

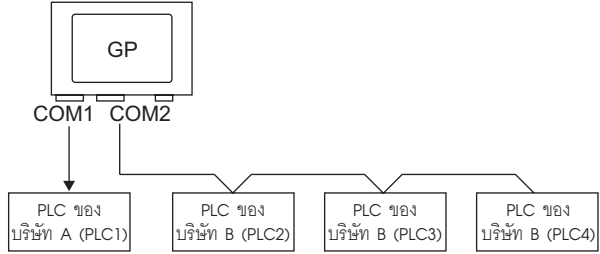
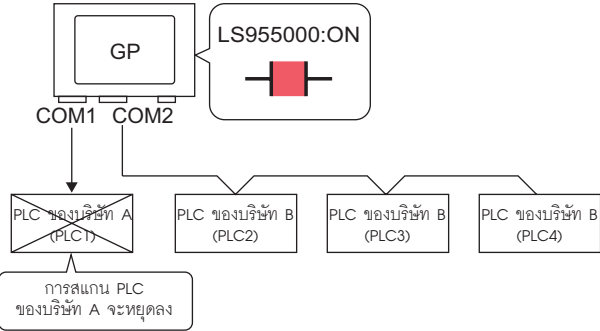
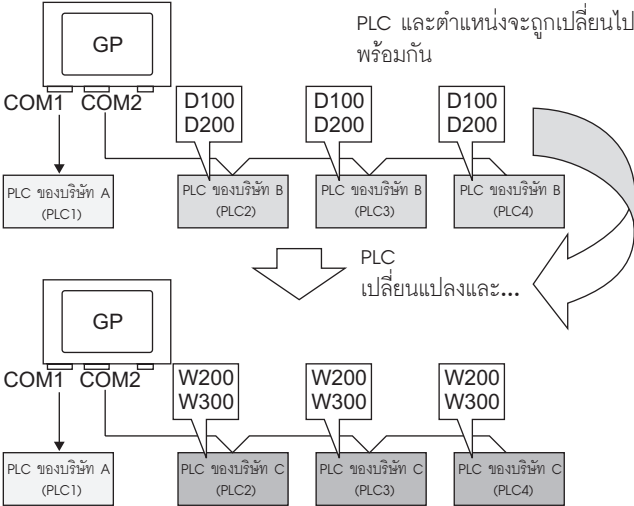
7

การสื่อสารกับอุปกรณ์/ PLC

ในบทนี้จะอธิบายวิธีใช้จอแสดงผลเพื่อสื่อสารกับอุปกรณ์/PLC หลายเครื่อง รวมทั้งการสิ้นสุดการสื่อสาร และการเปลี่ยนอุปกรณ์/PLC ด้วย
โปรดเริ่มต้นด้วยการอ่าน “7.1 เมนูการตั้งค่า” (หน้า 7-2) แล้วจึงไปอ่านหน้าที่เกี่ยวข้อง

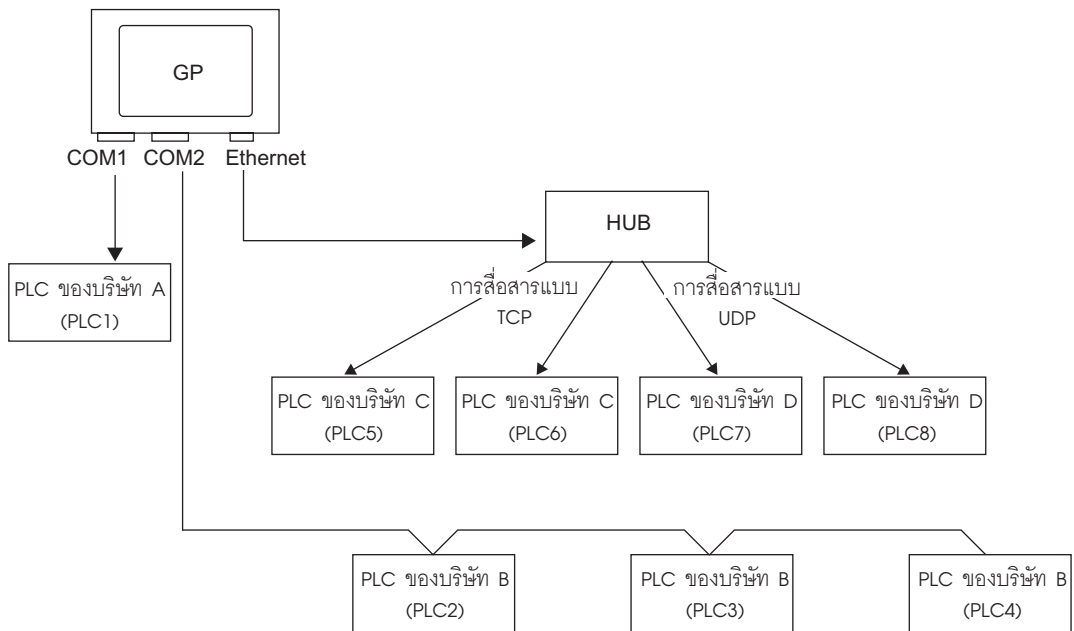
7.1	เมนูการตั้งค่า.....	7-2
7.2	การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์/PLC หลายเครื่อง	7-3
7.3	การยกเลิกการเชื่อมต่ออุปกรณ์/PLC หลายเครื่อง	7-11
7.4	การเปลี่ยนชนิดของอุปกรณ์/PLC	7-17
7.5	คำแนะนำในการตั้งค่า.....	7-28
7.6	ข้อจำกัด.....	7-34

7.1 เมนูการตั้งค่า

การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์/PLC หลายเครื่อง	
	<ul style="list-style-type: none"> ☞ ขั้นตอนการตั้งค่า (หน้า 7-4) ☞ ข้อมูลเบื้องต้น (หน้า 7-3)
การยกเลิกการเชื่อมต่อกับอุปกรณ์/PLC หลายเครื่อง	
 <p>หากต้องการให้ GP หยุดสแกนหาอุปกรณ์/PLC ให้ตั้งค่าบิตการสื่อสารเป็น OFF</p>	<ul style="list-style-type: none"> ☞ ขั้นตอนการตั้งค่า (หน้า 7-11) ☞ ข้อมูลเบื้องต้น (หน้า 7-11)
การเปลี่ยนชนิดของอุปกรณ์/PLC	
	<ul style="list-style-type: none"> ☞ ขั้นตอนการตั้งค่า (หน้า 7-18) ☞ ข้อมูลเบื้องต้น (หน้า 7-17)

7.2 การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์/PLC หลายเครื่อง

7.2.1 ข้อมูลเบื้องต้น



GP หนึ่งเครื่องสามารถเชื่อมต่อกับอุปกรณ์/PLC ได้หลายเครื่องพร้อมกันด้วยไดรเวอร์ 4 ไดรเวอร์ (COM1, COM2 และ Ethernet (UDP/TCP))

หมายเหตุ

- ผลิตภัณฑ์แต่ละรุ่นมีสองชนิดด้วยกันคือ ชนิด 2 ไดรเวอร์ และชนิด 4 ไดรเวอร์
☞ “1.3 รายการฟังก์ชันที่ใช้ได้แยกตามอุปกรณ์แต่ละรุ่น” (หน้า 1-5)

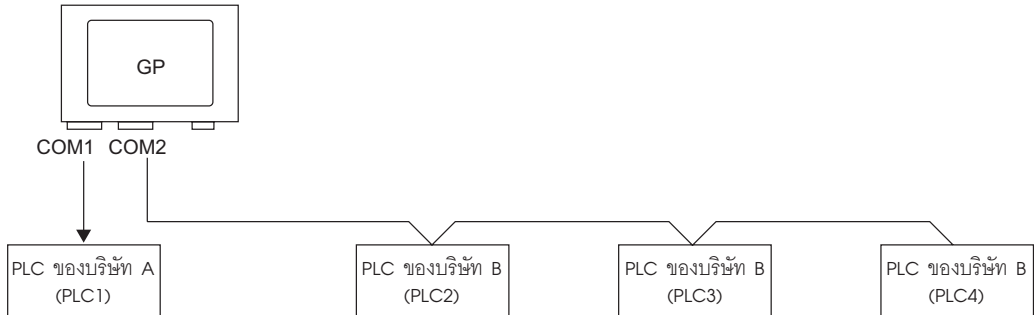
7.2.2 ขั้นตอนการตั้งค่า

หมายเหตุ

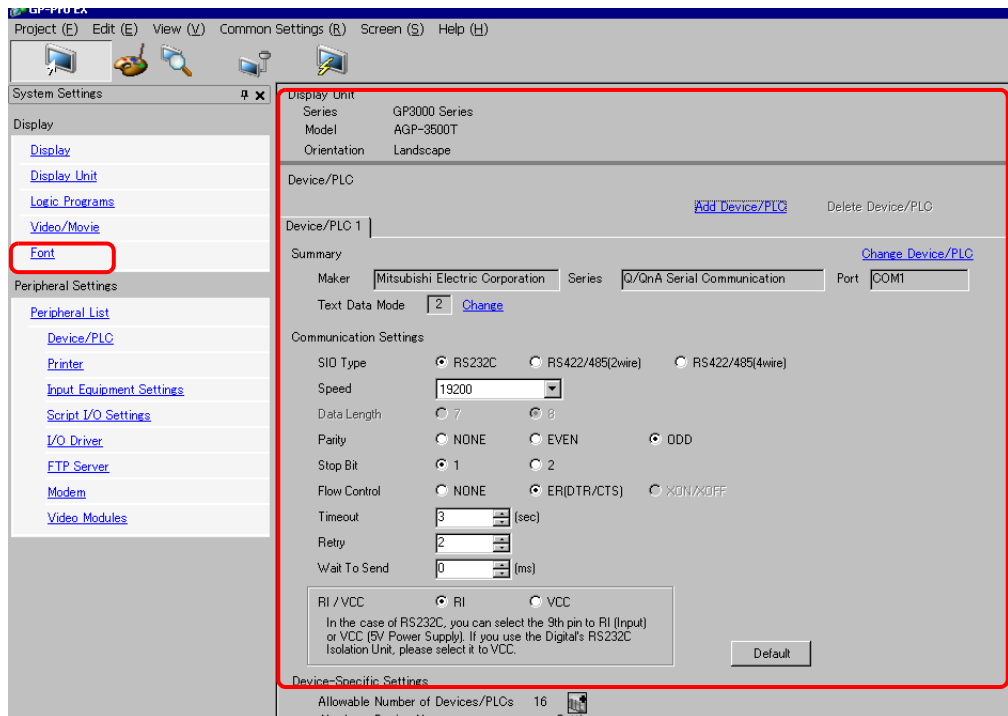
- โปรดอ่านรายละเอียดจากคำแนะนำในการตั้งค่า
☞ “5.14.2 คำแนะนำในการตั้งค่า [New]” (หน้า 5-76)

ตัวอย่าง COM1: PLC ของบริษัท A คือ PLC1 (Omron, CS/CJ Series HOST Link)

COM2: PLC ของบริษัท B คือ PLC2, PLC3, PLC4 (A Series Computer Link ของ Mitsubishi 3 ยูนิต)
ตั้งค่าเพื่อเพิ่ม PLC เหล่านี้



1 จากเมนู [Project (F)] ให้ไปที่ [System settings (C)] แล้วเลือก [Device/PLC Settings] หรือคลิก
หน้าจอ [Device/PLC] จะปรากฏขึ้น



2 คลิก [Add Device/PLC]

Device/PLC

Add Device/PLC Delete Device/PLC

Device/PLC 1

Summary [Change Device/PLC](#)

Maker Series Port

Text Data Mode [Change](#)

Communication Settings

RS232C
 RS422/485(2wire)
 RS422/485(4wire)

Speed

Data Length 7 8

Parity NONE EVEN ODD

Stop Bit 1 2

Flow Control NONE ER(DTR/CTS) XON/XOFF

Timeout (sec)

Retry

Wait To Send (ms)

RI / VCC
 RI
 VCC

In the case of RS232C, you can select the 9th pin to RI (Input) or VCC (5V Power Supply). If you use the Digital's RS232C Isolation Unit, please select it to VCC.

Default

Device-Specific Settings

Allowable Number of Devices/PLCs 16

Number	Device Name	Settings
1	PLC1	Station No.=0,Network No.=0,PC No.=255,Request destination module I/O

3 เลือกตัวเลือกจากช่อง [Maker], [Driver] และ [Port] สำหรับ PLC ที่คุณต้องการเพิ่ม

Add Device/PLC 2

Settings

Device/PLC

Allowable Number of Devices/PLCs 16

Connection Method

[Refer to the manual of this Device/PLC](#)

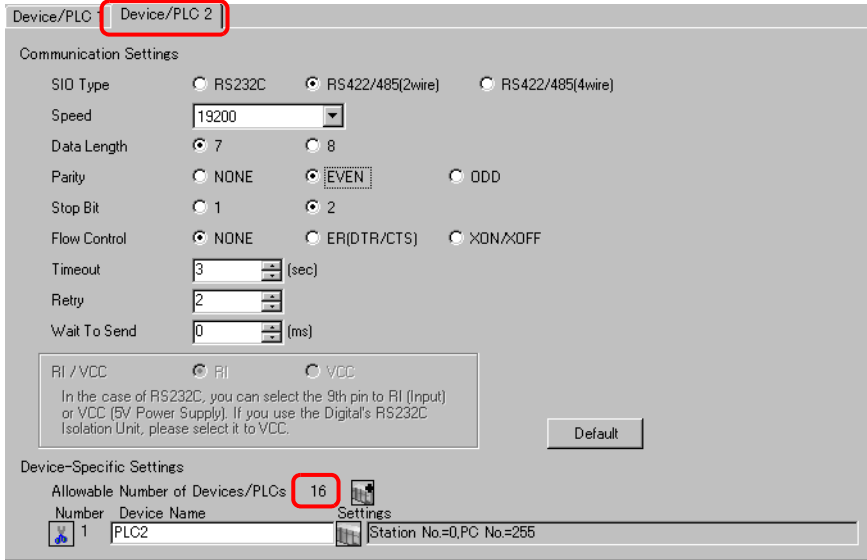
[Device Information](#)

Add Cancel

หมายเหตุ

- ห้ามเลือกพอร์ตที่ PLC เครื่องอื่นใช้ไปแล้ว หากพอร์ตมี PLC หลายเครื่อง จะมีรูป ปากกาสีแดงที่ด้านขวาของป้ายชื่อ [Port] ในหน้าจอ [Device/PLC]

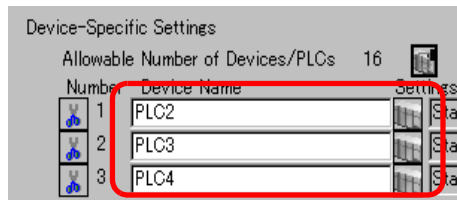
4 เมื่อเห็น [Device/PLC2] ปรากฏขึ้น ให้คลิก [Add Device Button] แล้วเพิ่ม PLC อีกสองเครื่อง



หมายเหตุ

- ทุกครั้งที่คลิก [Add Device] จะมีการเพิ่ม PLC หนึ่งเครื่อง

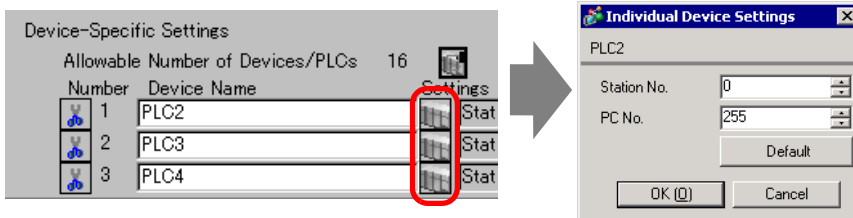
5 ตั้งชื่อของ PLC ที่เพิ่มเข้าไปแต่ละเครื่องด้วยอักขระแบบไบต์เดียวไม่เกิน 20 ตัว



หมายเหตุ

- เมื่อเพิ่ม [Device Name] ที่ต้องการ ให้ใช้ชื่อ PLC ที่ไม่ซ้ำกัน

6 คลิก [Device/PLC] จากนั้นกล่องโต้ตอบ [Individual Display] จะปรากฏขึ้น ให้ตั้งค่าที่สอดคล้องกับ PLC นั้นๆ (ภาพต่อไปนี้เป็นกล่องโต้ตอบ [Individual Display] ของ Mitsubishi A Series Computer Link)



หมายเหตุ

- การตั้งค่าในกล่องโต้ตอบ [Individual Device Settings] จะแตกต่างกันไปตามรุ่นของ PLC โปรดตรวจสอบรายละเอียดการตั้งค่า PLC ได้จาก “คู่มืออุปกรณ์/PLC สำหรับ GP-Pro EX”

7 ตรวจสอบว่า PLC เครื่องต่างๆ ได้ถูกเพิ่มเข้าไปเรียบร้อยแล้ว

7.2.3 โครงสร้าง

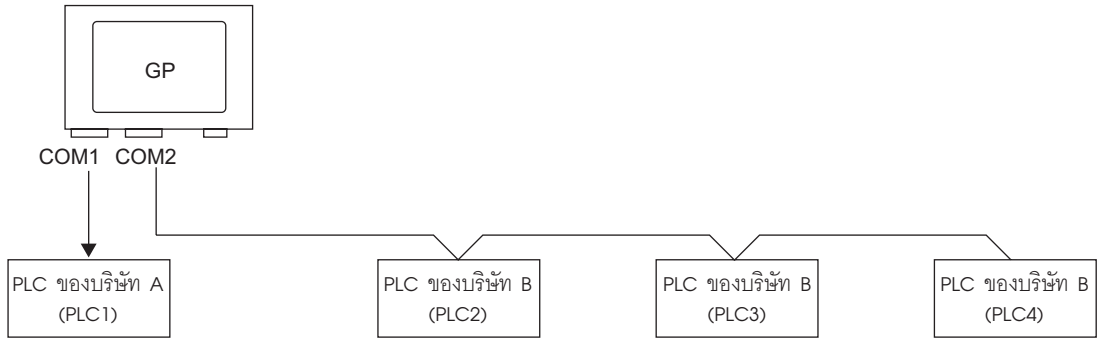
■ วิธีการเชื่อมต่อ PLC หลายเครื่อง

◆ วิธีการเชื่อมต่อโดยตรง

- สามารถเชื่อมต่อ PLC หลายเครื่องได้พร้อมกัน

(1) เมื่อใช้พอร์ต COM1 และ COM2

ตัวอย่าง กำหนดให้พอร์ต COM 1 ใช้ไดรเวอร์ของบริษัท A (การสื่อสารแบบอนุกรม) และพอร์ต COM2 ใช้ไดรเวอร์ของบริษัท B ให้ COM2 (การสื่อสารแบบอนุกรม)

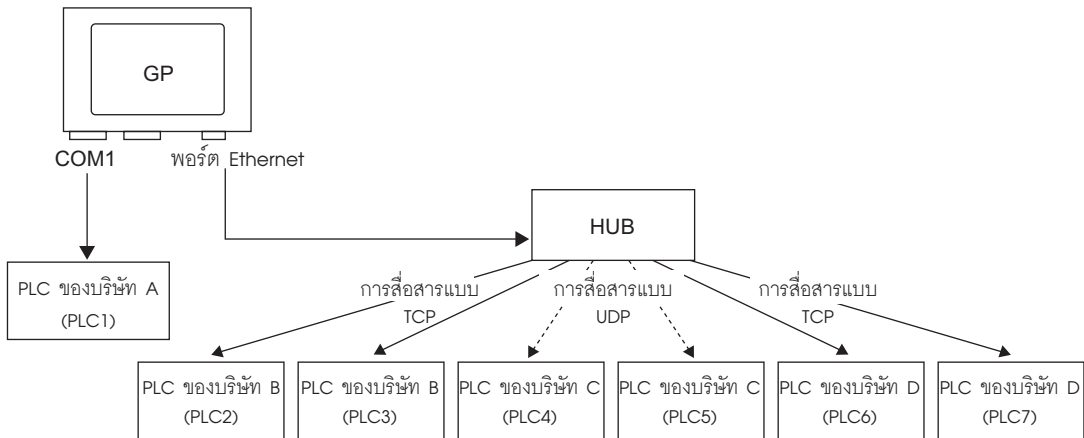


หมายเหตุ

- คุณสามารถกำหนดไดรเวอร์ที่ต่างกันสำหรับพอร์ต COM แต่ละพอร์ตได้ อย่างไรก็ตาม พอร์ต COM แต่ละพอร์ตจะมีได้เพียงหนึ่งไดรเวอร์เท่านั้น
- คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์หลายเครื่องที่ใช้ไดรเวอร์เดียวกันเข้ากับพอร์ต COM แต่ละพอร์ตได้ อย่างไรก็ตาม จำนวนอุปกรณ์/PLC ที่สามารถใช้ได้จะแตกต่างกันไปตามไดรเวอร์ โปรดดูจำนวนอุปกรณ์/PLC ที่สามารถใช้ได้ที่ “คู่มืออุปกรณ์/PLC สำหรับ GP-Pro EX”

(2) เมื่อใช้พอร์ต COM1 และ Ethernet (การสื่อสารแบบ [UDP]/[TCP])

ตัวอย่างกำหนดให้พอร์ต COM1 ใช้ไดรเวอร์ของบริษัท A (การสื่อสารแบบอนุกรม) และพอร์ต Ethernet ใช้ไดรเวอร์ของบริษัท B, C และ D (การสื่อสารแบบ Ethernet)



หมายเหตุ

- พอร์ตทั้งหมดสามารถใช้ไดรเวอร์ร่วมกันได้สูงสุดไม่เกิน 4 ไดรเวอร์ โดยพอร์ต COM 1 พอร์ตสามารถใช้ได้ 1 ไดรเวอร์ ส่วนอีก 3 ไดรเวอร์ที่เหลือใช้กับพอร์ต Ethernet หรือให้พอร์ต Ethernet ใช้กับ 4 ไดรเวอร์โดยไม่ใช้ไดรเวอร์กับพอร์ต COM เลข ในตัวอย่างด้านบนนี้ ได้กำหนดให้พอร์ต COM1 ใช้ไดรเวอร์ 1 ไดรเวอร์ (PLC ของบริษัท A) ดังนั้นพอร์ต Ethernet จึงสามารถใช้ได้อีก 3 ไดรเวอร์ (ของบริษัท B, C และ D)

หมายเหตุ

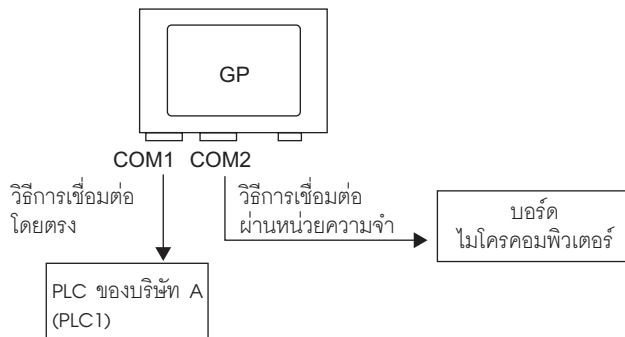
- เมื่อใช้ไดรเวอร์การสื่อสารแบบ Ethernet 1 ไดรเวอร์เชื่อมต่อกับอุปกรณ์หลายเครื่อง จะไม่สามารถตั้งค่า [UDP] หรือ [TCP] ในไดรเวอร์เดียวกันได้
- ตัวอย่างเช่น เมื่อตั้งค่า [Device/PLC1] เป็น MELSEC A Ethernet [UDP] คุณจะไม่สามารถตั้งค่า [Device/PLC2] เป็น MELSEC A Ethernet [TCP]

◆ วิธีการเชื่อมต่อโดยตรง +วิธีการเชื่อมต่อผ่านหน่วยความจำ

- สามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์/PLC และโฮสต์ (พีซี, บอร์ดไมโครคอมพิวเตอร์ และอื่น ๆ) ได้พร้อม ๆ กัน

(3) เมื่อใช้วิธีการเชื่อมต่อโดยตรงและวิธีการเชื่อมต่อผ่านหน่วยความจำ

ตัวอย่าง PLC ของบริษัท A เชื่อมต่อกับพอร์ต COM1 ด้วยวิธีการเชื่อมต่อโดยตรง และบอร์ดไมโครคอมพิวเตอร์ เชื่อมต่อกับพอร์ต COM2 ด้วยวิธีการเชื่อมต่อผ่านหน่วยความจำ

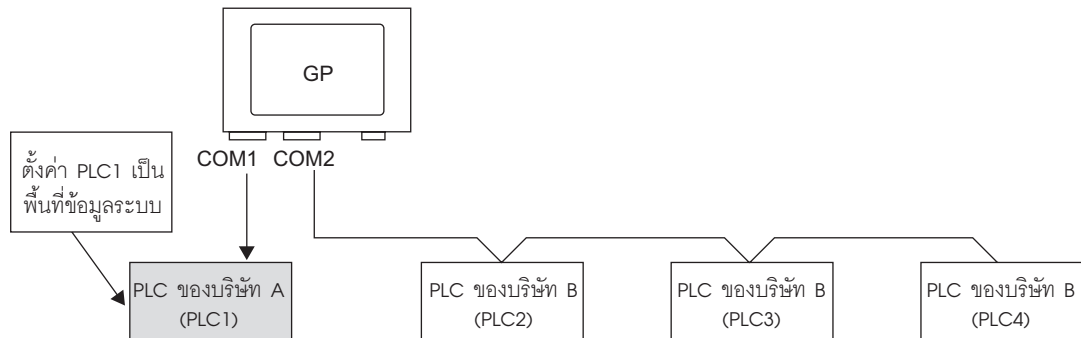


- **พื้นที่เก็บข้อมูลระบบ/พื้นที่ LS สำหรับใช้อุปกรณ์/PLC หลายเครื่อง**
โปรดดูรายละเอียดเกี่ยวกับพื้นที่เก็บข้อมูลระบบได้ที่
“A.1.4.4 ขั้นตอนการจัดสรรพื้นที่เก็บข้อมูลระบบของอุปกรณ์/PLC” (หน้า A-22)
หรือ “คู่มืออุปกรณ์/PLC สำหรับ GP-Pro EX”

- ◆ **วิธีการเชื่อมต่อโดยตรง**

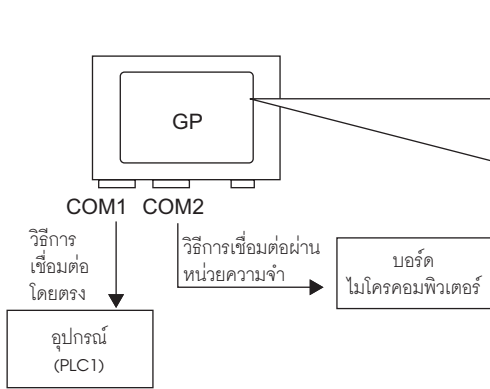
เมื่อเชื่อมต่อ PLC หลายเครื่องเข้ากับ GP จะสามารถเชื่อมต่อพื้นที่เก็บข้อมูลระบบกับ PLC ได้เพียง
หนึ่งเครื่องเท่านั้น

ตัวอย่าง ในภาพด้านล่างนี้ GP เชื่อมต่อกับ PLC 4 เครื่อง แต่สามารถตั้งค่า PLC ให้กับพื้นที่เก็บข้อมูล
ระบบได้เพียงเครื่องเดียวเท่านั้น



◆ วิธีการเชื่อมต่อโดยตรง +วิธีการเชื่อมต่อผ่านหน่วยความจำ

เมื่อสื่อสารโดยใช้วิธีการเชื่อมต่อโดยตรงและวิธีการเชื่อมต่อผ่านหน่วยความจำ แต่ละวิธีจะใช้พื้นที่ LS แยกจากกัน อย่างไรก็ตาม พื้นที่เก็บข้อมูลระบบ พื้นที่รีเลย์พิเศษ และพื้นที่ LS9000 จะใช้งานร่วมกัน ตัวอย่างในภาพด้านล่างนี้ เมื่อเชื่อมต่อทั้ง PLC และบอร์ดไมโครคอมพิวเตอร์เข้ากับ GP GP จะมีพื้นที่ LS สำหรับวิธีการเชื่อมต่อโดยตรงและพื้นที่ LS สำหรับวิธีการเชื่อมต่อผ่านหน่วยความจำ

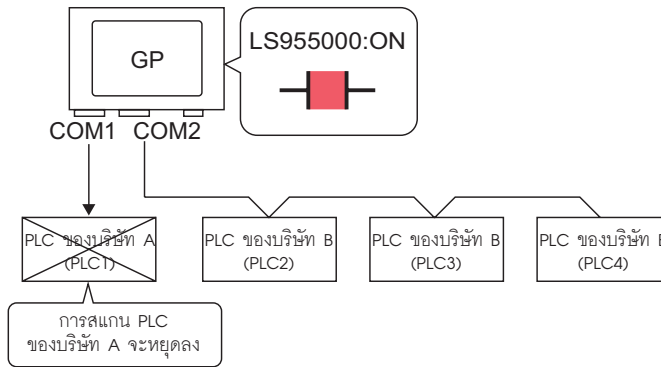


	วิธีการเชื่อมต่อโดยตรง พื้นที่ LS		วิธีการเชื่อมต่อผ่านหน่วยความจำ พื้นที่ LS	
LS0000	พื้นที่เก็บข้อมูลระบบ	เชื่อมโยงบางส่วน	พื้นที่เก็บข้อมูลระบบ	0000
LS0020	พื้นที่อ่านข้อมูล			0020
(LS0276)	พื้นที่สำหรับผู้ใช้		พื้นที่สำหรับผู้ใช้	
LS2032	พื้นที่รีเลย์พิเศษ	เชื่อมโยง	พื้นที่รีเลย์พิเศษ	2032
LS2048	พื้นที่สำรอง	เชื่อมโยง	พื้นที่สำรอง	2048
LS2096	พื้นที่สำหรับผู้ใช้		พื้นที่สำหรับผู้ใช้	2096
LS8192	พื้นที่สำหรับผู้ใช้		พื้นที่สำหรับผู้ใช้	8192
LS9000	พื้นที่ LS9000	เชื่อมโยง	พื้นที่ LS9000	9000
LS9999				9999

โปรดดูรายละเอียดข้อมูลตำแหน่งได้ที่ “A.1 การสื่อสาร” (หน้า A-2) หรือที่ “คู่มืออุปกรณ์/PLC สำหรับ GP-Pro EX”

7.3 การยกเลิกการเชื่อมต่ออุปกรณ์/PLC หลายเครื่อง

7.3.1 ข้อมูลเบื้องต้น

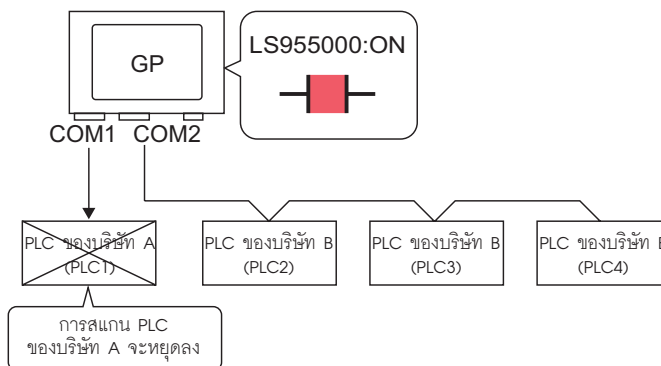


หากต้องการให้ GP หยุดสแกนหาอุปกรณ์/PLC ให้ตั้งค่าบิตการสื่อสารเป็น OFF

7.3.2 ขั้นตอนการตั้งค่า

หมายเหตุ


- โปรดอ่านรายละเอียดจากคำแนะนำในการตั้งค่า
 - ☞ “11.14.1 Bit Switch” (หน้า 11-41)
 - ☞ “7.5 คำแนะนำในการตั้งค่า” (หน้า 7-28)
- สำหรับรายละเอียดของวิธีการวางพาร์ตและการตั้งค่าตำแหน่ง รูปร่าง สี และป้ายชื่อโปรดดูที่ “ขั้นตอนการแก้ไขพาร์ต”
 - ☞ “9.6.1 การแก้ไขพาร์ต” (หน้า 9-38)

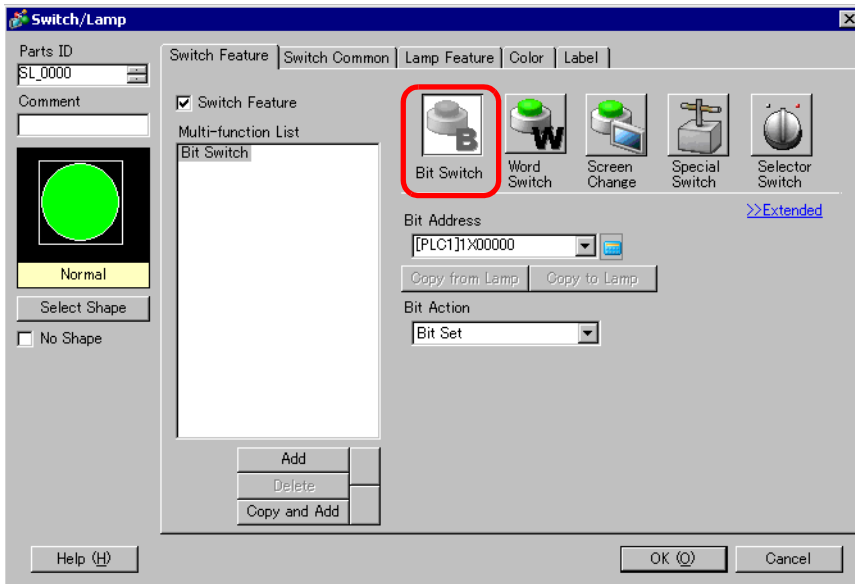


หากต้องการให้ GP หยุดสแกนหาอุปกรณ์/PLC ให้ตั้งค่าบิตการสื่อสารเป็น OFF

■ การสิ้นสุดการสื่อสาร

สร้างสวิตช์และสำหรับกลับสถานะการเปิด/ปิดของตำแหน่งบิตที่ควบคุมการสแกนการสื่อสารของอุปกรณ์/PLC แต่ละเครื่อง

- 1 ที่เมนู [Parts (P)] ให้ไปที่ [Switch Lamp] แล้วเลือก [Bit Switch (B)] หรือคลิก  เพื่อวางไฟสัญญาณบนหน้าจอ
- 2 ดับเบิลคลิกที่พารามิเตอร์ที่วางไว้ กล่องโต้ตอบการตั้งค่าจะเปิดขึ้น

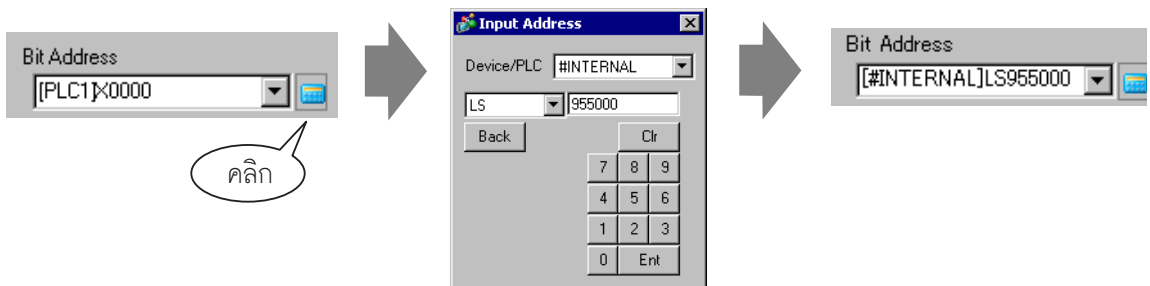


3 เลือกรูปร่างสวิตช์จาก [Select Shape]

4 กำหนดตำแหน่ง (เช่น LS955000) เพื่อควบคุมการเริ่มต้น/สิ้นสุดการสแกนการสื่อสารใน [Bit Address]

คลิกที่ไอคอนเพื่อแสดงบันทึกข้อมูลตำแหน่ง

เลือก [Device/PLC] เป็น [#INTERNAL] และเลือกอุปกรณ์เป็น "LS" ป้อนตำแหน่งเป็น "955000" แล้วกดปุ่ม "Ent"



หมายเหตุ

- ใช้ตำแหน่งอุปกรณ์ภายใน LS9550 - LS9557 เพื่อควบคุมการเริ่มต้น/สิ้นสุดของการสแกนการสื่อสาร

พื้นที่ LS	
LS9550	เครื่อง 1 ถึง 16 ของไดรเวอร์ 1
LS9551	เครื่อง 17 ถึง 32 ของไดรเวอร์ 1
LS9552	เครื่อง 1 ถึง 16 ของไดรเวอร์ 2
LS9553	เครื่อง 17 ถึง 32 ของไดรเวอร์ 2
LS9554	เครื่อง 1 ถึง 16 ของไดรเวอร์ 3
LS9555	เครื่อง 17 ถึง 32 ของไดรเวอร์ 3
LS9556	เครื่อง 1 ถึง 16 ของไดรเวอร์ 4
LS9557	เครื่อง 17 ถึง 32 ของไดรเวอร์ 4
LS9558	สำรองไว้
LS9559	สำรองไว้

ตัวอย่างเช่น

คุณสามารถใช้พื้นที่ LS9550 ควบคุมการสแกนการสื่อสารของไดรเวอร์ 1 ได้ถึง 16 เครื่อง [LS9550]

15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

บิต 0: เปิด/ปิดการสแกน PLC 1 ของไดรเวอร์ 1

การเปิดบิต 0 จะหยุดการสแกนอุปกรณ์/PLC เครื่องแรกที่ควบคุมโดยไดรเวอร์ 1 ปิดบิต 0 เพื่อกลับมาทำการสแกนอีกครั้ง

- คุณไม่สามารถหยุดการสแกนการสื่อสารของอุปกรณ์ที่มีการระบุตำแหน่งเริ่มต้นของพื้นที่ระบบไว้ได้ แต่หากคุณไม่ได้ใช้พื้นที่เก็บข้อมูลระบบ คุณสามารถหยุดการสแกนการสื่อสารนั้นได้
- ☞ “5.14.6 คำแนะนำในการตั้งค่า [System Settings] ♦ System Area Settings” (หน้า 5-133)
- หากคุณกำหนด [System Area Start Address] เป็นอุปกรณ์ 32 บิต คุณสามารถตั้งค่าพื้นที่ LS เป็น 32 บิตได้ อย่างไรก็ตาม คุณสามารถใช้ได้เฉพาะ 16 บิตล่างเพื่อควบคุมการสแกนการสื่อสารเท่านั้น
- เมื่อเปิดการสแกนการสื่อสาร ข้อมูลของอุปกรณ์/PLC ที่แสดงจะยังคงอยู่ อย่างไรก็ตาม หากคุณเปลี่ยนหน้าจอแล้วกลับมาแสดงหน้าจออื่นอีกครั้ง ข้อมูลของอุปกรณ์/PLC นั้นจะไม่ปรากฏขึ้น


5 เลือก [Bit Invert] จาก [Bit Action]

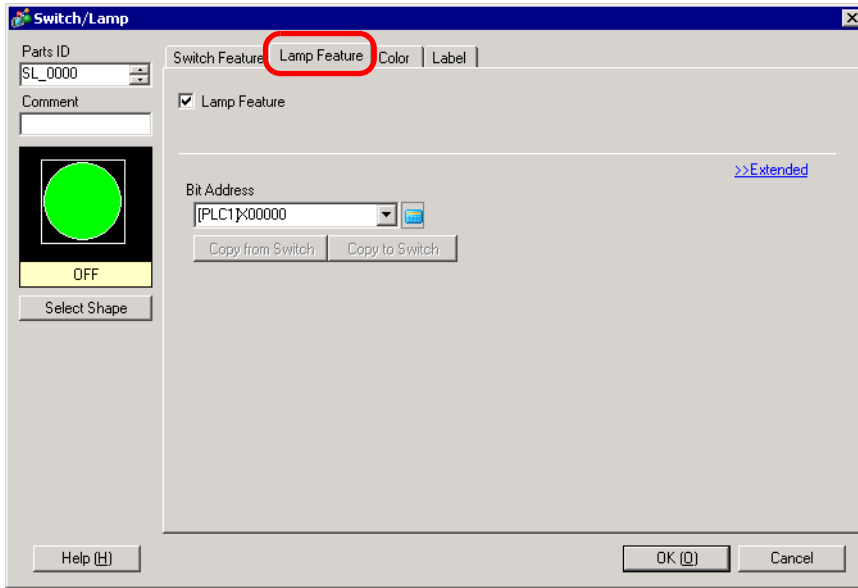


6 ตั้งค่าสีของสวิทช์และข้อความที่จะแสดงที่แท็บ [Color] และแท็บ [Label] แล้วคลิก [OK]

■ การยืนยันสถานะการสื่อสาร

สร้างไฟสัญญาณเพื่อให้ทราบเมื่อการสแกนการสื่อสารเริ่มทำงาน

- 1 จากเมนู [Parts (P)] ให้ชี้ไปที่ [Switch Lamp] แล้วเลือก [Lamp] หรือคลิก  เพื่อวางไฟสัญญาณบนหน้าจอ
- 2 ดับเบิลคลิกที่พาร์ทไฟสัญญาณที่วางไว้ กล้องโต้ตอบการตั้งค่าจะปรากฏขึ้น

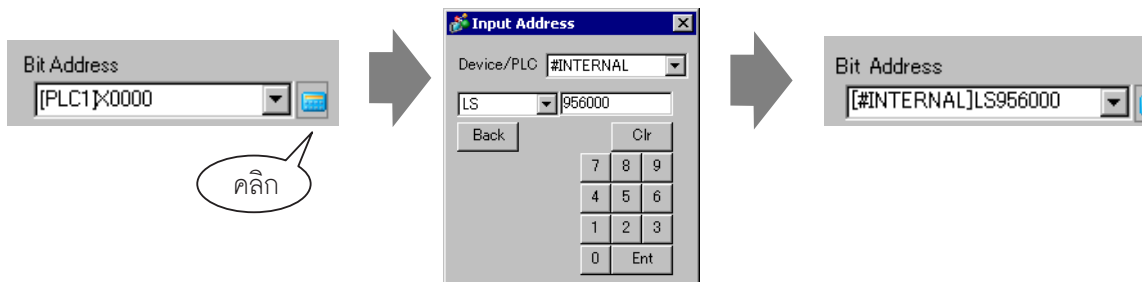


3 เลือกรูปร่างของไฟสัญญาณใน [Select Shape]

4 กำหนดตำแหน่งบิตสำหรับรับทราบสถานะของการสแกนการสื่อสารโดยเฉพาะใน [Bit Address] (เช่น LS956000)

คลิกที่ไอคอนเพื่อแสดงแป้นคีย์ข้อมูลตำแหน่ง

เลือก [Device/PLC] เป็น [#INTERNAL] และเลือกอุปกรณ์เป็น "LS" บ่อนตำแหน่งเป็น "956000" แล้วกดปุ่ม "Ent"



หมายเหตุ

- ใช้ตำแหน่งอุปกรณ์ภายใน LS9560 - LS9567 เพื่อรับทราบการดำเนินการหรือการสิ้นสุดของการสแกนการสื่อสาร

พื้นที่ LS	
LS9560	เครื่อง 1 ถึง 16 ของไดรเวอร์ 1
LS9561	เครื่อง 17 ถึง 32 ของไดรเวอร์ 1
LS9562	เครื่อง 1 ถึง 16 ของไดรเวอร์ 2
LS9563	เครื่อง 17 ถึง 32 ของไดรเวอร์ 2
LS9564	เครื่อง 1 ถึง 16 ของไดรเวอร์ 3
LS9565	เครื่อง 17 ถึง 32 ของไดรเวอร์ 3
LS9566	เครื่อง 1 ถึง 16 ของไดรเวอร์ 4
LS9567	เครื่อง 17 ถึง 32 ของไดรเวอร์ 4
LS9568	สำรองไว้
LS9569	สำรองไว้

ตัวอย่างเช่น

คุณสามารถใช้พื้นที่ LS9560 รับทราบการสแกนการสื่อสารของไดรเวอร์ 1 ได้ถึง 16 เครื่อง

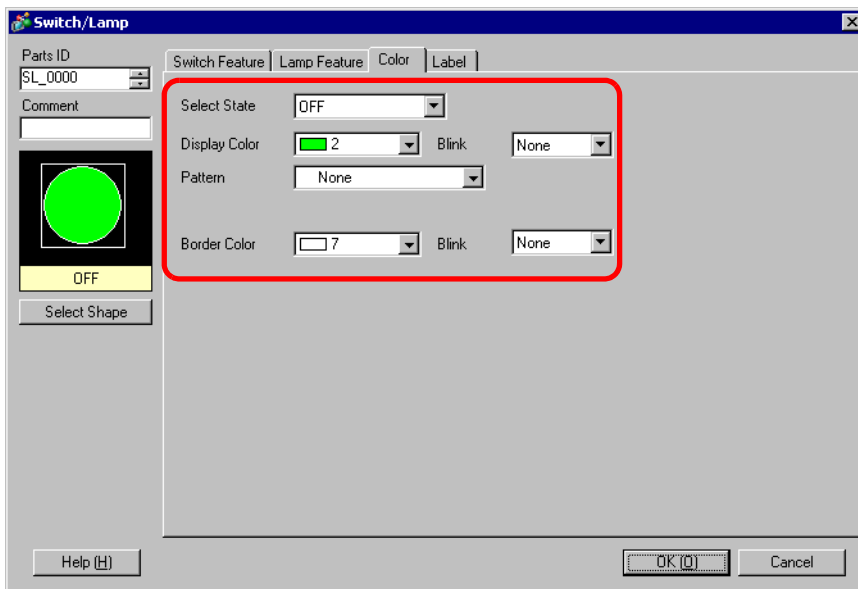
- [LS9560]

15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

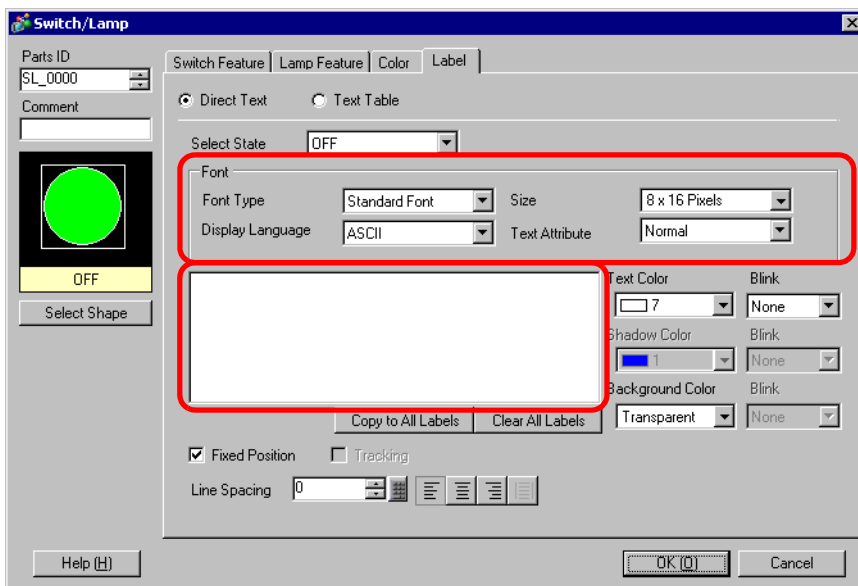
บิต 0: ปิดเมื่อไดรเวอร์ I/O ตัวแรกกำลังสแกน เปิด เมื่อการสแกนหยุดลง

- หากคุณกำหนด [System Area Start Address] เป็นอุปกรณ์ 32 บิต คุณสามารถตั้งค่าพื้นที่ LS เป็น 32 บิตได้ อย่างไรก็ตาม คุณสามารถใช้ได้เฉพาะ 16 บิตล่างเพื่อรับทราบการดำเนินการของการสแกนการสื่อสารเท่านั้น

5 คลิกแท็บ [Color] และกำหนดสีไฟสัญญาณ ตั้งค่า [Display Color], [Pattern] และ [Border Color] ของทั้งกรณีที่ตั้งค่า [Select State] เป็น ON หรือ OFF

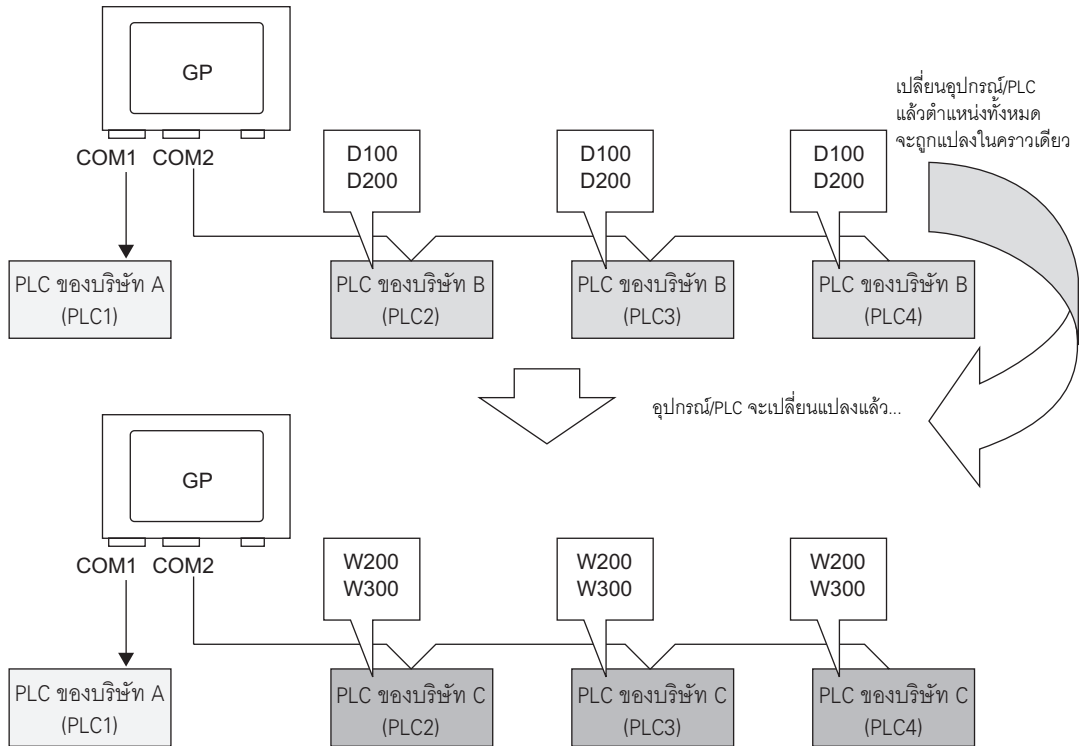


6 คลิกแท็บ [Label] แล้วตั้งค่าป้ายชื่อที่จะแสดงไว้ที่ด้านบนสุดของพาร์ทไฟสัญญาณ ระบุแบบอักษรและขนาด ป้อนข้อความที่จะแสดงในฟิลด์สี่เหลี่ยมผืนผ้า แล้วคลิก [OK]



7.4 การเปลี่ยนชนิดของอุปกรณ์/PLC

7.4.1 ข้อมูลเบื้องต้น



เมื่อเปลี่ยนชนิดของ PLC คุณสามารถแก้ไขตำแหน่งของ PLC หลายๆ เครื่องพร้อมกันได้ในคราวเดียว การแปลงตำแหน่งเมื่อเปลี่ยนรุ่นของอุปกรณ์/PLC มีด้วยกันสองวิธีคือ: การแปลงชนิด PLC โดยไม่มีการกำหนดช่วงการแปลงตำแหน่ง หรือการแปลงชนิด PLC โดยมีการกำหนดช่วงการแปลงตำแหน่ง

7.4.2 ขั้นตอนการตั้งค่า

- การแปลงชนิด PLC โดยไม่มีการกำหนดช่วงการแปลงตำแหน่ง
เปลี่ยนชนิดอุปกรณ์โดยไม่ระบุรูปแบบการแปลงตำแหน่งในขณะที่ทำการแปลง

หมายเหตุ

- โปรดอ่านรายละเอียดจากคำแนะนำในการตั้งค่า
☞ “7.5.1 คำแนะนำในการตั้งค่า [Change Device/PLC]” (หน้า 7-28)

ตัวอย่างเช่น

COM1: PLC ของบริษัท A คือ PLC1 (เช่น Omron, CS/CJ Series HOST Link)

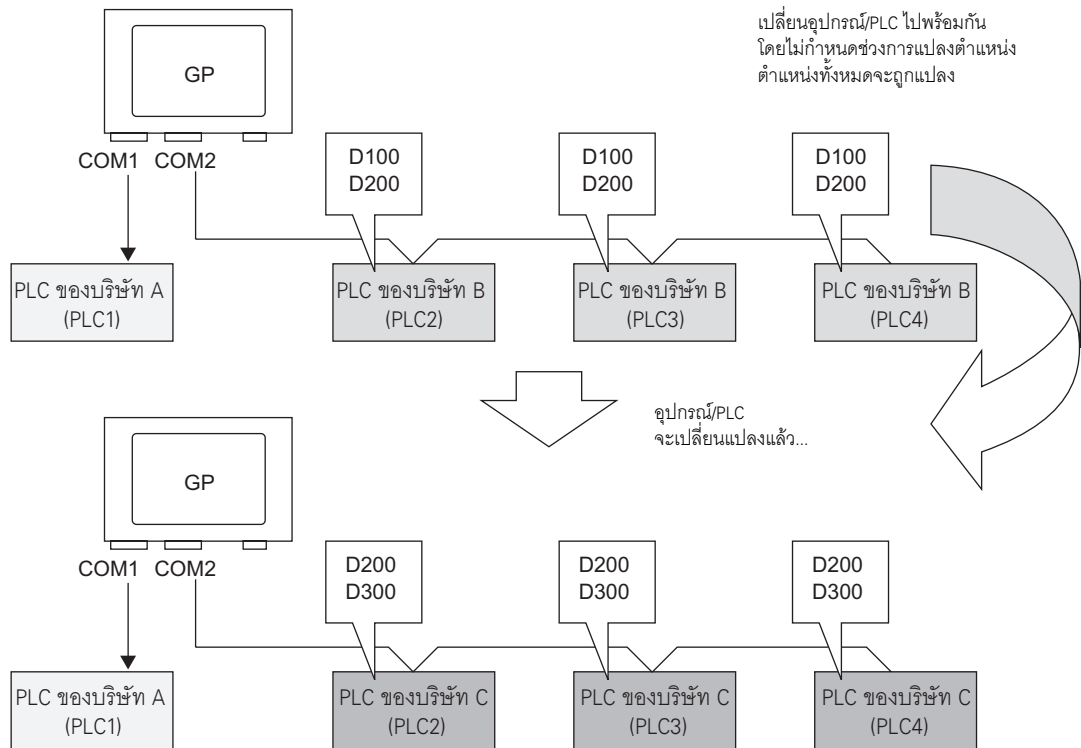
COM2: PLC ของบริษัท B คือ PLC2, PLC3, PLC4 (เช่น A Series Computer Link ของ Mitsubishi 3 ยูนิต)

การแปลงอุปกรณ์




COM1: PLC ของบริษัท A คือ PLC1 (เช่น Omron, CS/CJ Series HOST Link)

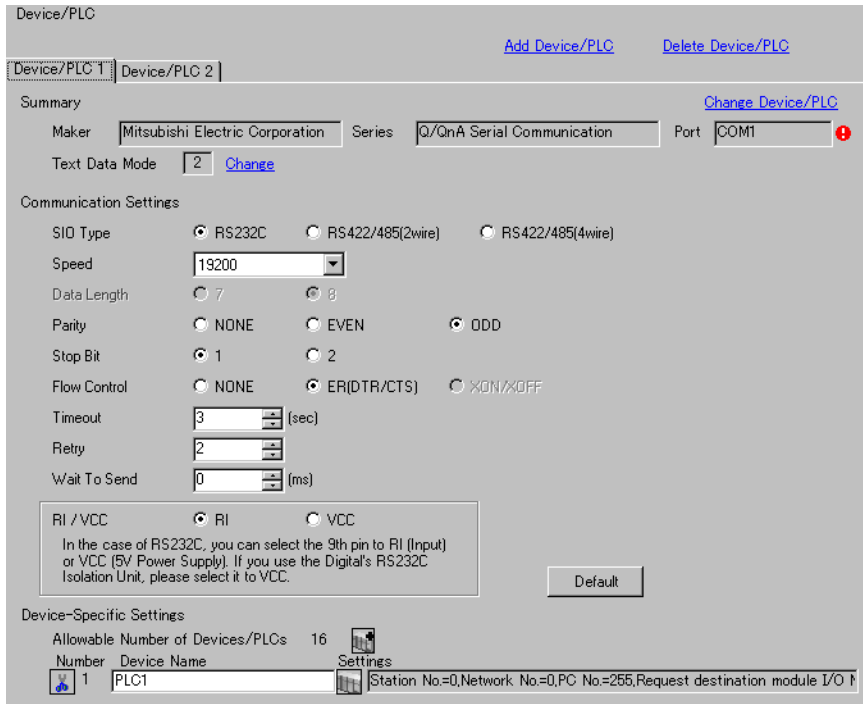
COM2: PLC บริษัท C 3 ยูนิต (เช่น Computer Link SIO ของ Yokogawa Electric Corp. 3 ยูนิต)



หมายเหตุ

- หากไม่มีรหัสอุปกรณ์ที่ปลายทางการแปลง อาจแสดงตำแหน่งได้ไม่ถูกต้อง หลังจากแปลงอุปกรณ์/PLC แล้ว โปรดยืนยันตำแหน่งอุปกรณ์ทั้งหมดที่ใช้ในโปรเจกต์อีกครั้ง แล้วแก้ไขตำแหน่งที่เกี่ยวข้องให้ถูกต้อง

- 1 จากเมนู [Project (F)] เลือก [System Settings (C)] หรือคลิก  แล้วคลิก [Device/PLC] ในหน้าต่าง System Settings หน้าจอ [Device/PLC] ดังต่อไปนี้จะปรากฏขึ้น



Device/PLC

[Add Device/PLC](#) [Delete Device/PLC](#)

Device/PLC 1 | Device/PLC 2

Summary [Change Device/PLC](#)

Maker: Mitsubishi Electric Corporation Series: Q/QnA Serial Communication Port: COM1

Text Data Mode: 2 [Change](#)

Communication Settings

SID Type: RS232C RS422/485(2wire) RS422/485(4wire)

Speed: 19200

Data Length: 7 8

Parity: NONE EVEN ODD

Stop Bit: 1 2

Flow Control: NONE ER(DTR/CTS) XON/XOFF

Timeout: 3 (sec)

Retry: 2

Wait To Send: 0 (ms)

RI / VCC: RI VCC

In the case of RS232C, you can select the 9th pin to RI (Input) or VCC (5V Power Supply). If you use the Digital's RS232C Isolation Unit, please select it to VCC.

[Default](#)

Device-Specific Settings

Allowable Number of Devices/PLCs: 16

Number	Device Name	Settings
1	PLC1	Station No.=0,Network No.=0,PC No.=255,Request destination module I/O

- 2 คลิกที่แท็บ [Device/PLC2] แล้วคลิก [Change Device/PLC]

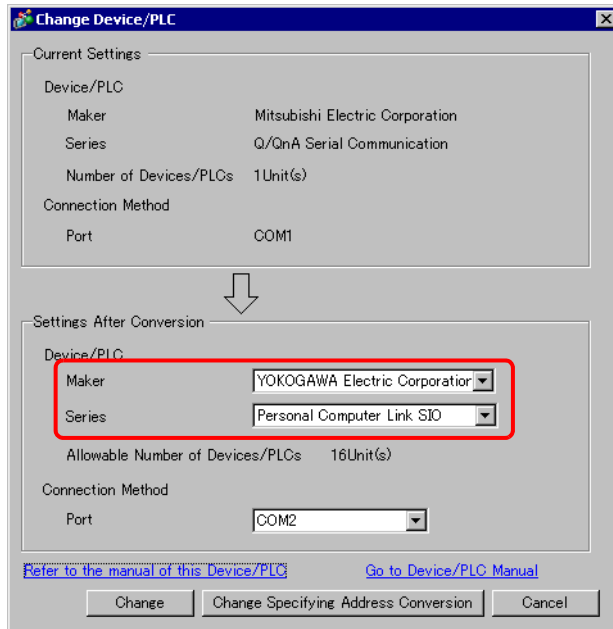


Device/PLC 1 | Device/PLC 2

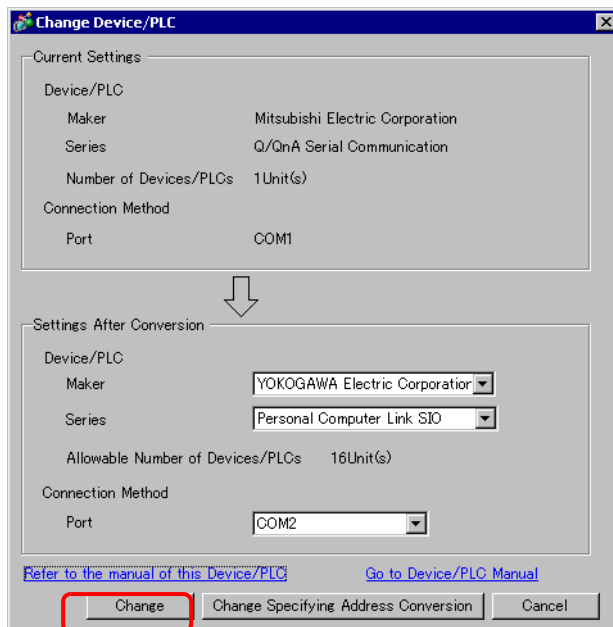
Summary [Change Device/PLC](#)

Maker: Mitsubishi Electric Corporation Series: Q/QnA Serial Communication Port: COM1

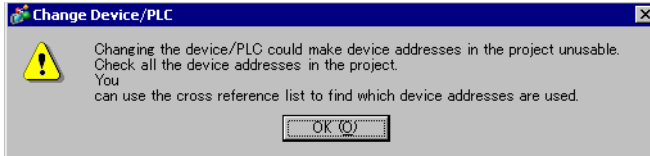
3 เมื่อกดปุ่ม [Change Device/PLC] ปรากฏขึ้น ให้ตั้งค่า [Maker] และ [Series] ของอุปกรณ์/PLC ที่คุณต้องการเปลี่ยน



4 คลิก [Change]



5 ข้อความต่อไปนี้จะปรากฏขึ้น คลิก [OK] การตั้งค่าก็จะเสร็จสมบูรณ์



หมายเหตุ

- หากคุณเปลี่ยนอุปกรณ์/PLC โดยการคลิกที่ปุ่ม [Change] ในกล่องโต้ตอบ [Change Device/PLC] ระบบอาจแสดงรูปแบบการแปลงตำแหน่งไม่ถูกต้องหากไม่มีรหัสอุปกรณ์ที่ปลายทาง ยืนยันตำแหน่งอุปกรณ์ทั้งหมดที่ใช้ในโปรเจกต์และแก้ไขตำแหน่งที่เกี่ยวข้องให้ถูกต้อง
- หลังจากแปลงอุปกรณ์/PLC แล้ว พาร์ทต่างๆ, D-Script, การแจ้งเตือน และอื่น ๆ จะต้องได้รับการตั้งค่าตำแหน่งอุปกรณ์อีกครั้ง บันทึกหน้าจอต่างๆ ที่ใช้สวิตช์พิเศษที่ตั้งค่าเป็น [Screen Change]
- หากใช้ไดรเวอร์การสื่อสารแบบ Ethernet เมื่อแปลงอุปกรณ์/PLC หลายเครื่อง คุณจะไม่สามารถตั้งค่า [UDP] และ [TCP] ในไดรเวอร์เดียวกันได้
- ตัวอย่างเช่น เมื่อตั้งค่า [Device/PLC 1] เป็น MELSEC A Ethernet [UDP] คุณจะไม่สามารถตั้งค่า [Device/PLC 2] เป็น MELSEC A Ethernet [TCP] ได้อีก

■ การเปลี่ยนชนิดของอุปกรณ์โดยใช้รูปแบบการแปลงตำแหน่ง

เปลี่ยนชนิดของอุปกรณ์ด้วยการระบุรูปแบบการแปลงตำแหน่ง กำหนดช่วงของตำแหน่งเดิม และตำแหน่งเริ่มต้นของอุปกรณ์/PLC ปลายทาง

หมายเหตุ

- โปรดอ่านรายละเอียดจากคำแนะนำในการตั้งค่า
 - ☞ “7.5.1 คำแนะนำในการตั้งค่า [Change Device/PLC]” (หน้า 7-28)
 - ☞ “7.5.2 คำแนะนำในการตั้งค่า [Address Conversion Method Specification]” (หน้า 7-29)

ตัวอย่างเช่น

COM1: PLC ของบริษัท A คือ PLC1 (เช่น Omron, CS/CJ Series HOST Link)

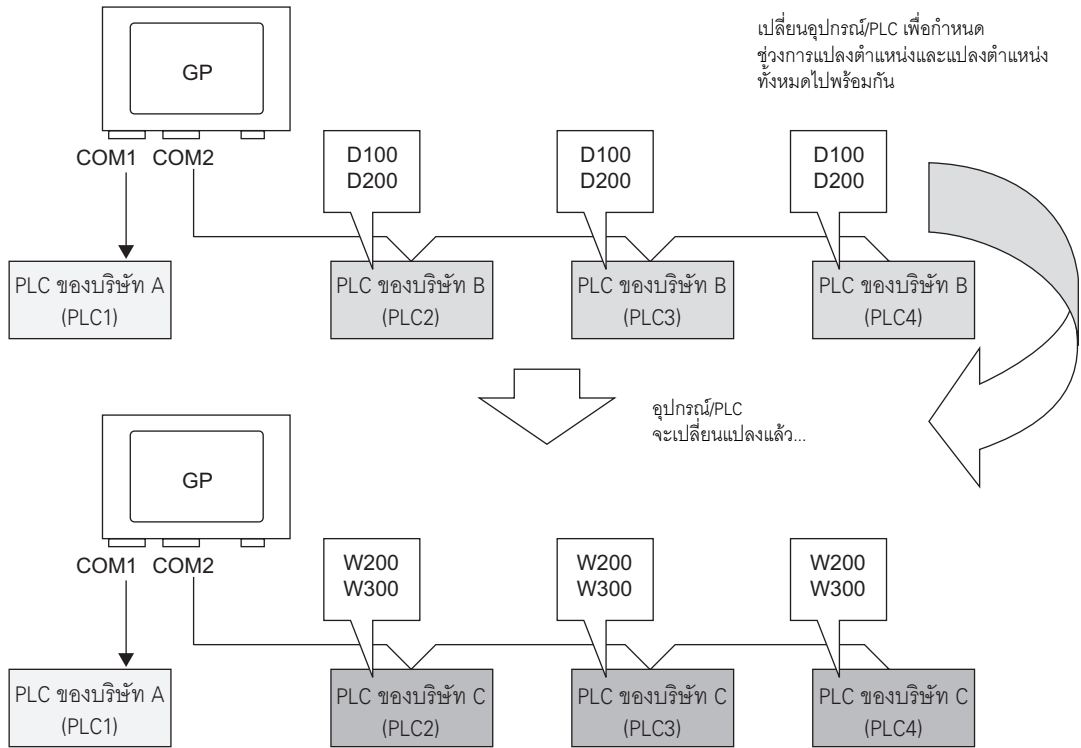
COM2: PLC ของบริษัท B คือ PLC2, PLC3, PLC4 (เช่น A Series Computer Link ของ Mitsubishi 3 ยูนิต)


การแปลงอุปกรณ์

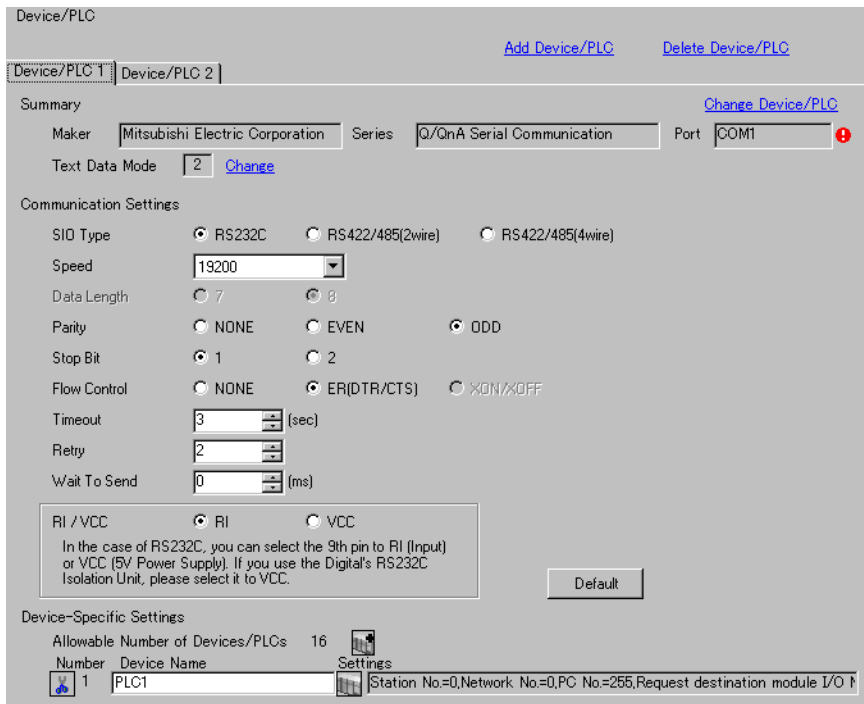


COM1: PLC ของบริษัท A คือ PLC1 (เช่น Omron, CS/CJ Series HOST Link)

COM2: PLC บริษัท C 3 ยูนิต (เช่น Computer Link SIO ของ Yokogawa Electric Corp. 3 ยูนิต)



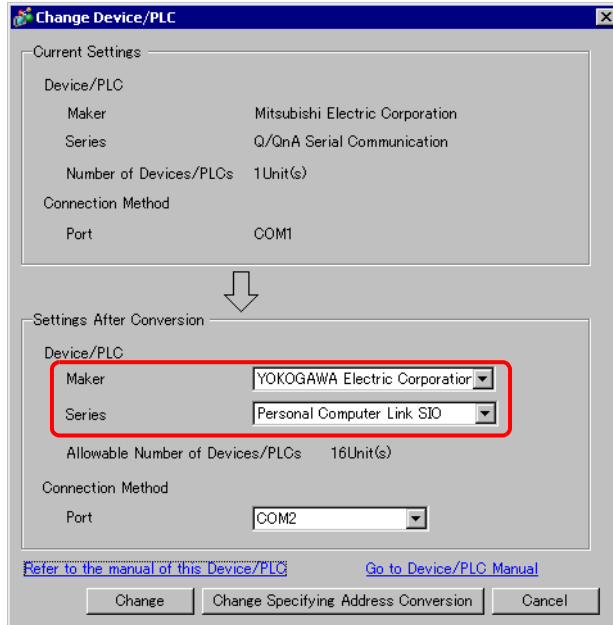
1 จากเมนู [Project (F)] ซึ่ไปที่ [System settings (C)] แล้วเลือก [Device/PLC Settings หรือคลิก
หน้าจอ [Device/PLC] จะปรากฏขึ้น 



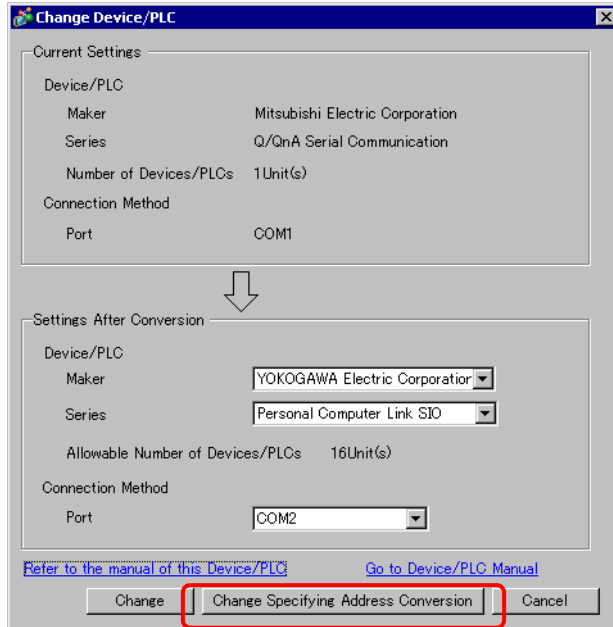
2. คลิกที่ [Device/PLC 1] แล้วคลิก [Change Device/PLC]



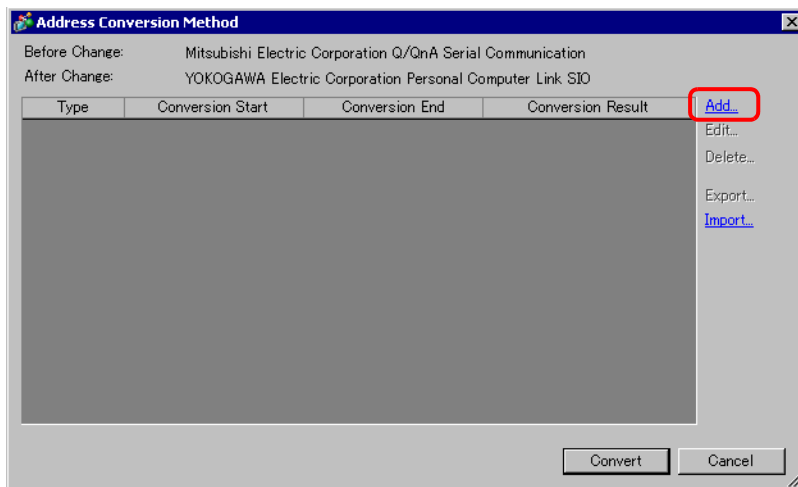
3. เมื่อกดปุ่ม [Change Device/PLC] ปรากฏขึ้น ให้ตั้งค่า [Maker] และ [Series] ของอุปกรณ์/PLC ที่คุณต้องการเปลี่ยน



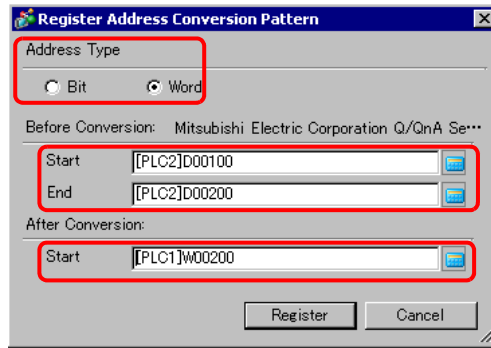
4 คลิก [Change Specifying Address Conversion]



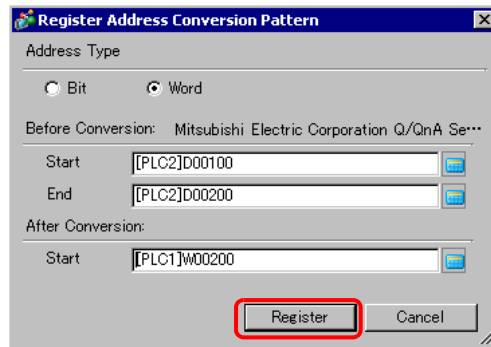
5 เมื่อกล่องได้ตอบ [Address Conversion Method Specification] ปรากฏขึ้น ให้คลิก [Add]



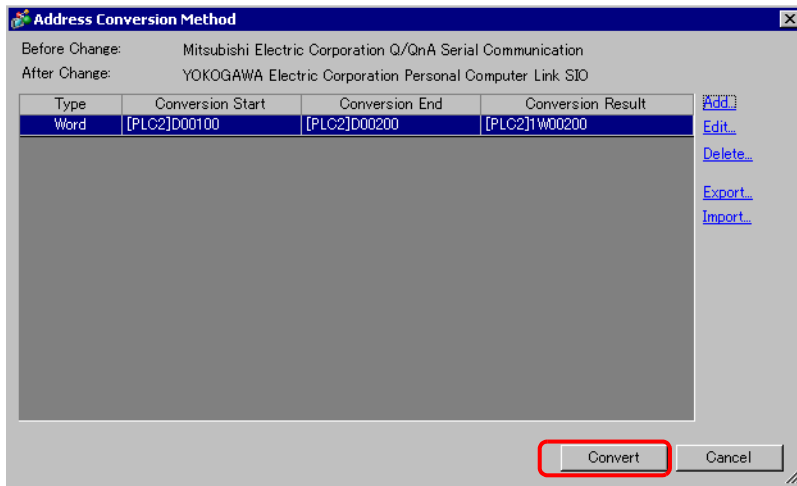
6 เมื่อกดปุ่ม [Register Address Conversion Pattern] ปรากฏขึ้น ให้ตั้งค่า [Address Type], ตำแหน่ง [Start] และ [End] ก่อนการแปลง (Before Conversion) และตำแหน่ง [Start] หลังการแปลง (After Conversion)



7 คลิก [Register]



8 เมื่อกดปุ่ม [Convert] ในหน้าต่าง [Address Conversion Method Specification] แล้วคลิก [Convert]



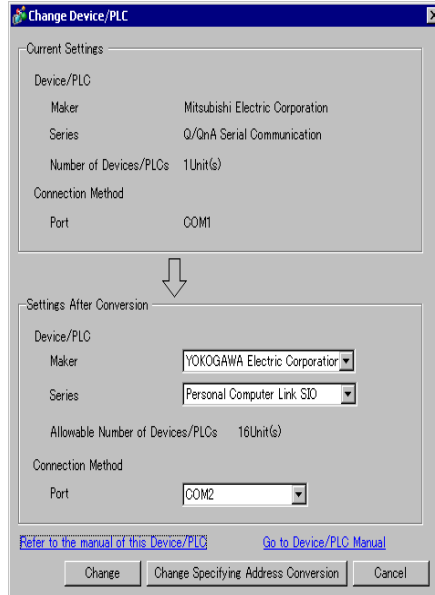
หมายเหตุ

- หลังจากแปลงอุปกรณ์/PLC แล้ว พาร์ตต่างๆ, D-Script, การแจ้งเตือน และอื่น ๆ จะต้องได้รับการตั้งค่าตำแหน่งอุปกรณ์อีกครั้ง นอกจากนี้ โปรโตคอลที่หน้าจอต่างๆ ที่ใช้สวิตช์พิเศษที่ตั้งค่าเป็น [Screen Change] ด้วย
- หากใช้ไดรเวอร์การสื่อสารแบบ Ethernet เมื่อแปลงอุปกรณ์/PLC หลายเครื่อง คุณจะไม่สามารถตั้งค่า [UDP] และ [TCP] ในไดรเวอร์เดียวกันได้
- ตัวอย่างเช่น เมื่อตั้งค่า [Device/PLC 1] เป็น MELSEC A Ethernet [UDP] คุณจะไม่สามารถตั้งค่า [Device/PLC 2] เป็น MELSEC A Ethernet [TCP] ได้อีก

7.5 คำแนะนำในการตั้งค่า

7.5.1 คำแนะนำในการตั้งค่า [Change Device/PLC]

ในหน้า [Device/PLC] ให้คลิก [Change Device/PLC] จะปรากฏกล่องโต้ตอบดังต่อไปนี้ เลือกรุ่นของอุปกรณ์/PLC ที่ต้องการเปลี่ยน



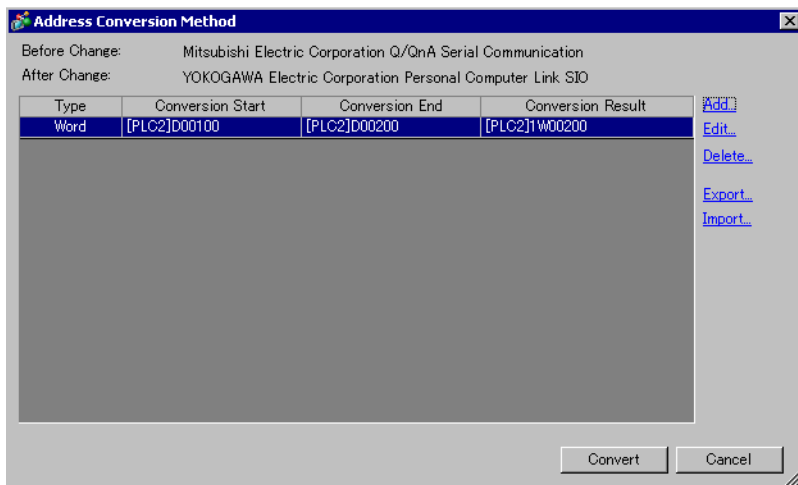
การตั้งค่า		คำอธิบาย
Current Settings	Maker	แสดงผู้ผลิตอุปกรณ์/PLC ที่เลือกใช้อยู่ในขณะนี้
	Series	แสดงรุ่นของ PLC ที่เลือกใช้อยู่ในขณะนี้
	Number of Device/PLCs	แสดงจำนวนอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อของ PLC ที่เลือกใช้อยู่ในขณะนี้
	Port	แสดงพอร์ตเชื่อมต่อของอุปกรณ์/PLC ที่เลือกใช้อยู่ในขณะนี้
Settings after Conversion	Maker	ตั้งค่าผู้ผลิตของ PLC ใหม่
	Series	ตั้งค่ารุ่นของ PLC ใหม่
	Allowable Number of Devices/PLCs	แสดงจำนวนอุปกรณ์ที่สามารถเชื่อมต่อกับ PLC ใหม่ได้
	Port	เลือกพอร์ตเชื่อมต่อสำหรับ PLC ใหม่ จาก [COM1], [COM2], [Ethernet (UDP)] หรือ [Ethernet (TCP)]
Refer to the manual of this Device/PLC	แสดงหน้าของอุปกรณ์/PLC ที่มีการเปลี่ยนแปลงใน “คู่มืออุปกรณ์/PLC สำหรับ GP-Pro EX”	
Go to Device/PLC Manual	แสดงหน้าแรกสุดของ “คู่มืออุปกรณ์/PLC สำหรับ GP-Pro EX”	

ต่อ

Change	เปลี่ยนรุ่นอุปกรณ์โดยไม่ระบุรูปแบบการแปลงตำแหน่ง หมายเหตุ <ul style="list-style-type: none"> เนื่องจากไม่ได้ระบุรูปแบบการแปลงตำแหน่งไว้ หากไม่มีรหัสตำแหน่งดังกล่าวที่ปลายทาง อาจทำให้การแปลงตำแหน่งไม่ถูกต้อง
Change Specifying Address Conversion	เปลี่ยนรุ่นของอุปกรณ์โดยระบุรูปแบบการแปลงตำแหน่ง กำหนดช่วงของตำแหน่งเดิม และตำแหน่งเริ่มต้นของอุปกรณ์/PLC ปลายทาง
Cancel	ยกเลิกการตั้งค่าของอุปกรณ์/PLC ใหม่

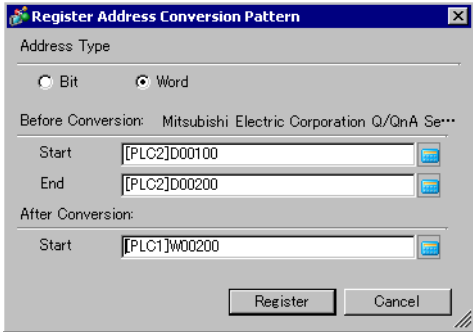
7.5.2 คำแนะนำในการตั้งค่า [Address Conversion Method Specification]

ที่กล่องโต้ตอบ [Change Device/PLC] ให้คลิก [Change Specifying Address Conversion] กล่องโต้ตอบต่อไปนี้จะปรากฏขึ้น ทั้งนี้ คุณสามารถระบุช่วงการแปลงตำแหน่งเมื่อเปลี่ยนรุ่นของอุปกรณ์/PLC ได้


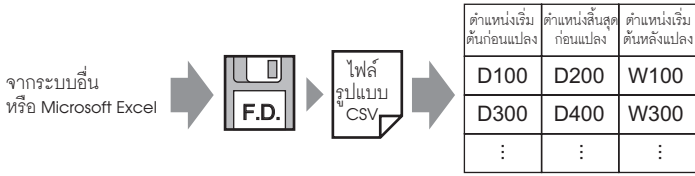
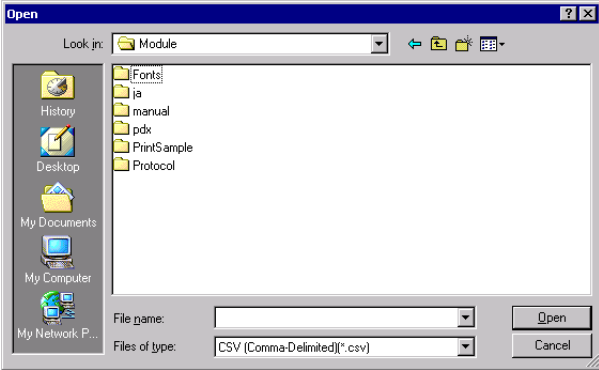


การตั้งค่า	คำอธิบาย
Before Change	แสดงผู้ผลิตและรุ่นของ PLC เดิม
After Change	แสดงผู้ผลิตและรุ่นของ PLC ใหม่
Type	แสดง [Word] หรือ [Bit] ขึ้นอยู่กับว่าตำแหน่งการแปลงเป็นชนิดใด
Start Before Conversion	แสดงค่าเริ่มต้นของตำแหน่งอุปกรณ์ที่ใช้ก่อนแปลงตำแหน่ง
End Before Conversion	แสดงค่าสิ้นสุดของตำแหน่งอุปกรณ์ที่ใช้หลังจากแปลงตำแหน่ง
Start After Conversion	แสดงค่าเริ่มต้นของตำแหน่งอุปกรณ์ที่ใช้หลังจากแปลงตำแหน่ง


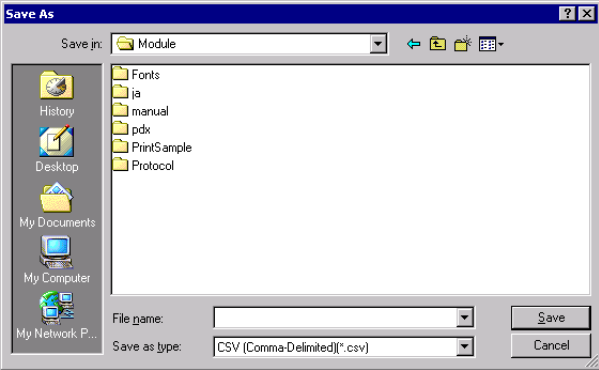
ต่อ

การตั้งค่า	คำอธิบาย
Add/Edit	<p>เพิ่ม/แก้ไขการตั้งค่าใหม่ของรูปแบบการแปลงตำแหน่ง กล้องโต้ตอบดังต่อไปนี้จะปรากฏขึ้น</p> 
Address Type	เลือกชนิดของตำแหน่งการแปลงระหว่าง [Bit] หรือ [Word]
Before Conversion	แสดงผู้ผลิตและรุ่นของ PLC เดิม
Start	กำหนด PLC ต้นทางและตำแหน่งเริ่มต้น
End	กำหนด PLC ต้นทางและตำแหน่งสิ้นสุด
After Conversion	แสดงผู้ผลิตและรุ่นของ PLC ใหม่
Start	กำหนด PLC ปลายทางและตำแหน่งเริ่มต้น
Delete	ลบรูปแบบการแปลงตำแหน่ง

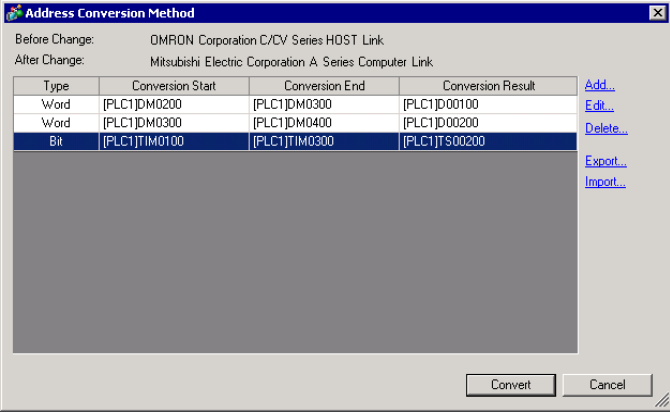
ต่อ

การตั้งค่า	คำอธิบาย
Export/Import	<p>อ่าน (นำเข้า) หรือส่ง (ส่งออก) ข้อมูลของรูปแบบการแปลงตำแหน่ง</p> <div style="text-align: center;">  </div> <p>(1) นำเข้า</p> <p>คุณสามารถใช้ไฟล์รูปแบบ CSV ที่บันทึกไว้ก่อนหน้านี้ สร้างไฟล์รูปแบบการแปลงตำแหน่งได้ (โปรดดู (2)) และสามารถใช้อัลกอริทึมการแปลงตำแหน่งในโปรแกรมอื่นได้โดยการนำเข้า</p> <div style="text-align: center;">  </div> <ul style="list-style-type: none"> • คลิก [Import] แล้วกล่องโต้ตอบ [Open File] ต่อไปนี้จะปรากฏขึ้น เลือกตำแหน่งและชื่อไฟล์ แล้วคลิก [Open] ไฟล์จะถูกนำเข้า <div style="text-align: center;">  </div> <p>หมายเหตุ</p> <ul style="list-style-type: none"> • เมื่อทำการนำเข้าไฟล์ CSV ต้องแน่ใจว่าไฟล์นั้นมีรูปแบบตรงกับรูปแบบการแปลงตำแหน่ง หากรูปแบบไม่ตรงกัน จะไม่สามารถนำเข้าไฟล์ได้

ต่อ

การตั้งค่า	คำอธิบาย												
Export/Import	<p>(2) ส่งออก</p> <p>คุณสามารถส่งออกรูปแบบการแปลงตำแหน่งที่ได้ลงทะเบียนไว้ไปยังแอปพลิเคชันอื่น ๆ ได้โดยบันทึกในรูปแบบไฟล์ CSV</p> <p>ไฟล์ที่บันทึกไว้สามารถแก้ไขได้ใน Microsoft Excel หรือซอฟต์แวร์สเปรดชีตอื่น ๆ</p> <div style="text-align: center;"> <table border="1" data-bbox="412 349 646 517"> <thead> <tr> <th>ตำแหน่งเริ่มต้นก่อนแปลง</th> <th>ตำแหน่งสิ้นสุดก่อนแปลง</th> <th>ตำแหน่งเริ่มต้นหลังแปลง</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>D100</td> <td>D200</td> <td>W100</td> </tr> <tr> <td>D300</td> <td>D400</td> <td>W300</td> </tr> <tr> <td>⋮</td> <td>⋮</td> <td>⋮</td> </tr> </tbody> </table>  <p data-bbox="934 401 1122 450">แก้ไขใน Microsoft Excel หรือใช้ในระบบอื่น</p> </div> <ul style="list-style-type: none"> คลิกที่ [Export] แล้วกล่องโต้ตอบ [Save As] ต่อไปนี้จะปรากฏขึ้น เลือกตำแหน่งและชื่อไฟล์ แล้วคลิก [Save] ไฟล์จะถูกส่งออกไป <div style="text-align: center;">  </div> <p>หมายเหตุ</p> <ul style="list-style-type: none"> การตั้งค่านี้สามารถใช้ได้เมื่อมีรูปแบบการแปลงตำแหน่งหลายรูปแบบ คุณสามารถแก้ไขไฟล์ CSV ที่ส่งออกได้ในโปรแกรมสเปรดชีต เช่น Microsoft Excel 	ตำแหน่งเริ่มต้นก่อนแปลง	ตำแหน่งสิ้นสุดก่อนแปลง	ตำแหน่งเริ่มต้นหลังแปลง	D100	D200	W100	D300	D400	W300	⋮	⋮	⋮
ตำแหน่งเริ่มต้นก่อนแปลง	ตำแหน่งสิ้นสุดก่อนแปลง	ตำแหน่งเริ่มต้นหลังแปลง											
D100	D200	W100											
D300	D400	W300											
⋮	⋮	⋮											

ต่อ


การตั้งค่า	คำอธิบาย																														
Export/Import	<p>• ตัวอย่างเอาต์พุตของไฟล์ CSV รูปแบบของข้อมูล CSV ที่ส่งออกจะแสดงไว้ดังนี้</p> <p>รูปแบบการแปลงตำแหน่งก่อนส่งออก</p>  <p>ไฟล์ CSV ที่สร้างขึ้นโดยการส่งออกไฟล์ที่กล่าวถึงข้างต้น</p> <p>รายการรูปแบบ ชื่อเฉพาะ*1</p> <p>OMR_CSIO ไดรเวอร์ที่ถูกแปลง</p> <p>MIT_ACPU ไดรเวอร์ที่แปลงแล้ว</p> <p>0,[PLC1]DM0200,[PLC1]DM0300,[PLC1]D0100</p> <p>[ชนิด], [ชื่ออุปกรณ์/PLC] ตำแหน่งเริ่มต้นที่ถูกแปลง, [ชื่ออุปกรณ์/PLC] ตำแหน่งสุดท้ายที่ถูกแปลง, [ชื่ออุปกรณ์/PLC] ตำแหน่งเริ่มต้นที่แปลงแล้ว*2</p> <p>0,[PLC1]DM0300,[PLC1]DM0400,[PLC1]D0200</p> <p>[ชนิด]*2, [ชื่ออุปกรณ์/PLC] ตำแหน่งเริ่มต้นที่ถูกแปลง, [ชื่ออุปกรณ์/PLC] ตำแหน่งสุดท้ายที่ถูกแปลง, [ชื่ออุปกรณ์/PLC] ตำแหน่งเริ่มต้นที่แปลงแล้ว</p> <p>1,[PLC1]TIM0100,[PLC1]TIM0300,[PLC1]TS0200</p> <p>[ชนิด]*2, [ชื่ออุปกรณ์/PLC] ตำแหน่งเริ่มต้นที่ถูกแปลง, [ชื่ออุปกรณ์/PLC] ตำแหน่งสุดท้ายที่ถูกแปลง, [ชื่ออุปกรณ์/PLC] ตำแหน่งเริ่มต้นที่แปลงแล้ว</p> <p>เมื่อแสดงไฟล์ CSV ดังกล่าวในรูปแบบตาราง จะมีลักษณะดังนี้</p> <table border="1" data-bbox="330 1381 1085 1586"> <tr> <td>รายการรูปแบบ</td> <td></td> <td>ไดรเวอร์ที่ถูกแปลง</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>OMR_CSIO</u></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>MIT_ACPU</u></td> <td></td> <td>ไดรเวอร์ที่แปลงแล้ว</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>[PLC1]DM0200</td> <td>[PLC1]DM0300</td> <td>[PLC1]D0100</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>[PLC1]DM0300</td> <td>[PLC1]DM0400</td> <td>[PLC1]D0200</td> </tr> <tr> <td></td> <td>1</td> <td>[PLC1]TIM0100</td> <td>[PLC1]TIM0300</td> <td>[PLC1]TS0200</td> </tr> </table> <p>ชนิด</p> <p>ชื่ออุปกรณ์/PLC</p> <p>ตำแหน่งเริ่มต้นที่ถูกแปลง</p> <p>ตำแหน่งสุดท้ายที่ถูกแปลง</p> <p>ตำแหน่งเริ่มต้นที่แปลงแล้ว</p> <p>*1 ข้อความพิเศษที่ใช้ระบุไฟล์ CSV ของรูปแบบการแปลงตำแหน่ง</p> <p>*2 [Word Address]ÅF0, [Bit Address]ÅF1</p>	รายการรูปแบบ		ไดรเวอร์ที่ถูกแปลง			<u>OMR_CSIO</u>					<u>MIT_ACPU</u>		ไดรเวอร์ที่แปลงแล้ว				0	[PLC1]DM0200	[PLC1]DM0300	[PLC1]D0100		0	[PLC1]DM0300	[PLC1]DM0400	[PLC1]D0200		1	[PLC1]TIM0100	[PLC1]TIM0300	[PLC1]TS0200
รายการรูปแบบ		ไดรเวอร์ที่ถูกแปลง																													
<u>OMR_CSIO</u>																															
<u>MIT_ACPU</u>		ไดรเวอร์ที่แปลงแล้ว																													
	0	[PLC1]DM0200	[PLC1]DM0300	[PLC1]D0100																											
	0	[PLC1]DM0300	[PLC1]DM0400	[PLC1]D0200																											
	1	[PLC1]TIM0100	[PLC1]TIM0300	[PLC1]TS0200																											

7.6 ข้อจำกัด

- หลังจากแปลงอุปกรณ์/PLC แล้ว พาร์ตต่างๆ, D-Script, การแจ้งเตือน และอื่น ๆ จะต้องได้รับการตั้งค่าตำแหน่งอุปกรณ์อีกครั้ง นอกจากนี้ โปรตบ้นที่หน้าจอต่างๆ ที่ใช้สวิตซ์พิเศษที่ตั้งค่าเป็น [Screen Change] ด้วย
- หากคุณเปลี่ยนอุปกรณ์/PLC โดยการคลิกที่ปุ่ม [Change] ในกล่องโต้ตอบ [Change Device/PLC] ระบบอาจแสดงรูปแบบการแปลงตำแหน่งไม่ถูกต้องหากไม่มีรหัสอุปกรณ์ที่ปลายทาง ยืนยันตำแหน่งอุปกรณ์ทั้งหมดที่ใช้ในโปรเจคและแก้ไขตำแหน่งที่เกี่ยวข้องให้ถูกต้อง
- เมื่อใช้ไดรเวอร์ที่สื่อสารกับพอร์ต Ethernet โดยมีการเชื่อมต่อกับหลายเครื่อง จะไม่สามารถตั้งค่า [UDP] หรือ [TCP] ไว้ในไดรเวอร์เดียวกัน

ตัวอย่างเช่น เมื่อตั้งค่า [Device/PLC1] เป็น MELSEC A Ethernet [UDP] คุณจะไม่สามารถตั้งค่า [Device/PLC2] เป็น MELSEC A Ethernet [TCP]

- เมื่อลบการตั้งค่าของ PLC ที่เชื่อมต่อไว้หลายเครื่อง คุณไม่สามารถลบอุปกรณ์ที่มีการเรียกใช้ตำแหน่งของอุปกรณ์นั้นในโปรเจค หากคุณลบการตั้งค่า PLC ไม่ได้ ให้คลิกที่เมนู [Project] - คำสั่ง [Utility] แล้วเปิด [Cross Reference] คุณจะสามารถตรวจสอบได้ว่าตำแหน่งใดบ้างที่กำลังใช้งานอยู่ จากนั้น ลบการตั้งค่า PLC หลังจากแทนที่ตำแหน่งที่กำลังใช้อยู่ หรือหลังจากลบตำแหน่งที่ไม่ได้ใช้เรียบร้อยแล้ว
- คุณไม่สามารถหยุดการสแกนการสื่อสารของอุปกรณ์ที่มีการระบุตำแหน่งเริ่มต้นของพื้นที่ระบบไว้ได้ แต่หากคุณไม่ได้ใช้พื้นที่เก็บข้อมูลระบบ คุณสามารถหยุดการสแกนการสื่อสารนั้นได้

 “5.14.6 คำแนะนำในการตั้งค่า [System Settings] ◆ System Area Settings” (หน้า 5-133)