの影響を受けている。				○		SBCD-371 SBCD-385
84860000Hex	デバイスイベント（ワーニングレベル）	IO-Link デバイスでワーニングレベルのイベントが発生しました。	CX-ConfiguratorFDT を使用し、IO-Link デバイスのイベントコードを確認してください。				○		SBCD-371 SBCD-385
84820000Hex	IO-Link デバイス構成情報作成	IO-Link デバイスの構成情報を作成しました	• IO-Link デバイスの構成情報を作成した。					○	SBCD-371 SBCD-385
84850000Hex	I/O 電源 ON 検知	I/O 電源の投入を複数回検知しました。	• I/O 電源の投入を複数回検知しました。					○	SBCD-371

サーボ 1S（AC サーボドライバ 1S シリーズ EtherCAT 通信内蔵タイプ） 形 R88M-1□、形 R88D-1SN□-ECT、形 R88D-1SAN□-ECT

形 R88M-1□（AC サーボモータ）、形 R88D-1SN□-ECT（AC サーボドライバ）、形 R88D-1SAN□-ECT（AC サーボドライバ）で発生する異常（イベント）の一覧です。

各イベントの参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SBCE-377	AC サーボモータ／ドライバ 1S シリーズ EtherCAT 通信内蔵タイプ ユーザーズマニュアル
SBCE-438	AC サーボモータ／ドライバ 1S シリーズ EtherCAT 通信内蔵タイプ 安全機能対応 ユーザーズマニュアル

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
04B30000Hex	電源投入時回生トランジスタ異常	電源投入時に回生トランジスタの異常を検出しました。	• 電源投入時の電源電圧が不足している、または立ち上がりが遅い • 電源投入時に電源電圧が変動した • L1,L2,L3 端子の未接続や断線 • N1,N2 端子がオープン • サーボドライバの故障			○			SBCE-377
04B50000Hex	突入電流防止回路異常	サーボドライバの突入電流防止回路の異常を検出しました。	サーボドライバの突入電流防止回路の故障			○			SBCE-377
04B60000Hex	回生回路異常	サーボドライバの回生回路の異常を検出しました。	• B2 と N2/N3 間が短絡している • サーボドライバの回生回路の故障 • 外部回生抵抗の配線へのノイズ			○			SBCE-377 SBCE-438
05430000Hex	ESC 異常	EtherCAT スレーブ通信コントローラに異常が発生しました。	• AL ステータスコードが 0051Hex の場合、EtherCAT スレーブ通信コントローラ部の異常または誤検知 • AL ステータスコードが 0050Hex の場合、他社 EtherCAT マスタからの異常アクセス			○			SBCE-377 SBCE-438
08390000Hex	パワーモジュール異常	パワーモジュールで異常を検出しました。	• モータ線 U、V、W の短絡、地絡、接触不良 • 外部回生抵抗の配線が短絡している、または抵抗値が小さい • モータ線の U、V、W とモータのアース線との間の絶縁抵抗が絶縁不良 • サーボドライバの故障			○			SBCE-377 SBCE-438
083B0000Hex	自己診断異常	セーフティ機能の自己診断により異常を検出しました。	• 過度なノイズ起因の読み取り異常による誤検知 • ハードウェアの故障			○			SBCE-377 SBCE-438
083C0000Hex	主回路温度監視の回路故障	主回路にある温度監視回路の故障を検出しました。	サーミスタの断線、温度監視回路の故障			○			SBCE-377 SBCE-438

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
083D0000Hex	ファン異常	ファンの回転速度が40%以下となり、冷却能力が著しく低下しています。	• 冷却ファンに異物が引っかかりファンの回転を阻害している • 冷却ファンの故障			○			SBCE-377 SBCE-438
083F0000Hex	回生処理異常	回生抵抗を保護するため、回生処理を停止しました。	• 回生処理の設定が不適切 • 回生抵抗の選定が不適切 • 連続的な回生制動の用途で使用している • 仕様より高い電源電圧を使用している • 回生抵抗の故障			○			SBCE-377 SBCE-438
08410000Hex	過電圧異常	主回路電源電圧（PN間電圧）が動作保証範囲を超えました。	• P-N 間電圧が規定値以上となった • 入力電圧が上昇した • 回生抵抗の断線 • 外部回生抵抗の設定または選定が不適切 • サーボドライバの故障			○			SBCE-377 SBCE-438
08420000Hex	モータ過熱異常	モータの保護レベルを超える温度をエンコーダで検出しました。	• モータ周囲の温度が高い • モータが過負荷 • エンコーダの故障			○			SBCE-377
08430000Hex	1 回転内カウンタ異常	エンコーダが 1 回転内カウンタの異常を検出しました。	• 過度なノイズが発生した • 振動、衝撃、結露、異物混入などによる故障			○			SBCE-377 SBCE-438
08440000Hex	オーバースピード異常	エンコーダが速度超過を検出しました。	• 外力によりモータが回転した • エンコーダの故障および誤検知			○			SBCE-377
08450000Hex	エンコーダメモリ異常	エンコーダが不揮発性メモリの異常を検出しました。	• 過度なノイズ起因のデータ読み取り異常による誤検知 • 不揮発性メモリの故障			○			SBCE-377 SBCE-438
08460000Hex	絶対位置検出異常	エンコーダが多回転カウンタの異常を検出しました。	• エンコーダの多回転検出部で検出エラーを検知した • 過度なノイズが発生した			○			SBCE-377 SBCE-438
08480000Hex	主回路電源電圧不足（PN 間電圧不足）	サーボ ON 中に主回路電源電圧が、動作保証範囲を下回りました。	• 主回路電源線の配線ミス • サーボドライバに供給される電源電圧が低い • 瞬停保持時間の設定時間が長く、瞬間的に電圧が低下した • サーボドライバの故障			○			SBCE-377 SBCE-438
08490000Hex	過電流異常	モータに流れている電流が保護レベルを超えました。	• モータ線 U、V、W の短絡、地絡、接触不良 • 外部回生抵抗の配線が短絡している • モータ線の U、V、W とモータのアース線との間の絶縁抵抗が絶縁不良 • ノイズによる誤検知 • サーボドライバの故障			○			SBCE-377 SBCE-438
084A0000Hex	エンコーダ通信断線異常	エンコーダとサーボドライバ間で通信の断線を検出しました。	• エンコーダ線へのノイズ • 信号ラインの接触不良、およびエンコーダ未接続 • エンコーダの電源電圧不足 • エンコーダの故障			○			SBCE-377
084B0000Hex	エンコーダ通信異常	エンコーダから不正なデータを一定回数受信しました。	• エンコーダ線へのノイズ • 信号ラインの接触不良、およびエンコーダ未接続 • エンコーダの電源電圧不足			○			SBCE-377 SBCE-438

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
084D0000Hex	不揮発性メモリハードウェア異常	不揮発性メモリが異常です。	• 過度なノイズ起因のデータ読み取り異常による誤検知 • 不揮発性メモリの故障			○			SBCE-377 SBCE-438
086D0000Hex	モータ温度異常	モータの保護レベルを超える温度をエンコーダで検出しました。	• モータ周囲の温度が仕様外 • モータが過負荷 • エンコーダの故障			○			SBCE-438
086E0000Hex	エンコーダ異常	エンコーダが位置情報の異常を検出しました。	• エンコーダへのノイズ • 機械的衝撃・エンコーダへの供給電源異常などによるハードウェア障害 • 信号ラインの接触不良 • エンコーダの故障			○			SBCE-438
086F0000Hex	エンコーダ電源異常	エンコーダ電源の異常を検出しました。	• エンコーダ線へのノイズ • 信号ラインの接触不良 • エンコーダの電源電圧不足 • エンコーダの故障			○			SBCE-438
08700000Hex	エンコーダ自己診断異常	エンコーダの自己診断により異常を検出しました。	• 過度なノイズ起因のデータ読み取り異常による誤検知 • エンコーダの故障			○			SBCE-438
08710000Hex	SF 入力端子内部回路異常	SF 入力端子内部回路の異常を検出しました。	• ソフトエラーや過度なノイズなどの一過性要因によるメモリ異常または信号異常 • サーボドライバのセーフティ入力回路の故障			○			SBCE-438
08720000Hex	SOPT 入力端子内部回路異常	SOPT 入力端子内部回路の異常を検出しました。	• ソフトエラーや過度なノイズなどの一過性要因によるメモリ異常または信号異常 • サーボドライバの SOPT 入力回路の故障			○			SBCE-438
08730000Hex	テスト出力端子内部回路異常	テスト出力端子内部回路の故障を検知しました。	• ソフトエラーや過度なノイズなどの一過性要因によるメモリ異常または信号異常 • サーボドライバのテスト出力回路の故障			○			SBCE-438
08740000Hex	SBC 出力端子内部回路異常	SBC 出力端子内部回路の異常を検出しました。	• ソフトエラーや過度なノイズなどの一過性要因によるメモリ異常または信号異常 • サーボドライバの SBC 出力回路の故障			○			SBCE-438
08750000Hex	オーバースピード異常	エンコーダが速度超過を検出しました。	• 外力によりモータが回転した • エンコーダの故障および誤検知			○			SBCE-438
08760000Hex	絶対値多回転カウンタ異常	エンコーダが多回転カウンタの異常を検出しました。	• 振動・衝撃・結露により、エンコーダの多回転検出機能の一時的な異常 • エンコーダの故障			○			SBCE-438
08780000Hex	エンコーダ通信断線異常	エンコーダとサーボドライバ間で通信の断線を検出しました。	• エンコーダ線へのノイズ • 信号ラインの接触不良、および一体型ケーブル未接続 • エンコーダの電源電圧不足 • エンコーダの故障			○			SBCE-438
18230000Hex	絶対値多回転カウンタ異常	エンコーダが多回転カウンタの異常を検出しました。	• 振動、衝撃、結露により、エンコーダの多回転検出機能の一時的な異常 • エンコーダの故障			○			SBCE-377

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
18380000Hex	システム異常	ハードウェアの自己診断による異常、およびソフトウェアによる致命的異常を検出しました。	• 過度なノイズ起因の読み取り異常による誤検知 • ソフトウェアによる致命的異常を検知 • ハードウェアの故障			○			SBCE-377 SBCE-438
183A0000Hex	不揮発性メモリデータ異常	不揮発性メモリに保存されているデータの異常を検知しました。	• セーフティ以外のパラメータ保存中に電断またはノイズが発生 • モータの識別情報を保存中に電断またはノイズが発生 • セーフティのパラメータ保存中に電断またはノイズが発生			○			SBCE-377 SBCE-438
246D0000Hex	モータ不一致	サーボドライバとモータの組み合わせが間違っています。	• サーボドライバとモータの組み合わせが間違っている			○			SBCE-377 SBCE-438
28080000Hex	主回路電源欠相異常	主回路電源の欠相を検知しました	• 3 相入力のドライバに対し単相電源を入力するなどの配線違い • 単相／三相入力のサーボドライバに対し単相電源を入力した場合に、欠相検出が有効になっている • 電源電圧の低下、不足 • 主回路電源入力の断線 • サーボドライバの故障			○			SBCE-377 SBCE-438
280D0000Hex	暴走検出	モータが指令と反対の方向に回転しました	• モータ線の配線間違い、ケーブル断線 • 外力によりモータが指令と反対方向に回転た			○			SBCE-377 SBCE-438
357D0000Hex	DC 設定異常	DC モードの動作設定に誤りがあります。	• DC モードの設定に誤りがある			○			SBCE-377 SBCE-438
357E0000Hex	同期周期設定異常	DC モード確定時に、サイクルタイムの指定が動作不可能な値に設定されました。	• 可変 PDO マッピングを使用しており、サイクルタイムに対する割り付けオブジェクト数の最大割り付け個数よりも多い • サイクルタイムの設定が不正			○			SBCE-377 SBCE-438
357F0000Hex	Mailbox 設定異常	SyncManager の MailBox 設定の不正を検知しました。	• SyncManager の MailBox 設定の不正を検知した			○			SBCE-377 SBCE-438
35800000Hex	RxPDO 設定異常	RxPDO 設定異常を検知しました。	• EtherCAT マスタの RxPDO 設定が不正 • サーボドライバの故障			○			SBCE-377 SBCE-438
35810000Hex	TxPDO 設定異常	TxPDO 設定異常を検知しました。	• TxPDO 設定異常を検知しました。 • サーボドライバの故障			○			SBCE-377 SBCE-438
35820000Hex	RxPDO マッピング異常	不正な RxPDO が設定されました。	• 許容範囲外の Index、Subindex、サイズなど、不正な RxPDO が設定された			○			SBCE-377 SBCE-438
35830000Hex	TxPDO マッピング異常	不正な TxPDO が設定されました。	• 許容範囲外の Index、Subindex、サイズなど、不正な TxPDO が設定された			○			SBCE-377 SBCE-438
35840000Hex	PDO WDT 設定異常	PDO WDT 設定の不正を検知しました。	• PDO WDT 設定の不正を検知した			○			SBCE-377 SBCE-438
35850000Hex	ノードアドレス更新	ノードアドレスが ID スイッチの値に変更されました。	• ノードアドレスが Sysmac Studio で設定した値から、ID スイッチの値に変更された			○			SBCE-377 SBCE-438

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
35860000Hex	SM イベントモード設定異常	サポートされていない SM イベントモードに設定されました。	• サポートされていない SM イベントモードに設定された			○			SBCE-377 SBCE-438
38570000Hex	機能設定異常	通信周期に対応していない機能が設定されました。	• 通信周期が 125 μs の場合に、電子ギア比が 1:1 でない • 通信周期が 125 μs の場合に、バックラッシュ補正機能が有効			○			SBCE-377 SBCE-438
38780000Hex	汎用入力割付重複異常	1 つの汎用入力に対し、複数の機能入力が割り付けられています。	• 複数の機能入力が 1 つの汎用入力に割り付けられている			○			SBCE-377 SBCE-438
38790000Hex	汎用出力割付重複異常	1 つの汎用出力に対し、複数の機能出力が割り付けられてい ます。	• 複数の機能出力が 1 つの汎用出力に割り付けられている			○			SBCE-377 SBCE-438
387B00000Hex	パルス出力設定異常	エンコーダ分周パルス出力の分周比分母が 0 以外で、分周比分子が分周比分母を超えました。	• エンコーダ分周パルス出力の分周比分母が 0 以外で、分周比分子が分周比分母を超えている			○			SBCE-377 SBCE-438
387C0000Hex	モータ交換検出	前回と異なるモータの接続を検出しました。	• モータを交換した • サーボドライバを交換した			○			SBCE-377 SBCE-438
387F0000Hex	電子ギア設定異常	電子ギア比が許容範囲を超えています。	• 電子ギア比が許容範囲を超えた			○			SBCE-377 SBCE-438
38800000Hex	ドライバ過熱	サーボドライバの内部温度が回路保護レベルを超えました。	• サーボドライバの周囲温度が規定値を超えている • 過負荷			○			SBCE-377 SBCE-438
38810000Hex	過負荷異常	サーボドライバまたはモータの負荷率(4150-81Hex)が100%を超えました。	• 負荷が高い状態で長時間運転を続けた • モータ線の配線間違い、ケーブル断線 • 摩擦の増加			○			SBCE-377 SBCE-438
38820000Hex	回生過負荷異常	回生負荷率(4130-81Hex)が設定された［回生］-［回生過負荷率］(4310-04Hex)を超えました。	• 回生処理の設定が不適切 • 回生抵抗の選定が不適切 • 連続的な回生制動の用途で使用している • 仕様より高い電源電圧を使用している • 回生抵抗の故障			○			SBCE-377 SBCE-438
38830000Hex	位置偏差過大異常	位置偏差が位置偏差過大レベルの設定値以上になりました。	• 指令に対してモータの動きが追従していない • 位置偏差過大レベルの値が小さい			○			SBCE-377 SBCE-438
38840000Hex	速度偏差過大異常	速度偏差が速度偏差過大検出レベルの設定値以上になりました。	• パラメータが適切な値でないため、指令に対しモータの動きが追従していない • 外力によりモータの出力軸の動きが制限されている • 速度偏差過大検出レベルの値が不適切			○			SBCE-377 SBCE-438
38850000Hex	速度超過異常	フィードバックモータ速度が速度超過検出レベルの設定値以上になりました。	• 速度指令値が大きすぎる • オーバーシュートが生じている • 外力によりモータが回転した			○			SBCE-377 SBCE-438

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
38860000Hex	位置偏差カウンタオーバーフロー	位置偏差の値が、-2147483648 ～ +2147483647 を超えました。	• 指令に対してモータの動きが追従していない • モータが外力によって回転、または動作を制限している			○			SBCE-377 SBCE-438
38870000Hex	絶対値カウンタオーバー異常	エンコーダの多回転カウンタが最大回転量を超えました。	• ［エンコーダ］-［絶対値エンコーダ動作選択］(4510-01Hex) の設定値が不適切 • エンコーダの多回転数が最大回転量を超えた			○			SBCE-377 SBCE-438
38880000Hex	セーフティ通信設定異常	通信設定不正により、セーフティ CPU ユニットとのセーフティプロセスデータ通信確立に失敗しました。	• ウォッチドッグ時間の設定が不正 • ノイズによる通信失敗が発生したことにより、ウォッチドッグ時間内に処理が完了しない			○			SBCE-377 SBCE-438
38890000Hex	セーフティフレーム異常	不正なフレーム受信により、セーフティ CPU ユニットとのセーフティプロセスデータ通信確立に失敗しました。	• 不正なセーフティプロセスデータ通信確立フレームを受信した • 過度なノイズが発生した			○			SBCE-377 SBCE-438
388A0000Hex	セーフティパラメータ異常	不正なパラメータを受信したため、セーフティ CPU ユニットとのセーフティプロセスデータ通信確立に失敗しました。	• 指定しているセーフティスレーブの形式が不正			○			SBCE-377
388B0000Hex	FSoE スレーブアドレス異常	FSoE スレーブアドレスが不正なため、セーフティ CPU ユニットとのセーフティプロセスデータ通信確立に失敗しました。	• セーフティプロセスデータ通信設定のうち、FSoE スレーブアドレス値の設定がユニットと不一致			○			SBCE-377 SBCE-438
38980000Hex	セーフティ機能設定異常	不正なセーフティ機能の設定を検出しました。	• セーフティ機能の設定データが壊れている • 付属情報に登録されているセーフティ機能の設定が不正			○			SBCE-438
38990000Hex	セーフティパラメータ異常	不正なパラメータを受信したため、セーフティ CPU ユニットとのセーフティプロセスデータ通信確立に失敗しました。	• セーフティスレーブの形式指定が不正 • EhterCAT マスタのセーフティ機能の設定と、セーフティコントローラのセーフティアプリケーションデータが不整合			○			SBCE-438
48080000Hex	FPGA ウォッチドッグ異常	FPGA の異常を検知しました。	• 過度なノイズ起因の読み取り異常による誤検知 • ハードウェアの故障			○			SBCE-377 SBCE-438
64E30000Hex	駆動禁止入力異常	正負方向の駆動禁止入力(POT/NOT)が共に ON になりました。	• 正方向駆動禁止入力(POT)、負方向駆動禁止入力(NOT)に接続されたスイッチ、電線、電源、配線に異常が発生した • 制御用信号電源の投入タイミングが遅く誤検知をした			○			SBCE-377 SBCE-438
68200000Hex	駆動禁止検出	駆動禁止有効時に禁止方向への移動を検出したため、ユーザ設定に従い停止しました。	• 正方向駆動禁止入力(POT)、負方向駆動禁止入力(NOT)の配線間違い、断線 • 駆動禁止入力の設定間違い			○			SBCE-377 SBCE-438

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
68210000Hex	制御権解放異常	Sysmac Studio から特定機能を使用中に Sysmac Studio とサーボドライバの通信が途絶えました。	• Sysmac Studio と接続中に USB ケーブルまた EtherCAT ケーブルが抜けた • 過度なノイズが発生した • パソコンがビジー状態になるなどして、Sysmac Studio が送信している指令がドライバに送信されなかった			○			SBCE-377 SBCE-438
68220000Hex	異常停止入力	異常停止入力(ESTP)が有効になりました。	• 異常停止入力(ESTP)が入力された • 異常停止入力(ESTP)の配線間違い			○			SBCE-377 SBCE-438
68230000Hex	ソフトウェアリミットオーバー	フィードバック位置がソフトウェアリミット値の超過を検出し、ユーザ設定に従い停止しました。	• ソフトウェアリミット設定の誤り • ソフトウェアリミットの停止動作選択を「Fault reaction option code に従って停止」に設定している場合に、ソフトウェアリミット設定値を超えた			○			SBCE-377 SBCE-438
68370000Hex	SOPT 入力監視異常	SOPT 入力機器の設置不良、または動作不良を検出しました。	• SOPT 入力機器の設置位置のズレを検出した • ［デュアルチャネル監視距離］の設定が不適切 • ［セーフティ原点位置オフセット］の設定が不適切 • ［セーフティ原点位置誤差許容範囲］の設定が不適切 • ［SOPT 入力端子設定］が入力機器の仕様と異なる • SOPT1 または SOPT2 の通過速度が 200r/min を超えた • 入力機器の故障 • 入力機器接続ケーブルの断線			○			SBCE-438
68380000Hex	セーフティ機能異常	セーフティ機能使用上の問題を検出しました。	• SLP 機能：セーフティ原点が未確定 • SLP 機能：［デュアルチャネル監視距離］の設定値が不正 • SLP 機能：SOPT 入力機器接続ケーブルの断線 • SLS 機能：SLS コマンド指令の操作が不適切 • セーフティ位置・速度妥当性監視機能：指令に対してモータの動きが追従していない、またはオーバーシュートが大きい • セーフティ位置・速度妥当性監視機能：モータが外力によって回転、または動作を制限されている • SOPT 入力機器やエンコーダの故障			○			SBCE-438
68390000Hex	SF 入力端子デュアルチャネル監視異常	セーフティ入力１とセーフティ入力２の入力が一致しない状態を検出しました。	• SF ＋入力と DC24V 電源ラインの＋側が接触 • SF+入力の地絡 • SF+入力または SF-入力の断線 • SF1+入力と SF2+入力の短絡 • セーフティコントローラの設定が不適切または故障			○			SBCE-438

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
683A0000Hex	SBC リレー診断異常	SBC RFB 端子の誤配線または SBC 用セーフティリレーの故障を検出しました。	• セーフティリレーと SBC RFB 端子間の配線間違い • ［セーフティリレー OFF 動作遅れ時間］が不適切 • ［セーフティリレー有効］の設定が不適切 • SBC RFB 端子への誤配線 • セーフティリレーの故障			○			SBCE-438
683B0000Hex	SOPT 入力端子外部接続機器異常	SOPT 入力のテストパルス診断で異常を検出しました。	• SOPT 入力の配線と IOV 入力の配線が接触 • SOPT1 入力と SOPT2 入力の配線が短絡 • 外部接続機器の故障 • ［テストパルス診断］の設定が不適切			○			SBCE-438
683C0000Hex	テスト出力端子過電流異常	テスト出力端子で過電流を検出しました。	• テスト出力が IOG 入力に地絡 • 外部接続機器の故障			○			SBCE-438
683D0000Hex	テスト出力端子出力 ON 固着異常	テスト出力端子で ON 固着を検出しました。	• テスト出力の配線と IOV 入力の配線が接触 • SOPT1 入力と SOPT2 入力の配線が短絡 • ソフトエラーや過度なノイズなどの一過性要因によるメモリ異常または信号異常 • サーボドライバのテスト出力回路の故障			○			SBCE-438
683E0000Hex	SBC 出力端子過電流異常	SBC 出力端子で過電流を検出しました。	• SBC+出力が SBC CM 入力に地絡 • SBC－出力と SBC PS 入力の配線が接触 • 電源の出力が仕様範囲外 • ソフトエラーや過度なノイズなどの一過性要因によるメモリ異常または信号異常 • サーボドライバの SBC 回路の故障			○			SBCE-438
683F0000Hex	SBC 出力端子出力 ON 固着異常	SBC 出力端子で ON 固着を検出しました。	• SBC ＋出力と SBC PS 入力の配線が接触 • SBC－出力が IOG 入力に地絡 • ソフトエラーや過度なノイズなどの一過性要因によるメモリ異常または信号異常 • サーボドライバの SBC 回路の故障			○			SBCE-438
68400000Hex	IOV 電源電圧異常	IOV 電源の電圧異常を検出しました。	• IOV 電源が投入されていない • IOV 電源の過電圧			○			SBCE-438
68410000Hex	SBC 電源電圧異常	SBC 電源の電圧異常を検出しました。	• SBC 電源が投入されていない • SBC 電源の過電圧			○			SBCE-438

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
68420000Hex	監視制限値超過異常	セーフティ監視機能で監視異常を検出しました。	a. セーフティ監視機能の監視範囲を超えた • SOS 機能：セーフティ現在パルス位置が SOS 停止位置範囲を超えた、またはセーフティ現在モータ速度が SOS 停止速度範囲を超えた • SLS 機能：セーフティ現在モータ速度が SLS 速度監視範囲を超えた • SLP 機能：セーフティ現在位置が SLP 監視上限位置と SLP 監視下限位置で示す範囲を超えた • SDI 機能：回転制限方向に対してセーフティ現在モータ速度が SDI 停止速度範囲を超えた、または回転制限方向に対してセーフティ現在パルス位置が SDI 停止位置範囲を超えた b. セーフティ位置・速度妥当性監視機能：使用しているセーフティ監視機能の監視制限値または制限範囲がセーフティ位置・速度妥当性監視の位置許容範囲より小さい			○			SBCE-438
78200000Hex	パルス出力過速度異常	エンコーダ分周パルス出力機能が出力できる周波数を超える速度が検知されました。	• 分周比の設定が実際の使用状況に対し不適切			○			SBCE-377 SBCE-438
78210000Hex	ブレーキインターロック異常	ブレーキインターロック出力(BKIR)が、サーボ OFF 時タイムアウトにより出力されました。	• モータ回転中にサーボ OFF する場合に、モータの回転速度がユーザが設定したサーボ OFF 時タイムアウト内にサーボ OFF 監視速度以下にならず、ブレーキインターロック出力(BKIR)を出力した			○			SBCE-377 SBCE-438
78230000Hex	コマンド異常	コマンドの使用方法に誤りがあります。	• ステータスワードのビット 9(Remote)が「1：remote」で、サーボドライバが Operation enabled 状態（サーボ ON）のときに通信状態が Op からほかの状態(Init、Pre-OP、Safe-OP)への遷移コマンドを受信した • 原点復帰動作中に hm モード以外のオペレーションモードが設定された • 通信周期が 250us 未満の場合に、pp、pv または hm モードにオペレーションモードが設定された			○			SBCE-377 SBCE-438
84B10000Hex	EtherCAT 状態遷移異常	現在の通信状態から遷移できない通信状態遷移コマンドを受信しました。	• 現在の通信状態から遷移できない通信状態遷移コマンドを受信した			○			SBCE-377 SBCE-438

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
84B20000Hex	EtherCAT 不正状態遷移異常	未定義の通信状態遷移コマンドを受信しました。	• 未定義の通信状態遷移コマンドを受信した			○			SBCE-377 SBCE-438
84B40000Hex	同期異常	同期通信するための信号を検知できませんでした。	• ノイズ • EtherCAT スレーブ通信コントローラ部の異常			○			SBCE-377 SBCE-438
84B50000Hex	シンクマネージャウォッチドッグ異常	PDO 通信が EtherCAT マスタから設定された許容時間以上途絶えました。	• EtherCAT 通信ケーブルの抜け、ゆるみ、断線 • 上位コントローラの異常			○			SBCE-377 SBCE-438
84B60000Hex	ESC 初期化異常	EtherCAT スレーブ通信コントローラの初期化に失敗しました。	• EtherCAT スレーブ通信コントローラの不揮発性メモリが不正に書き換えられた • EtherCAT スレーブ通信コントローラ部の故障			○			SBCE-377 SBCE-438
84B70000Hex	SII 照合異常	EtherCAT スレーブ通信コントローラの SII データに異常があります。	• EtherCAT スレーブ通信コントローラの不揮発性メモリが不正に書き換えられた • EtherCAT スレーブ通信コントローラ部の故障または誤検知			○			SBCE-377 SBCE-438
84B90000Hex	同期割込異常	一定時間内に同期割り込みが発生しませんでした。	• 上位コントローラの EtherCAT 同期設定が間違っている • EtherCAT スレーブ通信コントローラ部の故障または誤検知			○			SBCE-377 SBCE-438
84BA0000Hex	Bootstrap 状態遷移要求異常	対応していない Bootstrap 状態への遷移要求がありました。	• EtherCAT マスタから未サポートの Bootstrap 遷移要求を行った			○			SBCE-377 SBCE-438
88100000Hex	通信同期異常	EtherCAT マスタとの同期が取れないため、連続して通信に失敗しました。	• PDO 通信中の上位コントローラの電源断 • EtherCAT 通信ケーブルの抜け、ゆるみ、断線、接触不良 • ノイズ			○			SBCE-377 SBCE-438
88120000Hex	セーフティ通信タイムアウト	セーフティ CPU ユニットとのセーフティプロセスデータ通信で通信タイムアウトが発生しました。	• 設定不正。セーフティ CPU ユニットのセーフティタスク周期が小さすぎる値に設定されている • 過度なノイズが発生した • セーフティ CPU ユニット、あるいはセーフティスレーブがセーフティプロセスデータ通信を継続できない状態に遷移した			○			SBCE-377 SBCE-438
98200000Hex	絶対値クリア	絶対値エンコーダの多回転クリアを実行しました。	• 絶対値エンコーダの多回転クリアを実行した			○			SBCE-377 SBCE-438
081C0000Hex	コンデンサ寿命警告	サーボドライバに内蔵しているコンデンサが寿命時間に達しました。	• サーボドライバ内のコンデンサの使用時間が寿命時間を超えた				○		SBCE-377 SBCE-438
081D0000Hex	突入電流防止リレー寿命警告	サーボドライバに内蔵している突入電流防止リレーが寿命回数に達しました。	• サーボドライバ内の突入電流防止リレーの使用回数が寿命回数を超えた				○		SBCE-377 SBCE-438

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
081F0000Hex	ブレーキインターロック出力リレー寿命警告	サーボドライバに内蔵しているブレーキインターロック出力(BKIR)リレーが寿命回数に達しました。	• サーボドライバ内のブレーキインターロック出力の使用回数が寿命回数を超えた				○		SBCE-377
083A0000Hex	エンコーダ通信警告	エンコーダ通信異常の連続発生回数が規定値を超えました。	• エンコーダの電源電圧不足 • エンコーダ線へのノイズ • エンコーダケーブルの接触不良				○		SBCE-377
08470000Hex	エンコーダ寿命警告	エンコーダが寿命に近づいています。	• 一過性のノイズ • エンコーダの寿命				○		SBCE-377 SBCE-438
084C0000Hex	ファン回転警告	ファンの回転速度が80%以下となり、冷却能力が低下しています。	• 冷却ファンに異物が引っかかりファンの回転を阻害している • 冷却ファンの故障				○		SBCE-377 SBCE-438
084E0000Hex	絶対値カウンタオーバー警告	エンコーダの多回転カウンタがユーザが設定した［エンコーダ］-［絶対値カウンタオーバー警告レ ベル］(4510-02Hex)を超えました。	• ［エンコーダ］-［絶対値エンコーダ動作選択］(4510-01Hex)の設定値が不適切 • エンコーダの多回転数が警告レベルを超えた				○		SBCE-377 SBCE-438
08770000Hex	セーフティリレー寿命警告	SBC 用セーフティリレーが寿命回数に達しました。	SBC 用セーフティリレーの使用回数が［セーフティーリレー寿命警告検出しきい値］を超えた				○		SBCE-438
18390000Hex	寿命情報破損警告	保存している寿命情報の異常を検出しました。	• 電源投入時に、寿命情報の破損を検出した				○		SBCE-377 SBCE-438
34E00000Hex	データ設定警告	オブジェクトの設定値が範囲外です。	• オブジェクトの設定値が範囲外				○		SBCE-377 SBCE-438
387A0000Hex	過負荷警告	サーボドライバまたはモータの負荷率(4150-81Hex)が設定された［過負荷］-［警告通知レベル］(4150-01Hex)を超えました。	• 負荷が高い状態で長時間運転を続けた • モータ線の配線間違い、ケーブル断線 • 摩擦の増加				○		SBCE-377 SBCE-438
387D0000Hex	回生過負荷警告	［回生負荷率］(4310-81Hex)が設定された［回生］-［異常通知回生負荷率］(4310-04Hex)の85%を超えました。	• 回生処理の設定が不適切 • 回生抵抗の選定が不適切 • 連続的な回生制動の用途で使用されている • 仕様より高い電源電圧を使用している • 回生抵抗の故障				○		SBCE-377 SBCE-438
387E0000Hex	モータ発振警告	設定された［発振検出］-［検出レベル］(3B70-01Hex)以上のモータの発振を検知しました。	• 制御パラメータが不適切 • 機械系の緩みや摩耗により剛性が下がった				○		SBCE-377 SBCE-438

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
78220000Hex	コマンド警告	コマンドが実行できませんでした。	• 「Switch on」コマンドを受信した • 「Enable operation」コマンドを受信した • 駆動禁止入力またはソフトウェアリミット機能による即時停止後に駆動禁止方向への動作指令を受信した • 原点復帰を開始した • プロファイル位置モード時に位置決め開始を受信した				○		SBCE-377 SBCE-438
84B00000Hex	EtherCAT 通信警告	EtherCAT 通信異常が 1 回以上発生しました。	• EtherCAT 通信ケーブルの接触不良、接続間違い、断線 • ノイズ				○		SBCE-377 SBCE-438
90A00000Hex	ユニットリスタート	リスタートを実行しました。	リスタートを実行した					○	SBCE-377 SBCE-438
98210000Hex	STO 検出	セーフティ入力信号、もしくは EtherCAT 通信経由でセーフティ入力 OFF 状態を検出しました	• 配線のはずれ、断線 • EtherCAT 通信で STO 入力が OFF になった					○	SBCE-377
98220000Hex	メモリオールクリア	ユニットの設定をクリアしました。	• メモリオールクリアを実行した					○	SBCE-377 SBCE-438
98230000Hex	モータ回転方向選択不一致	［モータ回転方向選択］と［セーフティモータ回転方向選択］の不一致を検出しました。	［モータ回転方向選択］と［セーフティモータ回転方向選択］の設定が異なっている					○	SBCE-438
98240000Hex	イベントログクリア	イベントログをクリアしました。	イベントログクリアを実行した					○	SBCE-377 SBCE-438
98250000Hex	STO 検出	セーフティ入力信号、もしくは EtherCAT 通信経由でセーフティ入力 OFF 状態を検出しました。	• セーフティ入力の配線のはずれ、断線 • セーフティコントローラのセーフティプログラムのミス • セーフティ入力信号からトルクオフ要求を検出した • EtherCAT 通信からの指令によりトルクオフ要求を検出した					○	SBCE-438

サーボ G5（AC サーボドライバ G5 シリーズ EtherCAT 通信内蔵タイプ）、G5 リニア（G5 シリーズ EtherCAT 通信内蔵リニアモータタイプ）関連

各イベントの参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SBCE-365	AC サーボモータ／ドライバ G5 シリーズ EtherCAT 通信内蔵タイプ ユーザーズマニュアル
SBCE-366	AC サーボモータ／ドライバ G5 シリーズ EtherCAT 通信内蔵リニアモータタイプ ユーザーズマニュアル

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
04A80000Hex	制御電源不足電圧	制御電源コンバータ部の P-N 間電圧が規定値以下になりました	• 電源電圧不足。または主電源 ON 時の突入電流により、電源電圧が低下した • 瞬時停電の発生 • サーボドライバの故障			○			SBCE-365 SBCE-366
04A90000Hex	過電圧	電源電圧が許容入力電圧範囲を超えました	• コンバータ部の P-N 間電圧が規定値以上となった • 進相コンデンサや、UPS（無停電電源装置）による電圧の跳ね上がり • 回生抵抗の断線 • 外付け回生抵抗が不適切 • サーボドライバの故障			○			SBCE-365 SBCE-366
04AA0000Hex	主回路電源不足電圧（PN 間電圧不足）	不足電圧エラー選択(3508Hex)=1 の場合に、L1-L3 間が瞬停保持時間で設定された時間以上瞬停または電圧低下しました。またはサーボ ON 中に主電源コンバータ部の P-N 間電圧が低下し、規定値以下になりました	• 電源容量不足 • 主回路電源の電磁接触器が落ちた • 瞬時停電の発生 • 三相入力仕様のサーボドライバが単相電源で運転された • サーボドライバの故障			○			SBCE-365 SBCE-366
04AB0000Hex	主回路電源不足電圧（AC 遮断検出）	不足電圧エラー選択(3508Hex)=1 の場合に、L1-L3 間が瞬停保持時間で設定された時間以上瞬停または電圧低下しました。またはサーボ ON 中に主電源コンバータ部の P-N 間電圧が低下し、規定値以下になりました	• 電源容量不足 • 主回路電源の電磁接触器が落ちた • 瞬時停電の発生 • 三相入力仕様のサーボドライバが単相電源で運転された • サーボドライバの故障			○			SBCE-365 SBCE-366

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
04AC0000Hex	過電流	コンバータ部に流れる電流が規定値を超えました	• モータ線 U,V,W の短絡、地絡、接触不良、絶縁不良 • サーボドライバの故障 • 頻繁なサーボ ON・OFF による、ダイナミックブレーキ用のリレーの溶着 • モータ焼損 • モータがサーボドライバに適用していない • 指令入力とサーボ ON のタイミングが同時か指令入力の方が早い			○			SBCE-365 SBCE-366
04AD0000Hex	IPM 異常	コンバータ部に流れる電流が規定値を超えました	• モータ線 U,V,W の短絡、地絡、接触不良、絶縁不良 • サーボドライバの故障 • 頻繁なサーボ ON・OFF による、ダイナミックブレーキ用のリレーの溶着 • モータ焼損 • モータがサーボドライバに適用していない • 指令入力とサーボ ON のタイミングが同時か指令入力の方が早い			○			SBCE-365 SBCE-366
04AE0000Hex	回生 Tr 異常	サーボドライバの回生駆動用 Tr が故障しました	• サーボドライバの回生駆動用 Tr の故障			○			SBCE-365 SBCE-366
04AF0000Hex	エンコーダ Z 相異常	シリアルインクリメントエンコーダの Z 相のパルス抜けを検出しました	• エンコーダの故障			○			SBCE-365
04B00000Hex	エンコーダ CS 信号異常	シリアルインクリメントエンコーダの CS 信号の論理異常を検出しました	• エンコーダの故障			○			SBCE-365
04B10000Hex	ノードアドレス設定異常	ノードアドレス設定用ロータリスイッチの値が範囲外（00～99 以外）として読まれました	• サーボドライバの故障			○			SBCE-365 SBCE-366
04B20000Hex	その他異常	サーボドライバの誤動作、またはサーボドライバの内部に何らかの異常が発生しました。	• 制御回路が過大なノイズにより一時的に誤動作した。 • サーボドライバの自己診断機能によりサーボドライバ内部に何らかの異常が検出された。			○			SBCE-366
08080000Hex	エンコーダ通信断線異常	エンコーダとサーボドライバの通信が一定回数途絶え、断線検出機能が動作しました	• エンコーダ線の結線ミス			○			SBCE-365
08090000Hex	エンコーダ通信異常	エンコーダが通信異常です	• エンコーダの電源電圧の低下 • ノイズ			○			SBCE-365
080A0000Hex	エンコーダ通信データ異常	エンコーダ通信のデータが異常です	• エンコーダの電源電圧の低下 • ノイズ			○			SBCE-365

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
080B0000Hex	セーフティ入力異常	セーフティ入力 1 またはセーフティ入力 2 の少なくとも一方の入力フォトカプラが OFF になりました	• 配線のはずれ、断線			○			SBCE-365 SBCE-366
080C0000Hex	外部スケール結線異常	外部スケールとサーボドライバの通信が一定の回数途絶え、断線検出機能が動作しました	• 配線間違い			○			SBCE-365 SBCE-366
080D0000Hex	外部スケール通信データ異常	外部スケールからのデータが通信異常になりました	• 外部スケールの電源電圧不足 • ノイズ			○			SBCE-365 SBCE-366
080E0000Hex	外部スケールステータス異常 0	外部スケールのエラーコード(ALMC)のビット 00 が「1」になりました	• 外部スケールのエラーコード(ALMC)のビット 00 が「1」になった			○			SBCE-365 SBCE-366
080F0000Hex	外部スケールステータス異常 1	外部スケールのエラーコード(ALMC)のビット 01 が「1」になりました	• 外部スケールのエラーコード(ALMC)のビット 01 が「1」になった			○			SBCE-365 SBCE-366
08100000Hex	外部スケールステータス異常 2	外部スケールのエラーコード(ALMC)のビット 02 が「1」になりました	• 外部スケールのエラーコード(ALMC)のビット 02 が「1」になった			○			SBCE-365 SBCE-366
08110000Hex	外部スケールステータス異常 3	外部スケールのエラーコード(ALMC)のビット 03 が「1」になりました	• 外部スケールのエラーコード(ALMC)のビット 03 が「1」になった			○			SBCE-365 SBCE-366
08120000Hex	外部スケールステータス異常 4	外部スケールのエラーコード(ALMC)のビット 04 が「1」になりました	• 外部スケールのエラーコード(ALMC)のビット 04 が「1」になった			○			SBCE-365 SBCE-366
08130000Hex	外部スケールステータス異常 5	外部スケールのエラーコード(ALMC)のビット 05 が「1」になりました	• 外部スケールのエラーコード(ALMC)のビット 05 が「1」になった			○			SBCE-365 SBCE-366
08140000Hex	A 相結線異常	外部スケールの A 相結線に断線等の異常が発生しました	• 外部スケールの A 相結線に断線等の異常が発生した			○			SBCE-365 SBCE-366
08150000Hex	B 相結線異常	外部スケールの B 相結線に断線等の異常が発生しました	• 外部スケールの B 相結線に断線等の異常が発生した			○			SBCE-365 SBCE-366
08160000Hex	Z 相結線異常	外部スケールの Z 相結線に断線等の異常が発生しました	• 外部スケールの Z 相結線に断線等の異常が発生した			○			SBCE-365 SBCE-366
08170000Hex	エンコーダデータ復元異常	セミクローズ制御かつ絶対値モード時において内部位置情報の初期化処理が正常に行われませんでした	• エンコーダの電源電圧不足 • エンコーダ線へのノイズ			○			SBCE-365
08180000Hex	外部スケールデータ復元異常	フルクローズ制御かつ絶対値モード時において内部位置情報の初期化処理が正常に行われませんでした	• 外部スケールの電源電圧不足 • 外部スケール線へのノイズ			○			SBCE-365

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
14A80000Hex	オブジェクト異常	不揮発性メモリのオブジェクト保存エリアのデータが壊れています	• ノイズ • 不揮発性メモリの故障			○			SBCE-365 SBCE-366
14A90000Hex	オブジェクト異常	不揮発性メモリのオブジェクト保存エリアのデータが壊れています	• ノイズ • 不揮発性メモリの故障			○			SBCE-365 SBCE-366
14AA0000Hex	オブジェクト異常	不揮発性メモリのオブジェクト保存エリアのデータが壊れています	• ノイズ • 不揮発性メモリの故障			○			SBCE-365 SBCE-366
14AB0000Hex	オブジェクト破壊	不揮発性メモリの書き込み確認データが壊れています	• 不揮発性メモリの故障			○			SBCE-365 SBCE-366
14AC0000Hex	オブジェクト破壊	不揮発性メモリの書き込み確認データが壊れています	• 不揮発性メモリの故障			○			SBCE-365 SBCE-366
14AD0000Hex	オブジェクト破壊	不揮発性メモリの書き込み確認データが壊れています	• 不揮発性メモリの故障			○			SBCE-365 SBCE-366
18200000Hex	絶対値オーバースピード異常	停電時、バッテリ電源のみが供給されているときに、モータ回転速度が規定値を超えました	• エンコーダの電源電圧不足 • コネクタ CN2 の接続の誤り • サーボ OFF 中にモータが外からの力により回転している			○			SBCE-365
18210000Hex	エンコーダ初期化異常	エンコーダの初期化時に異常を検出しました	• サーボモータの故障			○			SBCE-365
18220000Hex	絶対値 1 回転カウンタ異常	エンコーダが 1 回転カウンタの異常を検出しました	• サーボモータの故障			○			SBCE-365
18230000Hex	絶対値多回転カウンタ異常	エンコーダが多回転カウンタの異常を検出しました	• サーボモータの故障			○			SBCE-365
24680000Hex	モータ不一致	サーボドライバとモータの組み合わせが間違っています	• サーボドライバとモータの組み合わせが間違っている			○			SBCE-365
24690000Hex	モータ不一致	サーボドライバとモータの組み合わせが間違っています	• サーボドライバとモータの組み合わせが間違っている			○			SBCE-365
246A0000Hex	モータ不一致	サーボドライバとモータの組み合わせが間違っています	• サーボドライバとモータの組み合わせが間違っている			○			SBCE-365
246B0000Hex	モータ不一致	サーボドライバとモータの組み合わせが間違っています	• サーボドライバとモータの組み合わせが間違っている			○			SBCE-365
246C0000Hex	モータ不一致	サーボドライバとモータの組み合わせが間違っています	• サーボドライバとモータの組み合わせが間違っている			○			SBCE-365
28010000Hex	モータ設定異常	モータや外部スケールに関する設定がされていません。	モータや外部スケールに関する設定がされていない。			○			SBCE-366
28020000Hex	モータ組合せ異常 1	モータ電流の設定値がサーボドライバの最大モータ容量を超えています。	モータ定格実効電流／瞬時最大電流が、サーボドライバの最大モータ容量を超えている。			○			SBCE-366

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
28030000Hex	モータ組合せ異常 2	モータの設定値がモータを駆動できる範囲を超えています	• モータ定格実効電流がサーボドライバの最大モータ容量に対して小さすぎる。 • モータ定格推力に対するモータ可動子質量の比が大きすぎる。 • 自動調整された電流比例、積分ゲインが大きすぎる。 • モータ定格電流に対するモータ瞬時最大電流の比が 500% より大きい。			○			SBCE-366
34E10000Hex	ドライバ過熱	サーボドライバの放熱器、パワー素子の温度が規定値以上になりました	• サーボドライバの周囲温度が規定値を超えている • 過負荷			○			SBCE-365 SBCE-366
34E20000Hex	過負荷	トルク／推力指令の実動値が過負荷検出レベル設定(3512Hex)で設定している過負荷レベルを超え、過負荷特性に基づき過負荷保護に至りました	• 過負荷で長時間運転を続けた • モータ線の配線間違い、ケーブル断線			○			SBCE-365 SBCE-366
34E30000Hex	回生過負荷	回生エネルギが回生抵抗の処理能力を超えました	• 負荷イナーシャ／負荷質量が大きい。またはモータ回転数／速度が高いため、所定の減速時間で回生エネルギを吸収しきれない • 連続的な回生制動の用途で使用している。（外付け抵抗の動作限界が 10%デューティーに制限されている）			○			SBCE-365 SBCE-366
34E40000Hex	偏差カウンタオーバー	位置偏差パルスが偏差カウンタオーバーレベル(6065Hex)の設定を超えています	• 指令に対してモータの動きが追従していない • 偏差カウンタオーバーレベル(6065Hex)の値が小さい • エンコーダ／外部スケールの配線間違い			○			SBCE-365 SBCE-366
34E50000Hex	速度偏差過大異常	内部位置指令速度と実速度との差（速度偏差）が速度偏差過大設定(3602Hex)の設定値を超えています	• 指令に対してモータの動きが追従していない • 速度偏差過大設定(3602Hex)の設定値が小さい			○			SBCE-365 SBCE-366
34E60000Hex	過速度	モータの回転速度／速度が過速度検出レベル設定(3513Hex)の設定値を超えました	• 速度指令値が大きすぎる • オーバーシュートが生じている • 配線間違い			○			SBCE-365 SBCE-366
383F0000Hex	ハイブリッド偏差過大異常	フルクローズ制御時に、外部スケールによる負荷の位置とエンコーダによるモータの位置が、ハイブリッド偏差カウンタオーバーレベル(3328Hex)で設定されたパルス数以上ずれました	• 接続の間違い • 設定の間違い			○			SBCE-365

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
38400000Hex	第 2 過速度	モータの回転速度／速度が即停止時過速度検出レベル設定(3615Hex)の設定値を超えました	• 速度指令値が大きすぎる • オーバーシュートが生じている • 配線間違い			○			SBCE-365 SBCE-366
38410000Hex	指令異常	位置指令変化量（電子ギア後の値）が規定値を超えました	• 位置指令変化が大きすぎる • バックラッシュ補正量が大きすぎる			○			SBCE-365 SBCE-366
38420000Hex	指令生成異常	位置指令生成処理にて演算範囲を超えるなどの異常が発生しました	• 位置指令生成処理にて演算範囲を超えるなどの異常が発生した			○			SBCE-365 SBCE-366
38430000Hex	偏差カウンタオーバーフロー 1	絶対値エンコーダ／絶対値スケール位置[パルス単位]／電子ギア比の値が $\pm 2^{31}$(2147483648)を超えました	• 絶対値エンコーダ／絶対値スケール位置[パルス単位]／電子ギア比の値が $\pm 2^{31}$(2147483648)を超えた			○			SBCE-365 SBCE-366
38440000Hex	偏差カウンタオーバーフロー 2	パルス単位の位置偏差の値が $\pm 2^{29}$(536870912)を超えました。または、指令単位の位置偏差の値が $\pm 2^{30}$(1073741824)を超えました	• トルク／推力不足 • ゲイン不足 • エンコーダ／外部スケール線の配線間違い			○			SBCE-365 SBCE-366
38450000Hex	インタフェース入力重複割付異常 1	入力信号(IN1,IN2,IN3,IN4)の機能割付に重複設定があります	• 入力信号(IN1,IN2,IN3,IN4)の機能割付で重複設定あり			○			SBCE-365 SBCE-366
38460000Hex	インタフェース入力重複割付異常 2	入力信号(IN5,IN6,IN7,IN8)の機能割付に重複設定があります	• 入力信号(IN5,IN6,IN7,IN8)の機能割付で重複設定あり			○			SBCE-365 SBCE-366
38470000Hex	インタフェース入力機能番号異常 1	入力信号(IN1,IN2,IN3,IN4)の機能割付で未定義番号の指定があります。または論理設定に異常があります	• 入力信号(IN1,IN2,IN3,IN4)の機能割付で未定義番号の指定あり • 入力信号(IN1,IN2,IN3,IN4)の機能割付で、同じ機能に対して異なる論理の設定あり			○			SBCE-365 SBCE-366
38480000Hex	インタフェース入力機能番号異常 2	入力信号(IN5,IN6,IN7,IN8)の機能割付で未定義番号の指定があります。または論理設定に異常があります	• 入力信号(IN5,IN6,IN7,IN8)の機能割付で未定義番号の指定あり • 入力信号(IN5,IN6,IN7,IN8)の機能割付で、同じ機能に対して異なる論理の設定あり			○			SBCE-365 SBCE-366
38490000Hex	インタフェース出力機能番号異常 1	出力信号(OUTM1)の機能割付で未定義番号の指定があります	• 出力信号(OUTM1)の機能割付で未定義番号の指定あり			○			SBCE-365 SBCE-366
384A0000Hex	インタフェース出力機能番号異常 2	出力信号(OUTM2)の機能割付で未定義番号の指定があります	• 出力信号(OUTM2)の機能割付で未定義番号の指定あり			○			SBCE-365 SBCE-366

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
384B0000Hex	ラッチ入力割付異常	ラッチ入力の機能割付に異常があります	• ラッチ入力を入力信号 IN5、IN6、IN7 以外に割り付けている • ラッチ入力を b 接点に割り付けている • 1 つのピンに対して、すべての制御モードに同じラッチ入力を割り付けていない			○			SBCE-365 SBCE-366
384C0000Hex	オーバーランリミット異常	位置指令入力範囲に対して、モータがオーバーランリミット設定(3514Hex)で設定されるモータ動作可能範囲を超えました	• ゲイン、イナーシャ比／質量比が不適切 • オーバーランリミット設定(3514Hex)の設定値が小さい			○			SBCE-365 SBCE-366
384D0000Hex	絶対値システムダウン異常	エンコーダへの供給電源、バッテリ電源がダウンし、内蔵のコンデンサ電圧が規定値以下になりました	• エンコーダへの供給電源、バッテリ電源がダウンし、内蔵のコンデンサ電圧が規定値以下となった			○			SBCE-365
384E0000Hex	絶対値カウンタオーバー異常	エンコーダの多回転カウンタが規定値を超えました	• 絶対値エンコーダ使用動作切り替えの設定値が大きすぎる • 機械原点からの移動量が 32767 回転を超えた			○			SBCE-365
384F0000Hex	オブジェクト設定異常 1	電子ギア比が許容範囲を超えました	• 電子ギア比が許容範囲を超えた			○			SBCE-365 SBCE-366
38500000Hex	オブジェクト設定異常 2	外部スケール比が許容範囲を超えました	• 外部スケール比が許容範囲を超えた			○			SBCE-365 SBCE-366
38510000Hex	外部スケール接続異常	外部フィードバックパルスタイプ選択(3323Hex)での設定値と、接続しているシリアル通信タイプ外部スケールとのタイプが合っていません	• 外部フィードバックパルスタイプ選択(3323Hex)での設定値と、接続しているシリアル通信タイプ外部スケールとのタイプが合っていない			○			SBCE-365 SBCE-366

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
38520000Hex	機能設定異常	通信周期に対応していない機能が設定されました	• 通信周期設定が 500 μs の時に電子ギアオブジェクト比が 1:1 でない • 通信周期設定が 500 μs の時に 6060Hex(Modes of operation)に pp、hm モードを設定した • フルクローズ制御モード時に RxPDO に 12 バイトを超えるマッピングを設定した（シリンダタイプの場合のみ） • フルクローズ制御モード時に通信周期設定が 1ms、かつ電子ギアパラメータ比が 1:1 でない時に 6060Hex(Modes of operation)に pp、hm モードを設定した（シリンダタイプの場合のみ） • RxPDO のマッピングのバイト数（個数）が 0 バイト（0 個） • 11 個以上のオブジェクトが RxPDO にマッピングされた • 12 個以上のオブジェクトが TxPDO にマッピングされた • 通信周期設定が 500 μs の時、または、電子ギアオブジェクト比が 1:1 でない時に 4020h（csp 切替用基準位置）が TxPDO にマッピングされた（シリンダタイプの場合のみ）			○			SBCE-365 SBCE-366
38530000Hex	磁極位置推定異常 1	磁極位置推定が正常に完了しませんでした。	• 外部スケールに関する設定が間違っている。 • 磁極位置推定時の指令時間、または指令推力が不足している。 • 偏荷重、摩擦が大きい。			○			SBCE-366
38540000Hex	磁極位置推定異常 2	磁極位置推定モータ停止制限時間以内にモータが停止しなかったため、磁極位置推定が正常に完了しませんでした。	• 実際のモータ停止時間に対し磁極位置推定モータ停止制限時間(3927Hex)の設定値が小さい。 • 推力をかけなくてもモータが動いている。			○			SBCE-366
38550000Hex	磁極位置推定異常 3	磁極位置復元が正常に完了しませんでした。	• 1 度も磁極位置推定を実行していない状態で磁極検出方式選択(3920Hex)に「3：磁極位置復元方式」が設定された。 • 絶対値タイプ以外の外部スケール使用時に、磁極検出方式選択(3920Hex)に「3：磁極位置復元方式」が設定された。			○			SBCE-366
38560000Hex	モータ自動設定異常	ロック動作実行または FFT 測定準備実行のモータに電流印加時に電流がオーバーシュートしました	自動設定実行前の電流比例ゲイン、電流積分ゲインの値が大きい			○			SBCE-366

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
64E00000Hex	駆動禁止入力異常 1	駆動禁止入力選択(3504Hex)=0 の場合に正転側／正方向側、または逆転側／負方向側駆動禁止入力(POT/NOT)が共にONとなりました。または、駆動禁止入力選択(3504Hex)=2の場合に正転側／正方向側、または逆転側／負方向側駆動禁止入力のいずれかがONとなりました	• 正転側／正方向側、または逆転側／負方向側駆動禁止入力に接続されたスイッチ、電線、電源に異常が発生しました			○			SBCE-365 SBCE-366
64E10000Hex	駆動禁止入力異常 2	駆動禁止入力選択(3504Hex)=0 でEtherCAT 通信が遮断状態かつPOT/NOT のいずれかが ON している状態にて CX-Drive による動作指令（試運転、FFT など）を受信しました。またはにCX-Drive による動作指令で動作中にPOT/NOT が ON しました	• 正転側／正方向側、または逆転側／負方向側駆動禁止入力に接続されたスイッチ、電線、電源に異常が発生しました			○			SBCE-365 SBCE-366
64E20000Hex	即停止入力異常	即停止入力(STOP)が入力されました	• 即停止入力(STOP)が入力された • 即停止入力(STOP)の配線間違い			○			SBCE-365 SBCE-366

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
74810000Hex	コマンド異常	コマンドの使用方法に誤りがあります	• 6041Hex:ステータスワードのビット 09(Remote)が「1:remote」で、サーボドライバが Operation enabled 状態（サーボ ON）のときに通信状態がオペレーショナル状態からほかの状態（初期化状態／プレオペレーショナル状態／セーフオペレーショナル状態）へ遷移するコマンドを受信した • 6041Hex:ステータスワードのビット 09(Remote)が「0:local」で、FFT・試運転動作中に ESM 状態がオペレーショナル状態／セーフオペレーショナル状態／プレオペレーショナル状態から初期化状態へ遷移するコマンドを受信した • 6060Hex:オペレーションモードに未対応番号が設定された • フルクローズ制御時に 6060Hex:オペレーションモードに csv または cst が設定された（シリンダタイプの場合のみ） • 6060Hex:オペレーションモードが 2ms より短い間隔で切り替えられた • 6098Hex:原点復帰方法の設定が 8、12、19、20、33、34、35 以外原点復帰動作が開始された • 3781Hex:データ設定警告検出回数で設定された回数、連続してデータ設定警告(B0Hex)が発生した			○			SBCE-365 SBCE-366
78010000Hex	動作指令競合	ドライバ単体で動作する FFT、試運転実行中に EtherCAT 通信が確立したか、コントローラからサーボ ON(Enable operation)しようとしました	• ドライバ単体で動作する FFT、試運転実行中に EtherCAT 通信（初期化状態→プレオペレーショナル状態への遷移）が確立したか、コントローラからサーボ ON(Enable operation)しようとした			○			SBCE-365 SBCE-366
78020000Hex	絶対値ステータス異常	電源投入時、エンコーダが規定値以上で回転していました	• 電源投入時、エンコーダが規定値以上で回転していた			○			SBCE-365
84B10000Hex	EtherCAT 状態遷移異常	現在の通信状態から遷移できない通信状態遷移コマンドを受信しました	• 現在の通信状態から遷移できない通信状態遷移コマンドを受信した			○			SBCE-365 SBCE-366
84B20000Hex	EtherCAT 不正状態遷移異常	未定義の通信状態遷移コマンドを受信しました	• 未定義の通信状態遷移コマンドを受信した			○			SBCE-365 SBCE-366

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
84B30000Hex	通信同期異常	通信同期タイミングで受信されるべきデータが正常に受信されない状態が、通信異常設定(2200Hex)にて設定される連続検出回数以上連続しました	• PDO 通信中の上位コントローラの電源断 • EtherCAT 通信ケーブルのはずれ、断線、接続間違い • ノイズ			○			SBCE-365 SBCE-366
84B40000Hex	同期異常	同期異常が発生しました	• ノイズ • 制御基板の異常			○			SBCE-365 SBCE-366
84B50000Hex	シンクマネージャウォッチドッグ異常	PDO 通信が一定時間以上停止しました	• EtherCAT 通信ケーブルのはずれ、断線 • 上位コントローラの異常			○			SBCE-365 SBCE-366
84B60000Hex	ESC 初期化異常	ESC の初期化異常が発生しました	• 制御基板の異常			○			SBCE-365 SBCE-366
84B70000Hex	SII 照合異常	SII の照合異常が発生しました	• 制御基板の異常			○			SBCE-365 SBCE-366
84B80000Hex	通信設定異常	通信設定が異常です	• 上位コントローラから範囲外の設定値が設定された • 対応していない通信状態遷移への遷移コマンドを受信した			○			SBCE-365 SBCE-366
84B90000Hex	同期割込み異常	同期割込み異常が発生しました	• 制御基板の異常			○			SBCE-365 SBCE-366
98010000Hex	絶対値クリア	CX-Drive による USB 通信にて絶対値エンコーダの多回転クリアを実行しました	• CX-Drive による USB 通信にて絶対値エンコーダの多回転クリアを実行した			○			SBCE-365
98020000Hex	位置データ初期化	EtherCAT 通信にてコンフィグ動作または、絶対値エンコーダの多回転クリアを実行しました	• EtherCAT 通信にてコンフィグ動作を実行した • 絶対値エンコーダの多回転クリアを実行した（シリンダタイプの場合のみ）			○			SBCE-365 SBCE-366
08010000Hex	バッテリ警告	バッテリ電圧が 3.2V 以下です	• バッテリ電圧 3.2V 以下				○		SBCE-365
08020000Hex	ファン警告	ファン停止状態が 1 秒間継続しました	• 異物混入 • サーボドライバの故障				○		SBCE-365 SBCE-366
08030000Hex	エンコーダ通信警告	エンコーダ通信異常の連続発生回数が規定値を超えました	• エンコーダの電源電圧不足 • エンコーダ線へのノイズ				○		SBCE-365
08040000Hex	エンコーダ／シリアル変換ユニット過熱警告	エンコーダの温度が規定値を超えました／シリアル変換ユニットが過熱警告を検出しました	• 周囲環境の温度が高い • サーボモータ／リニアモータの故障				○		SBCE-365 SBCE-366
08050000Hex	寿命検出警告	コンデンサ、またはファンの残寿命が規定値以下になりました	• コンデンサ、またはファンの残寿命が規定値以下				○		SBCE-365 SBCE-366
08060000Hex	外部スケール異常警告	外部スケールが警告を検出しました	• 外部スケールの電源電圧不足 • 外部スケール接続ケーブルへのノイズ • 外部スケールの故障				○		SBCE-365 SBCE-366
08070000Hex	外部スケール通信警告	外部スケール通信異常発生回数が規定値を超えました	• 外部スケールの電源電圧不足 • 外部スケール接続ケーブルへのノイズ				○		SBCE-365 SBCE-366
34E00000Hex	データ設定警告	オブジェクトの設定値が範囲外です	• オブジェクトの設定値が範囲外				○		SBCE-365 SBCE-366

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
383C0000Hex	オーバーロード警告	負荷率が保護レベルの 85%以上です	• 過負荷 • モータ線の配線間違い、ケーブル断線				○		SBCE-365 SBCE-366
383D0000Hex	過回生警告	回生負荷率がレベルの 85%以上です	• 過回生 • 連続的な回生制動の用途で使用している				○		SBCE-365 SBCE-366
383E0000Hex	発振検出警告	発振状態を検出しました	• ゲイン、イナーシャ比／質量比の設定が不適切				○		SBCE-365 SBCE-366
74800000Hex	コマンド警告	コマンドが実行できませんでした	• セミクローズ制御で、絶対値エンコーダを使用し、サーボ OFF の状態以外で絶対値多回転クリアを起動した（シリンダタイプの場合のみ） • サーボ ON 中に強制ブレーキ動作要求を送信した • 主回路電源 OFF 状態で「Switchon」コマンドを送信した（3508Hex =0 時） • 30r/min／30mm/s 以上で回転／動作している状態でサーボ ON 要求の「Enableoperation」コマンドを送信した • 以下の条件でラッチ動作を起動しようとした • フルクローズ制御で絶対値外部スケールを使用し、Z 相でのトリガを選択（シリンダタイプの場合のみ） • 絶対値多回転クリア中、またはコンフィグ動作実行中 • 6041Hex：ステータスワードのビット 9(Remote)が「0：local」のとき • 駆動禁止入力による即時停止後に駆動禁止方向への動作指令を与えた				○		SBCE-365 SBCE-366
84B00000Hex	EtherCAT 通信警告	EtherCAT 通信異常が 1 回以上発生しました	• EtherCAT 通信ケーブルのはずれ、断線 • ノイズ				○		SBCE-365 SBCE-366

インバータ MX2／RX（MX2／RX シリーズ インバータ EtherCAT 通信ユニット）関連

各イベントの参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SBCE-361	MX2／RX シリーズ インバータ EtherCAT 通信ユニット ユーザーズマニュアル

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
04A10000Hex	不揮発性メモリハードウェア異常	不揮発性メモリが異常です	• 不揮発性メモリの故障 • ノイズ			○			SBCE-361 SBCD-385
04BA0000Hex	インバータ-通信ユニット間接続異常	インバータとインバータ用 EtherCAT 通信ユニットの接続が異常になりました	• インバータとインバータ用 EtherCAT 通信ユニット間の接触不良 • インバータのトリップリセット • インバータの初期化またはモードの変更 • インバータ用 EtherCAT 通信ユニットの故障			○			SBCE-361
04BB0000Hex	インバータワーニング	インバータがワーニングを検出しました	• インバータがワーニングを検出した			○			SBCE-361
04BC0000Hex	インバータトリップ	インバータがトリップを検出しました	• インバータがトリップを検出した			○			SBCE-361
34F00000Hex	PDO 設定異常	PDO マッピングの設定値が不正です	• PDO マッピングまたは SyncManager の設定不正			○			SBCE-361

FH シリーズ 画像処理システム関連

各イベントの参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SDNB-714	画像処理システム FH/FZ5 シリーズ ユーザーズマニュアル 通信設定編

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
08210000Hex	ファン／電圧異常	ファン／電圧に異常が発生しました	• ファンの動作を妨げる障害物がある • 適切な電圧の電源を使っておらず、過電圧または低電圧が発生している			○			SDNB-714
08220000Hex	カメラ過電流検出	カメラに過電流状態が発生しています	• カメラケーブル内部またはコントローラ内部回路が短絡している			○			SDNB-714
08230000Hex	パラレル I/O 過電流検出	パラレル I/O インターフェースに過電流状態が発生しています	• パラレル I/O 線が短絡している			○			SDNB-714
182D0000Hex	設定データロード異常	シーングループデータのロードに失敗しました	• 前回シーンデータ保存中に電源を切ったため、データが破損している • 動作モードを切り替えた結果、必要メモリ量が増加しメモリ不足が発生している			○			SDNB-714
38590000Hex	カメラ接続異常	カメラの接続が異常です	• コントローラにカメラが接続されていない • カメラケーブルが断線している • [カメラ画像入力]および[カメラ切替]処理ユニットの[カメラ選択]の設定に誤りがある • [カメラ画像入力]および[カメラ切替]処理ユニットの[カメラ選択]の設定に合ったコントローラのカメラポートにカメラが接続されていない			○			SDNB-714
385A0000Hex	接続カメラに変更あり	接続されているカメラが前回保存時と異なります	• シーンデータが保持するカメラ接続情報と、コントローラに接続されているカメラ接続情報が不一致			○			SDNB-714
385B0000Hex	照明接続構成異常	照明の接続構成が異常です	• カメラ取付照明コントローラに接続されている照明の消費電力が適切でない • カメラ取付照明コントローラに接続されている照明の発光モードが適切でない • カメラ取付照明コントローラに外部電源が接続されていない			○			SDNB-714
48020000Hex	システム異常	システムに異常が発生しました	• コントローラのシステムに重大な異常が発生しました			○			SDNB-714

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
58210000Hex	出力制御タイムアウト（パラレル I/O、PLC リンク、EtherNet/IP）	計測結果のデータ出力ハンドシェイク制御でタイムアウトが発生しました	• プログラムでのデータ出力ハンドシェイク制御（DSA 信号の ON/OFF タイミング）が適切でない • 出力制御タイムアウト時間がプログラム処理時間に対して小さすぎる • パラレル I/O の DSA または Result Notification 信号の配線に誤りがある			○			SDNB-714
58220000Hex	出力制御タイムアウト（EtherCAT）	計測結果のデータ出力ハンドシェイク制御でタイムアウトが発生しました	• プログラムでのデータ出力ハンドシェイク制御（Result Set Request 信号の ON/OFF タイミング）が適切でない • 出力制御タイムアウト時間がプログラム処理時間に対して小さすぎる			○			SDNB-714
58230000Hex	起動時シーングループ不正	起動時シーングループの設定が不正です	• シーングループ保存先設定で設定した外部ストレージが、起動時に接続されていない • 起動時にシーングループ保存先のディレクトリが存在しない • 起動時のシーングループ番号がシステムで規定されているシーングループの範囲外に設定されている			○			SDNB-714
58240000Hex	起動時シーン番号不正	起動時シーン番号の設定が不正です	• 起動時のシーン番号がシステムで規定されているシーンの範囲より大きく設定されている			○			SDNB-714
78190000Hex	画像ロギングディスク書込異常	画像ロギングのディスク書込みに失敗しました	• ロギング先ディスクが挿入されていない • ロギング先ディスクの容量不足 • ロギング先フォルダが存在しない • ロギング先ディスクのセキュリティ制限			○			SDNB-714
781A0000Hex	設定データ転送異常	シーンデータの転送異常が発生しました	• RAMDisk の空き容量が少ない状態、かつ動作モードが倍速マルチインプットのとき、シーンデータ編集を実施した • RAMDisk の空き容量が少ない状態、かつ動作モードがノンストップ調整モードのとき、［データ転送］を押下した			○			SDNB-714
781B0000Hex	出力バッファ異常（EtherCAT）	計測結果のデータ出力バッファが一杯になりました	• プログラムでのデータ出力ハンドシェイク制御にかかる時間よりも短い周期で計測を実施している			○			SDNB-714
88080000Hex	PLC リンク通信異常	PLC リンクが確立できていません	• PLC または画像センサの通信設定に誤りがある • Ethernet または RS-232C ケーブルが断線している			○			SDNB-714

EtherCAT 対応 FQ-M シリーズ　位置決め専用視覚センサ関連

各イベントの参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SDNB-706	視覚センサ FQ-M シリーズ 位置決め専用視覚センサ ユーザーズマニュアル

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
78080000Hex	TRIG 入力エラー	センサ計測の BUSY 信号 ON 中に、TRIG 信号が入力されました	• センサ計測の BUSY 信号 ON 中に、TRIG 信号が入力された • 接点が有接点の場合に、チャタリングが発生している			○			SDNB-706
780A0000Hex	シーンデータ異常	切替先のシーンデータが破損しています	• 切替先のシーンデータ保存中の電源断			○			SDNB-706
780B0000Hex	モデルエラー	コントラストの低い画像でモデルを再登録しました	• コントラストの低い画像でモデルを再登録した			○			SDNB-706
780C0000Hex	ロギングエラー	SD カードへのファイルロギング時にデータの取りこぼしが発生しました	• 短時間に多くのファイルロギングデータが発生し、SD カードへの書き込みが追いつかない			○			SDNB-706
780D0000Hex	出力制御タイムアウト	計測結果のデータ出力ハンドシェイク制御でタイムアウトが発生しました	• プログラムでのデータ出力ハンドシェイク制御（DSA 信号の ON/OFF タイミング）が適切でない • 出力制御タイムアウト時間がプログラム処理時間に対して小さすぎる			○			SDNB-706
780E0000Hex	出力サイズ設定異常	データ出力サイズ設定と PDO マッピング設定が一致していません	• センサの EtherCAT データ出力サイズ設定と EtherCAT マスタの PDO マッピング設定が一致していない			○			SDNB-706

ファイバセンサ E3X（デジタルタイプセンサ用 EtherCAT 通信ユニット）関連

各イベントの参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SCHE-762	EtherCAT デジタルタイプセンサ通信ユニット（形 E3X-ECT） ユーザーズマニュアル

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
04C40000Hex	センサ接続異常	センサ接続に異常が発生しました	• センサがはずれた			○			SCHE-762
04C50000Hex	センサ未接続	センサが接続されていません	• センサが接続されていない			○			SCHE-762
14A00000Hex	不揮発性メモリ制御系データ異常	制御パラメータ異常が発生しています	• ノイズ			○			SCHE-762 SBCD-385
24780000Hex	センサ接続台数照合異常	センサ接続台数が設定値と異なります	• 設定値が実際のセンサ接続台数と合っていない			○			SCHE-762
24790000Hex	センサ接続台数超過	センサ接続台数が最大数を超えています	• 最大数を超えるセンサを接続した			○			SCHE-762
34F80000Hex	ダミー機能設定異常	ダミーユニットの設定数が多すぎます	• ダミーユニットの設定数が多すぎ、論理号機 No.に割り当てられていないセンサがある			○			SCHE-762
04A10000Hex	不揮発性メモリハードウェア異常	不揮発性メモリが異常です	• 不揮発性メモリの故障 • ノイズ				○		SCHE-762 SBCD-385

EtherCAT デジタルセンサ通信ユニット E3NW-ECT 関連

各イベントの参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SCHE-763	EtherCAT デジタルセンサ通信ユニット ユーザーズマニュアル

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
04C40000Hex	センサ接続異常	センサ接続に異常が発生しました	• センサがはずれた			○			SCHE-763
04C50000Hex	センサ未接続	センサが接続されていません	• センサが接続されていない			○			SCHE-763
14A00000Hex	不揮発性メモリ制御系データ異常	制御パラメータ異常が発生しています	• ノイズ			○			SCHE-763 SBCD-385
247A0000Hex	分散ユニット接続異常	分散ユニットの台数が起動時に認識した台数より減少しています	• 分散ユニットがはずれた			○			SCHE-763
247B0000Hex	センサ接続台数超過	センサ接続台数が最大数を超えています	• 最大数を超えるセンサを接続した			○			SCHE-763
247C0000Hex	センサ接続台数照合異常	センサ接続台数が設定値と異なります	• 設定値が実際のセンサ接続台数と合っていない			○			SCHE-763
247D0000Hex	分散ユニットのセンサ接続台数超過	分散ユニットでのセンサ接続台数が最大数を超えています	• 分散ユニットでの最大接続台数を超える台数のセンサを接続した			○			SCHE-763
34F80000Hex	ダミー機能設定異常	ダミーユニットの設定数が多すぎます	• ダミーユニットの設定数が多すぎ、論理号機 No.に割り当てられていないセンサがある			○			SCHE-763
04A10000Hex	不揮発性メモリハードウェア異常	不揮発性メモリが異常です	• 不揮発性メモリの故障 • ノイズ				○		SCHE-763 SBCD-385

ファイバ同軸変位センサ ZW-CE1□関連

各イベントの参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SDNE-703	ファイバ同軸変位センサ（形 ZW-CE1□） ユーザーズマニュアル

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
04D00000Hex	ハードウェア異常	変位センサのハードウェアに何らかの異常が発生しました。	• ハードウェアの破損			○			SDNE-703
14B00000Hex	リニアリティ補正データ異常	変位センサのリニアリティ補正データが破損しています。	• キャリブレーション ROM の破損			○			SDNE-703
14B10000Hex	リニアリティ補正データ読込みエラー	変位センサのリニアリティ補正データ読込みが正常に実行されませんでした。	• キャリブレーション ROM の挿し忘れ • キャリブレーション ROM の破損			○			SDNE-703
14B20000Hex	システム設定異常	変位センサに保存されているシステム設定が破損しています。	• システム設定のセーブ、ロード中に変位センサの電源断が発生			○			SDNE-703
14B30000Hex	バンクデータ異常	変位センサに保存されているバンクデータが破損しています。	• バンクデータのセーブ、ロード中に変位センサの電源断が発生			○			SDNE-703
24810000Hex	Ethernet 通信パラメータ異常	変位センサに不正な IP アドレスが設定されています。	• IP アドレスの設定が不正			○			SDNE-703
74900000Hex	複数制御信号入力エラー	複数の制御信号を同一周期内で ON しました。	• 複数の制御信号を同一周期内で ON			○			SDNE-703
74910000Hex	EXE 入力エラー	EXE 入力処理が正常に実行されませんでした。	• FUN モードで EXE 入力を ON • READY 出力 OFF 状態で EXE 入力を ON			○			SDNE-703
74920000Hex	SYNC 入力エラー	SYNC 入力処理が正常に実行されませんでした。	• FUN モードで SYNC 入力を ON			○			SDNE-703
74930000Hex	TIMING 入力エラー	TIMING 入力処理が正常に実行されませんでした。	• FUN モードで TIMINGx 入力を ON • RESETx 入力が ON 中に TIMINGx 入力を ON あるいは OFF • 非測定状態で TIMINGx 入力を ON • ディレイ時間＋サンプリング時間が経過する前に TIMINGx 入力を ON			○			SDNE-703
74940000Hex	RESET 入力エラー	RESET 入力処理が正常に実行されませんでした。	• FUN モードで RESETx 入力を ON			○			SDNE-703
74950000Hex	ZERO 入力エラー	ZERO 入力処理が正常に実行されませんでした。	• FUN モードで ZEROx 入力を ON • 非測定状態で ZEROx 入力を ON • ステータスが OFF のタスクに対して ZEROx 入力を ON			○			SDNE-703

イベントコード	イベント名	内容	発生要因（推定原因）	重要度					参照先
				全	部	軽	監	般	
74960000Hex	ZEROCLR 入力エラー	ZEROCLR 入力処理が正常に実行されませんでした。	• FUN モードで ZEROCLRx 入力を ON			○			SDNE-703

A-3　イベントコード順の異常一覧

すべての異常（イベント）をイベントコード順で記載した一覧です。
一覧には異常以外のイベントも併せて記載しています。

A-3-1　異常一覧の見方

異常一覧の内容は以下のとおりです。

項目	説明
イベントコード	NY シリーズのコントローラで発生した異常（イベント）のコードです。16 進数 8 けたで表されます。
イベント名	異常（イベント）の名称です。
機能分類	発生源の中での機能の分類です。
参照先	異常の詳細が記載されているマニュアルの番号です。

各異常の詳細な情報は異常一覧の「参照先」に記載されているマニュアルの異常説明の該当する機能分類の箇所を参照してください。

参照先に記載のマニュアル番号に対するマニュアル名称は以下を参照してください。

マニュアル番号	マニュアル名称
SBCA-407	NX シリーズ デジタル I/O ユニット ユーザーズマニュアル
SBCA-408	NX シリーズ アナログ I/O ユニット ユーザーズマニュアル アナログ入力ユニット、アナログ出力ユニット編
SBCA-409	NX シリーズ システムユニット ユーザーズマニュアル
SBCA-422	NX シリーズ コミュニケーションインタフェースユニット ユーザーズマニュアル
SBCA-438	NY シリーズ トラブルシューティングマニュアル
SBCA-439	NX シリーズ ロードセル入力ユニット ユーザーズマニュアル
SBCA-440	NX シリーズ アナログ I/O ユニット ユーザーズマニュアル 温度入力ユニット、ヒータ断線検知ユニット編
SBCD-350	GX シリーズ EtherCAT スレーブ ユーザーズマニュアル
SBCD-361	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット ユーザーズマニュアル
SBCD-371	IO-Link システム ユーザーズマニュアル
SBCE-361	MX2／RX シリーズ インバータ EtherCAT 通信ユニット ユーザーズマニュアル
SBCE-365	AC サーボモータ／ドライバ G5 シリーズ EtherCAT 通信内蔵タイプ ユーザーズマニュアル
SBCE-366	AC サーボモータ／ドライバ G5 シリーズ EtherCAT 通信内蔵リニアモータタイプ ユーザーズマニュアル
SBCE-374	NX シリーズ 位置インタフェースユニット ユーザーズマニュアル
SBCE-377	AC サーボモータ／ドライバ 1S シリーズ EtherCAT 通信内蔵タイプ ユーザーズマニュアル
SBCE-428	NJ/NY シリーズ NC 統合コントローラ ユーザーズマニュアル
SBCE-438	AC サーボモータ／ドライバ 1S シリーズ EtherCAT 通信内蔵タイプ 安全機能対応ユーザーズマニュアル
SCHE-762	EtherCAT デジタルタイプセンサ通信ユニット（形 E3X-ECT） ユーザーズマニュアル
SCHE-763	EtherCAT デジタルセンサ通信ユニット ユーザーズマニュアル
SDNB-706	視覚センサ FQ-M シリーズ 位置決め専用視覚センサ ユーザーズマニュアル
SDNB-714	画像処理システム FH/FZ5 シリーズ ユーザーズマニュアル 通信設定編
SDNE-703	ファイバ同軸変位センサ（形 ZW-CE1□） ユーザーズマニュアル
SGFM-710	NX シリーズ セーフティコントロールユニット ユーザーズマニュアル
SGTD-748	NX シリーズ 温度調節ユニット ユーザーズマニュアル

A-3-2　異常一覧

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
000B0000Hex	バッテリ電圧低下	自己診断関連	SBCA-438
000C0000Hex	CPU ユニット内部温度オーバー	自己診断関連	SBCA-438
000D0000Hex	内部バスチェックエラー	自己診断関連	SBCA-438
000E0000Hex	不揮発性メモリ寿命	自己診断関連	SBCA-438
00110000Hex	CPU ユニット内部温度オーバー（運転停止）	自己診断関連	SBCA-438
00120000Hex	ファン回転数低下	自己診断関連	SBCA-438
00200000Hex	不揮発性メモリハードウェア異常	NX シリーズデジタル I/O ユニット関連、NX シリーズアナログ I/O ユニット関連、NX シリーズシステムユニット関連、NX シリーズ位置インタフェースユニット関連、NX シリーズコミュニケーションインタフェースユニット関連、NX シリーズロードセル入力ユニット関連、NX シリーズ IO-Link マスタユニット関連、NX シリーズ温度調節ユニット関連	SBCA-407 SBCA-408 SBCA-440 SBCA-409 SBCE-374 SBCA-422 SBCA-439 SBCD-371 SGTD-748
00210000Hex	バスコントローラ異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
00220000Hex	不揮発性メモリハードウェア異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
04210000Hex	通信コントローラ異常	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
04310000Hex	通信コントローラ異常	NX シリーズ EtherNet/IP ユニット関連	SBCD-382
04400000Hex	通信コントローラ異常	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
04A00000Hex	拡張異常	GX シリーズ EtherCAT スレーブ関連	SBCD-350
04A10000Hex	不揮発性メモリハードウェア異常	GX シリーズ EtherCAT スレーブ関連、インバータ MX2／RX（MX2／RX シリーズ インバータ EtherCAT 通信ユニット）関連、ファイバセンサ E3X（デジタルタイプセンサ用 EtherCAT 通信ユニット）関連、EtherCAT デジタルセンサ通信ユニット関連	SBCD-350 SBCE-361 SCHE-762 SCHE-763 SBCD-371 SBCD-385
04A20000Hex	スレーブハードウェア異常	GX シリーズ EtherCAT スレーブ関連	SBCD-350 SBCD-371
04A80000Hex	制御電源不足電圧	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
04A90000Hex	過電圧	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
04AA0000Hex	主回路電源不足電圧（PN 間電圧不足）	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
04AB0000Hex	主回路電源不足電圧（AC 遮断検出）	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
04AC0000Hex	過電流	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
04AD0000Hex	IPM 異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
04AE0000Hex	回生 Tr 異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
04AF0000Hex	エンコーダ Z 相異常	サーボ G5 関連	SBCE-365
04B00000Hex	エンコーダ CS 信号異常	サーボ G5 関連	SBCE-365
04B10000Hex	ノードアドレス設定異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
04B20000Hex	その他異常	G5 リニア関連	SBCE-366
04B30000Hex	電源投入時回生トランジスタ異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377
04B50000Hex	突入電流防止回路異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377
04B60000Hex	回生回路異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
04BA0000Hex	インバーター通信ユニット間接続異常	インバータ MX2／RX（MX2／RX シリーズ インバータ EtherCAT 通信ユニット）関連	SBCE-361
04BB0000Hex	インバータワーニング	インバータ MX2／RX（MX2／RX シリーズ インバータ EtherCAT 通信ユニット）関連	SBCE-361
04BC0000Hex	インバータトリップ	インバータ MX2／RX（MX2／RX シリーズ インバータ EtherCAT 通信ユニット）関連	SBCE-361
04C40000Hex	センサ接続異常	ファイバセンサ E3X（デジタルタイプセンサ用 EtherCAT 通信ユニット）関連、EtherCAT デジタルセンサ通信ユニット関連	SCHE-762 SCHE-763
04C50000Hex	センサ未接続	ファイバセンサ E3X（デジタルタイプセンサ用 EtherCAT 通信ユニット）関連、EtherCAT デジタルセンサ通信ユニット関連	SCHE-762 SCHE-763
04D00000Hex	ハードウェア異常	ファイバ同軸変位センサ ZW-CE1口関連	SDNE-703
05010000Hex	ESC 異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
05020000Hex	ESC 初期化異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
05030000Hex	SII 照合異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
05100000Hex	AD コンバータ異常	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連、NX シリーズ温度調節ユニット関連	SBCA-440 SGTD-748
05110000Hex	冷接点センサ異常	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連、NX シリーズ温度調節ユニット関連	SBCA-440 SGTD-748
05120000Hex	AD 変換異常	NX シリーズロードセル入力ユニット関連	SBCA-439
05200000Hex	システム異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
05210000Hex	セーフティ入力端子内部回路異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
05220000Hex	テスト出力端子内部回路異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
05230000Hex	セーフティ出力端子内部回路異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
05400000Hex	ESC 異常	CJ シリーズ EtherCAT スレーブユニット関連	SBCD-367
05410000Hex	高機能ユニットメモリ異常	CJ シリーズ EtherCAT スレーブユニット関連	SBCD-367

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
05420000Hex	SII 照合異常	CJ シリーズ EtherCAT スレーブユニット関連	SBCD-367
05430000Hex	ESC 異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
08010000Hex	バッテリ警告	サーボ G5 関連	SBCE-365
08020000Hex	ファン警告	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
08030000Hex	エンコーダ通信警告	サーボ G5 関連	SBCE-365
08040000Hex	エンコーダ／シリアル変換ユニット過熱警告	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
08050000Hex	寿命検出警告	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
08060000Hex	外部スケール異常警告	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
08070000Hex	外部スケール通信警告	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
08080000Hex	エンコーダ通信断線異常	サーボ G5 関連	SBCE-365
08090000Hex	エンコーダ通信異常	サーボ G5 関連	SBCE-365
080A0000Hex	エンコーダ通信データ異常	サーボ G5 関連	SBCE-365
080B0000Hex	セーフティ入力異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
080C0000Hex	外部スケール結線異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
080D0000Hex	外部スケール通信データ異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
080E0000Hex	外部スケールステータス異常 0	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
080F0000Hex	外部スケールステータス異常 1	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
08100000Hex	外部スケールステータス異常 2	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
08110000Hex	外部スケールステータス異常 3	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
08120000Hex	外部スケールステータス異常 4	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
08130000Hex	外部スケールステータス異常 5	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
08140000Hex	A 相結線異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
08150000Hex	B 相結線異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
08160000Hex	Z 相結線異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
08170000Hex	エンコーダデータ復元異常	サーボ G5 関連	SBCE-365
08180000Hex	外部スケールデータ復元異常	サーボ G5 関連	SBCE-365
081C0000Hex	コンデンサ寿命警告	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
081D0000Hex	突入電流防止リレー寿命警告	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
081F0000Hex	ブレーキインターロック出力リレー寿命警告	サーボ 1S 関連	SBCE-377
08210000Hex	ファン／電圧異常	FH シリーズ 画像処理システム関連	SDNB-714

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
08220000Hex	カメラ過電流検出	FH シリーズ 画像処理システム関連	SDNB-714
08230000Hex	パラレル I/O 過電流検出	FH シリーズ 画像処理システム関連	SDNB-714
08390000Hex	パワーモジュール異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
083A0000Hex	エンコーダ通信警告	サーボ 1S 関連	SBCE-377
083B0000Hex	自己診断異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
083C0000Hex	主回路温度監視の回路故障	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
083D0000Hex	ファン異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
083F0000Hex	回生処理異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
08410000Hex	過電圧異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
08420000Hex	モータ過熱異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377
08430000Hex	1 回転内カウンタ異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
08440000Hex	オーバースピード異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377
08450000Hex	エンコーダメモリ異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
08460000Hex	絶対位置検出異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
08470000Hex	エンコーダ寿命警告	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
08480000Hex	主回路電源電圧不足（PN 間電圧不足）	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
08490000Hex	過電流異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
084A0000Hex	エンコーダ通信断線異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377
084B0000Hex	エンコーダ通信異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
084C0000Hex	ファン回転警告	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
084D0000Hex	不揮発性メモリハードウェア異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
084E0000Hex	絶対値カウンタオーバー警告	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
086D0000Hex	モータ温度異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
086E0000Hex	エンコーダ異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
086F0000Hex	エンコーダ電源異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
08700000Hex	エンコーダ自己診断異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
08710000Hex	SF 入力端子内部回路異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
08720000Hex	SOPT 入力端子内部回路異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
08730000Hex	テスト出力端子内部回路異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
08740000Hex	SBC 出力端子内部回路異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
08750000Hex	オーバースピード異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
08760000Hex	絶対値多回転カウンタ異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
08770000Hex	セーフティリレー寿命警告	サーボ 1S 関連	SBCE-438
08780000Hex	エンコーダ通信断線異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
10010000Hex	不揮発性メモリ修復あり	自己診断関連	SBCA-438
10020000Hex	不揮発性メモリデータ破壊	自己診断関連	SBCA-438

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
10080000Hex	メインメモリチェックエラー	自己診断関連	SBCA-438
100B0000Hex	不揮発性メモリデータ破壊	自己診断関連	SBCA-438
100C0000Hex	イベント重要度設定異常	自己診断関連	SBCA-438
100F0000Hex	保持変数の現在値復元失敗	自己診断関連	SBCA-438
10100000Hex	保持変数の現在値保存未実行	自己診断関連	SBCA-438
10120000Hex	ファームウェア構成不整合	自己診断関連	SBCA-438
10200000Hex	ユーザプログラム／コントローラ構成・設定転送エラー	コントローラ操作関連	SBCA-438
10210000Hex	ユーザプログラム実行用 ID 不正	コントローラ操作関連	SBCA-438
10230000Hex	イベントログ保存失敗	コントローラ操作関連	SBCA-438
10240000Hex	不正なユーザプログラム	コントローラ操作関連	SBCA-438
10250000Hex	ユーザプログラム／コントローラ構成・設定不正	コントローラ操作関連	SBCA-438
10260000Hex	トレース設定転送失敗	コントローラ操作関連	SBCA-438
102F0000Hex	バックアップ実行失敗（EtherCAT スレーブ）	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
10300000Hex	リストア実行失敗（EtherCAT スレーブ）	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
10350000Hex	バックアップ開始失敗	コントローラ操作関連	SBCA-438
10360000Hex	バックアップ実行失敗	コントローラ操作関連	SBCA-438
10370000Hex	リストア開始失敗	コントローラ操作関連	SBCA-438
10380000Hex	リストア実行失敗	コントローラ操作関連	SBCA-438
10390000Hex	共有フォルダ認識失敗	コントローラ操作関連	SBCA-438
103A0000Hex	共有フォルダ認識解除失敗	コントローラ操作関連	SBCA-438
103B0000Hex	共有フォルダ認識解除完了	コントローラ操作関連	SBCA-438
10400000Hex	アナログユニット校正値パラメータ異常	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
10410000Hex	マスタ保存制御パラメータ異常	NX シリーズデジタル I/O ユニット関連、NX シリーズアナログ I/O ユニット関連、NX シリーズ位置インタフェースユニット関連、NX シリーズコミュニケーションインタフェースユニット関連、NX シリーズロードセル入力ユニット関連、NX シリーズ IO-Link マスタユニット関連、NX シリーズ温度調節ユニット関連	SBCA-407 SBCA-408 SBCA-440 SBCE-374 SBCA-422 SBCA-439 SBCD-371 SGTD-748
10420000Hex	不揮発性メモリ制御パラメータ異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
10430000Hex	メモリ破壊検出	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
10440000Hex	ユニット校正値異常	NX シリーズロードセル入力ユニット関連	SBCA-439
10450000Hex	実負荷校正値異常	NX シリーズロードセル入力ユニット関連	SBCA-439
10500000Hex	NX バス通信設定の読み出し異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
10510000Hex	セーフティアプリケーションデータの読み出し異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
10520000Hex	NX バス通信設定とセーフティアプリケーションデータの不整合	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
10530000Hex	不揮発性メモリアクセス異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
14210000Hex	Identity 情報異常	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
14220000Hex	EtherNet/IP 処理異常	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
14230000Hex	MAC アドレス異常	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
14310000Hex	MAC アドレス異常	NX シリーズ EtherNet/IP ユニット関連	SBCD-382
14340000Hex	Ethernet 処理異常	NX シリーズ EtherNet/IP ユニット関連	SBCD-382
14400000Hex	MAC アドレス異常	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
14600000Hex	絶対値エンコーダ原点位置オフセット読み出し異常	モーション制御機能関連	SBCA-438
14610000Hex	モーション制御パラメータ設定異常	モーション制御機能関連	SBCA-438
14620000Hex	カムデータ読み出し異常	モーション制御機能関連	SBCA-438
14630000Hex	カムテーブル保存処理失敗	モーション制御機能関連	SBCA-438
14A00000Hex	不揮発性メモリ制御系データ異常	GX シリーズ EtherCAT スレーブ関連、ファイバセンサ E3X（デジタルタイプセンサ用 EtherCAT 通信ユニット）関連、EtherCAT デジタルセンサ通信ユニット関連	SBCD-350 SCHE-762 SCHE-763 SBCD-371 SBCD-385
14A80000Hex	オブジェクト異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
14A90000Hex	オブジェクト異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
14AA0000Hex	オブジェクト異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
14AB0000Hex	オブジェクト破壊	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
14AC0000Hex	オブジェクト破壊	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
14AD0000Hex	オブジェクト破壊	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
14B00000Hex	リニアリティ補正データ異常	ファイバ同軸変位センサ ZW-CE1□関連	SDNE-703
14B10000Hex	リニアリティ補正データ読込みエラー	ファイバ同軸変位センサ ZW-CE1□関連	SDNE-703
14B20000Hex	システム設定異常	ファイバ同軸変位センサ ZW-CE1□関連	SDNE-703
14B30000Hex	バンクデータ異常	ファイバ同軸変位センサ ZW-CE1□関連	SDNE-703
14C00000Hex	ユニット校正値パリティエラー	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
14C10000Hex	ユニット保存チューニングパラメータ無効	NX シリーズ温度調節ユニット関連	SGTD-748
17800000Hex	CNC パラメータ設定異常	CNC 機能関連	SBCE-428
17810000Hex	絶対値エンコーダ原点位置オフセット読み出し異常	CNC 機能関連	SBCE-428
17820000Hex	CNC モータ補正テーブル読み出し異常	CNC 機能関連	SBCE-428
18200000Hex	絶対値オーバースピード異常	サーボ G5 関連	SBCE-365
18210000Hex	エンコーダ初期化異常	サーボ G5 関連	SBCE-365
18220000Hex	絶対値 1 回転カウンタ異常	サーボ G5 関連	SBCE-365
18230000Hex	絶対値多回転カウンタ異常	サーボ G5 関連、サーボ 1S 関連	SBCE-365 SBCE-377

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
182D0000Hex	設定データロード異常	FH シリーズ 画像処理システム関連	SDNB-714
18380000Hex	システム異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
18390000Hex	寿命情報破損警告	サーボ 1S 関連	SBCE-377
183A0000Hex	不揮発性メモリデータ異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
24200000Hex	スレーブノードアドレス重複	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
24610000Hex	スイッチ設定異常	GX シリーズ EtherCAT スレーブ関連	SBCD-350
24680000Hex	モータ不一致	サーボ G5 関連	SBCE-365
24690000Hex	モータ不一致	サーボ G5 関連	SBCE-365
246A0000Hex	モータ不一致	サーボ G5 関連	SBCE-365
246B0000Hex	モータ不一致	サーボ G5 関連	SBCE-365
246C0000Hex	モータ不一致	サーボ G5 関連	SBCE-365
246D0000Hex	モータ不一致	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
24780000Hex	センサ接続台数照合異常	ファイバセンサ E3X（デジタルタイプセンサ用 EtherCAT 通信ユニット）関連	SCHE-762
24790000Hex	センサ接続台数超過	ファイバセンサ E3X（デジタルタイプセンサ用 EtherCAT 通信ユニット）関連	SCHE-762
247A0000Hex	分散ユニット接続異常	EtherCAT デジタルセンサ通信ユニット関連	SCHE-763
247B0000Hex	センサ接続台数超過	EtherCAT デジタルセンサ通信ユニット関連	SCHE-763
247C0000Hex	センサ接続台数照合異常	EtherCAT デジタルセンサ通信ユニット関連	SCHE-763
247D0000Hex	分散ユニットのセンサ接続台数超過	EtherCAT デジタルセンサ通信ユニット関連	SCHE-763
24810000Hex	Ethernet 通信パラメータ異常	ファイバ同軸変位センサ ZW-CE1口関連	SDNE-703
24A00000Hex	ユニット構成異常（台数オーバー）	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
24A10000Hex	ユニット構成異常（サポート外）	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
28010000Hex	モータ設定異常	G5 リニア関連	SBCE-366
28020000Hex	モータ組合せ異常 1	G5 リニア関連	SBCE-366
28030000Hex	モータ組合せ異常 2	G5 リニア関連	SBCE-366
28080000Hex	主回路電源欠相異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
280D0000Hex	暴走検出	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
34200000Hex	タグデータリンク設定エラー	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
34230000Hex	IP ルートテーブル設定異常	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
34240000Hex	FTP サーバ設定エラー	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
34250000Hex	NTP クライアント設定エラー	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
34260000Hex	SNMP 設定エラー	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
34270000Hex	タグ解決異常	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
34280000Hex	Ethernet 基本設定エラー	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
34290000Hex	IP アドレス設定異常	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
342A0000Hex	DNS 設定異常	EtherNet/IP 関連	SBCA-438

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
342B0000Hex	LINK 設定未サポート	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
342C0000Hex	CIP Safety 通信とタグデータリンク通信混在不可	EtherNet/IP 関連	SBCD-382
34400000Hex	ネットワーク構成情報異常	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
34410000Hex	EtherCAT 通信周期設定異常	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
34600000Hex	必須プロセスデータオブジェクト未設定	モーション制御機能関連	SBCA-438
34610000Hex	プロセスデータオブジェクト設定不足	モーション制御命令関連	SBCA-438
34630000Hex	軸割付スレーブ無効	モーション制御機能関連	SBCA-438
34640000Hex	軸割付スレーブネットワーク構成情報未登録	モーション制御機能関連	SBCA-438
34E00000Hex	データ設定警告	サーボ G5 関連、G5 リニア関連、サーボ 1S 関連	SBCE-365 SBCE-366 SBCE-377
34E10000Hex	ドライバ過熱	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
34E20000Hex	過負荷	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
34E30000Hex	回生過負荷	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
34E40000Hex	偏差カウンタオーバー	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
34E50000Hex	速度偏差過大異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
34E60000Hex	過速度	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
34F00000Hex	PDO 設定異常	インバータ MX2／RX（MX2／RX シリーズ インバータ EtherCAT 通信ユニット）関連	SBCE-361
34F80000Hex	ダミー機能設定異常	ファイバセンサ E3X（デジタルタイプセンサ用 EtherCAT 通信ユニット）関連、EtherCAT デジタルセンサ通信ユニット関連	SCHE-762 SCHE-763
35000000Hex	ユニット構成情報異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
35010000Hex	ユニット構成照合異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
35020000Hex	NX ユニット 軽度フォールト発生	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
35030000Hex	NX ユニット 監視情報発生	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
35040000Hex	MailBox 設定異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
35050000Hex	RxPDO 設定異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
35060000Hex	TxPDO 設定異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
35070000Hex	PDO WDT 設定異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
35080000Hex	SM イベントモード設定異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
35090000Hex	TxPDO マッピング異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
350A0000Hex	RxPDO マッピング異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
350B0000Hex	不正状態遷移要求受信	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
350C0000Hex	異常状態遷移受信	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
350D0000Hex	同期周期設定異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
350E0000Hex	NX バス周期遅延検出	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
35100000Hex	外部入力設定不正	NX シリーズ位置インタフェースユニット関連	SBCE-374
35110000Hex	SSI データ設定不正	NX シリーズ位置インタフェースユニット関連	SBCE-374
35200000Hex	セーフティプロセスデータ通信確立異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
35210000Hex	セーフティプロセスデータ通信確立異常(ユニットパラメータ不正)	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
35230000Hex	セーフティプロセスデータ通信確立異常(FSoE Slave Address 不正)	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
35240000Hex	セーフティプロセスデータ通信確立異常（フレーム不正）	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
35680000Hex	I/O リフレッシュ異常	CJ シリーズ EtherCAT スレーブユニット関連	SBCD-367
35690000Hex	MailBox 設定異常	CJ シリーズ EtherCAT スレーブユニット関連	SBCD-367
356A0000Hex	照合異常	CJ シリーズ EtherCAT スレーブユニット関連	SBCD-367
356B0000Hex	不正状態遷移要求受信	CJ シリーズ EtherCAT スレーブユニット関連	SBCD-367
357D0000Hex	DC 設定異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
357E0000Hex	同期周期設定異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
357F0000Hex	Mailbox 設定異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
35800000Hex	RxPDO 設定異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
35810000Hex	TxPDO 設定異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
35820000Hex	RxPDO マッピング異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
35830000Hex	TxPDO マッピング異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
35840000Hex	PDO WDT 設定異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
35850000Hex	ノードアドレス更新	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
35860000Hex	SM イベントモード設定異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
36010000Hex	Ethernet 基本設定エラー	NX シリーズ EtherNet/IP ユニット関連	SBCD-382

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
36020000Hex	IP アドレス設定異常	NX シリーズ EtherNet/IP ユニット関連	SBCD-382
36030000Hex	IP ルータテーブル設定異常	NX シリーズ EtherNet/IP ユニット関連	SBCD-382
36060000Hex	SNMP 設定エラー	NX シリーズ EtherNet/IP ユニット関連	SBCD-382
36080000Hex	DNS 設定異常	NX シリーズ EtherNet/IP ユニット関連	SBCD-382
37800000Hex	必須プロセスデータオブジェクト未設定	CNC 機能関連	SBCE-428
37810000Hex	プロセスデータオブジェクト設定不足	CNC 機能関連	SBCE-428
383C0000Hex	オーバーロード警告	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
383D0000Hex	過回生警告	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
383E0000Hex	発振検出警告	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
383F0000Hex	ハイブリッド偏差過大異常	サーボ G5 関連	SBCE-365
38400000Hex	第 2 過速度	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
38410000Hex	指令異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
38420000Hex	指令生成異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
38430000Hex	偏差カウンタオーバーフロー 1	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
38440000Hex	偏差カウンタオーバーフロー 2	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
38450000Hex	インタフェース入力重複割付異常 1	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
38460000Hex	インタフェース入力重複割付異常 2	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
38470000Hex	インタフェース入力機能番号異常 1	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
38480000Hex	インタフェース入力機能番号異常 2	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
38490000Hex	インタフェース出力機能番号異常 1	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
384A0000Hex	インタフェース出力機能番号異常 2	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
384B0000Hex	ラッチ入力割付異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
384C0000Hex	オーバーランリミット異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
384D0000Hex	絶対値システムダウン異常	サーボ G5 関連	SBCE-365
384E0000Hex	絶対値カウンタオーバー異常	サーボ G5 関連	SBCE-365
384F0000Hex	オブジェクト設定異常 1	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365
38500000Hex	オブジェクト設定異常 2	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365
38510000Hex	外部スケール接続異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365
38520000Hex	機能設定異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365
38530000Hex	磁極位置推定異常 1	G5 リニア関連	SBCE-366
38540000Hex	磁極位置推定異常 2	G5 リニア関連	SBCE-366
38550000Hex	磁極位置推定異常 3	G5 リニア関連	SBCE-366

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
38560000Hex	モータ自動設定異常	G5 リニア関連	SBCE-366
38570000Hex	機能設定異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
38590000Hex	カメラ接続異常	FH シリーズ 画像処理システム関連	SDNB-714
385A0000Hex	接続カメラに変更あり	FH シリーズ 画像処理システム関連	SDNB-714
385B0000Hex	照明接続構成異常	FH シリーズ 画像処理システム関連	SDNB-714
38780000Hex	汎用入力割付重複異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
38790000Hex	汎用出力割付重複異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
387A0000Hex	過負荷警告	サーボ 1S 関連	SBCE-377
387B0000Hex	パルス出力設定異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
387C0000Hex	モータ交換検出	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
387D0000Hex	回生過負荷警告	サーボ 1S 関連	SBCE-377
387E0000Hex	モータ発振警告	サーボ 1S 関連	SBCE-377
387F0000Hex	電子ギア設定異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
38800000Hex	ドライバ過熱	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
38810000Hex	過負荷異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
38820000Hex	回生過負荷異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
38830000Hex	位置偏差過大異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
38840000Hex	速度偏差過大異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
38850000Hex	速度超過異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
38860000Hex	位置偏差カウンタオーバーフロー	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
38870000Hex	絶対値カウンタオーバー異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
38880000Hex	セーフティ通信設定異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
38890000Hex	セーフティフレーム異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
388A0000Hex	セーフティパラメータ異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377
388B0000Hex	FSoE スレーブアドレス異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
38980000Hex	セーフティ機能設定異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
38990000Hex	セーフティパラメータ異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
40010000Hex	PLC システム処理異常	自己診断関連	SBCA-438
40030000Hex	PLC システム処理異常	自己診断関連	SBCA-438
40040000Hex	PLC システム処理異常	自己診断関連	SBCA-438
40110000Hex	PLC 機能処理異常	コントローラ操作関連	SBCA-438
40120000Hex	PLC 機能処理異常	コントローラ操作関連	SBCA-438
40130000Hex	PLC 機能処理異常	コントローラ操作関連	SBCA-438
40140000Hex	PLC システム情報	コントローラ操作関連	SBCA-438

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
40150000Hex	PLC システム情報	コントローラ操作関連	SBCA-438
40170000Hex	セーフモード	コントローラ操作関連	SBCA-438
40200000Hex	NX ユニット処理異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連、NX シリーズアナログ I/O ユニット関連、NX シリーズ位置インタフェースユニット関連、NX シリーズコミュニケーションインタフェースユニット関連、NX シリーズロードセル入力ユニット関連、NX シリーズ IO-Link マスタユニット 関連、NX シリーズ温度調節ユニット関連	SBCD-361 SBCA-440 SBCE-374 SBCA-422 SBCA-439 SBCD-371 SGTD-748
44010000Hex	EtherCAT 処理異常	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
44190000Hex	OPC UA サーバのメモリ容量不足	OPC UA サーバ機能関連	SBCA-438
441C0000Hex	DB 接続システム処理異常	DB 接続命令関連	SBCA-411
44200000Hex	モーション制御初期化異常	モーション制御機能関連	SBCA-438
44210000Hex	モーション制御機能処理異常	モーション制御機能関連	SBCA-438
44420000Hex	PLC 機能処理異常	コントローラ操作関連	SBCA-438
44430000Hex	PLC システム情報	コントローラ操作関連	SBCA-438
44600000Hex	OS の処理異常	コントローラ操作関連	SBCA-438
47800000Hex	CNC 初期化異常	CNC 機能関連	SBCE-428
47810000Hex	CNC パラメータ設定不正	CNC 機能関連	SBCE-428
48020000Hex	システム異常	FH シリーズ 画像処理システム関連	SDNB-714
48080000Hex	FPGA ウォッチドッグ異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
50010000Hex	コントローラのメモリ容量不足予告	EtherCAT マスタ関連、EtherNet/IP 関連	SBCA-438
54010400Hex	入力値範囲外	命令関連	SBCA-438
54010401Hex	数値関係不正	命令関連	SBCA-438
54010402Hex	浮動小数点数エラー	命令関連	SBCA-438
54010403Hex	非 BCD	命令関連	SBCA-438
54010404Hex	符号付き BCD エラー	命令関連	SBCA-438
54010405Hex	指定ビット位置不正	命令関連	SBCA-438
54010406Hex	領域範囲外指定	命令関連	SBCA-438
54010407Hex	領域オーバー	命令関連	SBCA-438
54010409Hex	コントローラ異常解除失敗	命令関連	SBCA-438
5401040BHex	ユーザ異常解除失敗	命令関連	SBCA-438
5401040CHex	ユーザ異常最大件数	命令関連	SBCA-438
54010410Hex	文字列フォーマット異常	命令関連	SBCA-438
54010411Hex	指定プログラム不正	命令関連	SBCA-438
54010414Hex	スタックアンダーフロー	命令関連	SBCA-438
54010415Hex	ファームウェア異常	命令関連	SBCA-438
54010416Hex	配列の要素数・次元数不正	命令関連	SBCA-438
54010417Hex	指定タスク不正	命令関連	SBCA-438
54010418Hex	指定タスク不許可	命令関連	SBCA-438
54010419Hex	データ型不正	命令関連	SBCA-438
5401041AHex	命令多重起動	命令関連	SBCA-438
5401041BHex	データ容量超過	命令関連	SBCA-438
5401041CHex	データサイズ不一致	命令関連	SBCA-438
5401041DHex	命令同時実行リソースオーバ	命令関連	SBCA-438

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
54010421Hex	プログラムハッシュコード取得失敗	命令関連	SBCA-438
54010C02Hex	ポート設定変更多重起動	命令関連	SBCA-438
54010C03Hex	受信バッファフル	命令関連	SBCA-438
54010C04Hex	ポート多重起動	命令関連	SBCA-438
54010C05Hex	パリティエラー	命令関連	SBCA-438
54010C06Hex	フレーミングエラー	命令関連	SBCA-438
54010C07Hex	オーバーランエラー	命令関連	SBCA-438
54010C08Hex	CRC 不一致	命令関連	SBCA-438
54010C0BHex	シリアル通信タイムアウト	命令関連	SBCA-438
54010C0CHex	対象外ポートへの命令実行	命令関連	SBCA-438
54010C0DHex	CIF ユニット初期化	命令関連	SBCA-438
54010C10Hex	Modbus 例外レスポンス	命令関連	SBCA-438
54010C11Hex	Modbus レスポンス不正	命令関連	SBCA-438
54011403Hex	指定ファイル不正	命令関連	SBCA-438
54011405Hex	ファイルアクセス中	命令関連	SBCA-438
54011406Hex	オープンモード不一致	命令関連	SBCA-438
54011407Hex	オフセット範囲外	命令関連	SBCA-438
54011408Hex	空ディレクトリ以外	命令関連	SBCA-438
54011409Hex	同一ファイル名あり	命令関連	SBCA-438
5401140AHex	指定ファイル書込禁止	命令関連	SBCA-438
5401140BHex	ファイルオープン最大数超過	命令関連	SBCA-438
5401140CHex	指定ディレクトリ不正	命令関連	SBCA-438
5401140FHex	バックアップ機能既実行	命令関連	SBCA-438
54011410Hex	バックアップ実行不可	命令関連	SBCA-438
54011800Hex	EtherCAT 通信エラー	命令関連	SBCA-438
54011801Hex	EtherCAT スレーブ不在	命令関連	SBCA-438
54011802Hex	EtherCAT タイムアウト	命令関連	SBCA-438
54011803Hex	受信バッファオーバー	命令関連	SBCA-438
54011804Hex	SDO アボートエラー	命令関連	SBCA-438
54011805Hex	パケットモニタ保存中	命令関連	SBCA-438
54011806Hex	パケットモニタ機能未開始	命令関連	SBCA-438
54011807Hex	パケットモニタ機能動作中	命令関連	SBCA-438
54011808Hex	通信リソースオーバー	命令関連	SBCA-438
54011809Hex	パケットモニタ機能非サポート	命令関連	SBCA-438
54011C00Hex	Explicit 異常	命令関連	SBCA-438
54011C01Hex	ルートパス不正	命令関連	SBCA-438
54011C02Hex	CIP ハンドル不正	命令関連	SBCA-438
54011C03Hex	CIP 通信リソースオーバー	命令関連	SBCA-438
54011C04Hex	CIP タイムアウト	命令関連	SBCA-438
54011C05Hex	Class3 コネクション確立失敗	命令関連	SBCA-438
54011C06Hex	CIP 通信データサイズオーバー	命令関連	SBCA-438
54012000Hex	自 IP アドレス設定エラー	命令関連	SBCA-438
54012001Hex	TCP/UDP ポート使用不可	命令関連	SBCA-438
54012002Hex	アドレス解決失敗	命令関連	SBCA-438
54012003Hex	ソケット状態異常	命令関連	SBCA-438
54012004Hex	自 IP アドレス未決定	命令関連	SBCA-438
54012006Hex	ソケットタイムアウト	命令関連	SBCA-438
54012007Hex	ソケットハンドル不正	命令関連	SBCA-438
54012008Hex	ソケット通信リソースオーバー	命令関連	SBCA-438
54012400Hex	実行権限なし	命令関連	SBCA-438

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
54012401Hex	設定反映失敗	命令関連	SBCA-438
54012402Hex	命令同時実行数オーバー	命令関連	SBCA-438
54012403Hex	FTP クライアント実行数オーバー	命令関連	SBCA-438
54012404Hex	ファイル数制限オーバー	命令関連	SBCA-438
54012405Hex	指定ディレクトリ不正(FTP)	命令関連	SBCA-438
54012406Hex	FTP サーバ接続失敗	命令関連	SBCA-438
54012407Hex	接続先 FTP サーバ実行失敗	命令関連	SBCA-438
54012408Hex	SD メモリカードアクセス失敗(FTP)	命令関連	SBCA-438
54012409Hex	指定ファイル不在	命令関連	SBCA-438
5401240AHex	指定ファイル上書き禁止	命令関連	SBCA-438
5401240BHex	指定ファイル削除失敗	命令関連	SBCA-438
5401240CHex	指定ファイルアクセス失敗	命令関連	SBCA-438
5401240DHex	IP アドレス設定不正	命令関連	SBCA-438
54012C00Hex	NX メッセージ異常	命令関連	SBCA-438
54012C01Hex	NX メッセージリソースオーバー	命令関連	SBCA-438
54012C02Hex	NX メッセージタイムアウト	命令関連	SBCA-438
54012C03Hex	NX メッセージ長不正	命令関連	SBCA-438
54012C05Hex	NX メッセージネットワーク異常(EtherCAT)	命令関連	SBCA-438
54012C06Hex	指定ユニット外部リスタート既実行	命令関連	SBCA-438
54012C07Hex	命令対象外ユニット指定	命令関連	SBCA-438
54012C08Hex	累積通電時間記録不正	命令関連	SBCA-438
54013461Hex	プロセスデータオブジェクト設定不足	命令関連	SBCA-438
54013781Hex	プロセスデータオブジェクト設定不足	CNC 命令関連	SBCE-428
54014000Hex	OS タイムアウト	命令関連	SBCA-438
54014001Hex	OS シャットダウン実行エラー	命令関連	SBCA-438
54014002Hex	OS 再起動実行エラー	命令関連	SBCA-438
54014400Hex	共有フォルダ使用不可	命令関連	SBCA-438
54014402Hex	共有フォルダ容量不足	命令関連	SBCA-438
54014404Hex	ファイル･ディレクトリ最大数超過	命令関連	SBCA-438
5401440DHex	ファイル･ディレクトリ名最大長超過	命令関連	SBCA-438
5401440EHex	共有フォルダアクセス失敗	命令関連	SBCA-438
54014411Hex	スレーブバックアップ失敗	命令関連	SBCA-438
54014800Hex	デバイスエラー受信	命令関連	SBCA-438
54014801Hex	指定ユニット不在	命令関連	SBCA-438
54014802Hex	メッセージ処理数オーバー	命令関連	SBCA-438
54014803Hex	指定ユニット状態異常	命令関連	SBCA-438
54014804Hex	同時実行数オーバー	命令関連	SBCA-438
54014805Hex	通信タイムアウト	命令関連	SBCA-438
54014806Hex	モード不正	命令関連	SBCA-438
54014807Hex	I/O 電源 OFF 状態	命令関連	SBCA-438
54014808Hex	照合異常発生	命令関連	SBCA-438
54015420Hex	電子ギア分子設定範囲外	命令関連	SBCA-438
54015421Hex	電子ギア分母設定範囲外	命令関連	SBCA-438

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
54015422Hex	目標速度設定範囲外	命令関連、ロボット命令関連	SBCA-438 SBCA-421
54015423Hex	加速度設定範囲外	命令関連、ロボット命令関連	SBCA-438 SBCA-421
54015424Hex	減速度設定範囲外	命令関連、ロボット命令関連	SBCA-438 SBCA-421
54015425Hex	ジャーク設定範囲外	命令関連	SBCA-438
54015427Hex	トルク傾斜設定範囲外	命令関連	SBCA-438
54015428Hex	主軸係数設定範囲外	命令関連	SBCA-438
54015429Hex	従軸係数設定範囲外	命令関連	SBCA-438
5401542AHex	定寸速度設定範囲外	命令関連	SBCA-438
5401542BHex	バッファモード選択範囲外	命令関連、ロボット命令関連	SBCA-438 SBCA-421
5401542CHex	座標系選択範囲外	命令関連、ロボット命令関連	SBCA-438 SBCA-421
5401542DHex	円弧補間モード選択範囲外	命令関連	SBCA-438
5401542EHex	方向選択範囲外	命令関連、ロボット命令関連	SBCA-438 SBCA-421
5401542FHex	経路選択範囲外	命令関連	SBCA-438
54015430Hex	位置種別選択範囲外	命令関連	SBCA-438
54015431Hex	移動方法選択範囲外	命令関連	SBCA-438
54015432Hex	トランジションモード選択範囲外	命令関連、ロボット命令関連	SBCA-438 SBCA-421
54015433Hex	継続方法選択範囲外	命令関連	SBCA-438
54015434Hex	加減算方法選択範囲外	命令関連	SBCA-438
54015435Hex	同期開始条件指定範囲外	命令関連	SBCA-438
54015436Hex	主軸従軸同一	命令関連	SBCA-438
54015437Hex	主軸補助軸同一	命令関連	SBCA-438
54015438Hex	主軸／従軸軸番号非昇順	命令関連	SBCA-438
54015439Hex	カムテーブル指定不正	命令関連	SBCA-438
5401543AHex	同期停止中	命令関連	SBCA-438
5401543BHex	モーション命令再起動不可	命令関連、ロボット命令関連	SBCA-438 SBCA-421
5401543CHex	モーション命令多重起動不可	命令関連、ロボット命令関連	SBCA-438 SBCA-421
5401543DHex	軸種別不適合	命令関連	SBCA-438
5401543EHex	多軸協調動作中の命令起動不可	命令関連、ロボット命令関連	SBCA-438 SBCA-421
5401543FHex	軸グループ無効状態での多軸協調命令起動	命令関連、ロボット命令関連	SBCA-438 SBCA-421
54015440Hex	軸グループ有効不可	命令関連	SBCA-438
54015441Hex	運転不可（サーボ OFF）軸動作指示	命令関連、ロボット命令関連	SBCA-438 SBCA-421
54015442Hex	構成軸強制停止中エラー	命令関連、ロボット命令関連	SBCA-438 SBCA-421
54015443Hex	モーション命令多重起動数オーバー	命令関連、ロボット命令関連	SBCA-438 SBCA-421
54015444Hex	移動量不足	命令関連	SBCA-438
54015445Hex	ブレンディング中継速度に到達するための移動量不足	命令関連	SBCA-438
54015446Hex	台形パターンカム等速移動量不足	命令関連	SBCA-438
54015447Hex	位置指定ギア動作目標速度不足	命令関連	SBCA-438

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
54015448Hex	円弧補間始点終点同一	命令関連	SBCA-438
54015449Hex	円弧補間中心点指定位置範囲外	命令関連	SBCA-438
5401544AHex	カウントモード設定による命令起動異常	命令関連	SBCA-438
5401544CHex	パラメータ選択範囲外	命令関連	SBCA-438
5401544DHex	停止方法選択範囲外	命令関連	SBCA-438
5401544EHex	トリガ入力条件のラッチ ID 選択範囲外	命令関連	SBCA-438
5401544FHex	MC 設定書込の設定範囲外	命令関連	SBCA-438
54015450Hex	トリガ入力条件のモード選択範囲外	命令関連	SBCA-438
54015451Hex	トリガ入力条件のドライブトリガ入力信号選択範囲外	命令関連	SBCA-438
54015453Hex	モーション命令再起動不可(軸指定)	命令関連	SBCA-438
54015454Hex	モーション命令再起動不可(バッファモード選択)	命令関連	SBCA-438
54015455Hex	モーション命令再起動不可(方向選択)	命令関連	SBCA-438
54015456Hex	モーション命令再起動不可(繰り返しモード)	命令関連	SBCA-438
54015457Hex	モーション命令再起動不可(軸グループ指定)	命令関連	SBCA-438
54015458Hex	モーション命令再起動不可(躍動設定)	命令関連	SBCA-438
54015459Hex	モーション命令再起動不可（主軸）	命令関連	SBCA-438
5401545AHex	モーション命令再起動不可(MasterOffset)	命令関連	SBCA-438
5401545BHex	モーション命令再起動不可(MasterScaling)	命令関連	SBCA-438
5401545CHex	モーション命令再起動不可(MasterStartDistance)	命令関連	SBCA-438
5401545DHex	モーション命令再起動不可(Continuous)	命令関連	SBCA-438
5401545EHex	モーション命令再起動不可(MoveMode)	命令関連	SBCA-438
5401545FHex	補助軸指定不正	命令関連	SBCA-438
54015460Hex	軸指定不正	命令関連	SBCA-438
54015461Hex	軸グループ指定不正	命令関連、ロボット命令関連	SBCA-438 SBCA-421
54015462Hex	主軸指定不正	命令関連	SBCA-438
54015463Hex	モーション命令再起動不可(SlaveOffset)	命令関連	SBCA-438
54015464Hex	モーション命令再起動不可(SlaveScaling)	命令関連	SBCA-438
54015465Hex	モーション命令再起動不可(StartPosition)	命令関連	SBCA-438
54015466Hex	原点未確定状態での命令起動異常	命令関連、ロボット命令関連	SBCA-438 SBCA-421
54015467Hex	モーション命令再起動不可(位置種別)	命令関連	SBCA-438
54015468Hex	未使用軸指定（主軸）	命令関連	SBCA-438
54015469Hex	開始位置設定範囲外	命令関連	SBCA-438

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
5401546AHex	終了位置設定範囲外	命令関連	SBCA-438
5401546BHex	開始位置／終了位置･大小関係不正（リニアモード）	命令関連	SBCA-438
5401546CHex	主軸同期位置設定範囲外	命令関連	SBCA-438
5401546DHex	従軸同期位置設定範囲外	命令関連	SBCA-438
5401546EHex	トリガ入力条件のラッチ ID 重複	命令関連	SBCA-438
5401546FHex	ジャークオーバーライド値範囲外	命令関連	SBCA-438
54015470Hex	加減速度オーバーライド値範囲外	命令関連	SBCA-438
54015471Hex	開始位置方式指定範囲外	命令関連	SBCA-438
54015472Hex	モーション命令再起動不可（開始位置方式）	命令関連	SBCA-438
54015474Hex	未使用軸指定（補助軸）	命令関連	SBCA-438
54015475Hex	位置指定ギア指定値異常	命令関連	SBCA-438
54015476Hex	位置指定ギア主軸速度ゼロ	命令関連	SBCA-438
54015478Hex	目標位置設定範囲外	命令関連、ロボット命令関連	SBCA-438 SBCA-421
54015479Hex	移動距離範囲外	命令関連	SBCA-438
5401547AHex	カムテーブル始点位置設定範囲外	命令関連	SBCA-438
5401547BHex	カム動作（主軸追従）開始位置設定範囲外	命令関連	SBCA-438
5401547CHex	円弧補間半径指定異常	命令関連	SBCA-438
5401547DHex	円弧補間半径オーバーフロー	命令関連	SBCA-438
5401547EHex	円弧軸指定範囲外	命令関連	SBCA-438
5401547FHex	補助軸／従軸・軸番号非昇順	命令関連	SBCA-438
54015480Hex	カムテーブルプロパティ更新中データ昇順異常	命令関連	SBCA-438
54015481Hex	MC 設定書込の対象範囲外	命令関連	SBCA-438
54015482Hex	主軸移動距離指定範囲外	命令関連	SBCA-438
54015483Hex	主軸加速移動距離指定範囲外	命令関連	SBCA-438
54015484Hex	主軸減速移動距離指定範囲外	命令関連	SBCA-438
54015487Hex	実行モード選択範囲外	命令関連	SBCA-438
54015488Hex	軸間偏差許容値範囲外	命令関連	SBCA-438
54015489Hex	通過点位置／中心位置／半径指定範囲外	命令関連	SBCA-438
5401548AHex	終点指定範囲外	命令関連	SBCA-438
5401548BHex	従軸移動距離指定範囲外	命令関連	SBCA-438
5401548CHex	位相補正量範囲外	命令関連	SBCA-438
5401548DHex	定寸距離範囲外	命令関連	SBCA-438
5401548EHex	補助軸／従軸同一	命令関連	SBCA-438
5401548FHex	相対位置選択範囲外	命令関連	SBCA-438
54015490Hex	カムトランジション指定選択範囲外	命令関連	SBCA-438
54015491Hex	同期制御解除モード選択範囲外	命令関連	SBCA-438
54015492Hex	外部ラッチ有効命令実行不可	命令関連	SBCA-438
54015493Hex	主軸オフセット設定範囲外	命令関連	SBCA-438
54015494Hex	従軸オフセット設定範囲外	命令関連	SBCA-438
54015495Hex	指令現在位置カウント選択範囲外	命令関連	SBCA-438
54015496Hex	主軸ギア比分子範囲外	命令関連	SBCA-438
54015497Hex	主軸ギア比分母範囲外	命令関連	SBCA-438

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
54015498Hex	補助軸ギア比分子範囲外	命令関連	SBCA-438
54015499Hex	補助軸ギア比分母範囲外	命令関連	SBCA-438
5401549AHex	主軸位置種別選択範囲外	命令関連	SBCA-438
5401549BHex	補助軸位置種別選択範囲外	命令関連	SBCA-438
5401549CHex	目標位置リングカウンタ範囲外	命令関連	SBCA-438
5401549DHex	軸グループ構成軸設定範囲外	命令関連	SBCA-438
5401549EHex	軸使用設定範囲外	命令関連	SBCA-438
54015600Hex	CNC 座標系指定不正	CNC 命令関連	SBCE-428
54015601Hex	減速度設定範囲外	CNC 命令関連	SBCE-428
54015602Hex	ジャーク設定範囲外	CNC 命令関連	SBCE-428
54015603Hex	CNC 命令再起動不可	CNC 命令関連	SBCE-428
54015604Hex	CNC 多重起動不可	CNC 命令関連	SBCE-428
54015605Hex	未割付論理 CNC モータ番号指定	CNC 命令関連	SBCE-428
54015606Hex	論理 CNC モータ番号範囲外	CNC 命令関連	SBCE-428
54015607Hex	目標位置設定範囲外	CNC 命令関連	SBCE-428
54015608Hex	運転不可（サーボ OFF）CNC モータ動作指示	CNC 命令関連	SBCE-428
54015609Hex	目標速度設定範囲外	CNC 命令関連	SBCE-428
5401560AHex	加減速度設定範囲外	CNC 命令関連	SBCE-428
5401560BHex	移動方法選択範囲外	CNC 命令関連	SBCE-428
5401560DHex	パラメータ選択範囲外	CNC 命令関連	SBCE-428
5401560EHex	CNC パラメータ設定読出／書込の設定範囲外	CNC 命令関連	SBCE-428
5401560FHex	CNC パラメータ設定読出／書込の対象範囲外	CNC 命令関連	SBCE-428
54015611Hex	原点復帰パラメータ設定範囲外	CNC 命令関連	SBCE-428
54015612Hex	M コード番号範囲外	CNC 命令関連	SBCE-428
54015613Hex	CNC 命令再起動不可(CNC 座標系指定)	CNC 命令関連	SBCE-428
54015614Hex	CNC 命令再起動不可(論理 CNC モータ番号)	CNC 命令関連	SBCE-428
5401561DHex	SD メモリカード使用不可	CNC 命令関連	SBCE-428
5401561EHex	指定ファイル不正	CNC 命令関連	SBCE-428
5401561FHex	ロード NC プログラム番号指定不正	CNC 命令関連	SBCE-428
54015620Hex	ファイルオープン最大数超過	CNC 命令関連	SBCE-428
54015621Hex	ファイル･ディレクトリ名最大長超過	CNC 命令関連	SBCE-428
54015622Hex	SD メモリカードアクセス失敗	CNC 命令関連	SBCE-428
54015623Hex	ロード NC プログラム容量超過	CNC 命令関連	SBCE-428
54015624Hex	NC プログラム数超過	CNC 命令関連	SBCE-428
54015625Hex	CNC モータ指定不正	CNC 命令関連	SBCE-428
54015626Hex	CNC モータ補正テーブル指定不正	CNC 命令関連	SBCE-428
54015628Hex	ロード NC プログラム不正	CNC 命令関連	SBCE-428
54015700Hex	原点復帰パラメータ設定範囲外	命令関連	SBCA-438
54015702Hex	軸未使用切り替え異常	命令関連	SBCA-438
54015703Hex	軸使用切り替え不可	命令関連	SBCA-438
54015720Hex	軸使用切り替え時モーション制御パラメータ設定異常	命令関連	SBCA-438
54015721Hex	軸使用切り替え時必須プロセスデータオブジェクト未設定	命令関連	SBCA-438

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
54015722Hex	フィードバック位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中	命令関連	SBCA-438
54015723Hex	スイッチ構造体のトラック番号設定範囲外	命令関連	SBCA-438
54015724Hex	スイッチ構造体の ON 開始位置設定範囲外	命令関連	SBCA-438
54015725Hex	スイッチ構造体の ON 終了位置設定範囲外	命令関連	SBCA-438
54015726Hex	スイッチ構造体の方向選択範囲外	命令関連	SBCA-438
54015727Hex	スイッチ構造体のスイッチモード選択範囲外	命令関連	SBCA-438
54015728Hex	スイッチ構造体の ON 時間設定範囲外	命令関連	SBCA-438
54015729Hex	トラックオプション構造体の ON 時刻補正設定範囲外	命令関連	SBCA-438
5401572AHex	トラックオプション構造体の OFF 時刻補正設定範囲外	命令関連	SBCA-438
5401572BHex	スイッチ構造体型変数の配列要素数範囲外	命令関連	SBCA-438
5401572CHex	出力信号構造体型変数の配列要素数範囲外	命令関連	SBCA-438
5401572DHex	トラックオプション構造体型変数の配列要素数範囲外	命令関連	SBCA-438
5401572EHex	出力信号とトラックオプションの配列要素数不一致	命令関連	SBCA-438
5401572FHex	モーション命令多重起動不可（主軸）	命令関連	SBCA-438
54015730Hex	モーション命令多重起動不可（位置種別選択）	命令関連	SBCA-438
54015731Hex	スイッチ構造体の同一トラック指定数範囲外	命令関連	SBCA-438
5401573AHex	軸パラメータ書込不可	命令関連	SBCA-438
5401573BHex	軸パラメータ設定範囲外	命令関連	SBCA-438
5401573CHex	カムプロパティ設定範囲外	命令関連	SBCA-438
5401573DHex	カムノード設定範囲外	命令関連	SBCA-438
5401573EHex	カムノード型指定不正	命令関連	SBCA-438
5401573FHex	カムテーブル生成ノード数不足	命令関連	SBCA-438
54015740Hex	カムノード主軸位相非昇順	命令関連	SBCA-438
54015741Hex	カムテーブル生成データ点数過多	命令関連	SBCA-438
54015742Hex	カムテーブル生成変位オーバーフロー	命令関連	SBCA-438
54015743Hex	生成中止カムテーブルの使用	命令関連	SBCA-438
54015749Hex	実行 ID 設定範囲外	命令関連	SBCA-438
5401574AHex	位置オフセット範囲外	命令関連	SBCA-438
5401574BHex	PDS 状態遷移指令選択範囲外	命令関連	SBCA-438
54015751Hex	カムモニタモード選択設定範囲外	命令関連	SBCA-438
54015752Hex	カムモニタ値データ型不一致	命令関連	SBCA-438
54016440Hex	目標位置正方向ソフトウェアリミットオーバー	命令関連	SBCA-438
54016441Hex	目標位置負方向ソフトウェアリミットオーバー	命令関連	SBCA-438

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
54016442Hex	指令位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中	命令関連	SBCA-438
54016443Hex	正方向限界入力中	命令関連、ロボット命令関連	SBCA-438 SBCA-421
54016444Hex	負方向限界入力中	命令関連、ロボット命令関連	SBCA-438 SBCA-421
54016783Hex	目標位置正方向ソフトウェアリミットオーバー	CNC 命令関連	SBCE-428
54016784Hex	目標位置負方向ソフトウェアリミットオーバー	CNC 命令関連	SBCE-428
54016785Hex	指令位置オーバーフロー（アンダーフロー）発生中	CNC 命令関連	SBCE-428
54016786Hex	正方向限界入力中	CNC 命令関連	SBCE-428
54016787Hex	負方向限界入力中	CNC 命令関連	SBCE-428
54017422Hex	サーボ主回路電源オフ状態	命令関連	SBCA-438
54017784Hex	サーボ主回路電源オフ状態	CNC 命令関連	SBCE-428
54200000Hex	電子ギア分子設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54210000Hex	電子ギア分母設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54220000Hex	目標速度設定範囲外	モーション制御命令関連 NJ Robotics 機能関連	SBCA-438 SBCA-421
54230000Hex	加速度設定範囲外	モーション制御命令関連 NJ Robotics 機能関連	SBCA-438 SBCA-421
54240000Hex	減速度設定範囲外	モーション制御命令関連 NJ Robotics 機能関連	SBCA-438 SBCA-421
54250000Hex	ジャーク設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54270000Hex	トルク傾斜設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54280000Hex	主軸係数設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54290000Hex	従軸係数設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
542A0000Hex	定寸速度設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
542B0000Hex	バッファモード選択範囲外	モーション制御命令関連 NJ Robotics 機能関連	SBCA-438 SBCA-421
542C0000Hex	座標系選択範囲外	モーション制御命令関連 NJ Robotics 機能関連	SBCA-438 SBCA-421
542D0000Hex	円弧補間モード選択範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
542E0000Hex	方向選択範囲外	モーション制御命令関連 NJ Robotics 機能関連	SBCA-438 SBCA-421
542F0000Hex	経路選択範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54300000Hex	位置種別選択範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54310000Hex	移動方法選択範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54320000Hex	トランジションモード選択範囲外	モーション制御命令関連 NJ Robotics 機能関連	SBCA-438 SBCA-421
54330000Hex	継続方法選択範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54340000Hex	加減算方法選択範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54350000Hex	同期開始条件指定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54360000Hex	主軸従軸同一	モーション制御命令関連	SBCA-438
54370000Hex	主軸補助軸同一	モーション制御命令関連	SBCA-438
54380000Hex	主軸／従軸　軸番号非昇順	モーション制御命令関連	SBCA-438
54390000Hex	カムテーブル指定不正	モーション制御命令関連	SBCA-438
543A0000Hex	同期停止中	モーション制御命令関連	SBCA-438
543B0000Hex	モーション命令再起動不可	モーション制御命令関連 NJ Robotics 機能関連	SBCA-438 SBCA-421
543C0000Hex	モーション命令多重起動不可	モーション制御命令関連 NJ Robotics 機能関連	SBCA-438 SBCA-421

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
543D0000Hex	軸種別不適合	モーション制御命令関連	SBCA-438
543E0000Hex	多軸協調動作中の命令起動不可	モーション制御命令関連 NJ Robotics 機能関連	SBCA-438 SBCA-421
543F0000Hex	軸グループ無効状態での多軸協調命令起動	モーション制御命令関連 NJ Robotics 機能関連	SBCA-438 SBCA-421
54400000Hex	軸グループ有効不可	モーション制御命令関連	SBCA-438
54410000Hex	運転不可（サーボ OFF）軸動作指示	モーション制御命令関連 NJ Robotics 機能関連	SBCA-438 SBCA-421
54420000Hex	構成軸強制停止中エラー	モーション制御命令関連 NJ Robotics 機能関連	SBCA-438 SBCA-421
54430000Hex	モーション命令多重起動数オーバー	モーション制御命令関連 NJ Robotics 機能関連	SBCA-438 SBCA-421
54440000Hex	移動量不足	モーション制御命令関連	SBCA-438
54450000Hex	ブレンディング中継速度に到達するための移動量不足	モーション制御命令関連	SBCA-438
54460000Hex	台形パターンカム等速移動量不足	モーション制御命令関連	SBCA-438
54470000Hex	位置指定ギア動作目標速度不足	モーション制御命令関連	SBCA-438
54480000Hex	円弧補間始点終点同一	モーション制御命令関連	SBCA-438
54490000Hex	円弧補間中心点指定位置範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
544A0000Hex	カウントモード設定による命令起動異常	モーション制御命令関連	SBCA-438
544C0000Hex	パラメータ選択範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
544D0000Hex	停止方法選択範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
544E0000Hex	トリガ入力条件のラッチ ID 選択範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
544F0000Hex	MC 設定書込の設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54500000Hex	トリガ入力条件のモード選択範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54510000Hex	トリガ入力条件のドライブトリガ入力信号選択範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54530000Hex	モーション命令再起動不可（軸指定）	モーション制御命令関連	SBCA-438
54540000Hex	モーション命令再起動不可（バッファモード選択）	モーション制御命令関連	SBCA-438
54550000Hex	モーション命令再起動不可（方向選択）	モーション制御命令関連	SBCA-438
54560000Hex	モーション命令再起動不可（繰り返しモード）	モーション制御命令関連	SBCA-438
54570000Hex	モーション命令再起動不可（軸グループ指定）	モーション制御命令関連 NJ Robotics 機能関連	SBCA-438 SBCA-421
54580000Hex	モーション命令再起動不可（躍動設定）	モーション制御命令関連	SBCA-438
54590000Hex	モーション命令再起動不可（主軸）	モーション制御命令関連	SBCA-438
545A0000Hex	モーション命令再起動不可（MasterOffset）	モーション制御命令関連	SBCA-438
545B0000Hex	モーション命令再起動不可（MasterScaling）	モーション制御命令関連	SBCA-438
545C0000Hex	モーション命令再起動不可（MasterStartDistance）	モーション制御命令関連	SBCA-438
545D0000Hex	モーション命令再起動不可（Continuous）	モーション制御命令関連	SBCA-438

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
545E0000Hex	モーション命令再起動不可(MoveMode)	モーション制御命令関連	SBCA-438
545F0000Hex	補助軸指定不正	モーション制御命令関連	SBCA-438
54600000Hex	軸指定不正	モーション制御命令関連	SBCA-438
54610000Hex	軸グループ指定不正	モーション制御命令関連 NJ Robotics 機能関連	SBCA-438 SBCA-421
54620000Hex	主軸指定不正	モーション制御命令関連	SBCA-438
54630000Hex	モーション命令再起動不可(SlaveOffset)	モーション制御命令関連	SBCA-438
54640000Hex	モーション命令再起動不可(SlaveScaling)	モーション制御命令関連	SBCA-438
54650000Hex	モーション命令再起動不可(StartPosition)	モーション制御命令関連	SBCA-438
54660000Hex	原点未確定状態での命令起動異常	モーション制御命令関連 NJ Robotics 機能関連	SBCA-438 SBCA-421
54670000Hex	モーション命令再起動不可(位置種別)	モーション制御命令関連	SBCA-438
54680000Hex	未使用軸指定（主軸）	モーション制御命令関連	SBCA-438
54690000Hex	開始位置設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
546A0000Hex	終了位置設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
546B0000Hex	開始位置／終了位置･大小関係不正（リニアモード）	モーション制御命令関連	SBCA-438
546C0000Hex	主軸同期位置設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
546D0000Hex	従軸同期位置設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
546E0000Hex	トリガ入力条件のラッチ ID 重複	モーション制御命令関連	SBCA-438
546F0000Hex	ジャークオーバーライド値範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54700000Hex	加減速度オーバーライド値範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54710000Hex	開始位置方式指定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54720000Hex	モーション命令再起動不可(開始位置方式)	モーション制御命令関連	SBCA-438
54740000Hex	未使用軸指定（補助軸）	モーション制御命令関連	SBCA-438
54750000Hex	位置指定ギア指定値異常	モーション制御命令関連	SBCA-438
54760000Hex	位置指定ギア主軸速度ゼロ	モーション制御命令関連	SBCA-438
54770000Hex	カム動作中カムテーブルデータ異常	モーション制御機能関連	SBCA-438
54780000Hex	目標位置設定範囲外	モーション制御命令関連 NJ Robotics 機能関連	SBCA-438 SBCA-421
54790000Hex	移動距離範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
547A0000Hex	カムテーブル始点位置設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
547B0000Hex	カム動作（主軸追従）開始位置設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
547C0000Hex	円弧補間半径指定異常	モーション制御命令関連	SBCA-438
547D0000Hex	円弧補間半径オーバーフロー	モーション制御命令関連	SBCA-438
547E0000Hex	円弧軸指定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
547F0000Hex	補助軸／従軸・軸番号非昇順	モーション制御命令関連	SBCA-438
54800000Hex	カムテーブルプロパティ更新中データ昇順異常	モーション制御命令関連	SBCA-438
54810000Hex	MC 設定書込の対象範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54820000Hex	主軸移動距離指定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54830000Hex	主軸加速移動距離指定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
54840000Hex	主軸減速移動距離指定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54850000Hex	即停止命令起動	モーション制御機能関連	SBCA-438
54860000Hex	軸グループ即停止命令起動	モーション制御機能関連	SBCA-438
54870000Hex	実行モード選択範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54880000Hex	軸間偏差許容値範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54890000Hex	通過点位置／中心位置／半径指定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
548A0000Hex	終点指定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
548B0000Hex	従軸移動距離指定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
548C0000Hex	位相補正量範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
548D0000Hex	定寸距離範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
548E0000Hex	補助軸／従軸同一	モーション制御命令関連	SBCA-438
548F0000Hex	相対位置選択範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54900000Hex	カムトランジション指定選択範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54910000Hex	同期制御解除モード選択範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54920000Hex	外部ラッチ有効命令実行不可	モーション制御命令関連	SBCA-438
54930000Hex	主軸オフセット設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54940000Hex	従軸オフセット設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54950000Hex	指令現在位置カウント選択範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54960000Hex	主軸ギア比分子範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54970000Hex	主軸ギア比分母範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54980000Hex	補助軸ギア比分子範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54990000Hex	補助軸ギア比分母範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
549A0000Hex	主軸位置種別選択範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
549B0000Hex	補助軸位置種別選択範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
549C0000Hex	目標位置リングカウンタ範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
549D0000Hex	軸グループ構成軸設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
549E0000Hex	軸使用設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
54E00000Hex	変数範囲外アクセス検知	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
55000000Hex	ゼロ除算	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
55010000Hex	キャスト異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
55020000Hex	MUX 異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
56000000Hex	CNC 座標系指定不正	CNC 機能関連	SBCE-428
56010000Hex	減速度設定範囲外	CNC 機能関連	SBCE-428
56020000Hex	ジャーク設定範囲外	CNC 機能関連	SBCE-428
56030000Hex	CNC 命令再起動不可	CNC 機能関連	SBCE-428
56040000Hex	CNC 多重起動不可	CNC 機能関連	SBCE-428
56050000Hex	未割付論理 CNC モータ番号指定	CNC 機能関連	SBCE-428
56060000Hex	論理 CNC モータ番号範囲外	CNC 機能関連	SBCE-428
56070000Hex	目標位置設定範囲外	CNC 機能関連	SBCE-428
56080000Hex	運転不可（サーボ OFF）CNC モータ動作指示	CNC 機能関連	SBCE-428
56090000Hex	目標速度設定範囲外	CNC 機能関連	SBCE-428
560A0000Hex	加減速度設定範囲外	CNC 機能関連	SBCE-428
560B0000Hex	移動方法選択範囲外	CNC 機能関連	SBCE-428
560C0000Hex	即停止命令起動	CNC 機能関連	SBCE-428

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
560D0000Hex	パラメータ選択範囲外	CNC 機能関連	SBCE-428
560E0000Hex	CNC パラメータ設定読出／書込の設定値範囲外	CNC 機能関連	SBCE-428
560F0000Hex	CNC パラメータ設定読出／書込の対象範囲外	CNC 機能関連	SBCE-428
56100000Hex	原点未確定状態でのサイクルスタート異常	CNC 機能関連	SBCE-428
56110000Hex	原点復帰パラメータ設定範囲外	CNC 機能関連	SBCE-428
56120000Hex	M コード番号範囲外	CNC 機能関連	SBCE-428
56130000Hex	CNC 命令再起動不可(CNC 座標系指定)	CNC 機能関連	SBCE-428
56140000Hex	CNC 命令再起動不可(論理 CNC モータ番号)	CNC 機能関連	SBCE-428
56150000Hex	NC プログラム不正	CNC 機能関連	SBCE-428
56160000Hex	サイクルスタート多重起動不可	CNC 機能関連	SBCE-428
56170000Hex	運転不可（サーボ OFF）CNC モータサイクルスタート指示	CNC 機能関連	SBCE-428
56180000Hex	NC プログラム番号指定不正	CNC 機能関連	SBCE-428
56190000Hex	バックトレース指定不正	CNC 機能関連	SBCE-428
561D0000Hex	SD メモリカード使用不可	CNC 機能関連	SBCE-428
561E0000Hex	指定ファイル不正	CNC 機能関連	SBCE-428
561F0000Hex	ロード NC プログラム番号指定不正	CNC 機能関連	SBCE-428
56200000Hex	ファイルオープン最大数超過	CNC 機能関連	SBCE-428
56210000Hex	ファイル･ディレクトリ名最大長超過	CNC 機能関連	SBCE-428
56220000Hex	SD メモリカードアクセス失敗	CNC 機能関連	SBCE-428
56230000Hex	ロード NC プログラム容量超過	CNC 機能関連	SBCE-428
56240000Hex	NC プログラム数超過	CNC 機能関連	SBCE-428
56250000Hex	CNC モータ指定不正	CNC 機能関連	SBCE-428
56260000Hex	CNC モータ補正テーブル指定不正	CNC 機能関連	SBCE-428
56280000Hex	ロード NC プログラム不正	CNC 機能関連	SBCE-428
56290000Hex	NC プログラム容量超過	CNC 機能関連	SBCE-428
57000000Hex	原点復帰パラメータ設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
57020000Hex	軸未使用切り替え異常	モーション制御命令関連	SBCA-438
57030000Hex	軸使用切り替え不可	モーション制御命令関連	SBCA-438
57200000Hex	軸使用切り替え時モーション制御パラメータ設定異常	モーション制御命令関連	SBCA-438
57210000Hex	軸使用切り替え時必須プロセスデータオブジェクト未設定	モーション制御命令関連	SBCA-438
57220000Hex	フィードバック位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中	モーション制御命令関連	SBCA-438
57230000Hex	スイッチ構造体のトラック番号設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
57240000Hex	スイッチ構造体の ON 開始位置設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
57250000Hex	スイッチ構造体の ON 終了位置設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
57260000Hex	スイッチ構造体の方向選択範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
57270000Hex	スイッチ構造体のスイッチモード選択範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
57280000Hex	スイッチ構造体の ON 時間設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
57290000Hex	トラックオプション構造体の ON 時刻補正設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
572A0000Hex	トラックオプション構造体の OFF 時刻補正設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
572B0000Hex	スイッチ構造体型変数の配列要素数範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
572C0000Hex	出力信号構造体型変数の配列要素数範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
572D0000Hex	トラックオプション構造体型変数の配列要素数範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
572E0000Hex	出力信号とトラックオプションの配列要素数不一致	モーション制御命令関連	SBCA-438
572F0000Hex	モーション命令多重起動不可(主軸)	モーション制御命令関連	SBCA-438
57300000Hex	モーション命令多重起動不可(位置種別選択)	モーション制御命令関連	SBCA-438
57310000Hex	スイッチ構造体の同一トラック指定数範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
573A0000Hex	軸パラメータ書込不可	モーション制御命令関連	SBCA-438
573B0000Hex	軸パラメータ設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
573C0000Hex	カムプロパティ設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
573D0000Hex	カムノード設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
573E0000Hex	カムノード型指定不正	モーション制御命令関連	SBCA-438
573F0000Hex	カムテーブル生成ノード数不足	モーション制御命令関連	SBCA-438
57400000Hex	カムノード主軸位相非昇順	モーション制御命令関連	SBCA-438
57410000Hex	カムテーブル生成データ点数過多	モーション制御命令関連	SBCA-438
57420000Hex	カムテーブル生成変位オーバーフロー	モーション制御命令関連	SBCA-438
57430000Hex	生成中止カムテーブルの使用	モーション制御命令関連	SBCA-438
57490000Hex	実行 ID 設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
574A0000Hex	位置オフセット範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
574B0000Hex	PDS 状態遷移指令選択範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
57510000Hex	カムモニタモード選択設定範囲外	モーション制御命令関連	SBCA-438
57520000Hex	カムモニタ値データ型不一致	モーション制御命令関連	SBCA-438
58210000Hex	出力制御タイムアウト(パラレル I/O、PLC リンク、EtherNet/IP)	FH シリーズ 画像処理システム関連	SDNB-714
58220000Hex	出力制御タイムアウト(EtherCAT)	FH シリーズ 画像処理システム関連	SDNB-714
58230000Hex	起動時シーングループ不正	FH シリーズ 画像処理システム関連	SDNB-714
58240000Hex	起動時シーン番号不正	FH シリーズ 画像処理システム関連	SDNB-714
60010000Hex	タスク周期オーバー	タスク関連	SBCA-438
60020000Hex	タスク実行タイムアウト	タスク関連	SBCA-438
60030000Hex	I/O リフレッシュ周期オーバー	タスク関連	SBCA-438
60050000Hex	タスク周期オーバー	タスク関連	SBCA-438
64200000Hex	エマージェンシー・メッセージ検知	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
64400000Hex	目標位置正方向ソフトウェアリミットオーバー	モーション制御命令関連	SBCA-438
64410000Hex	目標位置負方向ソフトウェアリミットオーバー	モーション制御命令関連	SBCA-438
64420000Hex	指令位置オーバーフロー／アンダーフロー発生中	モーション制御命令関連	SBCA-438
64430000Hex	正方向限界入力中	モーション制御命令関連 NJ Robotics 機能関連	SBCA-438 SBCA-421
64440000Hex	負方向限界入力中	モーション制御命令関連 NJ Robotics 機能関連	SBCA-438 SBCA-421
64450000Hex	正方向ソフトウェアリミットオーバー	モーション制御機能関連	SBCA-438
64460000Hex	負方向ソフトウェアリミットオーバー	モーション制御機能関連	SBCA-438
64470000Hex	インポジションチェック時間オーバー	モーション制御機能関連	SBCA-438
64480000Hex	位置偏差オーバー	モーション制御機能関連	SBCA-438
64490000Hex	即停止入力	モーション制御機能関連	SBCA-438
644A0000Hex	正方向限界入力検出	モーション制御機能関連	SBCA-438
644B0000Hex	負方向限界入力検出	モーション制御機能関連	SBCA-438
644C0000Hex	位置偏差警告	モーション制御機能関連	SBCA-438
644D0000Hex	速度警告	モーション制御機能関連	SBCA-438
644E0000Hex	加速度警告	モーション制御機能関連	SBCA-438
644F0000Hex	減速度警告	モーション制御機能関連	SBCA-438
64500000Hex	正方向トルク警告	モーション制御機能関連	SBCA-438
64510000Hex	負方向トルク警告	モーション制御機能関連	SBCA-438
64520000Hex	指令位置オーバーフロー	モーション制御機能関連	SBCA-438
64530000Hex	指令位置アンダーフロー	モーション制御機能関連	SBCA-438
64540000Hex	フィードバック位置オーバーフロー	モーション制御機能関連	SBCA-438
64550000Hex	フィードバック位置アンダーフロー	モーション制御機能関連	SBCA-438
64560000Hex	位置偏差不正	モーション制御機能関連	SBCA-438
64570000Hex	サーボ OFF 異常	モーション制御機能関連	SBCA-438
64580000Hex	絶対値エンコーダ現在位置算出不可	モーション制御機能関連	SBCA-438
64590000Hex	多軸協調動作中の原点未確定	モーション制御機能関連 NJ Robotics 機能関連	SBCA-438 SBCA-421
64CC0000Hex	断線検知	GX シリーズ EtherCAT スレーブ関連	SBCD-350
64E00000Hex	駆動禁止入力異常 1	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
64E10000Hex	駆動禁止入力異常 2	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
64E20000Hex	即停止入力異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
64E30000Hex	駆動禁止入力異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
64F00000Hex	ユニットオーバーレンジ(Ch1)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
64F10000Hex	ユニットオーバーレンジ(Ch2)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
64F20000Hex	ユニットオーバーレンジ(Ch3)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
64F30000Hex	ユニットオーバーレンジ(Ch4)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
64F40000Hex	ユニットオーバーレンジ(Ch5)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
64F50000Hex	ユニットオーバーレンジ(Ch6)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
64F60000Hex	ユニットオーバーレンジ(Ch7)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
64F70000Hex	ユニットオーバーレンジ(Ch8)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
64F80000Hex	ユニットアンダーレンジ(Ch1)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
64F90000Hex	ユニットアンダーレンジ(Ch2)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
64FA0000Hex	ユニットアンダーレンジ(Ch3)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
64FB0000Hex	ユニットアンダーレンジ(Ch4)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
64FC0000Hex	ユニットアンダーレンジ(Ch5)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
64FD0000Hex	ユニットアンダーレンジ(Ch6)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
64FE0000Hex	ユニットアンダーレンジ(Ch7)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
64FF0000Hex	ユニットアンダーレンジ(Ch8)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
65030000Hex	ユニット断線検知(Ch1)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
65040000Hex	ユニット断線検知(Ch2)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
65050000Hex	ユニット断線検知(Ch3)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
65060000Hex	ユニット断線検知(Ch4)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
65070000Hex	ユニット断線検知(Ch5)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
65080000Hex	ユニット断線検知(Ch6)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
65090000Hex	ユニット断線検知(Ch7)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
650A0000Hex	ユニット断線検知(Ch8)	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-408
65100000Hex	センサ断線異常	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連、NX シリーズ温度調節ユニット関連	SBCA-440 SGTD-748
65110000Hex	測定値オーバーレンジ	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-440
65120000Hex	測定値アンダーレンジ	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連	SBCA-440
65130000Hex	センサ断線異常	NX シリーズロードセル入力ユニット関連	SBCA-439
65140000Hex	オーバーレンジ	NX シリーズロードセル入力ユニット関連	SBCA-439
65150000Hex	アンダーレンジ	NX シリーズロードセル入力ユニット関連	SBCA-439

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
65200000Hex	入出力電源電圧異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
65210000Hex	電源遮断テスト異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
65220000Hex	セーフティ入力端子外部接続機器異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
65230000Hex	セーフティ入力端子デュアルチャネル監視異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
65240000Hex	テスト出力端子過電流異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
65250000Hex	テスト出力端子出力 ON 固着異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
65270000Hex	セーフティ出力端子地絡異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
65280000Hex	セーフティ出力端子出力 ON 固着異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
652C0000Hex	ヒータ断線検知	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連、NX シリーズ温度調節ユニット関連	SBCA-440 SGTD-748
652D0000Hex	SSR 故障検知	NX シリーズアナログ I/O ユニット関連、NX シリーズ温度調節ユニット関連	SBCA-440 SGTD-748
652E0000Hex	警報検知	NX シリーズ温度調節ユニット関連	SGTD-748
67800000Hex	即停止入力	CNC 機能関連	SBCE-428
67810000Hex	正方向限界入力検出	CNC 機能関連	SBCE-428
67820000Hex	負方向限界入力検出	CNC 機能関連	SBCE-428
67830000Hex	目標位置正方向ソフトウェアリミットオーバー	CNC 機能関連	SBCE-428
67840000Hex	目標位置負方向ソフトウェアリミットオーバー	CNC 機能関連	SBCE-428
67850000Hex	指令位置オーバーフロー（アンダーフロー）発生中	CNC 機能関連	SBCE-428
67860000Hex	正方向限界入力中	CNC 機能関連	SBCE-428
67870000Hex	負方向限界入力中	CNC 機能関連	SBCE-428
67880000Hex	正方向ソフトウェアリミットオーバー	CNC 機能関連	SBCE-428
67890000Hex	負方向ソフトウェアリミットオーバー	CNC 機能関連	SBCE-428
678A0000Hex	インポジションチェック時間オーバー	CNC 機能関連	SBCE-428
678B0000Hex	位置偏差オーバー	CNC 機能関連	SBCE-428
678C0000Hex	位置偏差警告	CNC 機能関連	SBCE-428
678D0000Hex	指令位置オーバーフロー	CNC 機能関連	SBCE-428
678E0000Hex	指令位置アンダーフロー	CNC 機能関連	SBCE-428
678F0000Hex	フィードバック位置オーバーフロー	CNC 機能関連	SBCE-428
67900000Hex	フィードバック位置アンダーフロー	CNC 機能関連	SBCE-428
67910000Hex	位置偏差不正	CNC 機能関連	SBCE-428
67920000Hex	絶対値エンコーダ現在位置算出不可	CNC 機能関連	SBCE-428
67930000Hex	多軸協調動作中の原点未確定	CNC 機能関連	SBCE-428

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
67940000Hex	正方向ソフトウェアリミットオーバー中サイクルスタート指示	CNC 機能関連	SBCE-428
67950000Hex	負方向ソフトウェアリミットオーバー中サイクルスタート指示	CNC 機能関連	SBCE-428
67960000Hex	指令位置オーバーフロー(アンダーフロー)発生中サイクルスタート指示	CNC 機能関連	SBCE-428
67970000Hex	正方向限界入力中サイクルスタート指示	CNC 機能関連	SBCE-428
67980000Hex	負方向限界入力中サイクルスタート指示	CNC 機能関連	SBCE-428
67990000Hex	NC プログラム実行異常	CNC 機能関連	SBCE-428
68200000Hex	駆動禁止検出	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
68210000Hex	制御権解放異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
68220000Hex	異常停止入力	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
68230000Hex	ソフトウェアリミットオーバー	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
68370000Hex	SOPT 入力監視異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
68380000Hex	セーフティ機能異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
68390000Hex	SF 入力端子デュアルチャネル監視異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
683A0000Hex	SBC リレー診断異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
683B0000Hex	SOPT 入力端子外部接続機器異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
683C0000Hex	テスト出力端子過電流異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
683D0000Hex	テスト出力端子出力 ON 固着異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
683E0000Hex	SBC 出力端子過電流異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
683F0000Hex	SBC 出力端子出力 ON 固着異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
68400000Hex	IOV 電源電圧異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
68410000Hex	SBC 電源電圧異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
68420000Hex	監視制限値超過異常	サーボ 1S 関連	SBCE-438
70010000Hex	過去時刻指定	NX シリーズデジタル I/O ユニット関連	SBCA-407
74200000Hex	モーション制御周期オーバー	モーション制御機能関連	SBCA-438
74210000Hex	サーボ主回路電源オフ検出	モーション制御機能関連	SBCA-438
74220000Hex	サーボ主回路電源オフ状態	モーション制御命令関連	SBCA-438
74230000Hex	割り込み定寸位置決め･割り込み信号なし	モーション制御機能関連	SBCA-438
74240000Hex	原点復帰逆方向限界入力検出	モーション制御機能関連	SBCA-438
74250000Hex	原点復帰方向限界入力検出	モーション制御機能関連	SBCA-438
74260000Hex	原点復帰両方向限界入力検出	モーション制御機能関連	SBCA-438
74270000Hex	原点近傍･原点復帰逆方向限界入力検出	モーション制御機能関連	SBCA-438
74280000Hex	原点近傍･原点復帰方向限界入力検出	モーション制御機能関連	SBCA-438
74290000Hex	原点入力･原点復帰逆方向限界入力検出	モーション制御機能関連	SBCA-438
742A0000Hex	原点入力･原点復帰方向限界入力検出	モーション制御機能関連	SBCA-438
742B0000Hex	原点入力マスク量不正	モーション制御機能関連	SBCA-438

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
742C0000Hex	原点入力なし	モーション制御機能関連	SBCA-438
742D0000Hex	原点近傍入力なし	モーション制御機能関連	SBCA-438
742F0000Hex	スレーブ異常検知	モーション制御機能関連	SBCA-438
74300000Hex	軸グループ構成軸異常発生	モーション制御機能関連 NJ Robotics 機能関連	SBCA-438 SBCA-421
74320000Hex	スレーブ監視情報検知	モーション制御機能関連	SBCA-438
74330000Hex	MC 共通の異常発生中	モーション制御機能関連	SBCA-438
74340000Hex	ラッチ位置オーバーフロー	モーション制御機能関連	SBCA-438
74350000Hex	ラッチ位置アンダーフロー	モーション制御機能関連	SBCA-438
74360000Hex	主軸同期方向異常	モーション制御機能関連	SBCA-438
74370000Hex	サーボ ON 中スレーブ離脱	モーション制御機能関連	SBCA-438
74380000Hex	定寸距離オーバーフロー	モーション制御機能関連	SBCA-438
74390000Hex	サーボドライバの制御モード切替異常	モーション制御機能関連	SBCA-438
743A0000Hex	主軸位置読み出し異常	モーション制御機能関連	SBCA-438
743B0000Hex	補助軸位置読み出し異常	モーション制御機能関連	SBCA-438
743C0000Hex	カムテーブル保存命令実行不可	モーション制御機能関連	SBCA-438
743D0000Hex	同期指令不正	NX シリーズ位置インタフェースユニット関連	SBCE-374
743E0000Hex	位置偏差不正	NX シリーズ位置インタフェースユニット関連	SBCE-374
743F0000Hex	不正状態遷移	NX シリーズ位置インタフェースユニット関連	SBCE-374
74800000Hex	コマンド警告	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
74810000Hex	コマンド異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
74900000Hex	複数制御信号入力エラー	ファイバ同軸変位センサ ZW-CE1□関連	SDNE-703
74910000Hex	EXE 入力エラー	ファイバ同軸変位センサ ZW-CE1□関連	SDNE-703
74920000Hex	SYNC 入力エラー	ファイバ同軸変位センサ ZW-CE1□関連	SDNE-703
74930000Hex	TIMING 入力エラー	ファイバ同軸変位センサ ZW-CE1□関連	SDNE-703
74940000Hex	RESET 入力エラー	ファイバ同軸変位センサ ZW-CE1□関連	SDNE-703
74950000Hex	ZERO 入力エラー	ファイバ同軸変位センサ ZW-CE1□関連	SDNE-703
74960000Hex	ZEROCLR 入力エラー	ファイバ同軸変位センサ ZW-CE1□関連	SDNE-703
74A00000Hex	SF_Antivalent 異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
74A10000Hex	SF_EDM 異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
74A20000Hex	SF_EmergencyStop 異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
74A30000Hex	SF_EnableSwitch 異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
74A40000Hex	SF_Equivalent 異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
74A50000Hex	SF_ESPE 異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
74A60000Hex	SF_GuardLocking 異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
74A70000Hex	SF_GuardMonitoring 異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
74A80000Hex	SF_ModeSelector 異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
74A90000Hex	SF_MutingPar 異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
74AA0000Hex	SF_MutingPar_2Sensor 異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
74AB0000Hex	SF_MutingSeq 異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
74AC0000Hex	SF_OutControl 異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
74AD0000Hex	SF_SafetyRequest 異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
74AE0000Hex	SF_TestableSafetySensor 異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
74AF0000Hex	SF_TwoHandControlTypeII 異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
74B00000Hex	SF_TwoHandControlTypeIII 異常	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
77800000Hex	CNC 制御周期オーバー	CNC 機能関連	SBCE-428
77810000Hex	CNC プランナサービス周期オーバー	CNC 機能関連	SBCE-428
77820000Hex	CNC 座標系構成 CNC モータ異常発生	CNC 機能関連	SBCE-428
77830000Hex	CNC 共通の異常発生中	CNC 機能関連	SBCE-428
77840000Hex	サーボ主回路電源オフ状態	CNC 機能関連	SBCE-428
77850000Hex	サーボ主回路電源オフ検出	CNC 機能関連	SBCE-428
77860000Hex	スレーブ異常検知	CNC 機能関連	SBCE-428
77870000Hex	スレーブ監視情報検知	CNC 機能関連	SBCE-428
77880000Hex	サーボ ON 中スレーブ離脱	CNC 機能関連	SBCE-428
77890000Hex	原点復帰逆方向限界入力検出	CNC 機能関連	SBCE-428
778A0000Hex	原点復帰方向限界入力検出	CNC 機能関連	SBCE-428
778B0000Hex	原点復帰両方向限界入力検出	CNC 機能関連	SBCE-428
778C0000Hex	原点近傍･原点復帰逆方向限界入力検出	CNC 機能関連	SBCE-428
778D0000Hex	原点近傍･原点復帰方向限界入力検出	CNC 機能関連	SBCE-428
778E0000Hex	原点入力･原点復帰逆方向限界入力検出	CNC 機能関連	SBCE-428
778F0000Hex	原点入力･原点復帰方向限界入力検出	CNC 機能関連	SBCE-428
77900000Hex	原点入力マスク量不正	CNC 機能関連	SBCE-428
77910000Hex	原点入力なし	CNC 機能関連	SBCE-428
77920000Hex	原点近傍入力なし	CNC 機能関連	SBCE-428
78010000Hex	動作指令競合	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
78020000Hex	絶対値ステータス異常	サーボ G5 関連	SBCE-365
78080000Hex	TRIG 入力エラー	EtherCAT 対応 FQ-M シリーズ　位置決め専用視覚センサ関連	SDNB-706

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
780A0000Hex	シーンデータ異常	EtherCAT 対応 FQ-M シリーズ　位置決め専用視覚センサ関連	SDNB-706
780B0000Hex	モデルエラー	EtherCAT 対応 FQ-M シリーズ　位置決め専用視覚センサ関連	SDNB-706
780C0000Hex	ロギングエラー	EtherCAT 対応 FQ-M シリーズ　位置決め専用視覚センサ関連	SDNB-706
780D0000Hex	出力制御タイムアウト	EtherCAT 対応 FQ-M シリーズ　位置決め専用視覚センサ関連	SDNB-706
780E0000Hex	出力サイズ設定異常	EtherCAT 対応 FQ-M シリーズ　位置決め専用視覚センサ関連	SDNB-706
78190000Hex	画像ロギングディスク書込異常	FH シリーズ 画像処理システム関連	SDNB-714
781A0000Hex	設定データ転送異常	FH シリーズ 画像処理システム関連	SDNB-714
781B0000Hex	出力バッファ異常(EtherCAT)	FH シリーズ 画像処理システム関連	SDNB-714
78200000Hex	パルス出力過速度異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
78210000Hex	ブレーキインターロック異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
78220000Hex	コマンド警告	サーボ 1S 関連	SBCE-377
78230000Hex	コマンド異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
80200000Hex	NX ユニット I/O 通信異常	NX シリーズデジタル I/O ユニット関連、NX シリーズアナログ I/O ユニット関連、NX シリーズ位置インタフェースユニット関連、NX シリーズコミュニケーションインタフェースユニット関連、NX シリーズセーフティコントロールユニット関連、NX シリーズロードセル入力ユニット関連、NX シリーズ IO-Link マスタユニット関連、NX シリーズ温度調節ユニット関連	SBCA-407 SBCA-408 SBCA-440 SBCE-374 SBCA-422 SGFM-710 SBCA-439 SBCD-371 SGTD-748
80210000Hex	NX ユニット出力同期異常	NX シリーズデジタル I/O ユニット関連、NX シリーズアナログ I/O ユニット関連、NX シリーズ位置インタフェースユニット関連、NX シリーズロードセル入力ユニット関連	SBCA-407 SBCA-408 SBCE-374 SBCA-439

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
80220000Hex	NX メッセージ通信異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連、NX シリーズアナログ I/O ユニット関連、NX シリーズ位置インタフェースユニット関連、NX シリーズコミュニケーションインタフェースユニット関連、NX シリーズセーフティコントロールユニット関連、NX シリーズロードセル入力ユニット関連、NX シリーズ IO-Link マスタユニット関連、NX シリーズ温度調節ユニット関連	SBCD-361 SBCA-440 SBCE-374 SBCA-422 SGFM-710 SBCA-439 SBCD-371 SGTD-748
80230000Hex	NX メッセージ通信異常	コントローラ操作関連	SBCA-438
80240000Hex	NX ユニット時刻同期はずれ異常	NX シリーズデジタル I/O ユニット関連、NX シリーズアナログ I/O ユニット関連、NX シリーズ位置インタフェースユニット関連、NX シリーズコミュニケーションインタフェースユニット関連、NX シリーズロードセル入力ユニット関連、NX シリーズ IO-Link マスタユニット関連、NX シリーズ温度調節ユニット関連	SBCA-407 SBCA-408 SBCA-440 SBCE-374 SBCA-422 SBCA-439 SBCD-371 SGTD-748
80300000Hex	セーフティプロセスデータ通信タイムアウト	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
84030000Hex	DNS サーバ接続失敗	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
84040000Hex	NTP サーバ接続失敗	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
84050000Hex	受信バッファフルのためパケット廃棄	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
84060000Hex	リンクオフ検知	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
84070000Hex	タグデータリンクコネクション確立失敗	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
84080000Hex	タグデータリンクタイムアウト	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
84090000Hex	タグデータリンクコネクション確立タイムアウト	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
840A0000Hex	IP アドレス重複異常	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
840B0000Hex	BOOTP サーバ接続失敗	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
84200000Hex	リンクオフ異常	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
84210000Hex	ネットワーク構成異常	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
84220000Hex	ネットワーク構成照合異常	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
84230000Hex	スレーブ初期化異常	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
84280000Hex	スレーブアプリケーション異常	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
84290000Hex	プロセスデータ送信異常	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
842B0000Hex	プロセスデータ受信タイムアウト	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
842C0000Hex	プロセスデータ通信異常	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
842D0000Hex	EtherCAT メッセージ異常	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
842E0000Hex	EtherCAT フレーム受信なし異常	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
842F0000Hex	プロセスデータ入力値無効異常	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
84400000Hex	スレーブ通信異常	モーション制御機能関連	SBCA-438
84790000Hex	デバイスイベント（エラーレベル）	GX シリーズ EtherCAT スレーブ関連	SBCD-371 SBCD-385
847A0000Hex	IO-Link 通信異常	GX シリーズ EtherCAT スレーブ関連	SBCD-371 SBCD-385

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
847C0000Hex	デバイス構成照合異常	GX シリーズ EtherCAT スレーブ関連	SBCD-371 SBCD-385
84820000Hex	IO-Link デバイス構成情報作成	GX シリーズ EtherCAT スレーブ関連	SBCD-371 SBCD-385
84840000Hex	I/O ケーブル短絡	GX シリーズ EtherCAT スレーブ関連	SBCD-371 SBCD-385
84850000Hex	I/O 電源 ON 検知	GX シリーズ EtherCAT スレーブ関連	SBCD-371
84860000Hex	デバイスイベント（ワーニングレベル）	GX シリーズ EtherCAT スレーブ関連	SBCD-371 SBCD-385
84870000Hex	IO-Link 通信モジュール処理異常	GX シリーズ EtherCAT スレーブ関連	SBCD-371
848C0000Hex	デバイスイベント（エラーレベル）	NX シリーズ IO-Link マスタユニット関連	SBCD-371
848D0000Hex	IO-Link 通信異常	NX シリーズ IO-Link マスタユニット関連	SBCD-371
848F0000Hex	デバイス構成照合異常	NX シリーズ IO-Link マスタユニット関連	SBCD-371
84950000Hex	IO-Link デバイス構成情報作成	NX シリーズ IO-Link マスタユニット関連	SBCD-371
84970000Hex	I/O ケーブル短絡	NX シリーズ IO-Link マスタユニット関連	SBCD-371
84980000Hex	I/O 電源 ON 検知	NX シリーズ IO-Link マスタユニット関連	SBCD-371
84990000Hex	デバイスイベント（ワーニングレベル）	NX シリーズ IO-Link マスタユニット関連	SBCD-371
849A0000Hex	IO-Link 通信モジュール処理異常	NX シリーズ IO-Link マスタユニット関連	SBCD-371
84A00000Hex	SII 照合異常	GX シリーズ EtherCAT スレーブ関連	SBCD-350 SBCD-371 SBCD-385
84B00000Hex	EtherCAT 通信警告	サーボ G5 関連、G5 リニア関連、サーボ 1S 関連	SBCE-365 SBCE-366 SBCE-377
84B10000Hex	EtherCAT 状態遷移異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連、サーボ 1S 関連	SBCE-365 SBCE-366 SBCE-377 SBCE-438
84B20000Hex	EtherCAT 不正状態遷移異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連、サーボ 1S 関連	SBCE-365 SBCE-366 SBCE-377 SBCE-438
84B30000Hex	通信同期異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
84B40000Hex	同期異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連、サーボ 1S 関連	SBCE-365 SBCE-366 SBCE-377 SBCE-438
84B50000Hex	シンクマネージャウォッチドッグ異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連、サーボ 1S 関連	SBCE-365 SBCE-366 SBCE-377 SBCE-438
84B60000Hex	ESC 初期化異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連、サーボ 1S 関連	SBCE-365 SBCE-366 SBCE-377 SBCE-438

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
84B70000Hex	SII 照合異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連、サーボ 1S 関連	SBCE-365 SBCE-366 SBCE-377 SBCE-438
84B80000Hex	通信設定異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
84B90000Hex	同期割込み異常	サーボ G5 関連、G5 リニア関連、サーボ 1S 関連	SBCE-365 SBCE-366 SBCE-377 SBCE-438
84BA0000Hex	Bootstrap 状態遷移要求異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
84C00000Hex	NX ユニット通信タイムアウト	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
84C10000Hex	NX ユニット初期化異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
84C50000Hex	NX ユニット起動異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
84D00000Hex	SSI 通信異常	NX シリーズ位置インタフェースユニット関連	SBCE-374
84F00000Hex	NX バス I/O 通信停止	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
84F10000Hex	NX バス I/O 通信停止	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
85000000Hex	プロセスデータ WDT 異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
85010000Hex	同期割込異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
85020000Hex	同期異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
85030000Hex	通信同期異常	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
852C0000Hex	I/O 通信異常	CJ シリーズ EtherCAT スレーブユニット関連	SBCD-367
85400000Hex	内部バッファフルによるデータ破棄	NX シリーズコミュニケーションインタフェースユニット関連	SBCA-422
85410000Hex	パリティエラー	NX シリーズコミュニケーションインタフェースユニット関連	SBCA-422
85420000Hex	フレーミングエラー	NX シリーズコミュニケーションインタフェースユニット関連	SBCA-422
85430000Hex	オーバーランエラー	NX シリーズコミュニケーションインタフェースユニット関連	SBCA-422
85D00000Hex	IP アドレス重複異常	NX シリーズ EtherNet/IP ユニット関連	SBCD-382
85D10000Hex	BOOTP サーバ接続失敗	NX シリーズ EtherNet/IP ユニット関連	SBCD-382
85D40000Hex	受信バッファフルのためパケット廃棄	NX シリーズ EtherNet/IP ユニット関連	SBCD-382
85D50000Hex	リンクオフ検知	NX シリーズ EtherNet/IP ユニット関連	SBCD-382
87800000Hex	スレーブ通信異常	CNC 機能関連	SBCE-428
88080000Hex	PLC リンク通信異常	FH シリーズ 画像処理システム関連	SDNB-714
88100000Hex	通信同期異常	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
88120000Hex	セーフティ通信タイムアウト	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
90050000Hex	ユーザプログラム／コントローラ構成・設定のダウンロード	コントローラ操作関連	SBCA-438
90070000Hex	オンラインエディット転送	コントローラ操作関連	SBCA-438
90080000Hex	強制値リフレッシュのセット	コントローラ操作関連	SBCA-438
90090000Hex	強制値リフレッシュのリセット	コントローラ操作関連	SBCA-438
900A0000Hex	強制値リフレッシュの全解除	コントローラ操作関連	SBCA-438
900B0000Hex	メモリオールクリア	コントローラ操作関連	SBCA-438
900C0000Hex	イベントログのクリア	コントローラ操作関連	SBCA-438
90110000Hex	電源投入	コントローラ操作関連	SBCA-438
90120000Hex	電源断	コントローラ操作関連	SBCA-438
90130000Hex	運転開始	コントローラ操作関連	SBCA-438
90140000Hex	運転停止	コントローラ操作関連	SBCA-438
90150000Hex	リセット実行	コントローラ操作関連	SBCA-438
90160000Hex	ユーザプログラム実行用 ID 書込	コントローラ操作関連	SBCA-438
90180000Hex	発生中コントローラ異常の全解除	コントローラ操作関連	SBCA-438
90190000Hex	強制値リフレッシュの解除	コントローラ操作関連	SBCA-438
90230000Hex	強制シャットダウン	コントローラ操作関連	SBCA-438
90240000Hex	バックアップ開始	コントローラ操作関連	SBCA-438
90250000Hex	バックアップ完了	コントローラ操作関連	SBCA-438
90260000Hex	リストア開始	コントローラ操作関連	SBCA-438
90270000Hex	リストア完了	コントローラ操作関連	SBCA-438
90280000Hex	共有フォルダ認識完了	コントローラ操作関連	SBCA-438
90400000Hex	イベントログのクリア	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連、NX シリーズデジタル I/O ユニット関連、NX シリーズアナログ I/O ユニット関連、NX シリーズシステムユニット関連、NX シリーズ位置インタフェースユニット関連、NX シリーズコミュニケーションインタフェースユニット関連、NX シリーズセーフティコントロールユニット関連、NX シリーズロードセル入力ユニット関連、NX シリーズ IO-Link マスタユニット関連、NX シリーズ温度調節ユニット関連	SBCD-361 SBCA-407 SBCA-408 SBCA-440 SBCA-409 SBCE-374 SBCA-422 SGFM-710 SBCA-439 SBCD-371 SGTD-748
90420000Hex	リスタート実行	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
90430000Hex	メモリオールクリア	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連、NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SBCD-361 SGFM-710
90A00000Hex	ユニットリスタート	サーボ 1S 関連	SBCE-377
94010000Hex	タグデータリンク操作（ダウンロード開始）	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
94020000Hex	タグデータリンク操作（ダウンロード完了）	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
94030000Hex	タグデータリンク操作（起動停止）	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
94040000Hex	タグデータリンク操作（起動開始）	EtherNet/IP 関連	SBCA-438

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
94050000Hex	リンクオン検知	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
94060000Hex	通信ポートリスタート	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
94070000Hex	全タグデータリンク通信開始	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
94080000Hex	IP アドレス決定	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
94090000Hex	BOOTP クライアント起動	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
940A0000Hex	FTP サーバ起動	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
940B0000Hex	NTP クライアント起動	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
940C0000Hex	SNMP エージェント起動	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
94200000Hex	ブレンディングの中継速度到達までの移動量不足通知	モーション制御機能関連	SBCA-438
94210000Hex	MC 試運転画面からの異常解除実行	モーション制御機能関連	SBCA-438
94220000Hex	スレーブ異常コード確定	モーション制御機能関連	SBCA-438
94400000Hex	スレーブ離脱	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
94410000Hex	スレーブ再加入	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
94430000Hex	異常解除	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
94440000Hex	スレーブ無効化	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
94450000Hex	スレーブ有効化	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
94500000Hex	EtherCAT 診断･統計情報ログ機能開始	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
94510000Hex	EtherCAT 診断･統計情報ログ機能終了	EtherCAT マスタ関連	SBCA-438
94600000Hex	I/O チェック実行開始	NX シリーズ EtherCAT カプラユニット関連	SBCD-361
94D00000Hex	チューニングパラメータ更新	NX シリーズ温度調節ユニット関連	SGTD-748
94D10000Hex	関連パラメータ初期化	NX シリーズ温度調節ユニット関連	SGTD-748
94F00000Hex	チューニングパラメータ自動更新	NX シリーズ温度調節ユニット関連	SGTD-748
951E0000Hex	Sysmac Studio との通信接続タイムアウト	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
951F0000Hex	メモリオールクリアの受付拒否	NX シリーズセーフティコントロールユニット関連	SGFM-710
95700000Hex	OS の起動	コントローラ操作関連	SBCA-438
95710000Hex	OS の終了	コントローラ操作関連	SBCA-438
96440000Hex	リンクオン検知	NX シリーズ EtherNet/IP ユニット関連	SBCD-382
96450000Hex	通信ポートリスタート	EtherNet/IP 関連	SBCA-438
96470000Hex	IP アドレス決定	NX シリーズ EtherNet/IP ユニット関連	SBCD-382
96480000Hex	BOOTP クライアント起動	NX シリーズ EtherNet/IP ユニット関連	SBCD-382
964B0000Hex	SNMP エージェント起動	NX シリーズ EtherNet/IP ユニット関連	SBCD-382
96500000Hex	IP アドレス変更	NX シリーズ EtherNet/IP ユニット関連	SBCD-382
96510000Hex	SNMP 設定変更	NX シリーズ EtherNet/IP ユニット関連	SBCD-382
96520000Hex	サブネットマスク変更	NX シリーズ EtherNet/IP ユニット関連	SBCD-382
97800000Hex	スレーブ異常コード確定	CNC 機能関連	SBCE-428
97810000Hex	ソフトウェアリミット軌跡制限	CNC 機能関連	SBCE-428

イベントコード	イベント名	機能分類	参照先
97820000Hex	CNC 機能システム情報	CNC 機能関連	SBCE-428
97830000Hex	速度制御指令値飽和	CNC 機能関連	SBCE-428
98010000Hex	絶対値クリア	サーボ G5 関連	SBCE-365
98020000Hex	位置データ初期化	サーボ G5 関連、G5 リニア関連	SBCE-365 SBCE-366
98200000Hex	絶対値クリア	サーボ 1S 関連	SBCE-377 SBCE-438
98210000Hex	STO 検出	サーボ 1S 関連	SBCE-377
98220000Hex	メモリオールクリア	サーボ 1S 関連	SBCE-377
98230000Hex	モータ回転方向選択不一致	サーボ 1S 関連	SBCE-438
98240000Hex	イベントログクリア	サーボ 1S 関連	SBCE-377
98250000Hex	STO 検出	サーボ 1S 関連	SBCE-438

A-4　表示器のトラブルシュータの対応範囲

表示器のトラブルシュータの使用可否は、表示器の形式とシステムバージョンに依存します。
また、表示器のトラブルシュータが対象とするシステム構成要素は、トラブルシュータの機能ごとに異なります。

A-4-1　トラブルシュータを使用できる表示器

表示器のトラブルシュータの使用可否は、表示器の形式とシステムバージョンに依存します。

● NA シリーズ表示器

トラブルシュータを使用可能な表示器の形式を以下に示します。

機種	形式
NA5	形 NA5-□

前記形式のシステムバージョンによるトラブルシュータの使用可否を以下に示します。

表示器のシステムバージョン	使用可否
Ver. 1.02 以降	使用可
Ver. 1.01 以前	表示器にトラブルシュータなし

● NS シリーズ表示器

トラブルシュータを使用可能な表示器の形式を以下に示します。

機種	形式
NS8/10/12/15	形 NS□-T□01-V2（-V2 ハード、Ethernet ポート付き）
NS5	形 NS5-□Q11-V2（メモリ拡張版、Ethernet ポート付き）
NSJ8/10/12	全形式
NSJ5	形 NSJ5-□Q11-□（メモリ拡張版、Ethernet ポート付き）

前記形式のシステムバージョンによるトラブルシュータの使用可否を以下に示します。

表示器のシステムバージョン	使用可否
Ver. 8.9 以降	使用可
Ver. 8.5 から Ver. 8.8	使用不可
Ver. 8.4 以前	表示器にトラブルシュータなし

A-4-2　トラブルシュータが対象とするシステム構成要素

システム構成要素ごとに、表示器で使用できるトラブルシュータ機能が異なります。
表示器のトラブルシュータが対象とするシステム構成要素については、NA シリーズ表示器、NS シリーズ表示器でそれぞれ以下のマニュアルを参照してください。

- 『プログラマブルターミナル NA シリーズ ユーザーズマニュアル ハードウェア編(SBSA-545)』
- 『プログラマブルターミナル NS シリーズ プログラミングマニュアル(SBSA-512)』

A-5 Windows での異常の確認

Windows 上での、NY シリーズ産業用 PC の異常および Windows の異常の確認方法について説明します。異常が発生している場合は、必要な処置を行ってください。

A-5-1 Industrial PC Support Utility

Industrial PC Support Utility で、NY シリーズ産業用 PC の状態を確認することができます。



参考

Industrial PC Support Utility の詳細については、『NY シリーズ 産業用パネル型 PC／産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル セットアップ編（SBCA-441)』を参照してください。

［システム状態］タブ

Industrial PC Support Utility の［システム状態］タブで確認できる異常と処置は次のとおりです。

項目	異常	異常処置
内部温度	内部温度が既定値を超えている	使用周囲温度が既定値以下になるように、周囲環境を整備してください
ファン回転数	ファンの回転数が低下している	ファンの動作を妨げる障害物がある場合は、障害物を取り除いてください。障害物がないにもかかわらず回転数が低下している場合は、ファンを交換してください
ファン回転状況	ファン回転状況 Low revolution speed と表示されている	
バッテリ状況	バッテリ電圧が低下している	バッテリを交換してください

ファンおよびバッテリの交換方法については、『NY シリーズ 産業用ボックス型 PC ユーザーズマニュアル ハードウェア編(SBCA-434)』または『NY シリーズ 産業用パネル型 PC ユーザーズマニュアル ハードウェア編(SBCA-435)』を参照してください。

［コントローラ状態］タブ

Industrial PC Support Utility の［コントローラ状態］タブでは、コントローラ異常および EtherNet/IP ポートの異常状態を確認できます。「1-3-2 コントローラが動作できる異常の確認方法 (P.1-18)」を参照してください。

A-5-2 Windows の問題および異常への処置

Windows で発生した問題および異常は、Windows のアクション センター、ポップアップウィンドウなどにより通知されます。また、Windows のイベントは Windows のイベント ビューアーで確認することができます。

Windows のアクション センター

Windows のアクション センターは、Windows のセキュリティとメンテナンスの問題を示します。警告や異常が表示された場合は、対策を実施してください。

Windows のポップアップウィンドウ

Windows のポップアップウィンドウは、Windows の問題に関する情報を示します。
メッセージが表示された場合は、対策を実施してください。

●「情報の損失を防ぐためにプログラムを終了してください」と表示された場合の対処方法

アプリケーションや更新を追加すると、Windows のメモリが不足することがあります。
メモリ不足の場合、“情報の損失を防ぐためにプログラムを終了してください”というメッセージが表示されます。
この問題を解決するには、ページングファイルサイズを増やします。

ページングファイルサイズを増やすには、以下の手順に従います。

1 **Windows の検索ボックスに「システムの詳細設定」と入力します。**

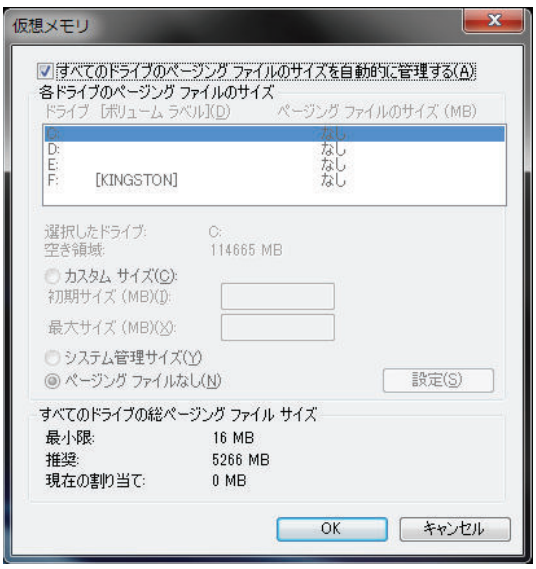
2 **［システムの詳細設定の表示］を選択します。**
Windows システムのプロパティの［詳細設定］タブページが表示されます。

3 **［パフォーマンス］グループで［設定］ボタンを選択します。**
［パフォーマンス オプション］ウィンドウが表示されます。

4 **［詳細設定］タブページを選択します。**

5 **［仮想メモリ］グループで［変更］ボタンを選択します。**

6 **［すべてのドライブのページングファイルのサイズを自動的に管理する］チェックボックスをオンにします。**



7 **［OK］ボタンを選択して設定を保存します。**

安全上の要点

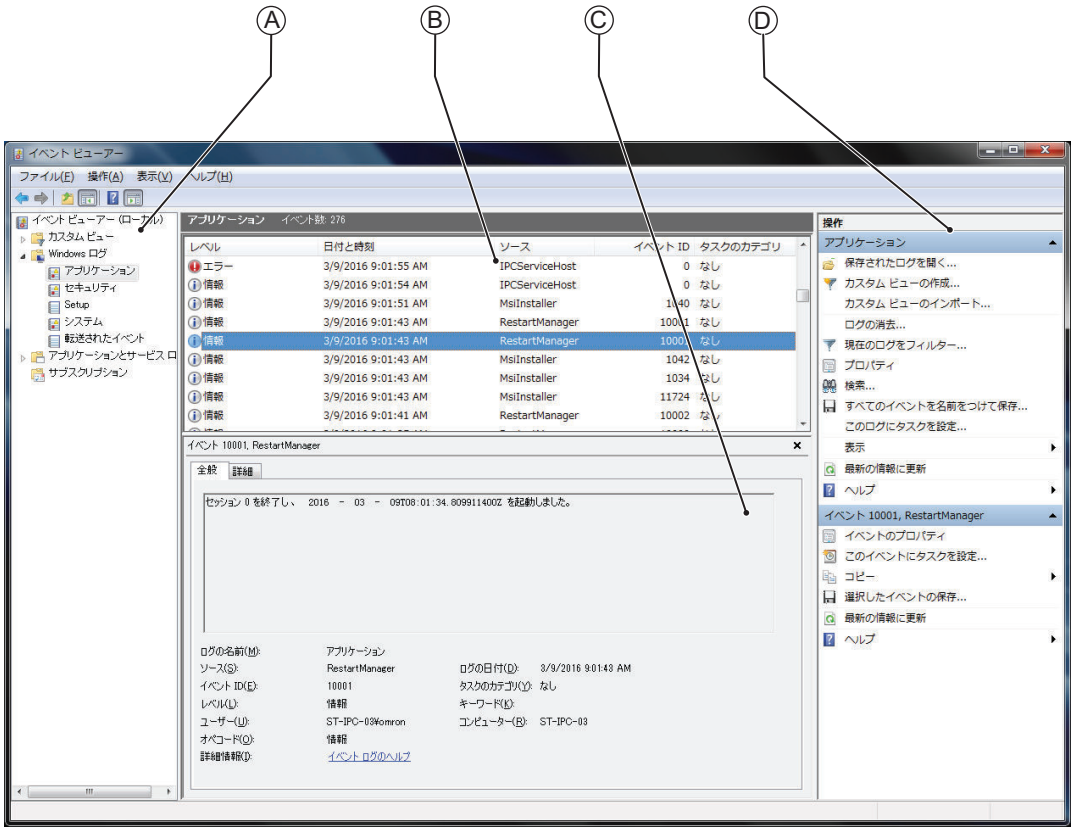
仮想メモリの設定は、システムの性能に影響する場合があります。ソフトウェアのインストールや Windows アップデートした後にページングファイルは、無効に設定してください。

Windows のイベント ビューアー

Windows のイベント ビューアーには、Windows で記録されたイベントが表示されます。
Windows および Windows 上のプログラムのトラブルシュートに役立ちます。

1 **Windows の検索ボックスに「イベント」と入力します。**

2 **［イベントログの表示］を選択します。**
イベント ビューアーが開きます。



項目	項目説明
(A)	コンソールツリー
(B)	イベントの一覧
(C)	イベントの詳細
(D)	操作の一覧

3 **選択ツリーで［Windows ログ］を展開し、［アプリケーション］を選択します。**
イベントリストにイベントが表示されます。

4 **見出しの［ソース］を選択して、イベントメッセージをアプリケーションごとに並べ替えます。**

5 **調べたいイベントまでスクロールします。**

産業用 PC のイベントは“IPC”で始まります。

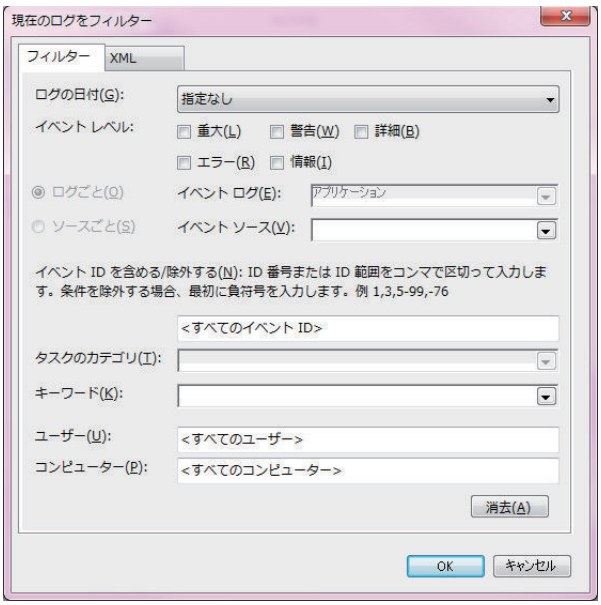
6 **イベントを選択して、イベント詳細ウィンドウに詳細を表示したり、操作ウィンドウでアクションを実行したりします。**

● イベントのフィルタリングおよびイベント詳細

以下の手順では、Windows のイベントログでのイベントのフィルタリング方法を説明します。
イベントをフィルタリングするには以下の手順に従ってください。

1 **Windows のイベント ビューアーを開きます。**

2 **［操作の一覧］にある［現在のログをフィルター］を選択します。**
［現在のログをフィルター］ページが開きます。



3 **必要なフィルタを入力し、［OK］を選択します。**
イベントビューアーのイベントの一覧に、フィルタリングされたイベントが表示されます。

4 **イベントの一覧からイベントを選択します。**
イベント ビューアーのイベント詳細部にそのイベントの詳細が表示されます。

フィルタリングされた各イベントを詳細を含めて確認できます。

Windows のブルースクリーン

Windows がクラッシュすると、ブルースクリーンが表示されます。
ブルースクリーンが繰り返し表示される場合の対処方法は以下のとおりです。

1 **Windows の最新の更新をインストールします。**

2 **最新のデバイスドライバをインストールします。**

3 **システムに変更を加えた場合は、最近行ったハードウェアの変更およびドライバの更新を元に戻してから、システムを最新の動作状態にロールバックします。**

参考

詳細については、
http://windows.microsoft.com/ja-JP/windows7/Resolving-stop-blue-screen-errors-in-Windows-7、
https://support.microsoft.com/ja-jp/help/14238/windows-10-troubleshoot-blue-screen-errors を参照してください。

I

索引

索引

Numerics

1S シリーズ....A-63

C

CIP 通信異常....1-28
CPU 異常....2-4
CPU リセット....2-4

E

E3NW-ECT....A-92
E3X....A-91
ErrorID
　基本命令....3-13, 3-84
　モーション制御命令....3-217, 3-266
EtherCAT 異常解除....2-15
EtherCAT 異常ステータス取得....1-20, 2-14
EtherCAT スレーブ異常....1-30
EtherCAT マスタ異常....1-30
EtherNet/IP 異常ステータス取得....1-20, 2-14

F

FH シリーズ....A-88
FQ-M シリーズ....A-90

G

G5 シリーズ....A-75
GetECError（EtherCAT 異常ステータス取得）1-20, 2-14
GetEIPError（EtherNet/IP 異常ステータス取得）....1-20, 2-14
GetMCError（モーション制御異常ステータス取得）....1-20, 2-14
GetPLCError（PLC 異常ステータス取得）....1-20, 2-14
GX シリーズ....A-61

I

Industrial PC Support Utility....A-136

L

LED....1-5, 1-18

M

MC 共通の異常....1-24
MX2／RX シリーズ....A-87

N

NX シリーズ EtherCAT カプラユニット....A-16
NX シリーズ IO-Linik マスタユニット....A-54
NX シリーズアナログ I/O ユニット....A-23
NX シリーズ位置インタフェースユニット....A-34
NX シリーズ温度調節ユニット....A-57
NX シリーズコミュニケーションインタフェースユニット....A-37
NX シリーズシステムユニット....A-33
NX シリーズセーフティ CPU ユニット....A-40
NX シリーズセーフティ I/O ユニット....A-48
NX シリーズセーフティコントロールユニット..A-40, A-48
NX シリーズデジタル I/O ユニット....A-20
NX シリーズロードセル入力ユニット....A-51

P

PLC 異常解除....2-15
PLC 異常ステータス取得....1-20, 2-14

R

ResetECError（EtherCAT 異常解除）....2-15
ResetMCError（モーション制御異常解除）....2-15
ResetPLCError（PLC 異常解除）....2-15

T

TCP アプリ異常....1-28

Z

ZW-CE1....A-93

あ

アクション センター....A-136

い

異常解除命令....2-14
異常コード....1-17
異常ステータス取得命令....1-20, 2-14
異常ステータス変数....1-20, 2-15
異常の解除....1-22
異常の確認....1-7, 1-18, 2-15
異常の確認と解除....2-6, 2-11, 2-14
一般情報....1-11
イベント....1-2
イベントコード....1-16, 3-4
イベントの日時....1-10
イベント発生源....1-10
イベント発生源詳細....1-10
イベント ビューアー....A-138
イベント名....3-4
イベントログ....1-8

え

エラーコード....1-17

基本命令..... 3-13, 3-84
モーション制御命令..... 3-217, 3-266

お

オンライン接続.....2-16

か

形 NX-AD□□□□.....A-23
形 NX-CIF□□□.....A-37
形 NX-DA□□□□.....A-23
形 NX-EC0□□□..... A-34
形 NX-ECC□□□.....A-16
形 NX-ECS□□□..... A-34
形 NX-HB□□□□.....A-23
形 NX-ID□□□□.....A-20
形 NX-ILM□□□.....A-54
形 NX-OC□□□□..... A-20
形 NX-OD□□□□..... A-20
形 NX-PC0□□□.....A-33
形 NX-PD1□□□.....A-33
形 NX-PF0□□□..... A-33
形 NX-PG0□□□.....A-34
形 NX-RS□□□□.....A-51
形 NX-SI□□□□.....A-48
形 NX-SL3□□□..... A-40
形 NX-SL5□□□..... A-40
形 NX-SO□□□□.....A-48
形 NX-TBX01..... A-33
形 NX-TC□□□□.....A-57
形 NX-TS□□□□..... A-23
監視情報..... 1-11

け

軽度フォールトレベル..... 1-11
検出タイミング..... 3-4

こ

コントローラ異常.....1-11
コントローライベント.....1-8
コントローラが動作できない異常..... 1-4, 1-7, 2-4
コントローラが動作できる異常..... 1-4, 1-8, 2-6
コントローラ情報.....1-11

さ

再発防止.....3-4
産業用 PC システムブート中の異常.....2-4

し

軸グループの異常..... 1-24
軸の異常..... 1-24
システム初期化異常.....2-5
システム定義変数..... 1-20, 2-15
重要度..... 1-11, 3-4
処置対策.....3-4

す

推定原因.....3-4

せ

生産情報.....17
セキュリティ関連.....3-209
全停止フォールトレベル..... 1-11, 1-15

そ

その他のトラブルと処置.....3-362

つ

通信ポート異常..... 1-28, 1-30

て

電源部異常.....2-4

と

トラブルシュータ..... 1-19, 2-11, A-134
トラブルシュート機能..... 1-19, 2-6

な

内部温度..... A-136
内部通信ポート異常..... 1-28

は

バックアップ機能.....3-365
発生源..... 1-24, 1-30
発生源詳細.....3-4
発生要因.....3-4
バッテリ状況.....A-136
バージョン.....16

ひ

表示器..... A-134

ふ

ファン回転状況.....A-136
ファン回転数.....A-136
付属情報.....3-4
復旧方法.....3-4
部分停止フォールトレベル.....1-11
ブルースクリーン..... A-139

め

メモリ不足.....A-137

も

モーション制御異常解除 2-15
モーション制御異常ステータス取得..... 1-20, 2-14

ゆ

ユーザイベント..... 1-8

り

リストア機能..... 3-366

ろ

ログカテゴリ..... 3-4

オムロン株式会社 インダストリアルオートメーションビジネスカンパニー

製品に関するお問い合わせ先

お客様相談室

フリー通話 **0120-919-066**（クイック　オムロン）

携帯電話の場合、

055-982-5015（有料）をご利用ください。

受付時間：9:00～17:00（土・日・12/31～1/3を除く）

オムロンFAクイックチャット

www.fa.omron.co.jp/contact/tech/chat/

技術相談員にチャットでお問い合わせいただけます。（I-Webメンバーズ限定）

受付時間：平日9:00～12:00 / 13:00～17:00（土日祝日・年末年始・当社休業日を除く）

※受付時間、営業日は変更の可能性がございます。最新情報はリンク先をご確認ください。

その他のお問い合わせ：納期・価格・サンプル・仕様書は貴社のお取引先、または貴社担当オムロン販売員にご相談ください。オムロン制御機器販売店やオムロン販売拠点は、Webページでご案内しています。

オムロン制御機器の最新情報をご覧いただけます。緊急時のご購入にもご利用ください。 **www.fa.omron.co.jp**

●本誌に記載のない条件や環境での使用、および原子力制御・鉄道・航空・車両・燃焼装置・医療機器・娯楽機械・安全機器、その他人命や財産に大きな影響が予測されるなど、特に安全性が要求される用途に使用される際には、当社の意図した特別な商品用途の場合や特別の合意がある場合を除き、当社は当社商品に対して一切保証をいたしません。

●本製品の内、外国為替及び外国貿易法に定める輸出許可、承認対象貨物（又は技術）に該当するものを輸出（又は非居住者に提供）する場合は同法に基づく輸出許可、承認（又は役務取引許可）が必要です。

オムロン商品のご用命は

Man. No. SBCA-438H　2025年10月現在

©OMRON Corporation 2016-2025 All Rights Reserved.
お断りなく仕様などを変更することがありますのでご了承ください