

マシンオートメーションコントローラ NXシリーズ

汎用Ethernet (TCP/IP) 通信接続ガイド

スマートカメラ
F430-F シリーズ編

Network
Connection
Guide

著作権・商標について

スクリーンショットはマイクロソフトの許可を得て使用しています。

Windows は米国 Microsoft Corporation の米国およびその他の国における登録商標です。

ODVA、EtherNet/IP™ は、ODVA の商標です。

Sysmac はオムロン株式会社製 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。

本資料に記載されている会社名・製品名は、それぞれ各社の商標または登録商標です。

目 次

1. 関連マニュアル	1
2. 用語と定義	2
3. 注意事項	3
4. 概要	4
5. 対象製品と対象ツール	5
5.1. 対象製品	5
5.2. デバイス構成	6
6. Ethernet の設定内容	8
6.1. Ethernet 通信設定	8
6.2. 通信接続確認例	9
7. 接続手順	10
7.1. 作業の流れ	10
7.2. スマートカメラの設定	11
7.3. コントローラの設定	17
7.4. 接続状態確認	23
8. 初期化方法	26
8.1. コントローラ	26
8.2. スマートカメラ	27
9. プロジェクトファイル	28
9.1. 概要	28
9.2. 相手機器コマンド	32
9.3. 異常判断処理	34
9.4. 使用変数	36
9.5. プログラム（ST 言語）	40
9.6. タイムチャート	57
9.7. 異常処理	63
10. 改訂履歴	67

1. 関連マニュアル

システムを安全にご使用いただくため、システムを構成する機器・装置のマニュアルや取扱説明書などを必ず入手し、「安全上のご注意」「安全上の要点」など安全に関する注意事項を含め、内容を確認のうえ使用してください。

本資料に関連するオムロン株式会社（以下、オムロン）のマニュアルは以下のとおりです。

Man.No.	形式	マニュアル名称
SBCA-418	NX シリーズ	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-462	NX シリーズ	NX シリーズ 形 NX102 CPU ユニット ユーザーズマニュアル ハードウェア編
SBCA-448	NX シリーズ	NX シリーズ 形 NX1P2 CPU ユニット ユーザーズマニュアル ハードウェア編
SBCA-467	NJ/NX シリーズ	NJ/NX シリーズ CPU ユニット ユーザーズマニュアル ソフトウェア編
SBCD-377	NJ/NX シリーズ	NJ/NX シリーズ CPU ユニット内蔵 EtherNet/IP ポート ユーザーズマニュアル
SBCA-470	形 SYSMAC-SE2□□□	Sysmac Studio Version 1 オペレーションマニュアル
SBCA-468	NJ/NX シリーズ	NJ/NX シリーズ コマンドリファレンスマニュアル (基本編)
SDNC-746	F430-F シリーズ	スマートカメラ F430-F シリーズ ユーザーズマニュアル
SDNC-748	F430-F シリーズ	スマートカメラ F430-F シリーズ ユーザーズマニュアル 通信設定編

2. 用語と定義

本資料で使用する用語と定義を以下に示します。

用語	説明・定義
IP アドレス	Ethernet では、IP アドレスを使用して通信を行います。 IP アドレス（インターネットプロトコルアドレス）は、Ethernet 上のノード（ホストコンピュータ、コントローラなど）を識別するためのアドレスです。 IP アドレスは、重複しないように設定や管理を行う必要があります。
ソケット	ソケットは、TCP または UDP の機能をユーザプログラムから直接利用するためのインタフェースです。 NJ/NX シリーズマシンオートメーションコントローラでは、標準搭載のソケットサービス用命令を使用してソケット通信を行います。 ソケットサービスを使用するには、相手ノードとの間でコネクションの確立と切断が必要です。本資料では、確立処理を「ソケットオープン」または「TCP オープン」と、切断処理を「ソケットクローズ」または「クローズ」といいます。 ソケットサービスにより、相手ノードと任意のデータの送受信ができます。
Active と Passive	TCP ソケットのコネクション開設時、各ノードでオープン処理が実行されます。 このときノードがサーバになるか、クライアントになるかによって、オープンの方法が異なります。 本資料では、サーバとしてオープンする場合の処理を「Passive オープン」と、クライアントとしてオープンする場合の処理を「Active オープン」または「オープン処理(Active)」といいます。
keep-alive 機能	TCP/IP のソケットサービスにおいて相手ノード（サーバまたはクライアント）との間で、設定した時間以上に通信しない状態が継続すると、keep-alive の通信フレームを使用して相手ノードとの接続状態を確認します。 応答がなければ、一定間隔で確認を実施し、すべての確認に応答がなければ、コネクションを切断します。
linger 機能	TCP ソケットクローズ時に RST データを送信してポート No. 開放までの時間を待たずに、即座に同じポート No. によるオープン処理を可能にする TCP ソケットのオプションです。 linger オプションを指定しない場合、TCP クローズ時に FIN データを発行し、その後の約 1 分間で相手ノードとの間で送達確認などの終了管理を行います。このため、同じポート No. の TCP ソケットを即座に使用できないことがあります。

3. 注意事項

- (1) 実際のシステム構築に際しては、システムを構成する各機器・装置の仕様をご確認のうえ、定格・性能に対し余裕を持った使い方をし、万一故障があっても危険を最小にする安全回路などの安全対策を講じてください。
- (2) システムを安全にご使用いただくため、システムを構成する各機器・装置のマニュアルや取扱説明書などを入手し、「安全上のご注意」「安全上の要点」など安全に関する注意事項を含め、内容を確認のうえ使用してください。
- (3) システムが適合すべき規格・法規または規制に関しては、お客様自身でご確認ください。
- (4) 本資料の一部または全部を、オムロン株式会社の許可なしに複写、複製、再配布することを禁じます。
- (5) 本資料の記載内容は、2020 年 1 月時点のものです。
本資料の記載内容は、改良のため予告なく変更されることがあります。

本資料で使われているマークには、次のような意味があります。

 警告	正しい取り扱いをしなければ、この危険のために、軽傷・中程度の傷害を負ったり万一の場合には重傷や死亡に至ったりする恐れがあります。また、同様に重大な物的損害をもたらす恐れがあります。
---	---

 注意	正しい取り扱いをしなければ、この危険のために、時に軽傷・中程度の傷害を負ったり、あるいは物的損害を受けたりする恐れがあります。
---	--



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、使用するうえで参考となる内容について説明しています。

図記号の説明



●記号は、強制を意味しています。
具体的な内容は、●の中と文章で示します。
左図の場合は、「一般的な指示」を表します。

4. 概要

本資料は、オムロン株式会社（以下、オムロン）製スマートカメラ（F430-F シリーズ）を、マシンオートメーションコントローラ NX シリーズ（以下、コントローラ）と、Ethernet で接続する手順とその確認方法をまとめたものです。

あらかじめ準備されたプロジェクトファイルの Ethernet 通信設定を通して、設定手順と設定時のポイントを理解することにより、Ethernet 通信接続することができます。

本プロジェクトファイルでは、スマートカメラに対して検査トリガコマンドの送信と出力データの受信により、Ethernet の接続確認を行います。

オムロンより「Sysmac Studio プロジェクトファイル」の最新ファイルを事前に準備してください。

名称	ファイル名	バージョン
Sysmac Studio プロジェクト ファイル（拡張子：SMC2）	OMRON_F430_NX_ETN(TCP) _V100.SMC2	Ver.1.00

注意

本資料は、当該機器の通信接続に必要なとなる配線方法および通信設定の内容とその設定手順について説明することを目的としており、本資料で使用するプログラムは、その接続作業が正しく行われたことを確認（接続確認）するために作成されたものです。恒常的に現場で利用されることを前提に作成されたプログラムではありませんので、機能面や性能面については十分に考慮されていません。実際のシステムを構築される場合には、本資料に掲載の配線方法や通信設定の内容と設定手順を参考にいただき、プログラムについてはお客様の目的に応じたものを新規に設計していただく必要があります。



5. 対象製品と対象ツール

5.1. 対象製品

接続を保証する対象機器は以下のとおりです。

メーカー	名称	形式	バージョン
オムロン	NX シリーズ CPU ユニット	形 NX701-□□□□	5.2. 項 で 記載したバージョン以降
		形 NX102-□□□□	
		形 NX1P2-□□□□	
オムロン	スマートカメラ	形 F430-F□□□□□□□-□□□	



参考

本資料は機器の通信接続確立までの手順について記載したものであって、機器個別の操作や設置および配線方法に関しては記載しておりません。

上記製品（通信接続手順以外）の詳細に関しましては、対象製品の取扱説明書を参照するか、オムロンまでお問い合わせください。



参考

本資料では、上記対象機器の中から 5.2.項に記載された機器を使用し接続確認を行っています。上記対象機器の中で、5.2.項に記載されていない機器を使用する場合は、本資料の内容を参考に接続確認を行ってください。



使用上の注意

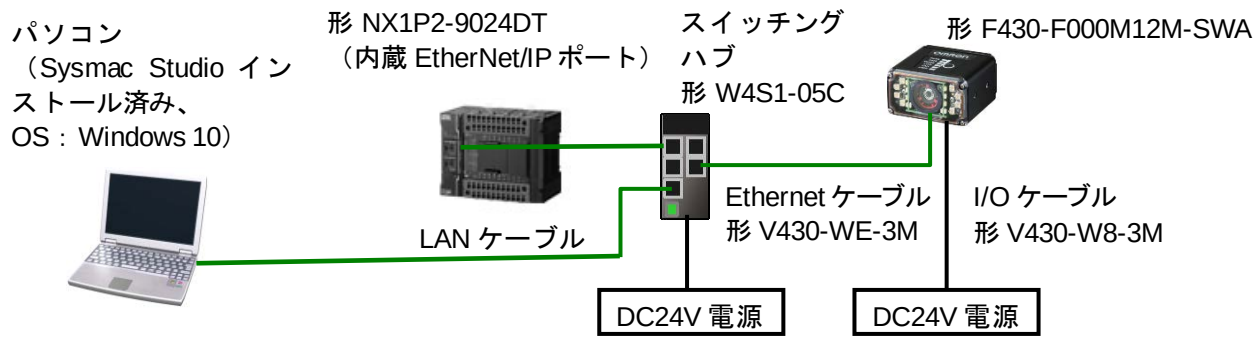
本資料の接続手順および接続確認では、上記対象機器の中から 5.2.項に記載された形式およびバージョンの機器を使用しています。

5.2 項に記載されたバージョンより古いバージョンの機器は使用できません。

上記対象機器の中から 5.2.項に記載されていない形式、あるいは 5.2.項に記載されているバージョンより新しいバージョンの機器を使用する場合は、取扱説明書などにより仕様上の差異を確認のうえ、作業を行ってください。

5.2. デバイス構成

本資料の接続手順を再現するための構成機器は以下のとおりです。



メーカ	名称	形式	バージョン
オムロン	NX シリーズ CPU ユニット (内蔵 EtherNet/IP ポート)	形 NX1P2-9024DT	Ver.1.16
オムロン	スイッチングハブ	形 W4S1-05C	
オムロン	Sysmac Studio	形 SYSMAC-SE2□□□	Ver.1.29
オムロン	Sysmac Studio プロジェクトファイル	OMRON_F430_NX_ETN(TCP)_V100.smc2	1
—	パソコン(OS : Windows 10)	—	
—	LAN ケーブル (Ethernet カテゴリ 5 以上の STP (シールドツイストペア) ケーブル)	—	
オムロン	スマートカメラ	形 F430-F000M12M-SWA	Ver.5.2.0
オムロン	I/O ケーブル	形 V430-W8-3M	
オムロン	Ethernet ケーブル	形 V430-WE-3M	
—	DC24V 電源 (スマートカメラ)	—	

 使用上の注意

オムロン株式会社より「Sysmac Studio プロジェクトファイル」の最新ファイルを事前に準備してください。

(ファイルの入手については、オムロン株式会社までお問い合わせください)

 参考

構成機器、バージョンが異なる場合再現できないことがあります。構成、形式、バージョンを確認のうえ、お客様の構成と異なる場合は、オムロンまでお問い合わせください。

 参考

本資料ではコントローラとの接続に USB を使用します。USB ドライバのインストールについては、「Sysmac Studio Version1.0 オペレーションマニュアル」(SBCA-470)の「付録 A-1 USB ケーブルで直接接続する場合のドライバのインストール方法」を参照してください。

**参考**

DC24V 電源（スイッチングハブ用）に使用可能な電源仕様は、「産業用スイッチングハブ W4S1 シリーズ ユーザーズマニュアル」(0969584-7)を参照してください。

**参考**

DC24V 電源（スマートカメラ）に使用可能な電源仕様は、「スマートカメラ F430-F シリーズ ユーザーズマニュアル」(SDNC-746)を参照してください。

6. Ethernet の設定内容

本資料で設定する通信パラメータおよび変数名などの仕様を示します。



参考

本資料および本プロジェクトファイルでは、本章に記載されている設定およびコマンドのみの動作が可能です。本設定以外の通信を行うためには、プロジェクトファイルの改造が必要です。

6.1. Ethernet 通信設定

Ethernet 通信を行うための設定は、以下になります。

6.1.1. 設定用パソコンとスマートカメラの通信設定

本資料では、設定用パソコンによるスマートカメラの設定手順を、下表の設定内容を例にとって説明します。

設定項目	設定用パソコン	スマートカメラ
IP アドレス	192.168.188.100	192.168.188.2 (初期値)
サブネットマスク	255.255.0.0	255.255.0.0 (初期値)
ゲートウェイ	空欄 (初期値)	0.0.0.0 (初期値)

※本資料では、同一セグメント内の接続のため、ゲートウェイの設定は不要です。

6.1.2. Ethernet ユニットとスマートカメラの通信設定

Ethernet ユニットとスマートカメラの接続手順を、下表の設定内容を例にとって説明します。

設定項目	形 NX1P2-9024DT (内蔵 EtherNet/IP ポート)	スマートカメラ
IP アドレス	192.168.188.1	192.168.188.2 (初期値)
サブネットマスク	255.255.0.0	255.255.0.0 (初期値)
ゲートウェイ	-	0.0.0.0 (初期値)
ポート番号	(ソフトウェア部品で設定)	49211 (初期値)

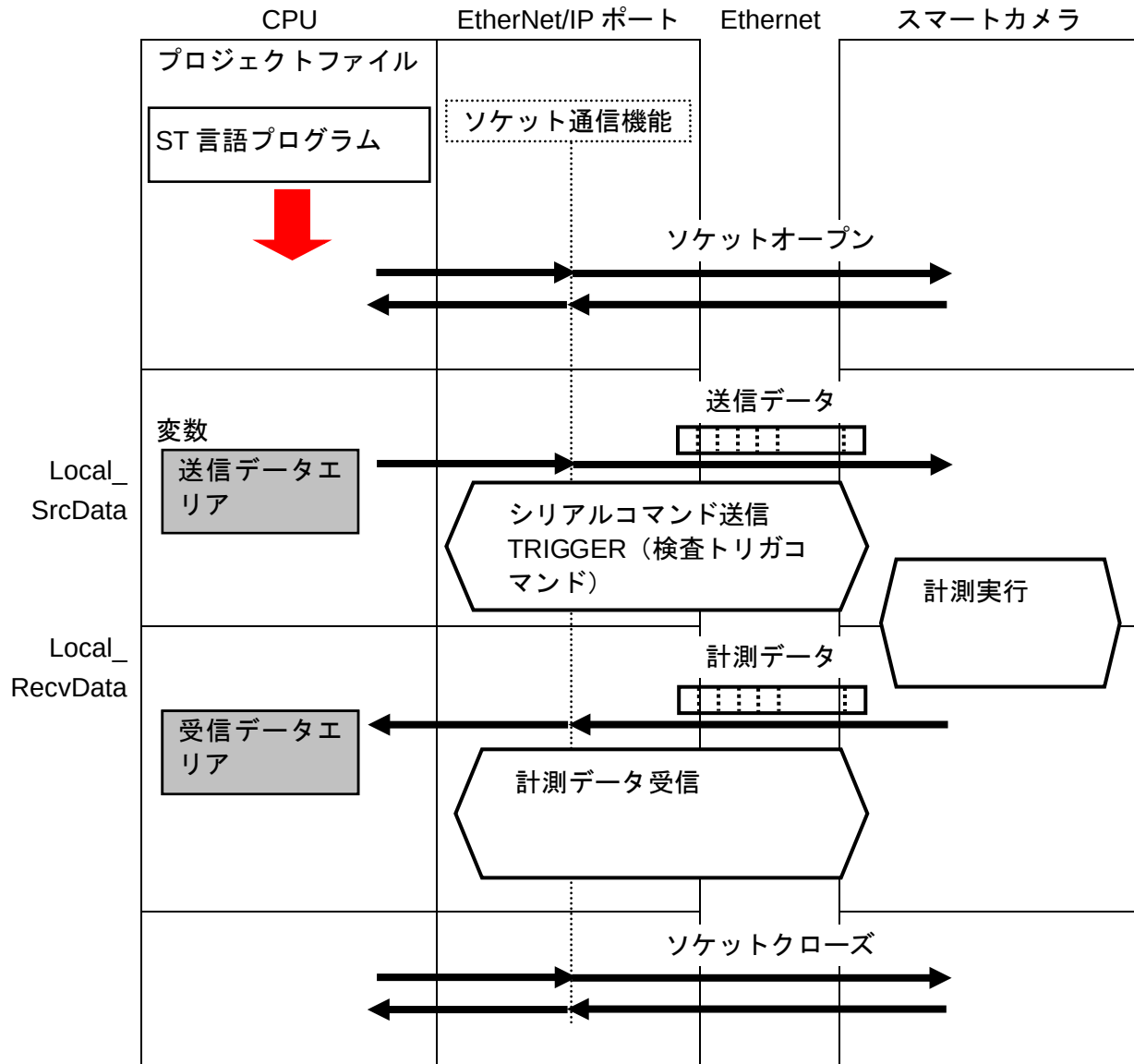
※本資料では、同一セグメント内の接続のため、ゲートウェイの設定は不要です。

6.2. 通信接続確認例

本資料では、ストラクチャード・テキスト（以下、ST）言語によるプログラムで、コントローラからスマートカメラに対して「ソケットオープン」、「送受信」、「ソケットクローズ」を実行する場合を例とします。

コントローラは、スマートカメラに対し「検査トリガコマンド」を送信します。スマートカメラはコントローラに対し、出力データを送信します。

動作概要を以下に示します。



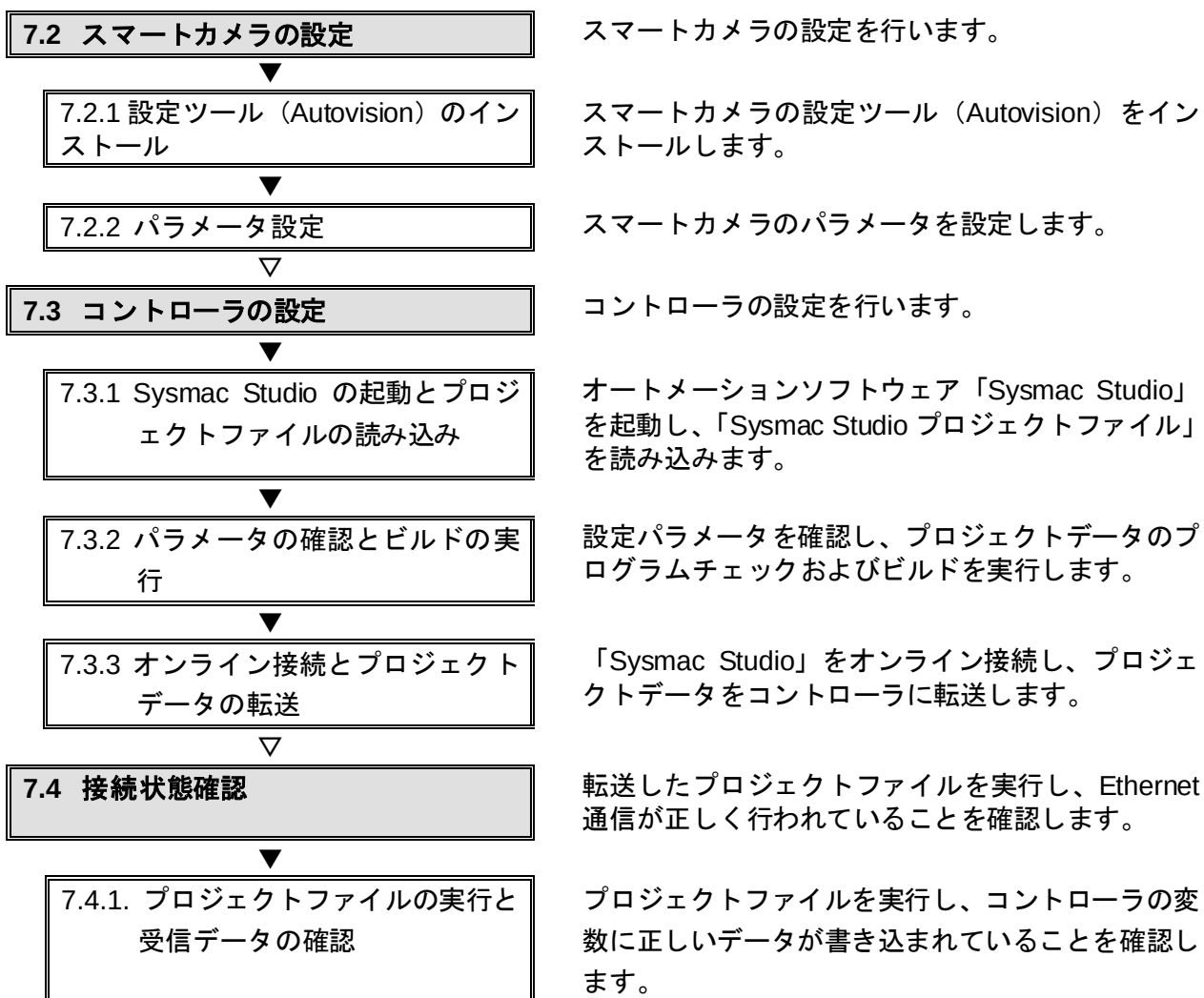
7. 接続手順

本章では、コントローラを Ethernet 接続する手順について記載します。

本資料では、コントローラおよびスマートカメラが工場出荷時の初期設定状態であることを前提として説明します。各機器の初期化については「8.初期化方法」を参照してください。

7.1. 作業の流れ

コントローラを Ethernet 接続設定する手順は以下のとおりです。



使用上の注意

オムロン株式会社より「Sysmac Studio プロジェクトファイル」の最新ファイルを事前に準備してください。

(ファイルの入手については、オムロン株式会社までお問い合わせください)

7.2. スマートカメラの設定

スマートカメラの設定を行います。



使用上の注意

スマートカメラのパラメータを設定するためにパソコンを使用します。

パソコンの状態に応じてパソコンの設定を変更する必要がありますので、ご注意ください。

7.2.1. 設定ツール（Autovision）のインストール

スマートカメラの設定ツール（Autovision）をインストールします。Autovision のインストールの詳細は「AutoVISION クイックスタートガイド」(SDNC-747)を参照してください。

7.2.2. パラメータ設定

スマートカメラのパラメータを設定します。

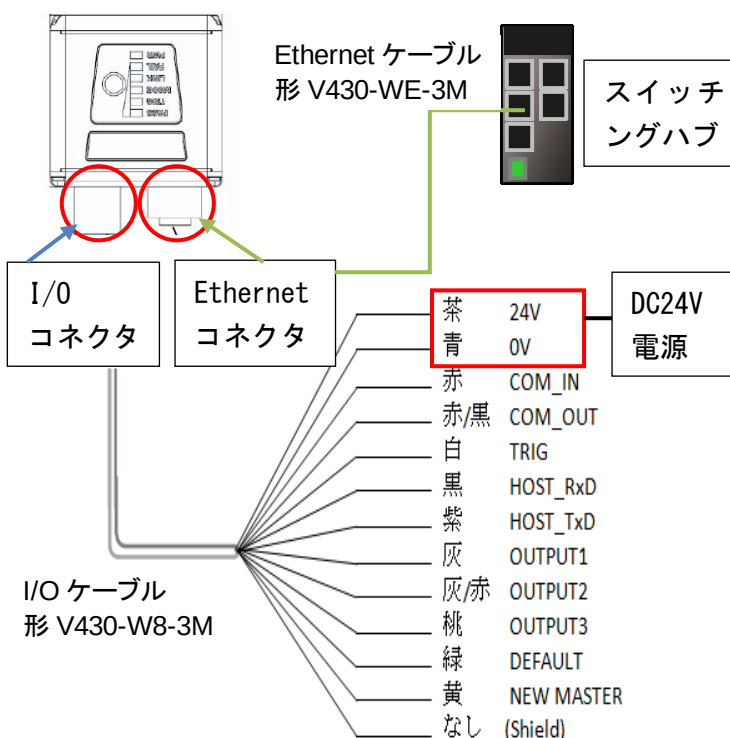
使用するパソコンの IP アドレスを「192.168.188.100」、サブネットマスクを「255.255.0.0」に設定してください。

- 1 スマートカメラの [Ethernet コネクタ] とスイッチングハブ間を [Ethernet ケーブル] で接続します。

[I/O ケーブル] を [I/O コネクタ] に接続し、DC24V 電源を投入します。

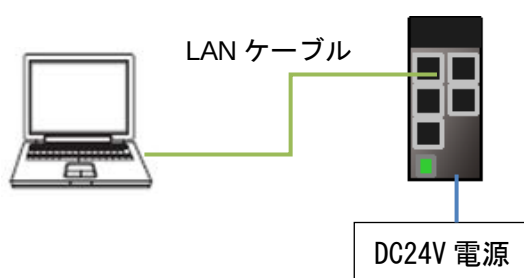
※本資料では、入出力ケーブルの電源線のみを接続して確認しています。他の線を短絡しないようにご注意ください。

※シールド線は、必要に応じて接地してください。接地方法については、スマートカメラ F430-F シリーズ ユーザーズマニュアル」(SDNC-746)の「2-7 接地と電源」を参照してください。



- 2 パソコンとスイッチングハブを LAN ケーブルで接続します。

スイッチングハブに、DC24V 電源（スイッチングハブ用）を接続します。



3 パソコンの IP アドレスの設定をします。

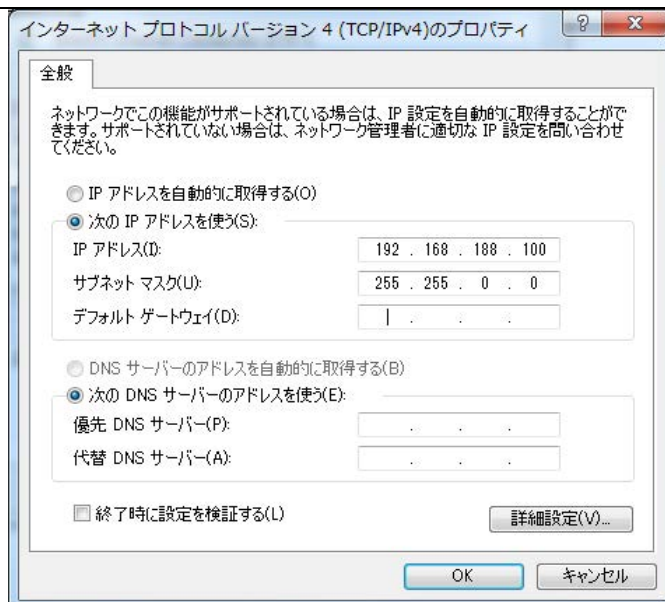
IP アドレスは

「192.168.188.100」、

サブネットマスクは

「255.255.0.0」を入力してください。

Windows 7 で右の画面を開く手順は、次の手順 4.を参照ください。



- 4
 1. [コントロールパネル] - [ネットワークと共有センター] に移動します。
 2. [ローカルエリア接続] ボタンをクリックします。[ステータス] ダイアログボックスで、[プロパティ] ボタンをクリックします。
 3. [ローカルエリア接続のプロパティ] ダイアログボックスで、[インターネットプロトコルバージョン 4 (TCP/IPv4)] を選択し、[プロパティ] ボタンをクリックします。
 4. [OK] ボタンをクリックします。

5 Autovision を起動します。



6 Autovision 起動後、デバイスの選択リストにスマートカメラが表示されたら、手順 8.に進んでください。

スマートカメラがリストに表示されない場合は、手順 7.に進んでください。



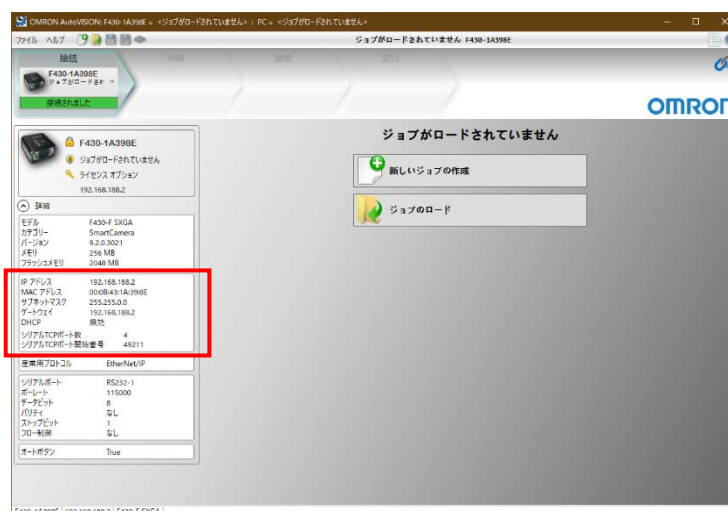
7 スマートカメラがリストに表示されない場合、スマートカメラと PC 間の通信が確立していませんので、以下を確認してください。

- ・ F430 と PC が物理的に接続されているか？
- ・ PC の IP アドレスと F430 の IP アドレスの設定が正しいか？
→ 4.を参考に PC の IP アドレスを設定してください。
- ・ F430 のリセットを行う。

→電源投入時、本体のセットアップボタンを照明が点灯するまで押し続ける。

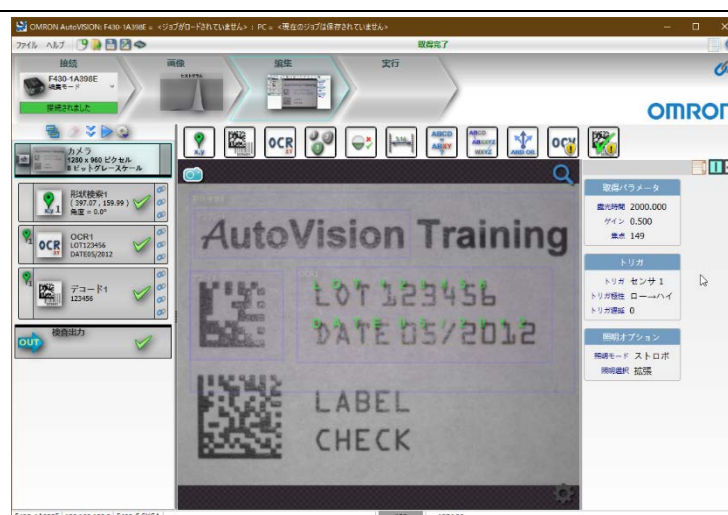
- 8 スマートカメラを選択すると設定画面が表示されます。
赤枠の設定を確認してください。
デフォルトのままであれば特に設定変更する必要はありません。

F430 を複数接続する場合など、IP アドレスを変更する必要がある場合は、必要に応じて[IP アドレス]から設定を変更してください。

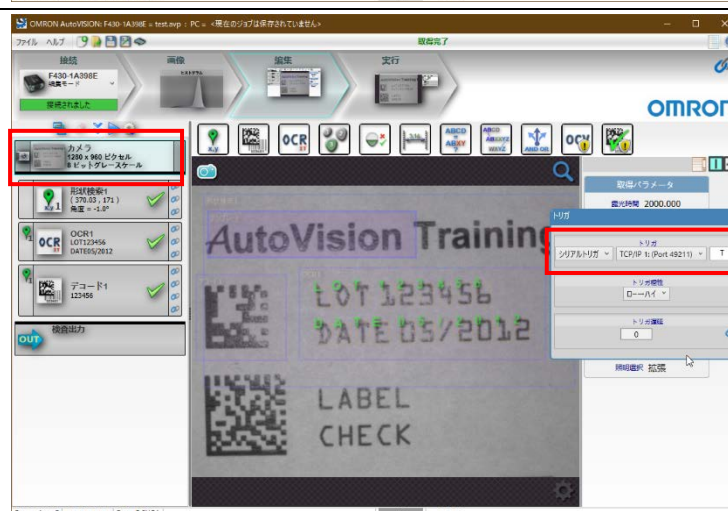


- 9 新しいジョブを作成し、「形状検素」、「OCR」、「デコード」ツールを設定します。

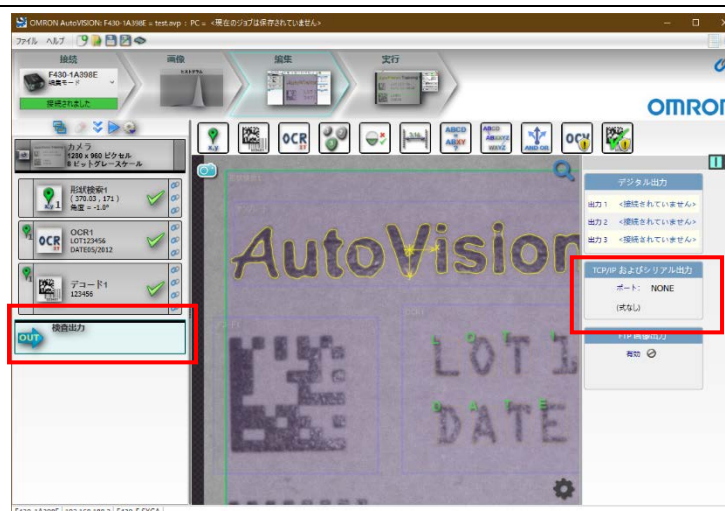
※本章では、形状検素の検出点、OCR の読み取り文字列、2 次元コードのデコード文字列をシリアル (TCP/IP) で出力するジョブを作成します。



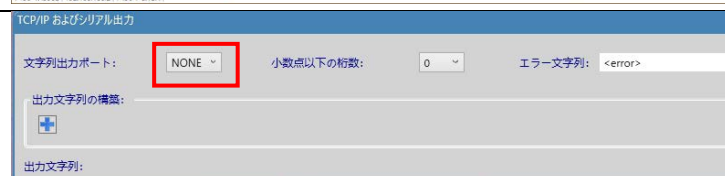
- 10 カメラツールを選択し、トリガを「シリアルトリガ」、「TCP/IP 1: (Port 49211)」、「T」に設定します。



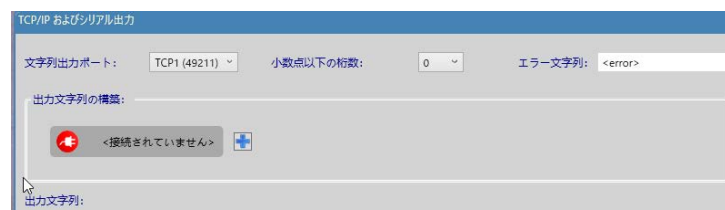
- 11 検査出力を選択し、「TCP/IP 及びシリアル出力」をクリックします。



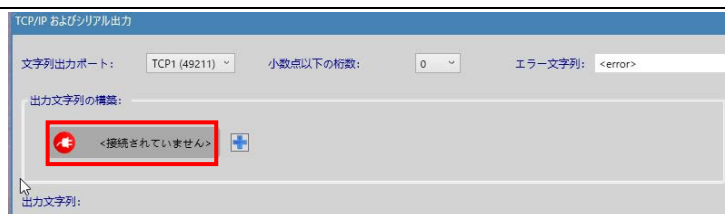
- 12 ポップアップダイアログで「文字出力ポート」を「TCP1 (49211)」に設定します。



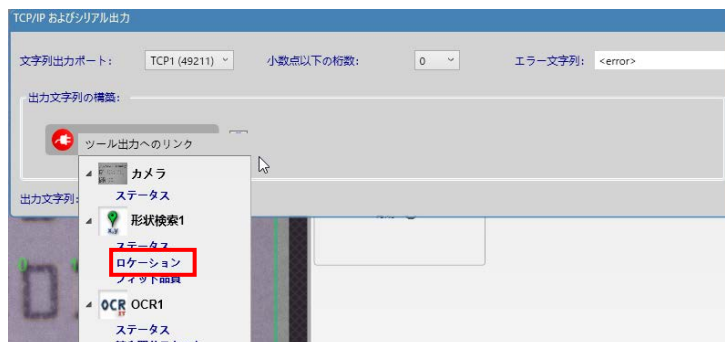
- 13 「出力文字列の構築」内の「+」アイコンをクリックして、「ツール出力値」を選択します。



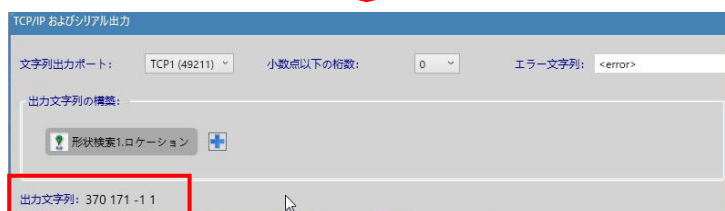
- 14 赤枠のアイコンをクリックして、出力するデータを選択します。



ここでは、形状検索のロケーションを選択します。



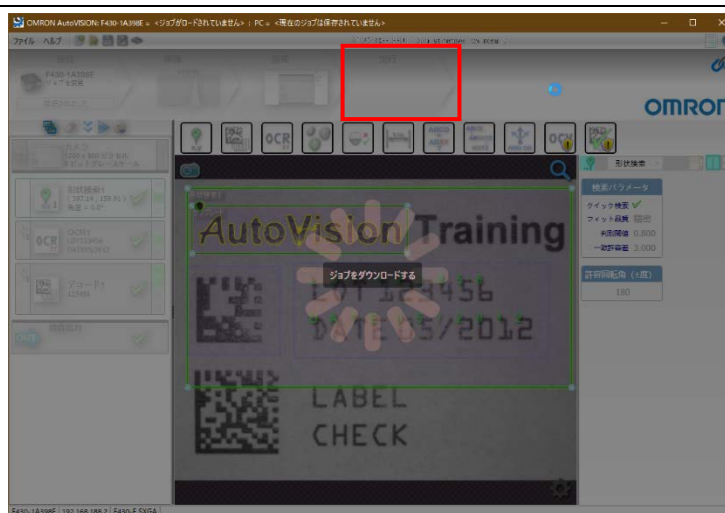
選択すると、赤枠の「出力文字列」の部分に現在値が表示されます。



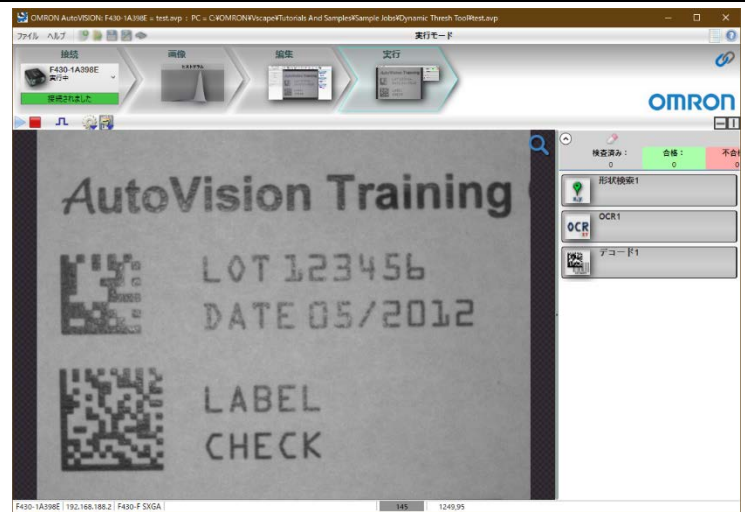
- 15 手順 13.~14.を繰り返して出力文字列を構築します。



- 16 実行ビューに移行し、スマートカメラにジョブをダウンロードします。



- 17 実行画面に正常に遷移できたら
ダウンロード完了です。



7.3. コントローラの設定

コントローラの設定を行います。

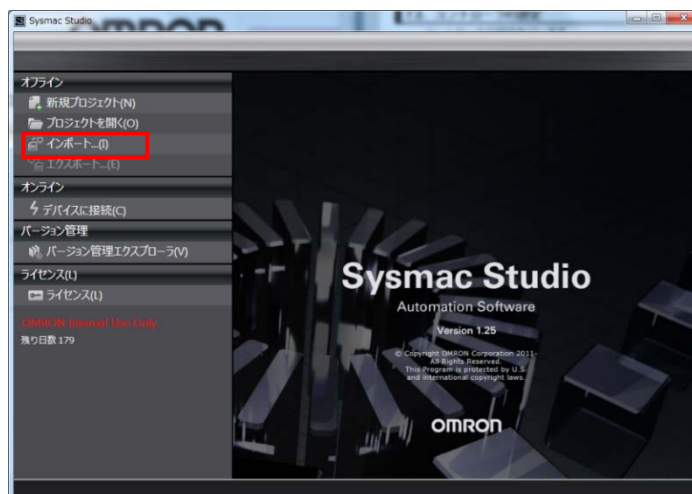
7.3.1. Sysmac Studio の起動とプロジェクトファイルの読み込み

オートメーションソフトウェア「Sysmac Studio」を起動し、「Sysmac Studio プロジェクトファイル」を読み込みます。

Sysmac Studio と USB ドライバをあらかじめパソコンにインストールしてください。また、USB ケーブルをパソコンとコントローラに接続し、コントローラの電源を投入してください。

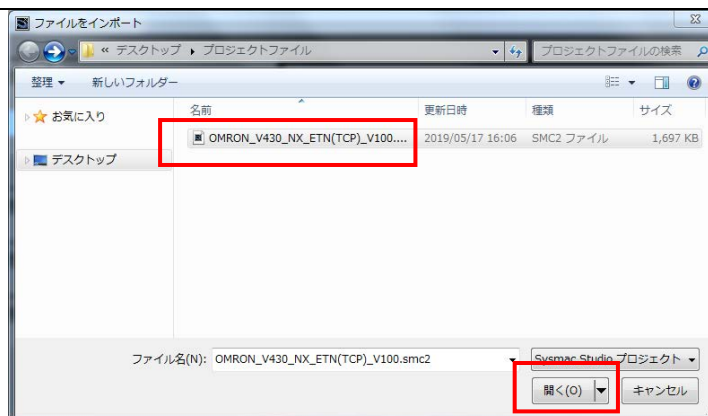
- 1 Sysmac Studio を起動します。
[インポート] をクリックします。

※起動時に、アクセス権確認用のダイアログが表示される場合、起動する選択を行ってください。



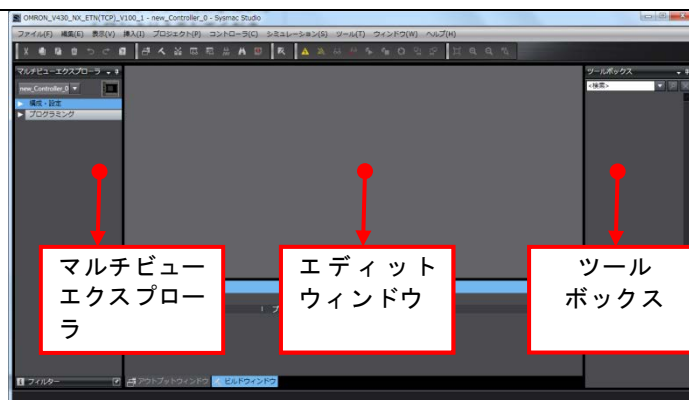
- 2 [プロジェクトをインポート] ダイアログが表示されますので、
[OMRON_F430_NX_ETN(TCP)_V100.SMC2] (Sysmac Studio プロジェクトファイル) を選択し、[開く] をクリックします。

※使用する「F430-F シリーズ スマートカメラ編 NX シリーズ 汎用 Ethernet (TCP/IP) 通信接続ガイド用 Sysmac Studio サンプルプロジェクトファイル」は、当社 HP (<https://www.fa.omron.co.jp/products/family/3789/download/manual.html>) からダウンロードしてください。



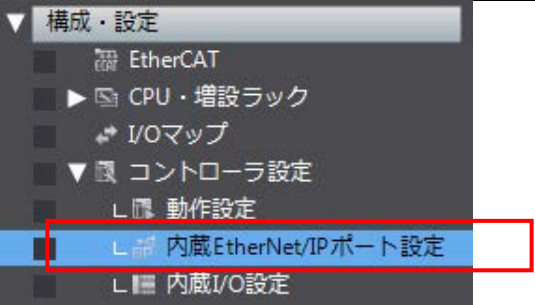
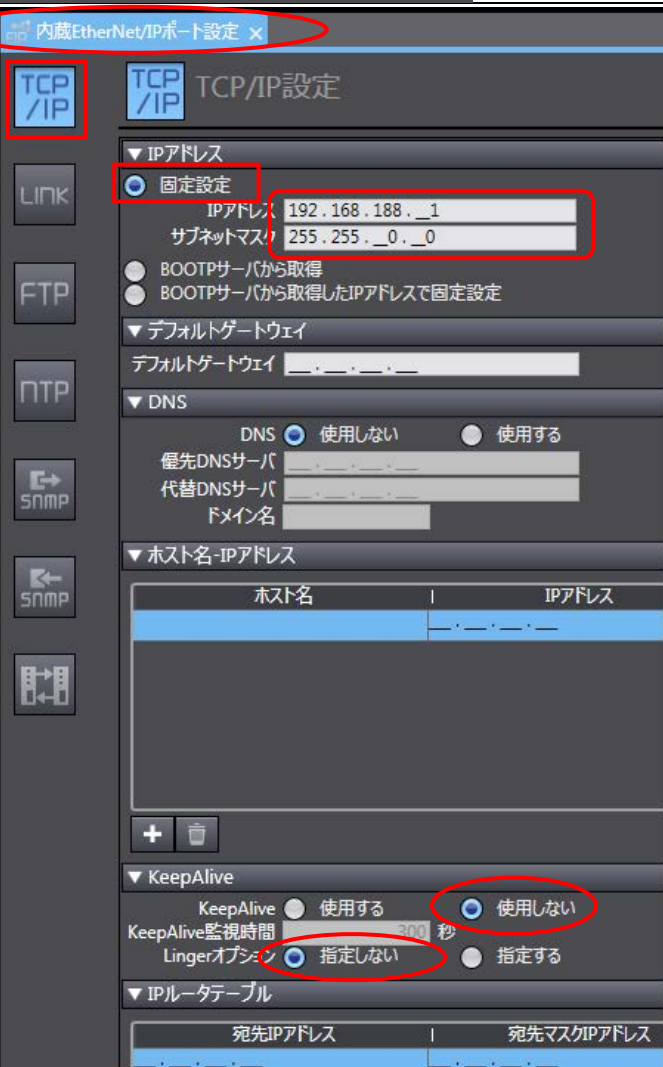
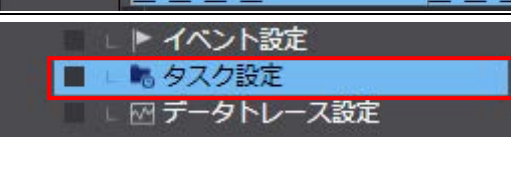
3 [OMRON_F430_ETN(TCP)_V100] プロジェクト画面が表示されます。

画面左側を「マルチビューエクスプローラ」、右側を「ツールボックス」、中央を「エディットウィンドウ」といいます。



パラメータの確認とビルドの実行

設定パラメータを確認し、プロジェクトデータのプログラムチェックおよびビルドを実行します。

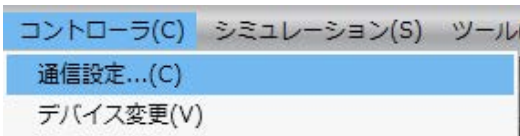
1	〔マルチビューエクスプローラ〕から、〔構成・設定〕－〔コントローラ設定〕－〔内蔵EtherNet/IPポート設定〕をダブルクリックします。	
2	〔エディットウィンドウ〕に、〔内蔵 EtherNet/IP ポート設定〕タブが表示されます。 〔TCP/IP〕を選択し、〔IP アドレス〕の〔固定設定〕のチェックボックスを選択し、以下の設定であることを確認します。 IP アドレス : 192.168.188.1 サブネットマスク : 255.255.0.0 デフォルトゲートウェイ : 〔KeepAlive〕の設定が以下の設定であることを確認します。 KeepAlive : 使用しない Linger オプション : 指定しない	
3	〔マルチビューエクスプローラ〕から、〔構成・設定〕－〔タスク設定〕をダブルクリックします。	

- 4 [エディットウィンドウ] に、[タスク設定] タブが表示されます。
[プログラムの割付設定] を選択し、[PrimaryTask] に [Program0] が設定されていることを確認します。
-
- 5 メニューバーから、[プロジェクト] - [全プログラムチェック] を選択します。
-
- 6 [エディットウィンドウ] 下に、[ビルドウィンドウ] が表示されます。
エラーおよびワーニングが、ともに「0」であることを確認します。
-
- 7 メニューバーから、[プロジェクト] - [リビルド] を選択します。
-
- 変換中の画面が表示されます。
-
- 8 [ビルドウィンドウ] 内のエラーおよびワーニングが、ともに「0」であることを確認します。
-

7.3.2. オンライン接続とプロジェクトデータの転送

「Sysmac Studio」をオンライン接続し、プロジェクトデータをコントローラに転送します。

- メニューバーから、[コントローラ] - [通信設定] を選択します。


- [通信設定] ダイアログが表示されます。

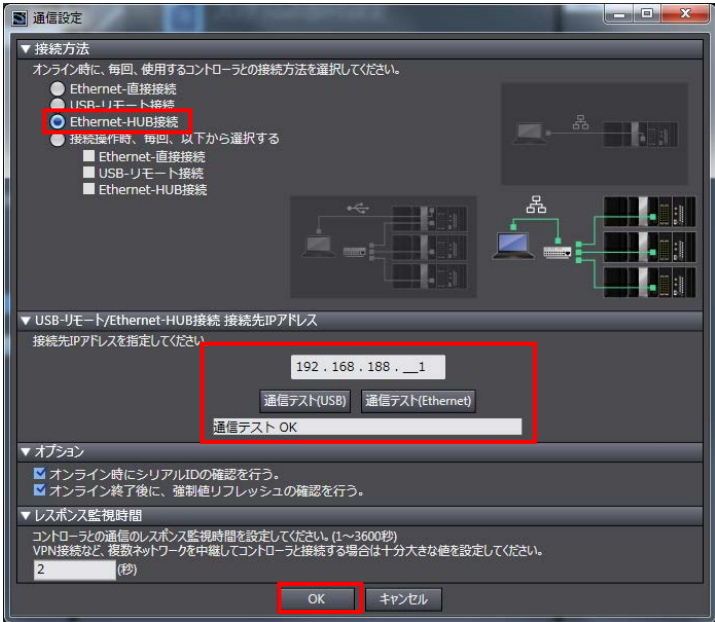
[接続方法] から、

[Ethernet-HUB 接続] が選択されていることを確認します。

また、[USB-リモート / Ethernet-HUB 接続 接続先 IP アドレス] に [192.168.188.1] を入力します。

[通信テスト(Ethernet)] を押下して、[通信テスト OK] と表示されることを確認してください。

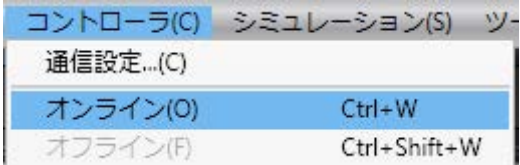
[OK] をクリックします。

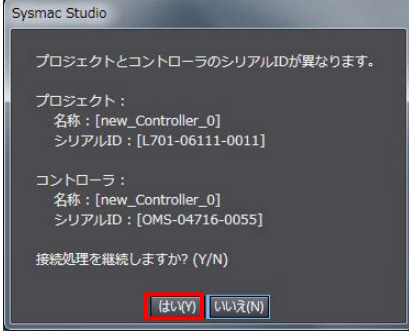
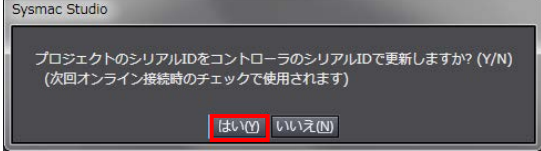

- メニューバーから、[コントローラ] - [オンライン] を選択します。

確認のダイアログが表示されますので、[はい] をクリックします。

※使用するコントローラの状態により、表示されるダイアログが異なりますが、[はい] や [Yes] など処理を進める選択を行ってください。

※表示されるシリアル ID は機器により異なります。





参考

コントローラとのオンライン接続に関する詳細については、「Sysmac Studio Version1.0 オペレーションマニュアル」(SBCA-470)の「第5章 コントローラとの接続」を参照してください。

4	オンライン状態になると、[エディットウィンドウ]の上段に、黄色い枠が表示されます。	
5	メニューバーから、[コントローラ] - [同期] を選択します。	
6	[同期] ダイアログが表示されます。 転送したいデータ（右図では、[NX1P2]）にチェックが付いていることを確認して、[転送 [パソコン→コントローラ]] をクリックします。	
7	確認ダイアログが表示されますので、[はい] をクリックします。 同期中の画面が表示されます。 確認ダイアログが表示されますので、[はい] をクリックします。	
8	同期したデータの文字色が「同期済み」色になり、「同期は成功しました。」と表示されていることを確認します。 問題がなければ、[閉じる] をクリックします。 ※同期が失敗した場合は、配線を確認のうえ、本項の手順を再実行してください。	

7.4. 接続状態確認

転送したプロジェクトファイルを実行し、Ethernet 通信が正しく行われていることを確認します。



使用上の注意

以降の手順を実施する前に、LAN ケーブルが接続されていることを確認ください。
接続されていない場合、各機器の電源を OFF にしてから LAN ケーブルを接続してください。

7.4.1. プロジェクトファイルの実行と受信データの確認

プロジェクトファイルを実行し、コントローラの変数に正しいデータが書き込まれていることを確認します。



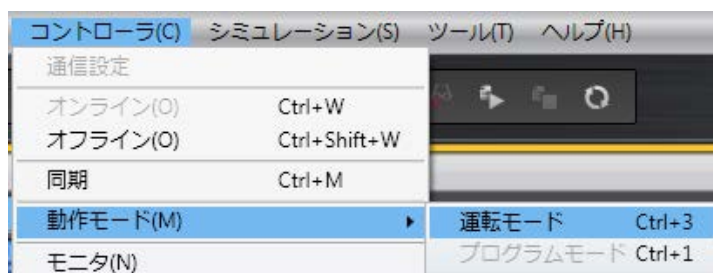
安全上の要点

プロジェクトファイルを実行するときは、安全を十分に確認してから行ってください。
ユニットの動作モードにかかわらず、接続機器が誤動作し、けがをする恐れがあります。

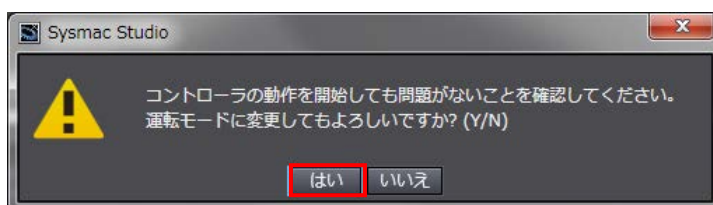
- 1 Sysmac Studio の [コントローラステータス] ウィンドウに、[運転モード] が表示されていることを確認します。



[プログラムモード] の場合は、メニューバーから、[コントローラ] - [動作モード] - [運転モード] を選択します。



確認用のダイアログが表示されますので、[はい] を選択します。



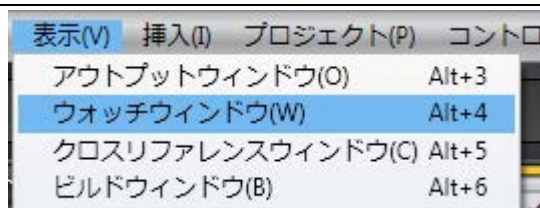
- 2 コントローラが、モニタ状態であることを、Sysmac Studio のツールバーの [モニタ] および [モニタ停止] ボタンで確認します。右図のように [モニタ] ボタンが選択されて選択不可状態であり、[モニタ停止] ボタンが選択可能状態 (モニタ状態) であることを確認します。
- ※ モニタ停止状態の場合は、Sysmac Studio のメニューバーから、[コントローラ] - [モニタ] を選択します。



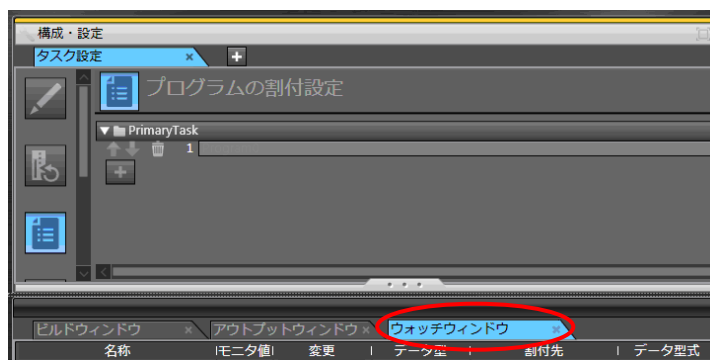
モニタ
モニタ停止



- 3 メニューバーから、[表示] - [ウォッチウィンドウ] を選択します。



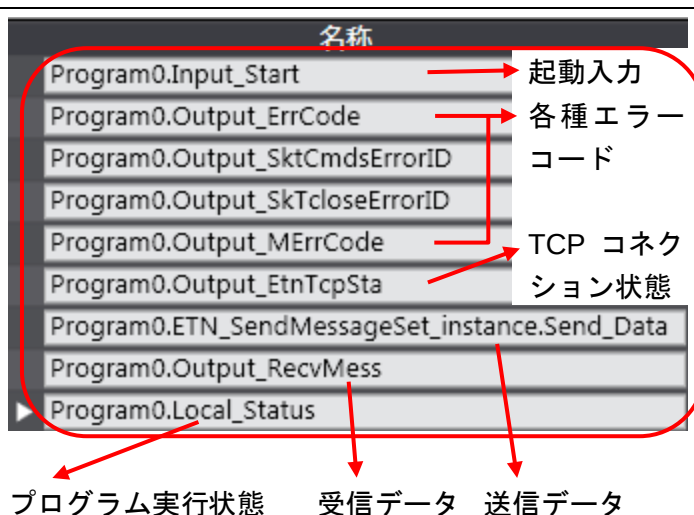
- 4 [エディットウィンドウ] の下段に、[ウォッチウィンドウ] タブが表示されます。



- 5 [名称] エリアに右図に示す変数が表示されていることを確認します。

※ 必要な変数が表示されていない場合は、[名前を入力...] をクリックして追加してください。

※ 以降の説明では、[名称] の「Program0」は省略して説明します。



- 6 [Input_Start] の [変更] エリアの [TRUE] をクリックします。
[Input_Start] の [モニタ値] が [True] になります。
プログラムが動作し、相手機器と Ethernet 通信が行われます。

名称	モニタ値	変更	
Program0.Input_Start	False	TRUE	FALSE



名称	モニタ値	変更	
Program0.Input_Start	True	TRUE	FALSE

- 7 通信が正常終了すると、各エラーコードが「0」になります。
TCP コネクション状態 (Output_EtnTcpSta) は、 [_CLOSED] になります。
※異常終了した場合は、発生した異常に応じて、エラーコードが格納されます。エラーコードの詳細は、「9.7.異常処理」を参照してください。

名称	モニタ値	変更	
Program0.Input_Start	True	TRUE	FALSE
Program0.Output_ErrCode	0000		
Program0.Output_SktCmdsErrorID	0000		
Program0.Output_SkTcloseErrorID	0000		
Program0.Output_MErrCode	0000 0000		
Program0.Output_EtnTcpSta	_CLOSED		

また、プログラムの実行状態を示す [Local_Status.Done] の [モニタ値] が [True] になります。
異常終了時は、

名称	モニタ値	変更	
Program0.Local_Status			
Busy	False	TRUE	FALSE
Done	True	TRUE	FALSE
Error	False	TRUE	FALSE

[Local_Status.Error] が [True] になります。

※ [Input_Start] を [FALSE] にすると、[Local_Status] の各変数も [False] になります。
詳しくは、「9.6.タイムチャート」を参照してください。

8 相手機器から受信したレスポンスデータは、Output_RecvMessに格納されます。

(ETN_SendMessageSet_instance.Send_Dataは送信コマンドです。)

右図のように、参照したいエリアを「ウォッチウィンドウ」に指定して確認します。

※右図の受信内容は、ご使用の環境によって異なります。

※コマンドの詳細は「9.2.2. コマンドの詳細説明」を参照してください。

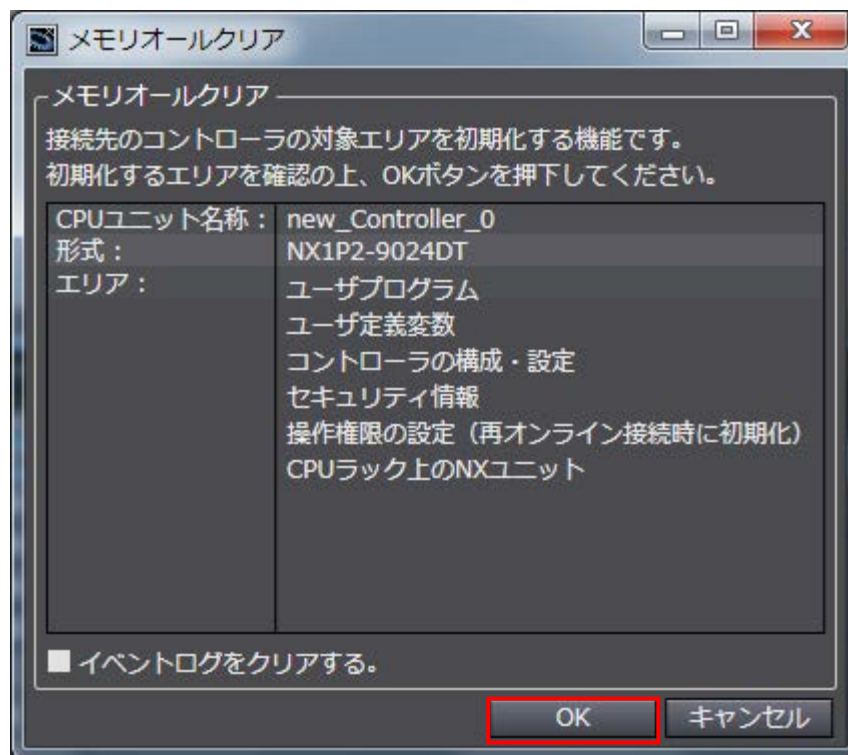
名称	モニタ値
Program0.Input_Start	False
Program0.Output_ErrCode	0000
Program0.Output_SktCmdsErrorID	0000
Program0.Output_SktCloseErrorID	0000
Program0.Output_MErrCode	0000 0000
Program0.Output_EtnTcpSta	_CLOSED
Program0.ETN_SendMessageSet_instance	T
Program0.Output_RecvMess	369 171 -1 1,LOT123456 DATE05/2012,123456\$R\$L

8. 初期化方法

本資料では、各機器が工場出荷時の初期設定状態であることを前提としています。初期設定状態から変更された機材を利用される場合には、各種設定が手順どおりに進めることができない場合があります。

8.1. コントローラ

コントローラの設定を初期設定状態に戻すためには、Sysmac Studio のメニューバーから「コントローラ」－「メモリオールクリア」を選択して処理を進めてください。



8.2. スマートカメラ

スマートカメラの初期化方法については、当社支店・営業所までご相談ください。

9. プロジェクトファイル

本資料で使用するプロジェクトファイルの詳細を示します。

9.1. 概要

本章では、スマートカメラ（F430-F シリーズ）（以下、「相手機器」と略す）をコントローラ（内蔵 EtherNet/IP ポート）（以下、「内蔵 EtherNet/IP ポート」と略す）に接続するためのプロジェクトファイルの仕様および機能について説明します。

プロジェクトファイルとは、「Sysmac Studio」プロジェクトファイルを指します。

本プロジェクトファイルでは、あらかじめ下記のデータが組み込まれています。

- ・ 内蔵 EtherNet/IP ポートの通信設定およびプログラムのタスク設定
- ・ ソケット通信を行うためのプログラムとファンクションブロック
- ・ ST 言語プログラムで使用する変数の「変数テーブル」およびデータ型の定義

本プロジェクトファイルでは、内蔵 EtherNet/IP ポートのソケットサービス機能を使用し、相手機器に対して「T（検査トリガコマンド）」を行い、正常／異常終了を判定します。

本プロジェクトファイルの正常終了は、TCP ソケット通信の正常終了とします。

また異常終了は、TCP ソケット通信の異常終了とします。

TCP ソケットオプションである keep-alive 機能および linger 機能は、本プロジェクトファイルでは使用していません。お客様のアプリケーション設計時に必要に応じてご検討ください。



参考

本プロジェクトファイルは、当社の実施した試験構成、各商品バージョン、評価に使用した商品ロットにおいて通信が可能であることを確認しております。

電氣的ノイズ等の外乱下や機器自体の性能のばらつきにおいて、動作を保証するものではありません。



参考

Sysmac Studio では、10 進データと 16 進データの区別が必要な場合には、10 進データの先頭に変数型名+'#'、16 進データの先頭に変数型名+'#'+'16'+'#'を付け区別します。（10 進「INT#1000」→ 16 進「INT#16#03E8」など。DINT の場合変数型名+'#'は不要。）

9.1.1. 通信データの流れ

内蔵 EtherNet/IP ポートから相手機器に対して TCP ソケット通信によりコマンドを発行し、相手機器からレスポンスデータを受信するまでの流れです。本プロジェクトファイルでは、TCP オープンからクローズまでの一連の処理を連続実行します。レスポンスデータが分割され複数の受信データとして到着する場合には、受信処理を繰り返し行います。



※相手機器や使用するコマンドにより、「コマンド受信後レスポンスデータを送信しない場合」や、「コネクション確立後すぐにレスポンスデータを送信する場合」があります。このため、本プロジェクトファイルでは、「汎用 Ethernet 通信送受信シーケンス設定」ファンクションブロックに、「送信／受信処理の要否設定」を行えるようにしています。

「送信のみ」を設定すると、「レスポンス受信処理」を実行しません。また、「受信のみ」を設定すると、「コマンド送信処理」を実行しません。

9.1.2. ソケットサービス用命令による TCP ソケット通信

TCP ソケットサービス用ファンクションブロック（以下、ソケットサービス用命令）による TCP ソケット通信と送受信メッセージの一般的な動きについての概要を説明します。



参考

詳しくは、「マシンオートメーションコントローラ NJ/NX シリーズ コマンドリファレンスマニュアル 基本編」(SBCA-468)の「第2章 各命令の説明 通信命令」を参照してください。

●ソケットサービス用命令による TCP ソケットサービス

本プロジェクトファイルでは、以下の5種類の標準搭載命令を使用して、ソケット通信を実現しています。

名称	ファンクションブロック	説明
TCP ソケットコネクト	SktTCPConnect	相手機器のTCPポートにActiveオープンで接続します。
TCP ソケット送信	SktTCPSend	指定した TCP ソケットからデータを送信します。
TCP ソケット受信	SktTCPRcv	指定した TCP ソケットから受信したデータを読み出します。
TCP/UDP ソケットクローズ	SktClose	指定した TCP ソケットをクローズします。
TCP ソケットのステータス読出	SktGetTCPStatus	指定した TCP ソケットのステータスを読み出します。 本プロジェクトファイルでは、受信処理時受信完了の確認に使用し、また、クローズ処理時クローズ状態の確認に使用しています。

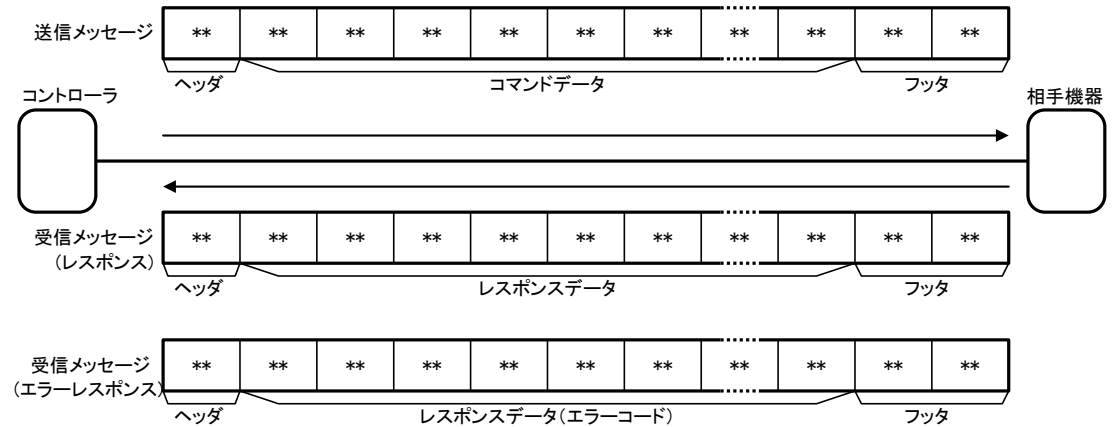
※TCP ソケットコネクト命令(SktTCPConnect : SktTCPConnect_instance)で取得した Socket を他のソケットサービス用命令の入力パラメータとして使用します。「Socket」のデータ型の構造体 _sSOCKET の仕様は、以下のとおりです。

変数	名称	内容	データ型	有効範囲	初期値
Socket	ソケット	ソケット	_sSOCKET	-	-
	Handle	ハンドル	データ送受信のハンドル	UDINT	データ型に従う
	SrcAdr	自アドレス	自身のアドレス※1	_sSOCKET_ADDRESS	-
	PortNo	ポート番号	ポート番号	UINT	0～65535
	IpAdr	IPアドレス	IP アドレスまたはホスト名※2	STRING	データ型に従う
	DstAdr	相手アドレス	相手のアドレス※1	_sSOCKET_ADDRESS	-
	PortNo	ポート番号	ポート番号	UINT	1～65535
	IpAdr	IPアドレス	IP アドレスまたはホスト名※2	STRING	データ型に従う

※1：アドレスは、IP アドレスとポート番号のことを指します。

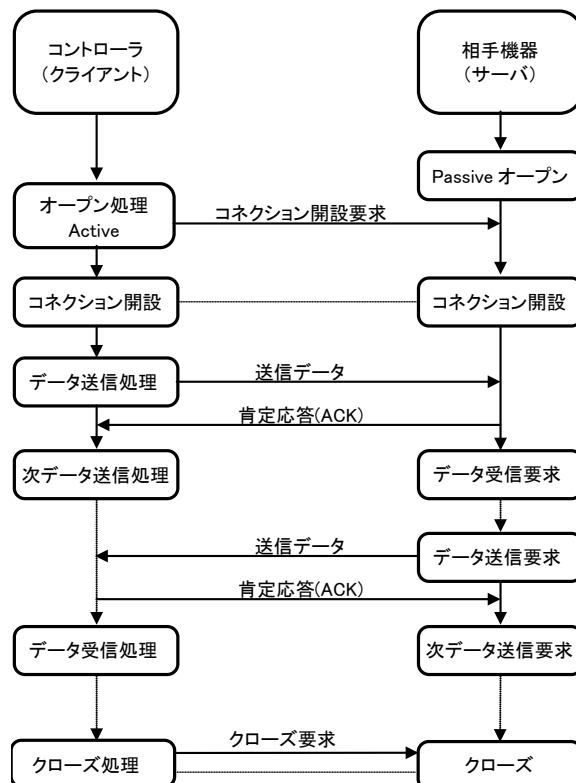
※2：ホスト名の場合は、DNS 設定または Hosts 設定が必要。

●送受信メッセージ



●送受信シーケンス

相手機器（サーバ）とコントローラ（クライアント）間で TCP による通信を行う場合は、次のような手順で処理が進行します。



9.2. 相手機器コマンド

本プロジェクトファイルの相手機器コマンドについて説明します。

9.2.1. コマンドの概要

本プロジェクトファイルでは、「TRIGGER（検査トリガ）」コマンドを利用し、相手機器と Ethernet 通信を行います。相手機器は出力データを送信します。

コマンド	内容
TRIGGER	計測を実行する



参考

詳しくは「F430-F シリーズ ユーザーズマニュアル 通信設定編」(SDNC-748)の「3-2 シリアル(TCP)で制御/出力する」－「4-1-4 シリアルコマンド一覧」を参照してください。

9.2.2. コマンドの設定内容

「TRIGGER（検査トリガ）」コマンドの設定内容の詳細について説明します。

●送信データ（コマンド）の設定内容

送信データは、ファンクションブロック：SendMessageSet_instanceによって設定します。

<相手機器仕様>

- ・データはASCIIコードで格納されます。

変数	内容（データ形式）	設定値
Send_Header	送信ヘッダ(String[5])	”（なし）
Send_Addr	送信アドレス(String[5])	”（なし）
Send_Command	送信データ(String[256])	“TRIGGER”
Send_Check	送信チェックの付加(String[5])	”（なし）
Send_Terminate	送信ターミネータ(String[5])	”（なし）

変数	内容（データ形式）	データ	説明
Send_Data	送信メッセージ (String[256])	CONCAT(Send_Header, Send_Addr, Send_Command, Send_Check, Send_Terminate)	SktTCPSend 命令 (SktTCPSend_instance) の送信データとして使 用します。

●受信データ（レスポンス）の格納内容

受信データは、ファンクションブロック：ReceiveCheck_instanceによってデータチェック後に出力受信データとして格納されます。

<相手機器仕様>

- ・データはASCIIコードで格納されます。

変数	内容（データ形式）	格納エリア説明
Recv_Data	受信データ(String[256])	受信バッファ
Recv_Buff	受信データ(String[256])	受信データの格納エリア（受信バッファのデータをそのまま、格納します。）

●送受信メッセージ

送信メッセージ	54	52	49	47	47	45	52
	'T'	'R'	'I'	'G'	'G'	'E'	'R'

（正常処理時：計測データ 369 171 -1,LOT123456 DATE05/2012,123456<CR><LF>）

受信メッセージ	33	36	39	20	31	37	31	20	2D	31	2C	4C
	'3'	'6'	'9'	' '	'1'	'7'	'1'	' '	'.'	'1'	'.'	'L'
	4F	54	31	32	33	34	35	36	20	44	41	54
	'O'	'T'	'1'	'2'	'3'	'4'	'5'	'6'	' '	'D'	'A'	'T'
	45	30	35	2F	32	30	31	32	2C	31	32	33
	'E'	'0'	'5'	'/'	'2'	'0'	'1'	'2'	'.'	'1'	'2'	'3'
	34	35	36	0D	0A							
	'4'	'5'	'6'	CR	LF							

（異常処理時）

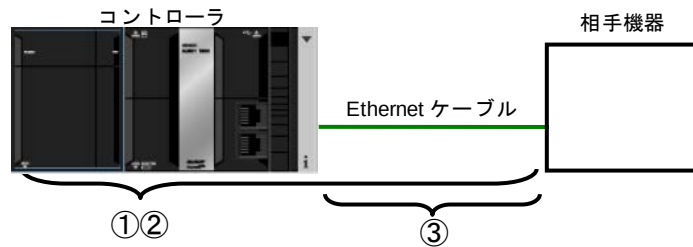
受信メッセージ
（なし）

9.3. 異常判断処理

本プロジェクトファイルでの異常判断処理について説明します。

9.3.1. プロジェクトファイル内での異常判断

本プロジェクトファイルでは、以下に示す①～③の3つの内容について異常判断処理を行っています。エラーコードについては、「9.7.1.エラーコード一覧」を参照してください。



①ソケットサービス用命令による TCP ソケット通信の通信異常

通信ハード、コマンドフォーマットやパラメータの異常など、プログラム上で検出された TCP ソケット通信実行時の異常を「通信異常」として判定します。判定は、ソケットサービス用命令によるソケットサービス用命令の引数「ErrorID」により行います。

②相手機器との通信時のタイムアウト異常

オープン処理、送信処理、受信処理、クローズ処理が正常に行われず、監視時間内に各処理が完了しなかった場合を「タイムアウト異常」として判定します。判定はプロジェクトファイル内のタイマ監視により行います。プロジェクトファイル内タイマによる時間監視機能については、「9.3.2. 時間監視機能」を参照してください。

③処理終了時の TCP コネクション状態異常

本プロジェクトファイルでは、オープン処理から受信処理までの正常終了／異常終了にかかわらず、最後にクローズ処理を行ってから全処理を終了する手順としています。したがって、クローズ処理が正常に終了したかどうかを SktGetTCPStatus 命令の TCP コネクションステータス変数「TcpStatus」で判定します。クローズ処理に異常がある場合、次のオープン処理を正しく行うことができない場合があります。TCP コネクション状態異常の対処については、「9.7.2. TCP コネクション状態異常の状況と対処方法」を参照してください。

9.3.2. 時間監視機能

本プロジェクトファイルでの時間監視機能について説明します。

監視時間の設定は、ファンクションブロック「ParameterSet」の変数により変更できます。

●プロジェクトファイル内タイマによる時間監視機能

本プロジェクトファイルでは、何らかの異常により処理が実行中のまま終了しない状態を想定し、プロジェクトファイル内のタイマにより処理の中断（タイムアウト）を可能にしています。タイムアウト値はオープンからクローズまでの各処理ともに5秒（初期値）としています。

【プロジェクトファイル内タイマによる時間監視機能】

処理内容	監視内容	変数名	タイムアウト値 (初期値)
オープン 処理	オープン処理開始から終了までの時間	TopenTime	5 秒後 (UINT#500)
送信処理	送信処理開始から終了までの時間	TfsTime	5 秒後 (UINT#500)
受信処理	受信処理開始から終了までの時間 ※受信処理が繰り返される場合は、受信処理ごとの監視となります。	TfrTime	5 秒後 (UINT#500)
クローズ 処理	クローズ処理開始から終了までの時間 ※クローズ処理後の TCP コネクション状態が正常であることを確認し、処理終了と判断しています。	TcloseTime	5 秒後 (UINT#500)

●内蔵 EtherNet/IP ポート（ソケットサービス）による時間監視機能

内蔵 EtherNet/IP ポートには、ソケットサービスとして分割されて到着する受信データの時間監視機能があります。受信処理時にソケットサービス用命令[SktTCPRcv_instance]のパラメータ「TimeOut」に「TrTime=UINT#3(300ms)」(初期値)を格納します。また、本プロジェクトファイルでは、1 回受信を終了したあとの次レスポンスの受信待ち時間についても同じく変数「TrTime」を受信待ち時間監視タイマに設定します。この時間内に相手機器から次のレスポンスが到着しなかった場合、受信処理が終了したと判定しています。



参考

ソケットサービスによる時間監視機能については「マシンオートメーションコントローラ NJ/NX シリーズ コマンドリファレンスマニュアル 基本編」(SBCA-468) の「第 2 章 各命令の説明 通信命令」の「SktTCPRcv 命令」を参照してください。

●内蔵 EtherNet/IP ポート(TCP/IP)による再送／時間監視機能

通信障害が発生した場合、内蔵 EtherNet/IP ポートに異常がなければ TCP/IP が自動的にデータの再送および処理の時間監視を行います。本プロジェクトファイルでは処理の途中で異常終了した場合、クローズ処理により TCP/IP 再送／時間監視機能を停止します。しかし、クローズ処理が「TCP コネクション状態異常」を示した場合は、継続して内蔵 EtherNet/IP ポート内の TCP/IP 再送／時間監視機能が動作している場合があります。その状況および対処方法については、「9.7.2. TCP コネクション状態異常の状況と対処方法」を参照してください。

9.4. 使用変数

本プロジェクトファイルで使用している変数です。

9.4.1. 使用変数一覧

本プロジェクトファイルの実行にあたって必要な変数一覧です。

●入力変数

本プロジェクトファイルを操作する変数です。

変数名	データ型	説明
Input_Start	BOOL	OFF(FALSE)→ON(TRUE)で本プロジェクトファイルが起動します。正常または異常終了出力確認後に ON→OFF にします。

●出力変数

本プロジェクトファイルの実行結果が反映される変数です。

変数名	データ型	説明
Output_RecvMess	STRING[256]	受信データ（レスポンス）が格納されます。（256 バイト分のエリアを確保しています）
Output_ErrCode	WORD	オープン処理、送信処理、受信処理、クローズ処理時に検出した通信異常、タイムアウト異常のエラー結果（フラグ）が格納されます。 正常終了時には「#0000」が格納されます。
Output_SktCmdsErrorID	WORD	オープン処理、送信処理、受信処理に検出した通信異常、タイムアウト異常の各ソケットサービス用命令のエラーコードが格納されます。 正常終了時には「#0000」が格納されます。
Output_SkTcloseErrorID	WORD	オープン処理、送信処理、受信処理の異常とは別にクローズ処理時に検出した通信異常、タイムアウト異常の SktTcpClose 命令のエラーコードが格納されます。 正常終了時には「#0000」が格納されます。
Output_EtnTcpSta	_eCONNECTI ON_STATE	クローズ処理時に検出した通信異常、タイムアウト異常時の TCP コネクション状態が格納されます。 正常終了時には「_CLOSED」が格納されます。
Output_MErrCode	DWORD	受信処理時の結果、FCS 計算異常または相手機器異常を検出した場合の異常コードが格納されます。 正常終了時には「#00000000」が格納されます。

●内部変数

本プロジェクトファイルの演算のみに使用する変数です。

変数名	データ型	説明
Local_Status	sStatus (STRUCT)	プログラムの実行状態
Busy	BOOL	本プロジェクトファイル実行中に TRUE となり、非実行時に FALSE となります。
Done	BOOL	本プロジェクトファイル正常終了時に TRUE となり、[Input_Start]が TRUE→FALSE 時に FALSE となります。
Error	BOOL	本プロジェクトファイル異常終了時に TRUE となり、[Input_Start]が TRUE→FALSE 時に FALSE となります。
Local_State	DINT	状態処理番号
Local_ErrCode	uErrorFlgs (UNION)	エラーコードを設定します。
Local_ErrCode. WordData	WORD	エラーコードを WORD であらわします。
Local_ErrCode. BoolData	ARRAY[0..15] OF BOOL	・通信異常 - BoolData[0] : 送信処理 : 異常(TRUE)/正常(FALSE) - BoolData[1] : 受信処理 : 異常(TRUE)/正常(FALSE) - BoolData[2] : オープン処理 : 異常(TRUE)/正常(FALSE) - BoolData[3] : クローズ処理 : 異常(TRUE)/正常(FALSE) - BoolData[4] : 処理番号異常 : 異常(TRUE)/正常(FALSE) ・タイムアウト異常 - BoolData[8] : 送信処理 : 異常(TRUE)/正常(FALSE) - BoolData[9] : 受信処理 : 異常(TRUE)/正常(FALSE) - BoolData[10] : オープン処理 : 異常(TRUE)/正常(FALSE) - BoolData[11] : クローズ処理 : 異常(TRUE)/正常(FALSE) ・その他 - BoolData[5] : 送信・受信要否判定異常 : 異常(TRUE)/正常(FALSE) - BoolData[12] : 相手機器異常エラー : 異常(TRUE)/正常(FALSE) - BoolData[6..7],[13..14] : 予約 - BoolData[15] : エラー発生
Local_ExecFlgs	sControl (STRUCT)	ソケットサービス用命令起動フラグ
Send	BOOL	送信処理命令 実行(TRUE)/非実行(FALSE)
Recv	BOOL	受信処理命令 実行(TRUE)/非実行(FALSE)
Open	BOOL	オープン処理命令 実行(TRUE)/非実行(FALSE)
Close	BOOL	クローズ処理命令 実行(TRUE)/非実行(FALSE)
Status	BOOL	TCP ステータス命令 実行(TRUE)/非実行(FALSE)
Local_SrcDataByte	UINT	送信データのバイト数をセットします。
Local_SrcData	ARRAY[0..200 0] OF BYTE	SktTCPSend 命令(SktTCPSend_instance)の送信データ格納エリアです。(256 バイト分のエリアを確保しています)
Local_RecvData	ARRAY[0..200 0] OF BOOL	SktTCPRcv 命令(SktTCPRcv_instance)受信データ (レスポンス)が格納されます。(256 バイト分のエリアを確保しています)

変数名	データ型	説明
Local_ReceiveMessage	STRING[256]	Local_RecvData 受信 STRING データ（レスポンス）が格納されます。（256 文字のエリアを確保しています）
Local_RecvCheckFlag	BOOL	相手機器異常判定命令起動フラグ 実行 (TRUE)/非実行 (FALSE)
Local_InitialSettingOK	BOOL	初期処理正常設定フラグ
Local_TONFlgs	sTimerControl (STRUCT)	タイマ実行フラグ
Tfs	BOOL	送信処理時間監視タイマ命令 実行 (TRUE)/非実行 (FALSE)
Tfr	BOOL	受信処理時間監視タイマ命令 実行 (TRUE)/非実行 (FALSE)
Topen	BOOL	オープン処理時間監視タイマ命令 実行 (TRUE)/非実行 (FALSE)
Tclose	BOOL	クローズ処理時間監視タイマ命令 実行 (TRUE)/非実行 (FALSE)
Tr	BOOL	次レスポンス受信待ち時間監視タイマ命令 実行 (TRUE)/非実行 (FALSE)
Local_ComType	sControl (STRUCT)	送信・受信処理の要否を設定します。
Send	BOOL	送信処理 必要 (TRUE)/不要 (FALSE)。 ※送信処理 必要／受信処理が不要な場合： 送信処理時に受信データの到着を待たず、受信処理をスキップし、クローズ処理に遷移します。コマンド送信に対してレスポンスデータが送られてこない場合に指定します。
Recv	BOOL	受信処理 必要 (TRUE)/不要 (FALSE)。 ※送信処理 必要／受信処理が必要な場合： 送信処理後に受信データの到着を待ちます。受信データの到着確認後、受信処理に遷移します。コマンド送信に対してレスポンスデータが送られてくる場合に指定します。
Error	BOOL	送受信処理要否設定エラーフラグ（設定異常時にフラグをセットします。）

●ソケットサービス用命令の初期化に使用する変数

変数名	データ型	説明
NULL_SOCKET	_sSOCKET	内部_ソケットサービス用命令初期化データ（保持・定数：有効） 初期値(Handle := 0, SrcAdr := (PortNo := 0, IpAdr := ""), DstAdr := (PortNo := 0, IpAdr := "")) （全ソケット命令に使用します。）
NULL_ARRAYOFBYTE_1	ARRAY[0..0] OF BYTE	内部_送信ソケットサービス用命令初期化データ配列（保持・定数：有効） 初期値[0]（SktTCPSend 命令に使用します。）
NULL_ARRAYOFBYTE_2	ARRAY[0..0] OF BYTE	内部_受信ソケットサービス用命令初期化データ配列（保持・定数：無効） 初期値[0]（SktTCPRcv 命令に使用します。）

9.4.2. 使用ファンクションブロック/ファンクションの使用変数一覧

本プロジェクトファイルの実行にあたってプログラム中でユーザ定義となるファンクションブロックの一覧です。

下記ファンクションブロックの変数については「9.5.3. ファンクションブロックの詳細説明」を参照してください。

変数名	データ型	説明
ETN_ParameterSet_instance	ParameterSet	Ethernet 設定(相手先 IP アドレスなど) オープンからクローズまでの各処理の監視時間
ETN_SendMessageSet_instance	SendMessageSet	送信・受信処理の可否と送信メッセージの設定を行います。
ETN_ReceiveCheck_instance	ReceiveCheck	受信データの格納および正常・異常を判定します。

●タイマ

本プロジェクトファイルで使用するタイマです。

変数名	データ型	説明
Topen_TON_instance	TON	オープン処理の時間計測を行います。
Tfs_TON_instance	TON	送信処理の時間計測を行います。
Tfr_TON_instance	TON	受信処理の時間計測を行います。
Tclose_TON_instance	TON	クローズ処理の時間計測を行います。
Tr_TON_instance	TON	次レスポンス受信待ち処理時間計測を行います。

9.4.3. システム変数一覧

本プロジェクトファイルの実行にあたって必要な変数一覧です。

●システム変数（外部変数）

変数名	データ型	説明
_EIP_EtnOnlineSta	BOOL	内蔵 EtherNet/IP ポートの通信機能状態 TRUE：利用可能 /FALSE：利用不可



参考

システム変数および通信命令については、「マシンオートメーションコントローラ NJ/NX シリーズ コマンドリファレンスマニュアル 基本編」(SBCA-468)の「第2章 各命令の説明 通信命令」を参照してください。

9.5. プログラム (ST 言語)

9.5.1. ST 言語によるプログラムの機能構成

本プロジェクトファイルは ST 言語でプログラミングされています。その機能構成は、以下のとおりです。

大分類	小分類	内容
1.通信処理	1.1.通信処理開始 1.2.通信処理ステータスフラグ列クリア 1.3.通信処理実行中状態	通信処理を起動します。
2.初期処理	2.1.処理時間監視タイマの初期化 2.2.ソケットサービス用命令の初期化 2.3.ソケットサービス用命令起動フラグの初期化 2.4.処理時間監視タイマ実行フラグの初期化 2.5.エラーコード格納エリアの初期化 2.6.各処理監視時間設定および Ethernet 関連パラメータ設定 2.7.送受信処理可否の設定および送信データの設定 2.8.送信データを STRING 形式からバイト配列に変換 2.9.受信データ格納エリアの初期化 2.10.初期設定終了処理	Ethernet のパラメータ設定および異常コード格納エリアの初期設定を行います。 送信および受信の可否、送信データ、受信データの設定を行います。
3.オープン処理	3.1.オープン処理状況の判定と起動フラグセット 3.2.オープン処理時間監視タイマ実行 3.3.オープン命令起動(TCP.Active オープン処理)	TCP オープン(Active)処理を行います。 通信処理の起動、初期設定後に無条件に処理を開始します。
4.送信処理	4.1.送信処理状況の判定と起動フラグセット 4.2.送信処理時間監視タイマ実行 4.3.送信命令起動	送信処理可否が「必要」設定であり、かつオープン処理が正常に終了した場合に処理を開始します。
5.受信処理	5.1.受信処理状況の判定と起動フラグセット 5.2.受信待ち時間監視タイマ実行 5.3.受信処理時間監視タイマ実行 5.4.受信命令起動 5.5.TCP ステータス取得処理起動 5.6.相手機器異常判定命令起動	受信処理可否が「必要」設定であり、かつ送信処理が正常に終了した場合に処理を開始します。 受信データが複数到着する場合には、受信処理を繰り返します。 受信データの格納と受信データのチェックを行います。
6.クローズ処理	6.1.クローズ処理状況の判定と起動フラグセット 6.2.クローズ処理時間監視タイマ実行 6.3.クローズ命令起動 6.4.TCP ステータス取得処理起動	クローズ処理を行います。 以下の場合に処理を開始します。 ・受信処理可否が「不要」設定であり、かつ送信処理が正常に終了した場合 ・受信処理が正常に終了した場合 ・オープン処理、送信処理、受信処理のいずれかが異常終了した直後
7.処理異常処理	7.処理番号異常処理	存在しない処理番号を検出した場合の異常処理を実行します。

9.5.2. メインプログラムの詳細説明

以下に、本プロジェクトファイルを掲載します。

相手機器により変更が必要な通信設定や送信データ（コマンド）設定、受信データ（レスポンスデータ）確認は、ファンクションブロック(ETN_ParameterSet_instance, ETN_SendMessageSet_instance, ETN_ReceiveCheck_instance)内で実施しています。これらの値を変更したい場合は、「9.5.3 ファンクションブロックの詳細説明」を参照してください。

【メインプログラム:Program0】

1. 通信処理

```
(* ===== *)
(* 名称: NJ シリーズ 汎用 Ethernet 通信 プログラム *)
(*機能: 汎用 Ethernet 通信メインプログラム *)
(* Ethernet ユニット : NX1P2-9024DT (内臓 EtherNet/IP ポート-H) *)
(* 備考: *)
(* *)
(*バージョン情報 : 2011/08/01 V1.00 新規 *)
(* *)
(* (C)Copyright OMRON Corporation 2011 All Rights Reserved. *)
(* ===== *)

(* 1. 通信処理 *)

(* 変数説明: 通信処理制===== *)
( 入力起動フラグ : Input Start
(
(通信処理ステータスフラグ列 : Local_Status<STRUCT>
(
↓
( 通信処理実行中フラグ (Busy) Local_Status.Busy
( 通信処理正常終了フラグ (Done): Local_Status.Done
( 通信処理異常終了フラグ (Error): Local_Status.Error
(
( 状態処理番号 : Local State 10:初期処理 )

( 11: オープン処理 )
( 12: 送信処理 )
( 13: 受信処理 )
( 14: クローズ処理 )

( 99:処理番号異常処理 )

(
(* ===== *)
```

(* 1.1. 通信処理開始

通信処理ステータスフラグ列がクリアな状態で入力起動フラグが ON された場合に通信処理を開始 *)

IF Input Start AND

NOT(Local_Status.Busy OR Local_Status.Done OR Local_Status.Error) THEN

Local_Status.Busy:=TRUE;

Local_State:=10; //10:初期処理へ

END IF:

(* 1.2. 通信処理ステータスフラグ列クリア

通信処理非実行状態で入力起動フラグ OFF により通信処理ステータスフラグ列クリア *)

IF NOT(Local_Status.Busy) AND NOT(Input_Start) THEN

Local_Status.Done:=FALSE;

Local_Status.Error:=FALSE;

END IF:

(* 1.3. 通信処理実行中状態

状態処理番号 (Local_State) に応じた処理を実行 *)

IF Local_Status.Busy THEN

CASE Local_State OF

2. 初期処理

10: (* ===== *)

(* 2. 初期処理 *)

(* ・通信全体の各種初期化とパラメータ設定. *)

(*送信データの設定と受信データ格納エリアの初期化 *)

(* ===== *)

(* 2.1. 処理時間監視タイマの初期化 *)

Topen_TON_instance(In:= FALSE, PT=TIME#0ms):

Tfs_TON_instance(In:= FALSE, PT:=TIME#0ms):

Tr_TON_instance(In:= FALSE, PT=TIME#0ms):

Tfr_TON_instance(In:= FALSE, PT:=TIME#0ms):

Tclose_TON_instance(In:= FALSE, PT:=TIME#0ms):

(* 2.2. ソケットサービス用命令の初期化*)

SktTCPConnect_instance(

Execute:=FALSE, SrcTcpPort:=UINT #0, DstTcpPort:=UINT #0, DstAdr:=);

Skt TCPSend_instance (

Execute:=FALSE, Socket:=NULL SOCKET. Size:=UINT#0,

SendDat=NULL_ARRAYOFBYTE_1[0]):

Skt TCPRcv_instance (

Execute:=FALSE, Socket:=NULL_SOCKET, Size:=UINT#0,TimeOut:=UINT#0.

RevDat=NULL_ARRAYOFBYTE_2[0]):

SkTclose_instance (

Execute:=FALSE. Socket:=NULL_SOCKET);

```

SktGet TCPStatus_instance(
    Execute:=FALSE, Socket:=NULL_SOCKET);

(* 2.3. ソケットサービス用命令起動フラグの初期化*)
(* 変数説明: ソケットサービス用命令起動フラグ (Execute パラメータ用) ===== *)
(*                                                                 *)
(* ソケットサービス用命令起動フラグ列: Local_ExecFlgs<STRUCT>      *)
(* |                                                                 *)
(* | - 送信命令起動フラグ (SktTCPSend): Local_ExecFlgs. Send        *)
(* | - 受信命令起動フラグ (SktTCPRcv): Local_ExecFlgs. Recv         *)
(* | - オープン命令起動フラグ (SktTCPConnect): Local_ExecFlgs. Open *)
(* | - クローズ 命令起動フラグ (SktTclose): Local_ExecFlgs. Close   *)
(* | - TCP ステータス取得命令起動フラグ (SktGet TCPStatus): Local_ExecFlgs. Status*)
(* ===== *)

Local_ExecFlgs. Send:=FALSE;
Local_ExecFlgs. Recv:=FALSE;
Local_ExecFlgs. Open:=FALSE;
Local_ExecFlgs. Close:=FALSE; Local_ExecFlgs. Status:=FALSE;

(* 2.4. 処理時間監視タイマ実行フラグの初期化*)
(* 変数説明: 処理時間監視タイマ実行フラグ (In パラメータ用) ===== *)
(*                                                                 *)
(* 処理時間監視タイマ実行フラグ列: Local_TONFlgs<STRUCT>          *)
(* | - 送信処理時間監視タイマ実行フラグ (Tfs_TON) Local_TONFlgs. Tfs *)
(* | - 受信処理時間監視タイマ実行フラグ (Tfr_TON) Local_TONFlgs. Tfr *)
(* | - オープン処理時間監視タイマ実行フラグ                          *)
(* |                               (Topen_TON): Local_TONFlgs. Topen *)
(* | - クローズ処理時間監視タイマ実行フラグ                          *)
(* |                               (Tclose_TON): Local_TONFlgs. Tclose *)
(* | - 受信待ち時間監視タイマ実行フラグ (Tr_TON) : Local_TONFlgs. Tr *)
(* |                               (次メッセージ待ち時間) *)
(* ===== *)

Local_TONflgs. lfs:=FALSE;
Local_TONflgs. Tfr:=FALSE;
Local_TONFlgs. Topen:=FALSE;
Local_TONflgs. Tclose:=FALSE; Local_TONflgs. Tr:=FALSE;

(* 2.5. エラーコード 格納エリアの初期化 *)
Local_ErrCode. WordData:=WORD#16#0000;
Output_ErrCode:=WORD#16#FFFF;
Output_MErrCode:=DWORD#16#FFFFFFFF;
Output_SktCmdsError ID:=WORD#16#FFFF;
Output_SktTcloseError ID:=WORD#16#FFFF;

(* 2.6.各処理監視時間設定および Ethernet 関連パラメータ設定 *)
ETN_ParameterSet_instance(
    Execute:=TRUE);

(* 2.7. 送受信処理可否の設定および送信データの設定 *)
ETN_SendMessageSet_instance(
    Execute:=TRUE)
    (* 送受信処理可否の設定異常判定 *)
(* <変数メモ>
    > Local_ComType. Send: 送信処理可否フラグ

```

```

    > Local_ComType.Recv: 受信処理要否フラグ
    > Local_ComType.Error: 送受信処理要否設定エラー *)
Local_ComType.Send:=TestABit (ETN_SendMessageSet_instance.ComType, 0);
Local_ComType.Recv:=TestABit (ETN_SendMessageSet_instance.ComType, 1);
Local_ComType.Error:=NOT (Local_ComType.Send OR Local_ComType.Recv);
IF Local_ComType.Error THEN
    Output_ErrCode:=WORD#16#0020:
    Local_InitialSettingOK:=FALSE:
ELSE
    Local_InitialSettingOK:=TRUE:
END_IF:

(* 2.8 送信データを String 形式からバイト配列に変換*)
Local_SrcDataByte:=
    StringToAry (ETN_SendMessageSet_instance.Send_Data, Local_SrcData[0]);
(* 2.9. 受信データ格納エリアの初期化 *)
ClearString (Local_ReceiveMessage):
ClearString (Output_RecvMess):
Local_RecvCHNO:=0:
Local_RecvDataLength:=0:
Local_ReceiveSize:=UINT#256:

(* 2.10. 初期設定終了処理 *)
IF Local_InitialSettingOK THEN
    Local_State:=11:           //11:オープン処理へ
ELSE
    Local_Status.Busy:=FALSE:
    Local_Status.Error:=TRUE:
    Local_State:=0:           //0:通信非実行状態へ
END IF:

```

3. オープン処理

```

11: (* ===== *)
    (* 3. オープン処理 *)
    (* ・相手 TCP ポートに Active 接続 *)
    (* ===== *)
    (* <変数メモ>
        > Local_ExecFlgs.Open オープン命令起動フラグ
        > Local_TONFlgs.Topen オープン処理時間監視タイマ実行フラグ*)

    (* 3.1. オープン処理状況の判定と起動フラグ セット*)

    (* 3.1.1. タイムアウト処理 *)
    IF Topen_TON_instance.Q THEN
        Local_ErrCode.BoolData[10]:=TRUE;
        Output_SktCmdsErrorID:=WORD#16#FFFF:
        Local_ExecFlgs.Open:=FALSE:
        Local_TONflgs.Topen:=FALSE:
        Local_State:=14: //14:クローズ 処理へ
    (* 3.1.2. 正常終了処理 *)
    ELSIF Skt TCPConnect_instance.Done THEN
        Local_ErrCode.BoolData[2]:=FALSE;
        Output_SktCmdsErrorID:=WORD#16#0000:

```

```

        Local_ExecFlgs.Open:=FALSE:
        Local_TONflgs.Topen:=FALSE:
(* <変数メモ>
    > Local_ComType.Send:
    > Local_ComType.Recv: *)
    IF Local_ComType.Send THEN
        Local_State:=12:                //12:送信処理へ
    ELSIF Local_ComType.Recv THEN
        Local_State:=13:                //13 受信処理へ
    END_IF:
    (* 3. 1. 3. 異常終了処理 *)
    ELSIF SktTCPConnect_instance.Error THEN Local_ErrCode.Bool Data [2]
=TRUE:
    Output_SktCmds Error ID: Skt TCPConnect_instance.Error ID:
    Local_ExecFlgs.Open:=FALSE: Local_TONflgs.Topen:=FALSE:
    Local_State:=14:                    //14:クローズ処理へ
    _(* 3.1.4. オープン命令起動フラグ セット/タイマ実行フラグセット*)
    ELSE
    Local_ExecFlgs.Open:=TRUE:
    Local_TONflgs.Topen:=TRUE:
    END_IF:
    (* 3.2. オープン処理時間監視タイマ実行 *)
    Topen_TON_instance ( In: Local_TONflgs.Topen, PT: MULTIME (TIME #10ms,
ETN_ParameterSet_instance.TopenTime));
    (* 3.3. オープン命令起動 (TCP.Active オープン処理)
    内蔵 ETN 利用可能(EIP_EtnOnlineSta が ON) 状態でオープン命令起動*)
    SktTCPConnect_instance(
        Execute: Local_ExecFlgs.Open AND EIP_EtnOnlineSta.
        SrcTcpPort:=ETN_ParameterSet_instance.SrcPort.
        DstTcpPort:=ETN_ParameterSet_instance.
        DstPort.DstAdr=ETN_ParameterSet_instance.DstIPAddr):

```

4. 送信処理

```

12: (* ===== *)
    (* 4. 送信処理
    (* ・ 指定した TCP ポートからデータを送信
    (* <変数メモ>
        > Local_ExecFlgs.Send: 送信命令起動フラグ
        > Local_TONflgs.Tfs: 送信処理時間監視タイマ実行フラグ *)

    (*4.1. 送信処理状況の判定と起動フラグ セット *)

        (* 4.1.1. タイムアウト処理 *)
        IF Tfs TON_instance.Q THEN
            Local_ErrCode.Bool Data [8]:=TRUE:
            Output_SktCmdsError ID:=WORD#16#FFFF:
            Local_ExecFlgs.Send:=FALSE:
            Local_TONflgs.Tfs:=FALSE:
            Local_State:=14:                //14:クローズ処理へ

            (* 4.1.2. 正常終了処理 *)
            ELSIF SktTCPSend_instance.Done THEN
                Local_ErrCode.Bool Data [0] :=FALSE:

```

```

Output_SktCmdsErrorID:=WORD#16#0000:
Local_ExecFlgs.Send:=FALSE:
Local_TONflgs.Tfs:=FALSE:
(* <変数メモ>
  > Local_ComType.Recv: 受信処理要否フラグ *)
  Local_State:=SEL(Local_ComType.Recv, 14, 13): //13: 受信処理へ
                                              //14: クローズ処理へ

```

(* 4.1.3. 異常終了処理 *)

```

ELSIF SktTCPSend_instance.Error THEN
  Local_ErrCode.BoolData[0]:=TRUE:
  Output_SktCmdsErrorID:=
    SktTCPSend_instance.ErrorID:
  Local_ExecFlgs.Send:=FALSE:
  Local_TONflgs.Tfs:=FALSE:
  Local_State:=14: //14: クローズ処理へ

```

(* 4.1.4. 送信命令起動フラグセット/タイマ実行フラグセット *)

```

ELSE
  Local_ExecFlgs.Send:=TRUE:
  Local_TONflgs.Tfs:=TRUE:
END_IF:

```

(* 4.2 送信処理時間監視タイマ実行 *)

```

Tfs_TON_instance(
  In = Local_TONflgs.Tfs.
  PT = MULTIME (TIME #10ms. ETN_ParameterSet_instance.TfsTime));

```

(* 4.3. 送信命令起動

内蔵 ETN 利用可能(_EIP_EtnOnlineSta が ON) 状態で送信命令起動 *)

```

SktTCPSend_instance(
  Execute:=Local_ExecFlgs.Send AND EIP_EtnOnlineSta.
  Size:=Local_SrcDataByte,
  Socket:=SktTCPConnect_instance.Socket,
  SendDat:=Local_SrcData[0]):

```

5. 受信処理

13: (* ===== *)

(* 5. 受信処理

(* ・ 指定した TCP ソケットの受信バッファ内のデータを読み出し

(* ===== *)

(* <変数メモ>

```

  > Local_ExecFlgs.Recv: 受信命令起動フラグ
  > Local_ExecFlgs.Status: TCP ステータス取得命令起動フラグ
  > Local_TONflgs.Ifr: 受信処理時間監視タイマ実行フラグ
  > Local_TONflgs.Tr: 受信待ち時間監視タイマ実行フラグ
                      (次メッセージ 待ち時間)

```

(* 5.1. 受信処理状況の判定と起動フラグセット *)

(* 5.1.1. 受信終了処理 *)

```

IF Tr_TON_instance.Q THEN
  Local_ExecFlgs.Status:=FALSE:
  Local_TONflgs.Ifr:=FALSE:
  Local_TONflgs.Tr:=FALSE:

```

(* 受信データの BYTE 配列->STRING 型変換 *)

```
Local ReceiveMessage:=
    AryToString (Local_RecvData[0]. Local_RecvDataLength):
```

(* 相手機器異常判定命令起動フラグ セット*)

```
Local RecvCheckFig:=TRUE:
Local_State: 14: //14:クローズ処理へ
```

(* 5.1.2 タイムアウト処理 *)

```
ELSIF Tfr_TON_instance. Q THEN
    Local_ErrCode. BoolData[9]:=TRUE;
    Output_SktCmdsError ID:=WORD#16#FFFF:
    Local_ExecFlgs. Recv:=FALSE:
    Local_ExecFlgs. Status:=FALSE:
    Local_TONflgs. Tfr:=FALSE:
    Local_State:=14: //14:クローズ処理へ
```

(* 5. 1. 3. 正常終了処理 *)

```
ELSIF Skt TCPRcv_instance. Done THEN
    Local RecvDataLength
        := Local_RecvDataLength+SktTCPRcv_instance.RcvSize:
    Local_RecvCHNo:=Local_RecvDataLength:

    Local_ExecFlgs. Recv:=FALSE:
    Local_TONflgs. Tfr:=FALSE:
    Local_TONflgs. Tr:=TRUE; // 5.1.5. 受信データ読み出し処理へ
```

(* 5.1.4.異常終了処理 *)

```
ELSIF SktTCPRcv_instance. Error THEN:
    Local_ErrCode. BoolData[1]:=TRUE:
    Output_SktCmdsError ID:=
        SktTCPRcv_instance. Error ID:

    Local_ExecFlgs. Recv:=FALSE:
    Local_TONflgs. Tfr:=FALSE:
    Local_State: 14: //14:クローズ 処理へ
```

(* 5.1.5. 受信データ読み出し処理 *)

```
ELSIF SktGet TCPStatus_instance. Done
    OR SktGetTCPStatus_instance. Error THEN
    Local_ExecFlgs. Status: FALSE:
```

(* 読み出すデータがある場合 受信処理を継続 *)

```
IF SktGet TCPStatus_instance. DatRcvFlag THEN
    Local_ExecFlgs. Recv:=TRUE;
    Local_TONflgs. Tfr:=TRUE;
    Local_TONflgs. Tr:=FALSE:
```

END_IF:

(* 読み出すデータがない場合

- ・ データを全く受信していない場合は何も処理せず、次のサイクルで TCP ステータス取得を再起動する
- ・ 既にデータを受信している場合はレスポンス受信待ち時間を監視して次のレスポンスがなくタイムアウトすれば、既に受信済みのデータを

読み出して受信処理終了

(* 5.1.6. TCP ステータス取得命令起動フラグセット/タイマ実行フラグセット*)
ELSE

Local_ExecFlgs. Status :=TRUE:
Local_TONflgs. Tfr:=TRUE:

(* 相手機器異常判定命令起動フラグ 初期化 *)
Local_RecvCheckFlg:=FALSE:

END_IF:

(* 5.2 受信待ち時間監視タイマ実行(次レスポンス待ち時間) *)

Tr_TON_instance (
In:=Local_TONflgs. Tr.
PT:=MULTIME (TIME #100ms, ETN_Parameter Set_instance. TrTime));

(* 5.3. 受信処理時間監視タイマ実行 *)

Tfr_TON_instance (

In:=Local_TONflgs. Tfr.
PT:=MULTIME (TIME #10ms, ETN_Parameter Set_instance. TfrTime));

(* 5.4.受信命令起動

内蔵 ETN 利用可能(EJP_EtnOnlineSta(ON) 状態へ受信命令起動 *)

Skt TCPRcv_instance (
Execute: Local_ExecFlgs. Recv AND EIP_EtnOnlineSta.
Socket: Skt TCPConnect_instance. Socket,
Timeout:=ETN_Parameter Set_instance. TrTime,
Size: Local_ReceiveSize,
RcvDat:=Local_RecvData [Local_RecvCHNO]);

(* 5.5. TCP ステータス取得命令起動

内蔵 ETN 利用可能(EIP_EtnOnlineSta が ON) 状態で TCP ステータス取得命令起動 *)

SktGetTCPStatus_instance(
Execute: Local_ExecFlgs. Status AND EIP_EtnOnlineSta.
Socket: SktTCPConnect_instance. Socket):

(* 5. 6. 相手機器異常判定命令起動 *)

ETN_ReceiveCheck_instance (
Execute Local_RecvCheckFlg.
Recy_Buff: Local_ReceiveMessage,
Recv_Data:-Output_RecyMess.
tLength: Local RecvDataLength.
Error ID: Local_ErrCode. WordData,
Error IDEX: Output_MErrCode):

6. クローズ処理

14: (* ===== *)

(* 6. クローズ処理

(* ・ 指定したソケットをクローズ

(* ===== *)

```
(* <変数メモ>
> Local_ExecFlgs. Close 50-20)
> Local_ExecFlgs. Status: TCP37-27
> Local_TONFlgs. Tclose 50-21 *)
```

```
(* 6.1. クローズ処理状況の判定と起動フラグセット *)
```

```
(* 6.1.1. タイムアウト処理 *)
```

```
IF Tclose_TON_instance.Q THEN
  Local_ErrCode. BoolData[11]:=TRUE;
  Output_SkTcloseErrorID:=WORD#16#FFFF;
  Local_ExecFlgs. Close:=FALSE;
  Local_TONflgs. Tclose:=FALSE;
  Local_ExecFlgs. Status:=FALSE;
  Output_EtnTcpSta:=-SktGetTCPStatus_instance.TcpStatus;
  Local_ErrCode. BoolData[15]:=TRUE;
  Output_ErrCode:=Local_ErrCode.WordData;
  Local_Status. Busy:=FALSE;
  Local_Status. Error:=TRUE;
```

```
Local_State:=0; //0:通信非実行状態へ
```

```
(* 6.1.2. 正常終了処理 *)
```

```
ELSIF SkTclose_instance.Done THEN
  Local_ExecFlgs. Status:=TRUE;
  IF SktGetTCPStatus_instance.Done
  OR SktGetTCPStatus_instance.Error THEN
    Local_ExecFlgs. Status:=FALSE;

  IF SktGetTCPStatus_instance.TcpStatus=_CLOSED THEN
    Local_TONflgs. Tclose:=FALSE;
    Output_SkTcloseErrorID:=WORD#16#0000;
    Output_EtnTcpSta:=SktGetTCPStatus_instance.TcpStatus;
    Local_ExecFlgs. Close:=FALSE;
```

```
(* 通信処理全体の処理結果判定 *)
```

```
Local_Status. Busy:=FALSE;
```

```
(* 通信処理正常終了 *)
```

```
IF Local_ErrCode.WordData=WORD#16#0000 THEN
  Local_Status.Done:=TRUE;
  Local_ErrCode. BoolData[15]:=FALSE;
```

```
(* 通信処理異常終了 *)
```

```
ELSE
```

```
  Local_Status.Error:=TRUE;
  Local_ErrCode. BoolData[15]:=TRUE;
```

```
END IF;
```

```
Output_ErrCode:Local_ErrCode.WordData;
```

```
Local_State:=0; //0:通信非実行状態へ
```

```
END IF;
```

```
END IF;
```

(* 6.1. 3. 異常終了処理 *)

```
ELSIF SkTclose_instance. Error THEN
  Local_ErrCode. BoolData[3]:=TRUE;
  Output_SkTcloseErrorID:=SkTclose_instance. ErrorID;
  Local_ExecFigs. Close:=FALSE;
  Local_TONflgs. Tclose:=FALSE;
  Local_ErrCode. BoolData[15]:=TRUE;
  Output_ErrCode:=Local_ErrCode. WordData;
  Local_Status. Busy:=FALSE;
  Local_Status. Error:=TRUE;

  Local_State:=0; //0:通信非実行状態へ
  (* 6.1.4. クローズ命令起動フラグセット/タイマ実行フラグセット*)
ELSE
  Local_ExecFigs. Close:=TRUE;
  Local_TONflgs. Tclose:=TRUE;
END_IF;
```

(* 6.2. クローズ処理時間監視タイマ実行 *)

```
Tclose_TON_instance (
  In:= Local_TONflgs. Tclose.
  PT:= MULTIME (TIME#10ms. ETN_Parameter Set_instance. TcloseTime));
```

(* 6.3 クローズ命令起動

内蔵 ETN 利用可能 CEIP_EtnOnlineSta が ON) 状態でクローズ命令起動 *)

```
SkTclose_instance (
  Execute: Local_ExecFigs. Close AND EIP_EtnOnlineSta,
  Socket: Skt TCPConnect_instance. Socket);
```

(* 6.4. TCP ステータス取得命令起動

内蔵 ETN 利用可能(EIP_EtnOnlineSta が ON) 状態で TCP ステータス取得命令起動 *)

```
SktGetTCPStatus_instance(Execute:
  Local_ExecFigs. Status AND EIP_EtnOnlineSta.
  Socket: Skt TCPConnect_instance. Socket);
```

7. 処理番号異常処理

```
99: (* ===== *)
    (* 7. 処理番号異常処理 *)
    (* ・存在しない状態処理番号が設定された場合の異常処理 *)
    (* ===== *)
```

```
Output_ErrCode: WORD#16#0010;
Local_Status. Busy:=FALSE;
Local_Status. Error:=TRUE;
Local_State:=0; //0:通信非実行状態へ
```

ELSE

```
Local_State:=99; //99:処理番号異常処理へ
```

END_CASE:

END_IF:

9.5.3. ファンクションブロックの詳細説明

本プロジェクトファイルのファンクションブロックを以下に示します。

相手機器により可変なデータは、以下に示すファンクションブロックの赤枠内に設定しています。

●ETN_ParameterSet_instance : ファンクションブロック(ParameterSet)の内容

命令	名称	FB/FUN	グラフィック表現	ST 表現
ParameterSet	汎用 Ethernet 通信 パラメータ設定	FB	なし	ETN_ParameterSet_instance (Execute, TfsTime, TrTime, TfrTime, , TopenTime, TcloseTime, SrcPort, DstIPAddr, DstPort);

・ 入出力変数テーブル (引数)

・ 入力

変数名	データ型	名称	内容	有効範囲	単位	初期値
Execute	BOOL	起動	OFF(FALSE)から ON(TRUE)に するとファンクションブロック が起動します。(常時: TRUE)	データ型に 従う	—	-

・ 出力

変数名	データ型	名称	内容	有効範囲	単位	初期値
TopenTime	UINT	オープン 監視時間	オープン処理の監視時間を 10ms 単位で設定します。	データ型に 従う	-	-
TfsTime	UINT	送信監視 時間	送信処理の監視時間を 10ms 単 位で設定します。	データ型に 従う	-	-
TrTime	UINT	受信待ち 監視時間	受信データの到着待機時間を 100ms 単位で設定します。	データ型に 従う	-	-
TfrTime	UINT	受信処理 時間	受信処理の監視時間を 10ms 単 位で設定します。	データ型に 従う	-	-
TcloseTime	UINT	クローズ 監視時間	クローズ処理の監視時間を 10ms 単位で設定します。	データ型に 従う	-	-
SrcPort	UINT	自 PortNo	自 port を設定します。	データ型に 従う	—	-
DstIPAddr	STRING [256]	相手 IP ア ドレス	相手 IP アドレスを設定します。	相手機器に 従う	-	-
DstPort	UINT	相手 PortNo	相手 PortNo を設定します。	相手機器に 従う	—	—
Busy	BOOL	実行中	未使用 (本プロジェクトでは使用しま せん。)	—	—	—
Done	BOOL	正常終了				
Error	BOOL	異常終了				
ErrorID	WORD	異常情報				
ErrorIDEx	DWORD	異常情報				

・ 内部変数テーブル: なし

・プログラム

```

1 (* ===== *)
2 (* 名称：NJシリーズ 汎用Ethernet通信パラメータ設定ファンクションブロック *)
3 (* 機能：各処理監視時間設定およびEthernet関連パラメータ設定 *)
4 (* *)
5 (* 対象機器： *)
6 (*   メーカー：オムロン株式会社 *)
7 (*   機器名称：スマートカメラ *)
8 (*   シリーズ/形式：F430-Fシリーズ *)
9 (*   備考： *)
10 (* *)
11 (* バージョン情報：2018/11/30 V1.00 新規 *)
12 (* *)
13 (* (C)Copyright OMRON Corporation 2018 All Rights Reserved. *)
14 (* ===== *)
15
16 (* 変数説明：引数 戻り値 ===== )
17 ( )
18 ( 引数： 名称 データ型 内容 )
19 (   ・入力：Execute  BOOL  起動フラグ )
20 ( )
21 (   ・出力：TopenTime  UINT  オープン処理監視時間 )
22 (     TfsTime  UINT  送信処理監視時間 )
23 (     TrTime  UINT  受信待ち処理監視時間 )
24 (     TfrTime  UINT  受信処理監視時間 )
25 (     TcloseTime  UINT  クローズ処理監視時間 )
26 (     SrcPort  UINT  自ポートNo )
27 (     DstIPAddr  UINT  相手機器IPアドレス )
28 (     DstPort  UINT  相手機器PortNo )
29 (     Busy  BOOL  未使用 )
30 (     Done  BOOL  未使用 )
31 (     Error  BOOL  未使用 )
32 (     ErrorID  WORD  未使用 )
33 (     ErrorIDEx  DWORD  未使用 )
34 ( )
35 (   ・入出力：なし )
36 ( )
37 ( 戻り値：なし )
38 ( )
39 ( ===== *)
40
41 IF Execute THEN
42
43   (* Ethernet関連パラメータ設定 *)
44   SrcPort:= UINT#0; // 自ポートNo
45   DstIPAddr:= '192.168.188.2'; // 相手IPアドレス
46   DstPort:= UINT#49211; // 相手ポートNo
47
48   (* 処理監視時間設定：処理開始～終了までの最大時間 *)
49   TopenTime:= UINT#500; // オープン処理監視時間設定：設定単位10ms<500⇒5s>
50   TfsTime:= UINT#500; // 送信処理監視時間設定：設定単位10ms<500⇒5s>
51   TfrTime:= UINT#500; // 受信処理監視時間：設定単位10ms<500⇒5s>
52   TcloseTime:=UINT#500; // クローズ処理監視時間：設定単位10ms<500⇒5s>
53
54   (* レスポンスを複数パケットで分割受信する場合のパケット間隔の最大待ち時間（受信命令）
55   および次のレスポンスの最大待ち時間（受信待ち時間監視タイマ） *)
56   TrTime:= UINT#3; // 受信待ち監視時間：設定単位100ms<3⇒300ms>
57
58 END_IF;
59
60 RETURN;

```

●ETN_SendMessageSet_instance : ファンクションブロック(SendMessageSet)の内容

命令	名称	FB/FUN	グラフィック表現	ST 表現
SendMessageSet	汎用 Ethernet 通信 送受信シーケンス 設定	FB	なし	ETN_SendMessageSet_instance (Execute, Send_Data, ComType);

・ 入出力変数テーブル (引数)

・ 入力

変数名	データ型	名称	内容	有効範囲	単位	初期値
Execute	BOOL	起動	OFF(FALSE)から ON(TRUE)にするとファンクションブロックが起動します。(常時: TRUE)	データ型に従う	—	-

・ 出力

変数名	データ型	名称	内容	有効範囲	単位	初期値
Send_Data	STRING [256]	送信データ	相手機器への送信コマンドを設定します。	データ型に従う	-	-
ComType	BYTE	送受信タイプ	送信・受信の有無を設定します。 1:送信のみ、2:受信のみ、 3:送受信	1~3	-	-
Busy	BOOL	実行中	未使用 (本プロジェクトでは使用しません。)	—	-	—
Done	BOOL	正常終了				
Error	BOOL	異常終了				
ErrorID	WORD	異常情報				
ErrorIDEx	DWORD	異常情報				

・ 内部変数テーブル

変数名	データ型	名称	内容	有効範囲	単位	初期値
Send_Header	STRING[5]	送信ヘッダ	送信メッセージのヘッダ	データ型に従う	—	—
Send_Address	STRING[5]	相手機器アドレス	相手機器アドレス	データ型に従う	—	—
Send_Command	STRING[256]	送信データ	相手機器への送信コマンド	データ型に従う	—	—
Send_Check	STRING[5]	送信チェックコード	送信メッセージのチェックコード	データ型に従う	—	—
Send_Terminate	STRING[5]	送信ターミネータ	送信メッセージのターミネータ	データ型に従う	—	—

・プログラム

```

1  (* ===== *)
2  (* 名称：NJシリーズ 汎用Ethernet通信送受信シーケンス設定ファンクションブロック *)
3  (* 機能：送信／受信処理の要否および送信データ設定 *)
4  (* ===== *)
5  (* 対象機器： *)
6  (*   メーカー名：オムロン株式会社 *)
7  (*   機器名称：スマートカメラ *)
8  (*   シリーズ/形式：F430-Fシリーズ *)
9  (*   備考： *)
10 (* ===== *)
11 (* バージョン情報：2018/11/30 V1.00 新規 *)
12 (* ===== *)
13 (* (C)Copyright OMRON Corporation 2018 All Rights Reserved. *)
14 (* ===== *)
15
16 (* 変数説明：引数 戻り値 ===== *)
17 (
18   ( 引数： 名称 データ型 内容 )
19   (   ・入力：Execute  BOOL  起動フラグ )
20   (   ・出力：SendData  STRING[256] 送信データ )
21   (     ComType  BYTE  送信／受信処理の要否設定 )
22   (     Busy     BOOL  未使用 )
23   (     Done     BOOL  未使用 )
24   (     Error    BOOL  未使用 )
25   (     ErrorID  WORD  未使用 )
26   (     ErrorIDx DWORD  未使用 )
27   (   ・入出力：なし )
28   (   戻り値：なし )
29   ( ===== *)
30
31 IF Execute THEN
32   (* 送信／受信処理の要否設定 *)
33   ComType:= BYTE#16#03; // 1:送信のみ、2:受信のみ、3:送信／受信の両方
34
35   (* 送信データ設定 *)
36   Send_Header:= ""; // ヘッダ
37   Send_Addr:= ""; // アドレス
38   Send_Command:= 'TRIGGER'; // 相手機器コマンド：計測実行
39   Send_Check:= ""; // SUM計算
40   Send_Terminate:= ""; // ターミネータ
41
42   (* 送信データの連結 *)
43   Send_Data:=
44     CONCAT(Send_Header,Send_Addr,Send_Command,Send_Check,Send_Terminate);
45
46 END_IF;
47
48 RETURN;

```

●ETN_ReceiveCheck_instance : ファンクションブロック(ReceiveCheck)の内容

命令	名称	FB/FUN	グラフィック表現	ST 表現
ReceiveCheck	汎用 Ethernet 通信 受信処理	FB	なし	ETN_ReceiveCheck_instance (Execute, Recv_Data, Recv_Buff, Error, ErrorID, ErrorIDEx);

・ 入出力変数テーブル (引数)

・ 入力

変数名	データ型	名称	内容	有効範囲	単位	初期値
Execute	BOOL	起動	OFF(FALSE)から ON(TRUE)にするとファンクションブロックが起動します。	データ型に従う	—	-
tLength	UINT	受信データ長	受信バッファデータのバイト長	データ型に従う	—	-

・ 入出力

変数名	データ型	名称	内容	有効範囲	単位	初期値
Recv_Data	STRING[256]	受信データ	受信データ格納結果	データ型に従う	-	-
Recv_Buff	STRING[256]	受信バッファ	受信バッファデータ	データ型に従う	-	-
ErrorID	WORD	異常情報	エラーコード: 相手機器エラー = #16#1000 FCS エラー = #16#2000	-	-	-
ErrorIDEx	DWORD	異常情報	エラーコード: FCS 受信結果/相手機器異常コード	-	-	-

・ 出力

変数名	データ型	名称	内容	有効範囲	単位	初期値
Busy	BOOL	実行中	未使用 (本プロジェクトでは使用しません。)	-	-	-
Done	BOOL	正常終了				
Error	BOOL	異常終了	異常終了	-	-	-

・ 内部変数テーブル

変数名	データ型	名称	内容	有効範囲	単位	初期値
Receive_Check	STRING[5]	受信 FCS	受信データの FCS 受信結果	データ型に従う	—	—
Calc_Check	STRING[5]	受信 FCS 計算値	受信データの FCS 計算結果	データ型に従う	—	—

・プログラム

```

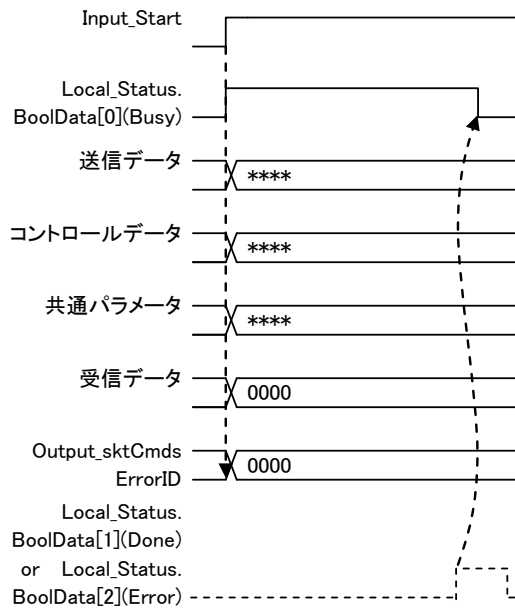
1 (* ===== *)
2 (* 名称：NJシリーズ 汎用Ethernet通信受信処理ファンクションブロック *)
3 (* 機能：受信データ格納および受信処理結果判定 *)
4 (* *)
5 (* 対象機器： *)
6 (*   メーカー名：オムロン株式会社 *)
7 (*   機器名称：スマートカメラ *)
8 (*   シリーズ/形式：F430-Fシリーズ *)
9 (*   備考： *)
10 (* *)
11 (* バージョン情報：2018/11/30 V1.00 新規 *)
12 (* *)
13 (* (C)Copyright OMRON Corporation 2018 All Rights Reserved. *)
14 (* ===== *)
15
16 (* 変数説明：引数 戻り値 ===== )
17 (
18   (引数：  名称  データ型  内容  )
19   (  ・入力：Execute  BOOL  起動フラグ  )
20   (      tLength  UINT  受信データ長  )
21   (
22   (  ・出力：Busy  BOOL  未使用  )
23   (      Done  BOOL  未使用  )
24   (      Error  BOOL  エラーフラグ  )
25   (
26   (  ・入出力：Recv_Data STRING[256] 受信データ格納エリア  )
27   (      Recv_Buff STRING[256] 受信バッファ  )
28   (      ErrorID WORD  エラーコード  )
29   (      ErrorIDex DWORD  FCS受信結果あるいは相手機器エラーコード  )
30   (
31   (  戻り値：なし  )
32   (
33   ( ===== *)
34
35
36 IF Execute THEN
37
38   (* CheckSUMの判定：不要 *)
39
40   (* 受信バッファのデータを受信データ格納エリアに格納 *)
41   Recv_Data:= Recv_Buff;
42
43   (* 相手機器異常の判定 *)
44   (* F430はシリアル(TCP)通信ではエラーレスポンスは返さない *)
45   Error:= FALSE; // エラーフラグ リセット
46   ErrorID:= WORD#16#0000; // エラーコード クリア
47   ErrorIDex:= DWORD#16#00000000; // 相手機器エラーコード クリア
48
49 END_IF;
50
51 RETURN;

```

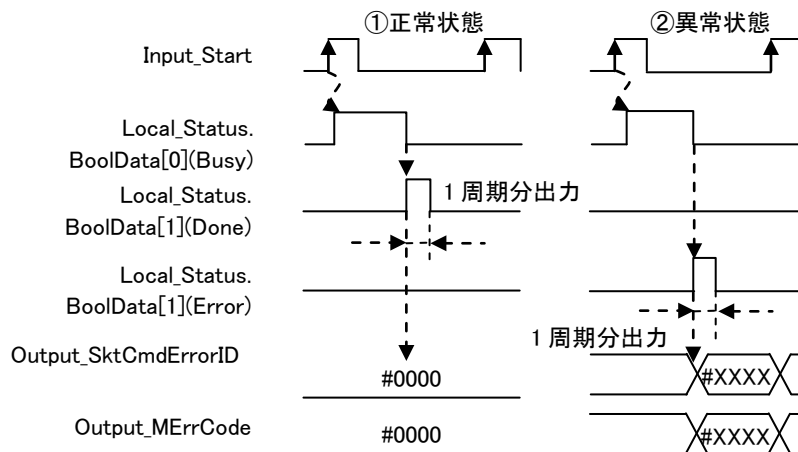
9.6. タイムチャート

ST 言語によるプログラムのタイムチャートです。

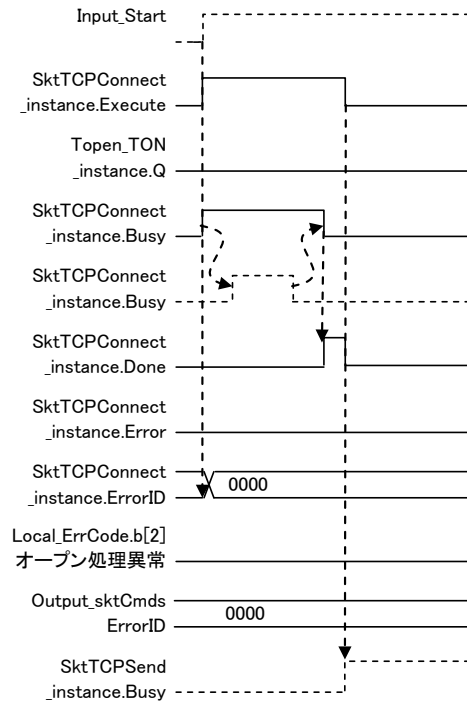
起動 & 設定



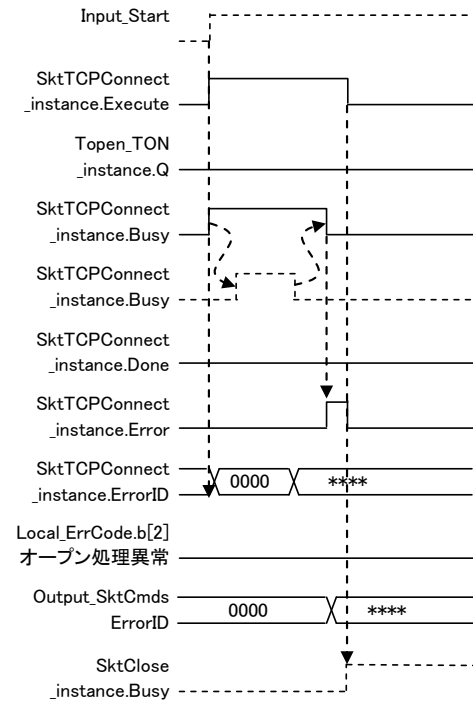
実行途中に[Input_Start]を「True(ON)」から「False(OFF)」に変更した場合、以下のように処理を完了してから正常または異常終了を1周期出力します。



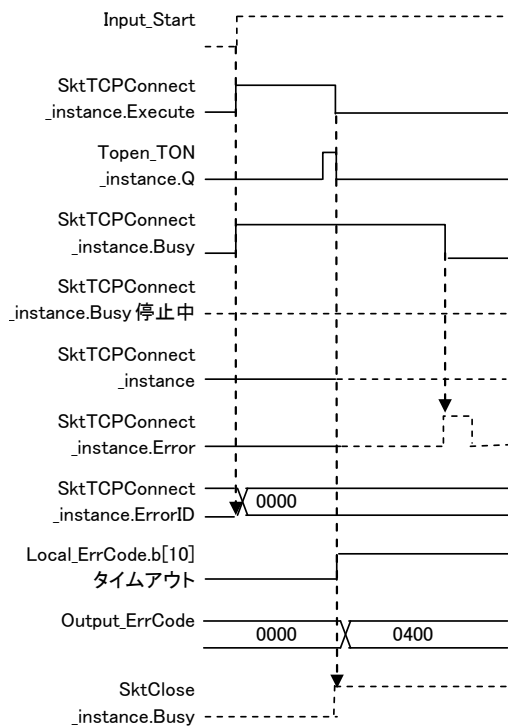
●オープン処理



(正常終了)

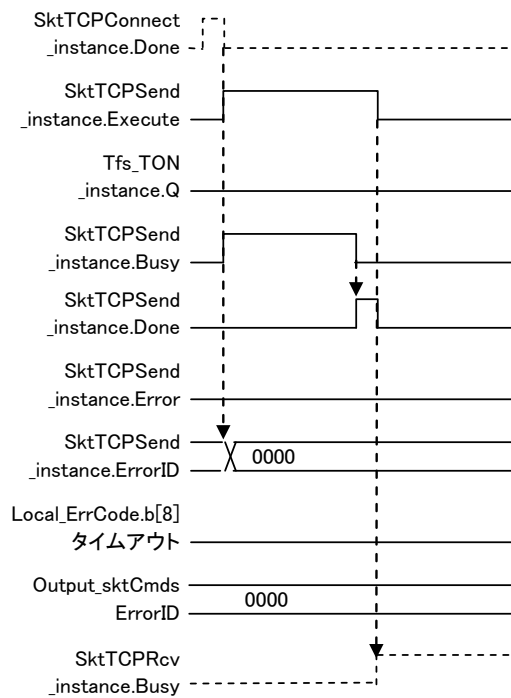


(異常終了)

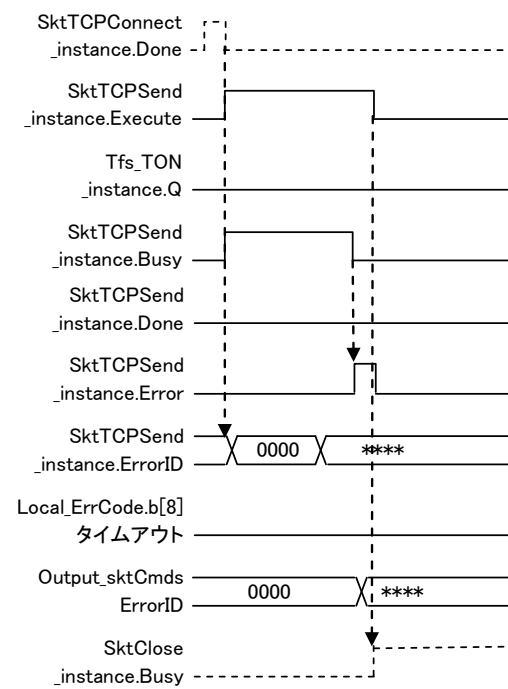


(タイムアウト)

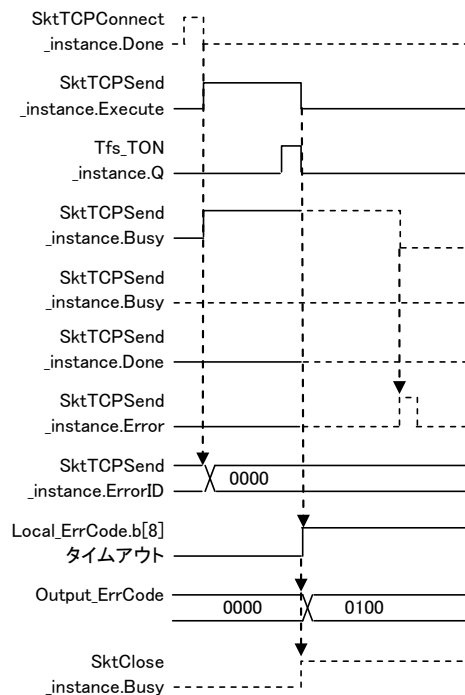
●送信処理



(正常終了)

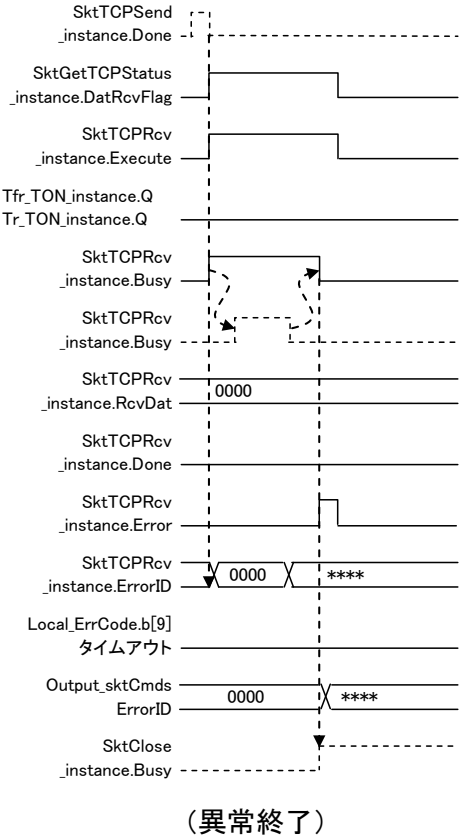
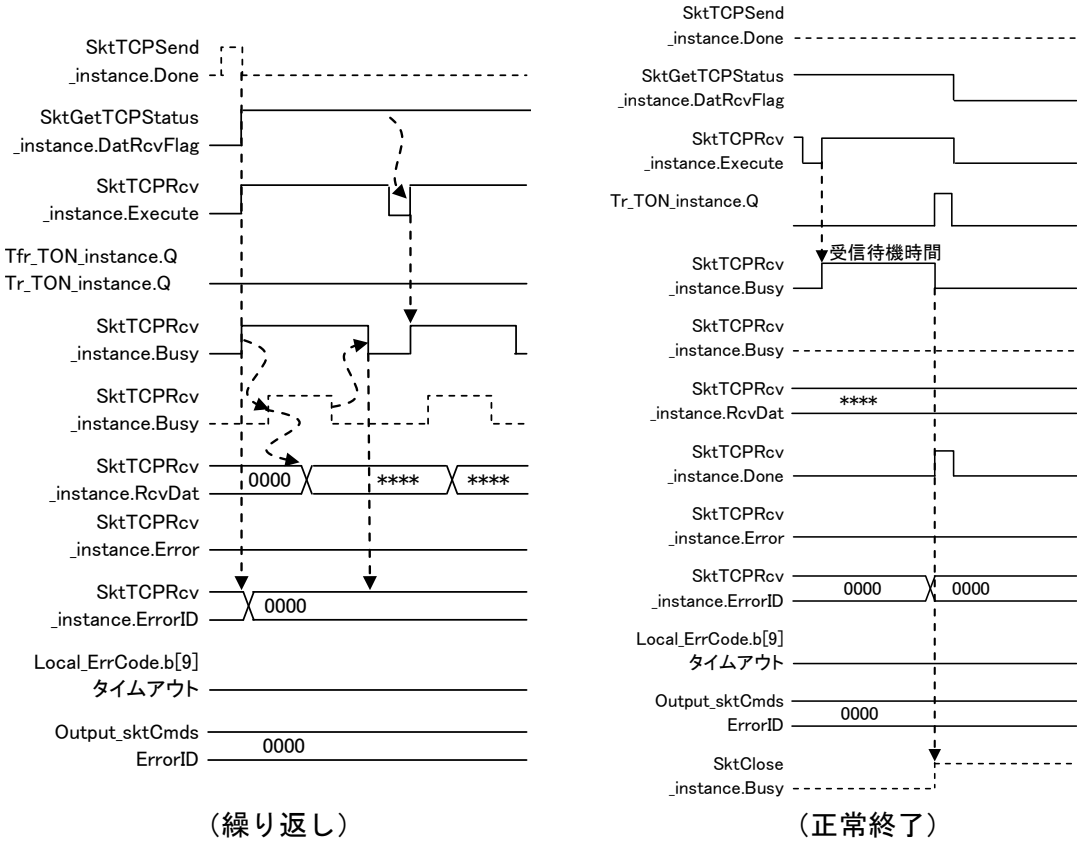


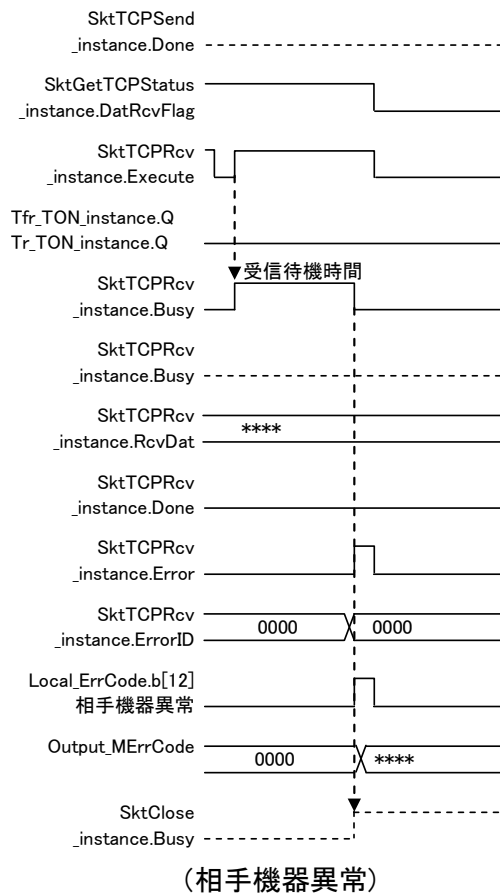
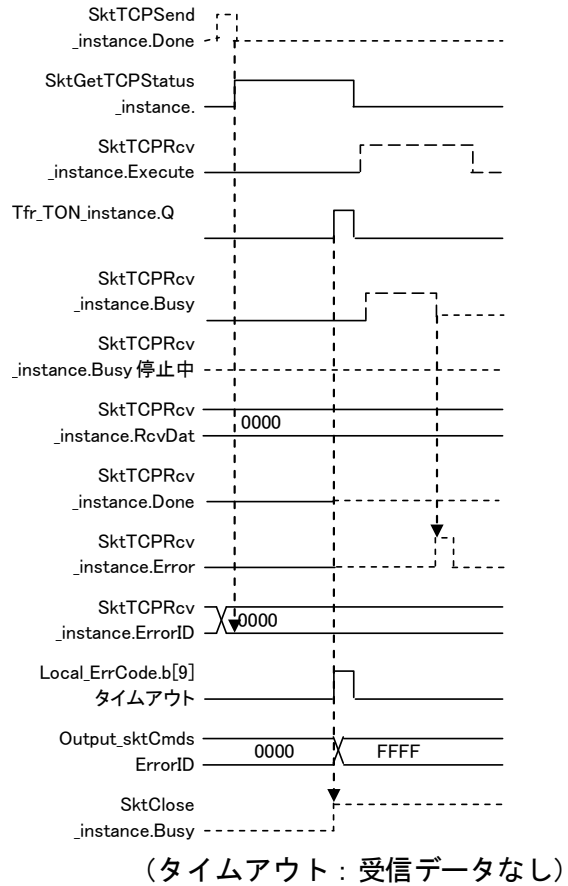
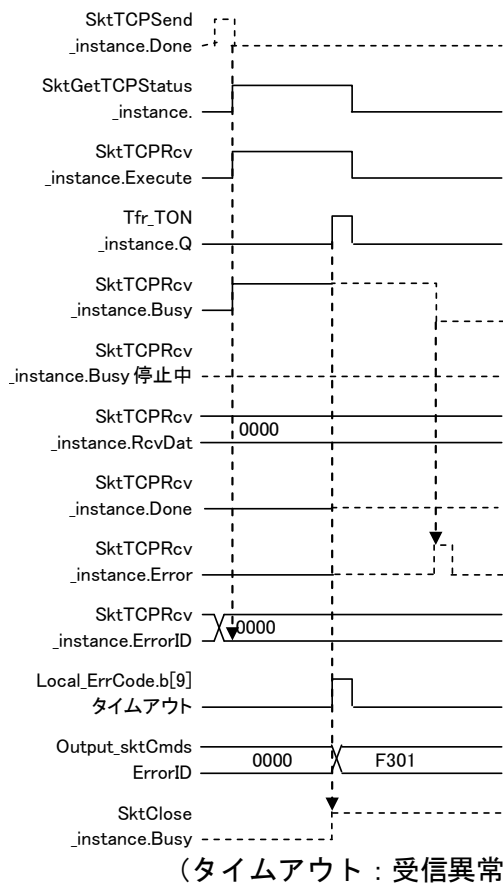
(異常終了)



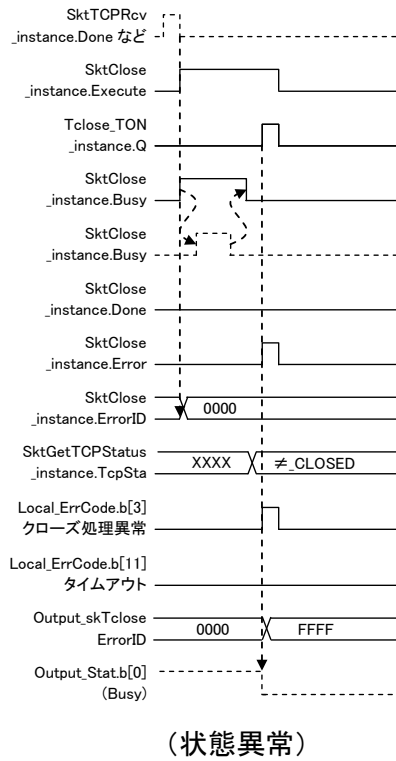
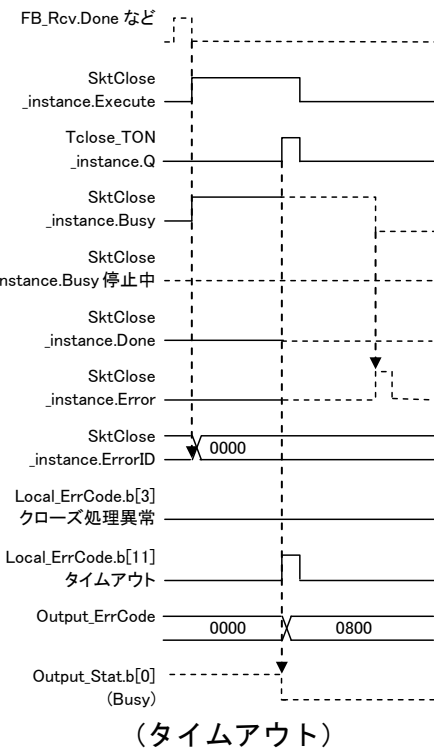
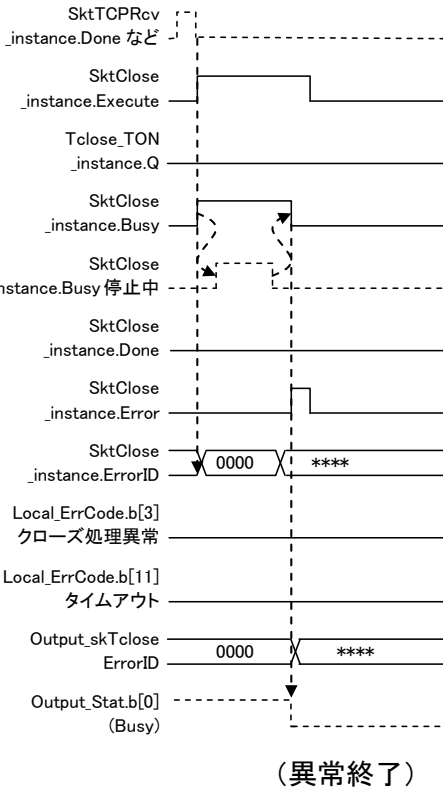
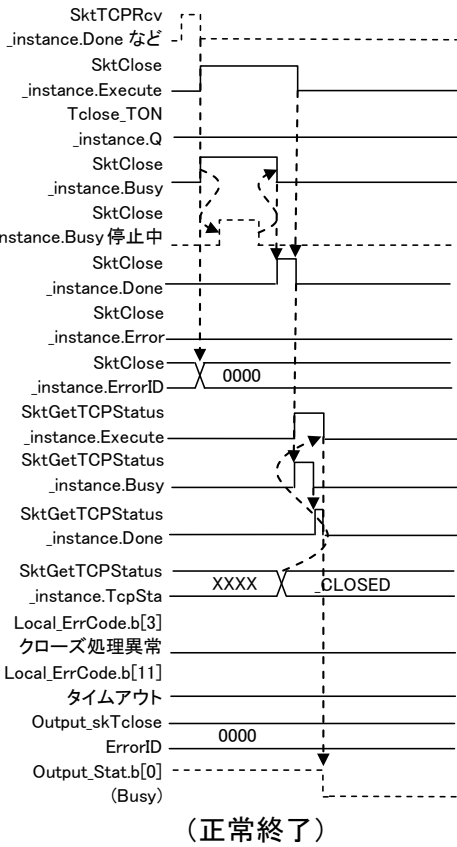
(タイムアウト)

●受信処理





●クローズ処理



9.7. 異常処理

9.7.1. エラーコード一覧

本 ST 言語を実行して発生するエラーコード一覧を以下に示します。

●TCP コネクション状態異常[Output_EtnTcpSta]

クローズ処理後、TCP コネクション状態が時間内に正常状態(_CLOSED)に至らなかった場合、変数[Output_EtnTcpSta]に TCP コネクション状態コードがセットされます。(クローズ処理が異常終了した場合、いっしょに確認します。)

異常コード列挙子 [_eCONNECTION_STATE]	内容
_CLOSED	クローズされている。(正常状態)
_LISTEN	コネクションを待っている。
_SYN SENT	活性状態で SYN を送信した。
_SYN RECEIVED	SYN を送信し、受信した。
_ESTABLISHED	開設されている。
_CLOSE WAIT	FIN を受信したあと、終了待ちの状態。
_FIN WAIT1	終了して、FIN を送信した。
_CLOSING	終了して、FIN を交換した。FIN の送達確認(ACK)を待っている。
_LAST ACK	FIN を受信して終了した。FIN の送達確認(ACK)を待っている。
_FIN WAIT2	FIN の送達確認(ACK)を受信した。FIN を待っている。
_TIME WAIT	終了したあと、最大セグメント生存時間の 2 倍(2MSL)の沈黙待ちの状態。

●エラーコード[Output_SktCmdsErrorID]、[Output_SkTcloseErrorID]

オープン処理、送信処理、受信処理のいずれかでエラーが発生した場合、エラーコードを変数[Output_SktCmdsErrorID]にセットしたあとクローズ処理を実行します。

クローズ処理でエラーが発生した場合、エラーコードを変数[Output_SkTcloseErrorID]にセットして終了します。おもなエラーコードは以下のとおりです。

(O: オープン処理(SktTCPConnect 命令)、S: 送信処理(SktTCPSend 命令)、R: 受信処理(SktTCPRcv 命令)、C: クローズ処理(SktClose 命令)をあらわし、「O」が対象となる処理です)

エラーコード	O	S	R	C	内容
#16#0000	○	○	○	○	正常終了
#16#0400	○	○	○	-	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。
#16#0407	-	○	○	-	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。
#16#2000	○	-	-	-	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。
#16#2002	○	-	-	-	命令でドメイン名指定した相手ノードのアドレス解決に失敗しました。
#16#2003	○	○	○	-	命令実行時の状態が適切ではありません。 ・ 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 指定したソケットのコネクションが未確立 ・ SktTCPSend 命令の場合 指定したソケットが送信処理中 指定したソケットのコネクションが未確立
#16#2006	-	-	○	-	ソケットサービス命令でタイムアウトが発生しました。
#16#2007	-	○	○	○	ソケットサービス命令で指定したハンドルが不正です。
#16#2008	○	○	○	○	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。
#16#FFFF	○	○	○	○	命令を実行完了せず終了しました。



参考

詳しくは、「マシンオートメーションコントローラ NJ/NX シリーズ コマンドリファレンスマニュアル 基本編」(SBCA-468)の「付録」の「A-1 命令に関連するエラーコード一覧」、「A-2 エラーコードの概要」、「A-3 エラーコードの詳細」を参照してください。



参考

内蔵 EtherNet/IP ポート異常の詳細および処置については、「マシンオートメーションコントローラ NJ/NX シリーズ CPU ユニット内蔵 Ethernet/IP ポート ユーザーズマニュアル」(SBCD-377) の「第 9 章 ソケットサービス機能」の「9-7 ソケットサービス使用上の留意事項」を参照してください。

●エラーフラグ（異常終了／タイムアウト）[Output_ErrCode]

オープン処理、送信処理、受信処理、クローズ処理が異常終了またはタイムアウトした場合、変数[Output_ErrCode]にエラーフラグがセットされ、変数[Output_SktCmdsErrorID]または変数[Output_SktTcloseErrorID]にエラーコードが格納されます。

（クローズ処理が異常終了またはタイムアウトした場合、TCP コネクション状態異常の変数[Output_EtnTcpSta]もいっしょに確認します。）

（O：オープン処理(SktTCPConnect 命令)、S：送信処理(SktTCPSend 命令)、R：受信処理(SktTCPRcv 命令)、C：クローズ処理(SktClose 命令)をあらわし、「O」が対象となる処理です）

エラーフラグ	O	S	R	C	内容
#16#0000	○	○	○	○	正常終了
#16#0001		○			送信処理が異常終了した。
#16#0002			○		受信処理が異常終了した。
#16#0004	○				オープン処理が異常終了した。
#16#0008				○	クローズ処理が異常終了した。
#16#0100		○			送信処理が時間内に完了しなかった。
#16#0200			○		受信処理が時間内に完了しなかった。 （受信すべきレスポンスの到着を確認できなかった場合を含む）
#16#0400	○				オープン処理が時間内に完了しなかった。
#16#0800				○	クローズ処理が時間内に完了しなかった。
#16#0010					処理番号異常
#16#0020					送信・受信要否判定異常
#16#1000					相手機器異常エラー
#16#2000					相手機器 FCS（チェックサム）エラー
#16#8000	○	○	○	○	エラー発生

※エラーフラグには、各処理で検出したエラーフラグを加算した値が格納されます。

●相手機器異常コード

相手機器からの受信データが異常データの場合、異常コードが変数[Output_MErrCode]に格納されます。

異常コード	内容
#16#00000000	正常終了
#16#FFFFFFFF	未実行

9.7.2. TCP コネクション状態異常の状況と対処方法

「TCP コネクション状態異常」発生時の状況と対処方法について説明します。

●TCP コネクション状態異常の影響

「TCP コネクション状態異常」発生後、何も対処を行わずに、あるいは、「TCP コネクション状態異常」の発生に気づかずに本プロジェクトファイルを再度実行した場合、「入力変数「相手 IP アドレス(DstAdr)」、「相手ポート(DstTcpPort)」で指定した相手ノードがコネクト待ちでない」（以下、オープン処理異常）が発生することがあります。これは、前回の通信処理終了時の「TCP コネクション状態異常」が影響していると考えられます。（異常発生時のエラー内容は、「9.7.1 エラーコード一覧」を参照してください。）

●TCP コネクション状態異常発生時の状況

クローズ処理後の「TCP コネクション状態異常」とその影響による次通信処理時の「オープン処理異常」の原因は、いずれも「相手機器のクローズ処理が未完了の状態である」という可能性があります。これは、コントローラ内で本プロジェクトファイルの処理をすべて（クローズ処理まで）終了したにもかかわらず、相手機器からのクローズ完了通知を受け取っていない（相手機器のクローズ処理の完了が未確認である）という状況です。

●対処方法

相手機器のクローズ処理が未完了の可能性がありますので、相手機器の通信ポートがクローズされているかを確認します。その結果、クローズされていない場合や確認ができない場合には、相手機器の通信ポートのリセット処理が必要となります。相手機器の通信ポートのリセット方法には、ソフト的なリスタート処理や電源 OFF→ON による再起動処理などが考えられますが、詳しくは各相手機器の説明書を参照してください。



使用上の注意

相手機器の通信ポートのリセット処理は、相手機器が別の機器と接続状態にないことを確認してから実施してください。

●TCP コネクション状態異常時のコントローラ（内蔵 EtherNet/IP ポート）の状況

「TCP コネクション状態異常」が発生した場合、本プロジェクトファイルによる処理は終了していますが、「9.3.2. 時間監視機能」の「内蔵 EtherNet/IP ポート（TCP/IP 機能）による再送／時間監視」が動作している場合があります。ただし、この再送は以下のような状況で停止しますので、特に意識的に停止する必要はありません。

- ・プロジェクトファイルの起動により再度オープン処理要求が行われた場合
- ・再送中に、ケーブル抜けなどの通信障害が解消された場合
- ・TCP/IP の時間監視（タイムアウト）機能で再送処理が終了した場合
- ・コントローラをリスタート、あるいは電源 OFF した場合

10. 改訂履歴

改訂記号	改訂年月	改訂理由
A	2020 年 1 月	初版
B	2022 年 3 月	誤記修正

●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 0120-919-066
通話

携帯電話・PHS・IP電話などではご利用いただけませんので、下記の電話番号へおかけください。

電話 055-982-5015（通話料がかかります）

■営業時間：8:00～21:00 ■営業日：365日

●FAXやWebページでもお問い合わせいただけます。

FAX 055-982-5051 / www.fa.omron.co.jp

●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ください。

www.fa.omron.co.jp

緊急時のご購入にもご利用ください。

オムロン商品のご用命は