

EUROMAP 63 ドライバー

© 2026 Kepware. All Rights Reserved.

目次

| | |
|---|-----------|
| EUROMAP 63 ドライバー | 1 |
| 目次 | 2 |
| EUROMAP 63 ドライバー ヘルプセンターへようこそ | 4 |
| 概要 | 5 |
| アーキテクチャ | 5 |
| 設定 | 7 |
| チャンネルのプロパティ - 一般 | 8 |
| タグ数 | 8 |
| チャンネルのプロパティ - 書き込み最適化 | 10 |
| チャンネルのプロパティ - 詳細 | 10 |
| デバイスのプロパティ - 一般 | 11 |
| タグ数 | 13 |
| デバイスのプロパティ - スキャンモード | 13 |
| デバイスのプロパティ - タイミング | 14 |
| デバイスのプロパティ - 自動格下げ | 15 |
| デバイスのプロパティ - タグ生成 | 15 |
| 自動タグ生成 | 18 |
| デバイスのプロパティ - 通信パラメータ | 19 |
| データ交換インタフェース | 21 |
| 共有セッションフォルダ | 22 |
| 通信の最適化 | 22 |
| サポートされている EUROMAP 63 要求コマンド | 24 |
| データ型の説明 | 26 |
| アドレスの説明 | 26 |
| イベントログメッセージ | 36 |
| 必要な応答ファイルがありません。 ファイル = '<名前>'。 | 36 |
| 応答ファイルの解析に失敗しました。 ファイル = '<名前>'、 | 36 |
| ファイルを開く際にエラーが発生しました。 ファイル = '<名前>'、OS エラー = '<OS のメッセージ>'。 | 37 |
| タグを読み取れません。 アドレス = '<アドレス>'、 | 37 |
| デバイスからエラーが返されました。 コマンド = '<コマンド>'、クラス = '<クラス>'、コード = '<コード>'、説明 = '<説明>'。 | 38 |
| デバイスと通信できません。セッションディレクトリが存在しません。 パス = '<パス>'。 | 38 |
| デバイスと通信できません。デバイスのセッション数の許可された範囲を超えています。 最小セッション数 = '<最小セッション数>'、最大セッション数 = '<最大セッション数>'。 | 39 |
| 内部ドライバーエラーによってトランザクションの完了に失敗しました。 | 39 |
| タグを読み取れません。不明なパラメータ。タグは非アクティブ化されました。 アドレス = '<アドレス>' | 39 |

| | |
|---|-----------|
| 応答ファイルのバイト数が大きすぎます。 ファイル = '<名前>'、サイズ (KB) = '<サイズ>'。 | 39 |
| タグを書き込めません。不明なパラメータ。タグは非アクティブ化されました。 アドレス = '<アドレス>' | 40 |
| タグを書き込めません。デバイスからエラーが返されました。 アドレス = '<アドレス>'、クラス = '<クラス>'、 コード = '<コード>'、説明 = '<説明>'。 | 40 |
| デバイスと通信できません。セッションディレクトリへのアクセスが拒否されました。 パス = '<パス>'。 | 41 |
| タグを書き込めません。値に UTF-8 文字が含まれていますが、デバイスの文字エンコーディングは ANSI で す。 アドレス = '<アドレス>'、値 = '<値>'。 | 41 |
| トランザクションが中断されました。 | 41 |
| 同じセッションファイルのディレクトリパスを持つ別のデバイスに、このデバイスとオーバーラップするセッション範 囲があります。 デバイス = '<デバイス>'、オーバーラップしている範囲 = '<最小> - <最大>'。 | 41 |
| 起動時に、残りの EUROMAP 63 ファイルをセッションディレクトリから削除しました。 | 42 |
| デバイスからのパラメータの取得を完了しました。 数 = '<数>'。 | 42 |
| トランザクションのリセット時に、残りの EUROMAP 63 ファイルをセッションディレクトリから削除しました。 | 42 |
| 索引 | 44 |

EUROMAP 63 ドライバー ヘルプセンターへようこそ

これは、Kepware EUROMAP 63 ドライバー のユーザードキュメントです。このヘルプセンターは、最新の機能と情報を反映して定期的に更新されます。

概要

EUROMAP 63 ドライバーとは

アーキテクチャ

このドライバを環境に組み込む方法

設定

このドライバーを使用するためにデバイスを構成する方法

データ交換インタフェース

EUROMAP 63 ドライバー がプロトコルとレイヤーを使用する方法

共有セッションフォルダ

通信に関してプロトコルを実装する方法

通信の最適化

EUROMAP 63 ドライバーから最高のパフォーマンスを得る方法

サポートされている要求コマンド

EUROMAP 63 ドライバー で使用できるコマンド

データ型の説明

このドライバーでサポートされるデータ型

アドレスの説明

EUROMAP 63 デバイスでデータ位置のアドレスを指定する方法

イベントログメッセージ

EUROMAP 63 ドライバーで生成されるメッセージ

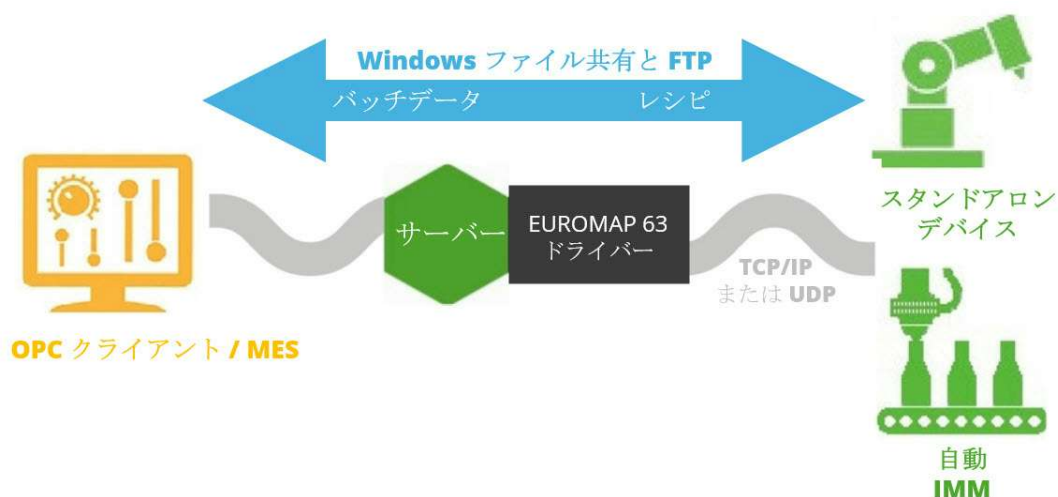
バージョン 1.059

© 2026 Kepware. All Rights Reserved.

概要

EUROMAP 63 ドライバーは、各種の射出成形機 (IMM) デバイスが、HMI、SCADA、Historian、MES、ERP やさまざまなカスタムアプリケーションを含む OPC クライアントアプリケーションに接続するための信頼性の高い手段を提供します。

EUROMAP 63 ドライバーは、最新の OPC 通信テクノロジーを使用して EUROMAP デバイスに直接接続し、数十年前から使用されている IMM からのファイルを含む、自動ラインおよびスタンドアロン装置からの情報に対して安全なチャネルを提供します。EUROMAP 63 ドライバーを使用してファイルベースの情報を抽出し、その情報を OPC レイヤーにブリッジングすることにより、IMM ステータスをリアルタイムでモニターしたり、履歴データを追跡したり、精度の低いインジケータに対応したりすることができます。EUROMAP 63 ドライバーは Windows ファイル共有プロトコルを使用して、TCP/IP と UDP のトランスポート層経由で IMM デバイスと通信します。

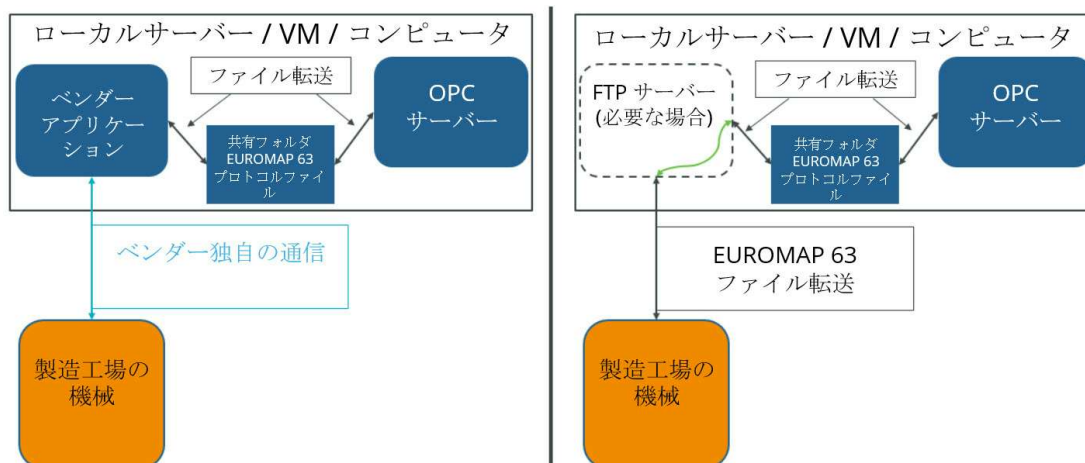


● 関連項目: [アーキテクチャ](#)

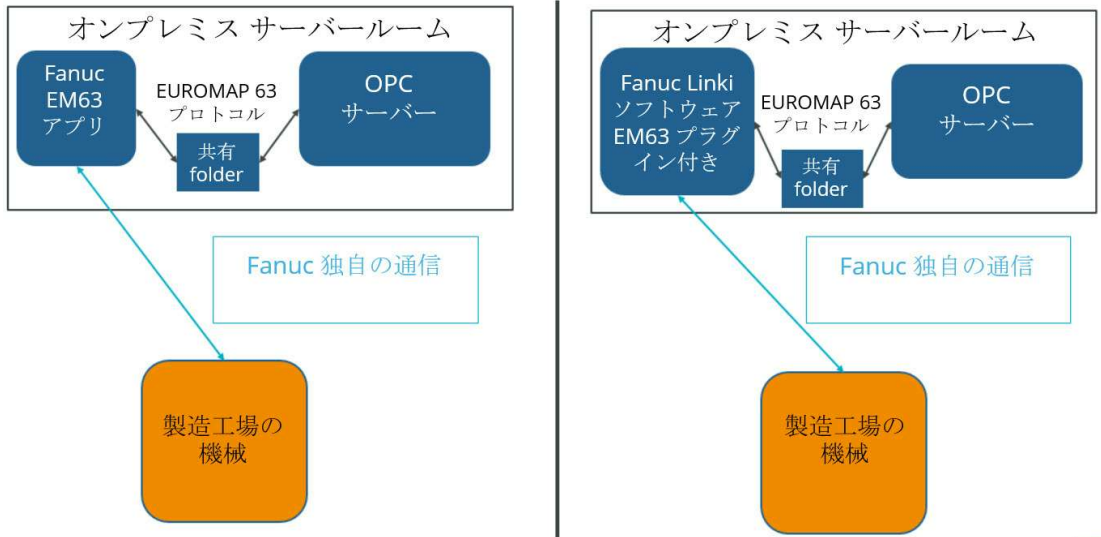
アーキテクチャ

EUROMAP 63 ドライバーは、射出成形機に接続して、EUROMAP 63 仕様に基づいてステータスを監視します。射出成形機のいくつかの製造メーカーでは、デバイスに EUROMAP 63 を有効にする機能が組み込まれていますが、それ以外の製造メーカーでは、EUROMAP 63 要求を受信し、専用プロトコルを使用してデバイスと通信し、EUROMAP 63 応答を配信するアプリケーションが提供されます。このため、以下の例のような、さまざまな構成が提供されています。

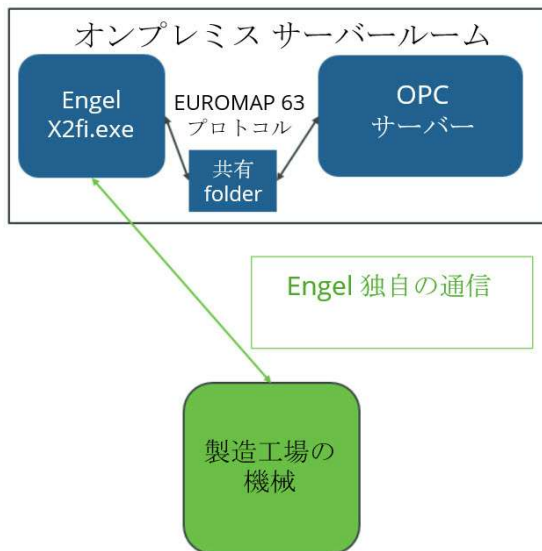
一般化された原型



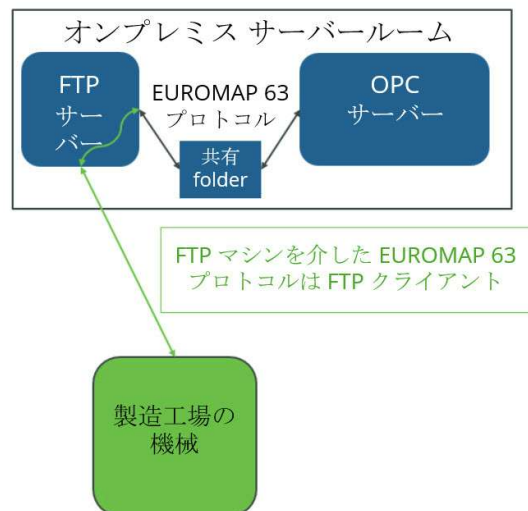
Cincinnati Milacron Roboshot (FANUC)



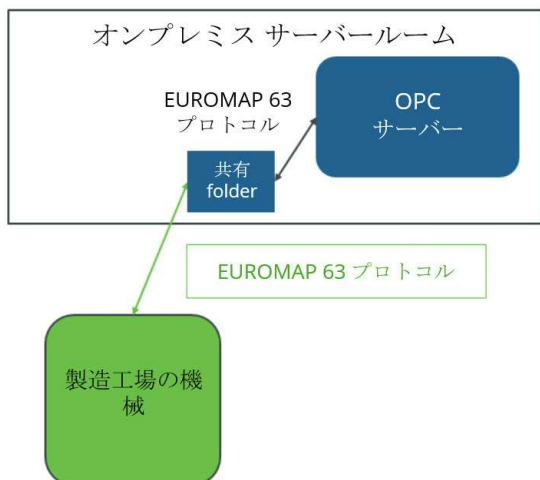
ENGEL



Sumitomo Demag



東洋機械金属 (株)



●関連項目: [通信の最適化](#)、[EUROMAP 63 接続ガイド](#)

設定

サポートされるデバイス

ENGEL、FANUC、KraussMaffei、Sumitomo Demag、および東洋機械金属の射出成形機

通信プロトコル

EUROMAP 63

サポートされる通信パラメータ

セッションファイルのディレクトリパス: ローカルパス、Windows ファイル共有、マッピングされた FTP ドライブ

チャンネルとデバイスの制限値

このドライバーでサポートされているチャンネルの最大数は 1024 です。このドライバーでサポートされているデバイスの最大数は、1 つのチャンネルにつき 16 です。射出成形機のすべてのトランザクションを監視する必要がある場合、チャンネルごとに 1 つのデバイスで構成することが推奨されます。

●関連項目: [通信の最適化](#)、[EUROMAP 63 接続ガイド](#)

チャンネルのプロパティ - 一般

このサーバーでは、複数の通信ドライバーを同時に使用することができます。サーバープロジェクトで使用される各プロトコルおよびドライバーをチャンネルと呼びます。サーバープロジェクトは、同じ通信ドライバーまたは一意の通信ドライバーを使用する多数のチャンネルから成ります。チャンネルは、OPC リンクの基本的な構成要素として機能します。このグループは、識別属性や動作モードなどの一般的なチャンネルプロパティを指定するときに使用します。

| | | |
|-----------|-------------------------------------|-----|
| プロパティグループ | <input type="checkbox"/> 識別 | |
| 一般 | 名前 | |
| イーサネット通信 | 説明 | |
| 書き込み最適化 | ドライバー | |
| 詳細 | <input type="checkbox"/> 診断 | |
| プロトコル設定 | 診断取り込み | 無効化 |
| | <input type="checkbox"/> タグ数 | |
| | 静的タグ | 1 |

識別

「名前」: このチャンネルのユーザー定義識別情報を指定します。各サーバープロジェクトで、それぞれのチャンネル名が一意でなければなりません。名前は最大 256 文字ですが、一部のクライアントアプリケーションでは OPC サーバーのタグ空間をブラウズする際の表示ウィンドウが制限されています。チャンネル名は OPC ブラウザ情報の一部です。チャンネルの作成にはこのプロパティが必要です。

● 予約済み文字の詳細については、サーバーのヘルプで「チャンネル、デバイス、タグ、およびタググループに適切な名前を付ける方法」を参照してください。

「説明」: このチャンネルに関するユーザー定義情報を指定します。

● 「説明」などのこれらのプロパティの多くには、システムタグが関連付けられています。

「ドライバー」: このチャンネル用のプロトコルドライバーを指定します。チャンネル作成時に選択されたデバイスドライバーを指定します。チャンネルのプロパティではこの設定を変更することはできません。チャンネルの作成にはこのプロパティが必要です。

● **注記**: サーバーがオンラインで常時稼働している場合、これらのプロパティをいつでも変更できます。これには、クライアントがデータをサーバーに登録できないようにチャンネル名を変更することも含まれます。チャンネル名を変更する前にクライアントがサーバーからアイテムをすでに取得している場合、それらのアイテムは影響を受けません。チャンネル名が変更された後で、クライアントアプリケーションがそのアイテムを解放し、古いチャンネル名を使用して再び取得しようとしても、そのアイテムは取得されません。大規模なクライアントアプリケーションを開発した場合は、プロパティを変更しないようにしてください。オペレータがプロパティを変更したりサーバーの機能にアクセスしたりすることを防ぐため、適切なユーザー役割を使用し、権限を正しく管理する必要があります。

診断

「診断取り込み」: このオプションが有効な場合、チャンネルの診断情報が OPC アプリケーションに取り込まれます。サーバーの診断機能は最小限のオーバーヘッド処理を必要とするので、必要なときにだけ利用し、必要がないときには無効にしておくことをお勧めします。デフォルトでは無効になっています。

● **注記**: ドライバーまたはオペレーティングシステムが診断をサポートしていない場合、このプロパティは使用できません。

● **詳細**については、サーバーのヘルプで「通信診断」と「統計タグ」を参照してください。

タグ数

「静的タグ」: デバイスレベルまたはチャンネルレベルで定義される静的タグの数を指定します。この情報は、トラブルシューティングと負荷分散を行う場合に役立ちます。

チャネルのプロパティ - 書き込み最適化

サーバーは、クライアントアプリケーションから書き込まれたデータをデバイスに遅延なく届ける必要があります。このため、サーバーに用意されている最適化プロパティを使用して、特定のニーズを満たしたり、アプリケーションの応答性を高めたりすることができます。

| | | |
|----------------|--|--------------------|
| プロパティグループ | <input checked="" type="checkbox"/> 書き込み最適化 | |
| 一般 | 最適化方法 | すべてのタグの最新の値のみを書き込み |
| シリアル通信 | デューティサイクル | 10 |
| 書き込み最適化 | | |

書き込み最適化

「最適化方法」: 基礎となる通信ドライバーに書き込みデータをどのように渡すかを制御します。以下のオプションがあります。

- ・「すべてのタグのすべての値を書き込み」: このオプションを選択した場合、サーバーはすべての値をコントローラに書き込もうとします。このモードでは、サーバーは書き込み要求を絶えず収集し、サーバーの内部書き込みキューにこれらの要求を追加します。サーバーは書き込みキューを処理し、デバイスにできるだけ早くデータを書き込むことによって、このキューを空にしようとしています。このモードでは、クライアントアプリケーションから書き込まれたすべてのデータがターゲットデバイスに送信されます。ターゲットデバイスで書き込み操作の順序または書き込みアイテムのコンテンツが一意に表示される必要がある場合、このモードを選択します。
- ・「非 Boolean タグの最新の値のみを書き込み」: デバイスにデータを実際に送信するのに時間がかかっているために、同じ値への多数の連続書き込みが書き込みキューに累積することがあります。書き込みキューにすでに置かれている書き込み値をサーバーが更新した場合、同じ最終出力値に達するまでに必要な書き込み回数ははるかに少なくなります。このようにして、サーバーのキューに余分な書き込みが累積することがなくなります。ユーザーがスライドスイッチを動かすのをやめると、ほぼ同時にデバイス内の値が正確な値になります。モード名からもわかるように、Boolean 値でない値はサーバーの内部書き込みキュー内で更新され、次の機会にデバイスに送信されます。これによってアプリケーションのパフォーマンスが大幅に向上します。

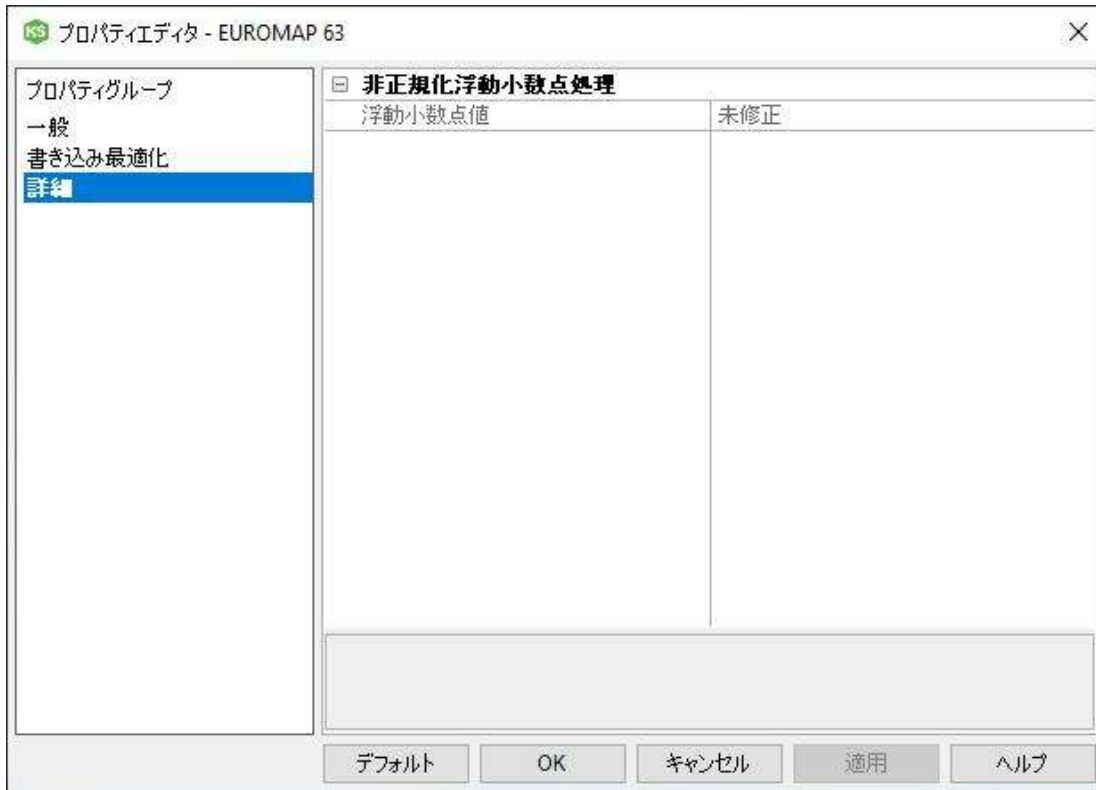
 - **注記:** このオプションを選択した場合、Boolean 値への書き込みは最適化されません。モーメンタリプッシュボタンなどの Boolean 操作で問題が発生することなく、HMI データの操作を最適化できます。
- ・「すべてのタグの最新の値のみを書き込み」: このオプションを選択した場合、2 つ目の最適化モードの理論がすべてのタグに適用されます。これはアプリケーションが最新の値だけをデバイスに送信する必要がある場合に特に役立ちます。このモードでは、現在書き込みキューに入っているタグを送信する前に更新することによって、すべての書き込みが最適化されます。これがデフォルトのモードです。

「デューティサイクル」: 読み取り操作に対する書き込み操作の比率を制御するときに使用します。この比率は必ず、読み取り 1 回につき書き込みが 1 から 10 回の間であることが基になっています。デューティサイクルはデフォルトで 10 に設定されており、1 回の読み取り操作につき 10 回の書き込みが行われます。アプリケーションが多数の連続書き込みを行っている場合でも、読み取りデータを処理する時間が確実に残っている必要があります。これを設定すると、書き込み操作が 1 回行われるたびに読み取り操作が 1 回行われるようになります。実行する書き込み操作がない場合、読み取りが連続処理されます。これにより、連続書き込みを行うアプリケーションが最適化され、データの送受信フローがよりバランスのとれたものとなります。

● **注記:** 本番環境で使用する前に、強化された書き込み最適化機能との互換性が維持されるようにアプリケーションのプロパティを設定することをお勧めします。

チャネルのプロパティ - 詳細

このグループは、チャネルの詳細プロパティを指定するときに使用します。すべてのドライバーですべてのプロパティがサポートされるわけではありません。



「非正規化浮動小数点処理」: このドライバーでは、このプロパティは無効です。

● **注記:** テキストでデータが転送されるので、EUROMAP 63ドライバーはほかのドライバーとは異なる方法で浮動小数点を処理します。したがって、テキストを浮動小数点値に変換すると、一部の数値が浮動小数点方式で表現可能な最近似値に丸められる場合があります。テキスト値が数値ではない場合 (無限大など)、データ型が浮動小数点数のタグ値の品質が低下します。

● 浮動小数点値の詳細については、サーバーのヘルプで「非正規化浮動小数点値を使用する方法」を参照してください。

デバイスのプロパティ - 一般

デバイスは、通信チャネル上の 1 つのターゲットを表します。



識別

「名前」: このプロパティでは、デバイスの名前を指定します。これは最大 256 文字のユーザー定義の論理名であり、複数のチャンネルで使用できます。

● **注記**: わかりやすい名前にすることを一般的にはお勧めしますが、一部の OPC クライアントアプリケーションでは OPC サーバーのタグ空間をブラウズする際の表示ウィンドウが制限されています。デバイス名とチャンネル名はブラウズツリー情報の一部にもなります。OPC クライアント内では、チャンネル名とデバイス名の組み合わせが "<チャンネル名>.<デバイス名>" として表示されます。

● **詳細**については、サーバーのヘルプで「チャンネル、デバイス、タグ、およびタググループに適切な名前を付ける方法」を参照してください。

「説明」: このデバイスに関するユーザー定義の情報。

● 「説明」などのこれらのプロパティの多くには、システムタグが関連付けられています。

「チャンネル割り当て」: このデバイスが現在属しているチャンネルのユーザー定義の名前。

「ドライバー」: このデバイスに設定されているプロトコルドライバー。このプロパティは、チャンネル作成時に選択されたドライバーを示します。チャンネルプロパティではこれは無効になっています。

「モデル」: このプロパティでは、この ID に関連付けられるデバイスのタイプを指定します。このドロップダウンメニューの内容は、使用されている通信ドライバーのタイプによって異なります。ドライバーによってサポートされていないモデルは無効になります。通信ドライバーが複数のデバイスモデルをサポートしている場合、デバイスにクライアントアプリケーションが 1 つも接続していない場合のみモデル選択を変更できます。

● **注記**: 通信ドライバーが複数のモデルをサポートしている場合、ユーザーは物理デバイスに合わせてモデルを選択する必要があります。このドロップダウンメニューにデバイスが表示されない場合、ターゲットデバイスに最も近いモデルを選択します。一部のドライバーは "オープン" と呼ばれるモデル選択をサポートしており、ユーザーはターゲットデバイスの詳細を知らなくても通信できます。詳細については、ドライバーのヘルプドキュメントを参照してください。

動作モード

「**データコレクション**」: このプロパティでは、デバイスのアクティブな状態を制御します。デバイスの通信はデフォルトで有効になっていますが、このプロパティを使用して物理デバイスを無効にできます。デバイスが無効になっている場合、通信は試みられません。クライアントから見た場合、そのデータは無効としてマークされ、書き込み操作は許可されません。このプロパティは、このプロパティまたはデバイスのシステムタグを使用していつでも変更できます。

「**シミュレーション**」: このオプションは、デバイスをシミュレーションモードにします。このモードでは、ドライバーは物理デバイスとの通信を試みませんが、サーバーは引き続き有効な OPC データを返します。シミュレーションモードではデバイスとの物理的な通信は停止しますが、OPC データは有効なデータとして OPC クライアントに返されます。シミュレーションモードでは、サーバーはすべてのデバイスデータを自己反映的データとして扱います。つまり、シミュレーションモードのデバイスに書き込まれたデータはすべて再び読み取られ、各 OPC アイテムは個別に処理されます。アイテムのメモリマップはグループ更新レートに基づきます。(サーバーが再初期化された場合などに) サーバーがアイテムを除去した場合、そのデータは保存されません。デフォルトは「いいえ」です。

● 注記:

1. システムタグ (_Simulated) は読み取り専用であり、ランタイム保護のため、書き込みは禁止されています。このシステムタグを使用することで、このプロパティをクライアントからモニターできます。
2. シミュレーションモードでは、アイテムのメモリマップはクライアントの更新レート (OPC クライアントではグループ更新レート、ネイティブおよび DDE インタフェースではスキャン速度) に基づきます。つまり、異なる更新レートで同じアイテムを参照する 2 つのクライアントは異なるデータを返します。

●シミュレーションモードはテストとシミュレーションのみを目的としています。本番環境では決して使用しないでください。

タグ数

「**静的タグ**」: デバイスレベルまたはチャンネルレベルで定義される静的タグの数を指定します。この情報は、トラブルシューティングと負荷分散を行う場合に役立ちます。

デバイスのプロパティ - スキャンモード

「**スキャンモード**」では、デバイスとの通信を必要とする、サブスクリプション済みクライアントが要求したタグのスキャン速度を指定します。同期および非同期デバイスの読み取りと書き込みは可能なかぎりただちに処理され、「スキャンモード」のプロパティの影響を受けません。

| | | |
|----------------|------------------|----------------------|
| プロパティグループ | ☐ スキャンモード | |
| 一般 | スキャンモード | クライアント固有のスキャン速度を適用 ▼ |
| スキャンモード | キャッシュからの初回更新 | 無効化 |
| タイミング | | |

「**スキャンモード**」: 購読しているクライアントに送信される更新についてデバイス内のタグをどのようにスキャンするかを指定します。オプションの説明は次のとおりです。

- 「**クライアント固有のスキャン速度を適用**」: このモードでは、クライアントによって要求されたスキャン速度を使用します。
- 「**指定したスキャン速度以下でデータを要求**」: このモードでは、最大スキャン速度として設定されている値を指定します。有効な範囲は 10 から 99999990 ミリ秒です。デフォルトは 1000 ミリ秒です。
 - **注記**: サーバーにアクティブなクライアントがあり、デバイスのアイテム数とスキャン速度の値が増加している場合、変更はただちに有効になります。スキャン速度の値が減少している場合、すべてのクライアントアプリケーションが切断されるまで変更は有効になりません。

- ・「すべてのデータを指定したスキャン速度で要求」: このモードでは、指定した速度で購読済みクライアント用にタグがスキャンされます。有効な範囲は 10 から 99999990 ミリ秒です。デフォルトは 1000 ミリ秒です。
- ・「スキャンしない、要求ポールのみ」: このモードでは、デバイスに属するタグは定期的にポーリングされず、アクティブになった後はアイテムの初期値の読み取りは実行されません。更新のポーリングは、_DemandPoll タグに書き込むか、個々のアイテムについて明示的なデバイス読み取りを実行することによって、OPC クライアントが行います。詳細については、サーバーのヘルプで「デバイス要求ポール」を参照してください。
- ・「タグに指定のスキャン速度を適用」: このモードでは、静的構成のタグプロパティで指定されている速度で静的タグがスキャンされます。動的タグはクライアントが指定したスキャン速度でスキャンされます。

「キャッシュからの初期更新」: このオプションを有効にした場合、サーバーは保存 (キャッシュ) されているデータから、新たにアクティブ化されたタグ参照の初回更新を行います。キャッシュからの更新は、新しいアイテム参照が同じアドレス、スキャン速度、データ型、クライアントアクセス、スケール設定のプロパティを共有している場合のみ実行できます。1 つ目のクライアント参照についてのみ、初期更新にデバイス読み取りが使用されます。デフォルトでは無効になっており、クライアントがタグ参照をアクティブ化したときにはいつでも、サーバーがデバイスから初期値の読み取りを試みます。

デバイスのプロパティ - タイミング

デバイスのタイミングのプロパティでは、エラー状態に対するデバイスの応答をアプリケーションのニーズに合わせて調整できます。多くの場合、最適なパフォーマンスを得るためにはこれらのプロパティを変更する必要があります。電氣的に発生するノイズ、物理的な接続不良などの要因が、通信ドライバーで発生するエラーやタイムアウトの数に影響します。タイミングのプロパティは、設定されているデバイスごとに異なります。

| 通信タイムアウト | |
|-----------------|-------|
| 接続タイムアウト (秒) | 3 |
| 要求のタイムアウト (ミリ秒) | 10000 |
| タイムアウト前の試行回数 | 1 |

通信タイムアウト

「接続タイムアウト」: このプロパティを使用して、データの読み取り要求や書き込み要求の送信時に、デバイスとのセッションの確立で許可される時間を制御します。セッションを確立する際に、セッションディレクトリが存在するかどうか、有効なセッション番号が存在するかどうかを確認されます。有効な範囲は 1 から 30 秒です。デフォルトは 3 秒です。

「**要求タイムアウト**」: このプロパティを使用して、ターゲットデバイスからの応答が完了するまでドライバーが待機する時間を指定します。有効な範囲は 1,000 から 9,000,000 ミリ秒 (150 分/2.5 時間) です。デフォルト値は 60,000 ミリ秒です。

「**タイムアウト前の試行回数**」: このプロパティを使用して、ドライバーが通信要求を再試行する回数を指定します。この回数を超えると、要求が失敗し、デバイスがエラー状態にあると判断されます。有効な範囲は 1 から 10 です。デフォルトは 1 です。アプリケーションに設定される再試行回数は、通信環境に大きく依存します。このプロパティは、接続の試行と要求の試行の両方に適用されます。

デバイスのプロパティ - 自動格下げ

自動格下げのプロパティを使用することで、デバイスが応答していない場合にそのデバイスを一時的にスキャン停止にできます。応答していないデバイスを一定期間オフラインにすることで、ドライバーは同じチャンネル上のほかのデバイスとの通信を引き続き最適化できます。停止期間が経過すると、ドライバーは応答していないデバイスとの通信を再試行します。デバイスが応答した場合はスキャンが開始され、応答しない場合はスキャン停止期間が再開します。

| プロパティグループ | 自動格下げ | |
|-----------|----------------|-------|
| 一般 | エラー時に格下げ | 有効化 |
| スキャンモード | 格下げまでのタイムアウト回数 | 3 |
| タイミング | 格下げ期間 (ミリ秒) | 10000 |
| 自動格下げ | 格下げ時に要求を破棄 | 無効化 |

「**エラー時に格下げ**」: 有効にした場合、デバイスは再び応答するまで自動的にスキャン停止になります。

● **ヒント**: システムタグ `_AutoDemoted` を使用して格下げ状態をモニターすることで、デバイスがいつスキャン停止になったかを把握できます。

「**格下げまでのタイムアウト回数**」: デバイスをスキャン停止にするまでに要求のタイムアウトと再試行のサイクルを何回繰り返すかを指定します。有効な範囲は 1 から 30 回の連続エラーです。デフォルトは 3 です。

「**格下げ期間**」: タイムアウト値に達したときにデバイスをスキャン停止にする期間を指定します。この期間中、そのデバイスには読み取り要求が送信されず、その読み取り要求に関連するすべてのデータの品質は不良に設定されます。この期間が経過すると、ドライバーはそのデバイスのスキャンを開始し、通信での再試行が可能になります。有効な範囲は 100 から 3600000 ミリ秒です。デフォルトは 10000 ミリ秒です。

「**格下げ時に要求を破棄**」: スキャン停止期間中に書き込み要求を試行するかどうかを選択します。格下げ期間中も書き込み要求を必ず送信するには、無効にします。書き込みを破棄するには有効にします。サーバーはクライアントから受信した書き込み要求をすべて自動的に破棄し、イベントログにメッセージを書き込みません。

デバイスのプロパティ - タグ生成

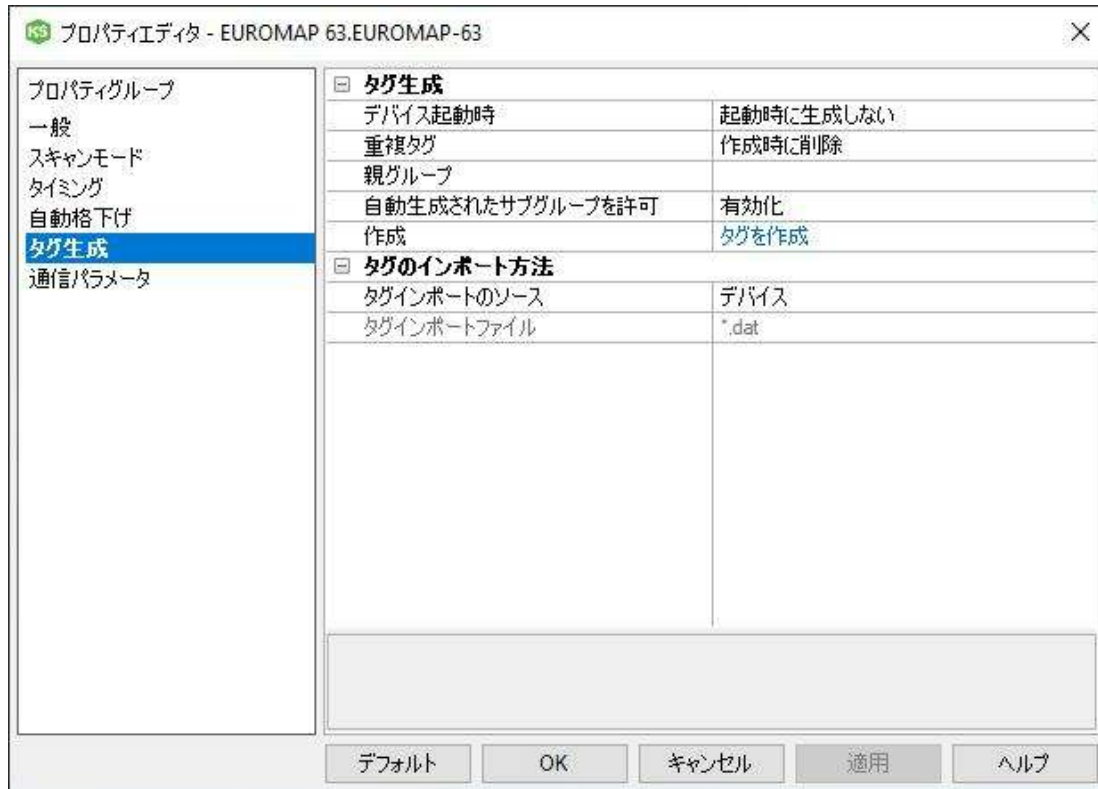
自動タグデータベース生成機能によって、アプリケーションの設定がプラグアンドプレイ操作になります。デバイス固有のデータに対応するタグのリストを自動的に構築するよう EUROMAP 63 ドライバーを設定できます。これらの自動生成タグは、クライアントからブラウズできます。

ターゲットデバイスが独自のローカルタグデータベースをサポートしている場合、ドライバーはそのデバイスのタグ情報を読み取って、そのデータを使用してサーバー内にタグを生成します。デバイスが名前付きのタグをネイティブにサポートしていない場合、ドライバーはそのドライバー固有の情報に基づいてタグのリストを作成します。この 2 つの条件の例は次のとおりです。

1. データ取得システムが独自のローカルタグデータベースをサポートしている場合、通信ドライバーはデバイスで見つかったタグ名を使用してサーバーのタグを構築します。

- イーサネット I/O システムが独自の使用可能な I/O モジュールタイプの検出をサポートしている場合、通信ドライバーはイーサネット I/O ラックにプラグイン接続している I/O モジュールのタイプに基づいてサーバー内にタグを自動的に生成します。

● **注記:** 自動タグデータベース生成の動作モードを詳細に設定できます。詳細については、以下のプロパティの説明を参照してください。



タグ生成

「**プロパティ変更時**」: デバイスが、特定のプロパティが変更された際の自動タグ生成をサポートする場合、「**プロパティ変更時**」オプションが表示されます。これはデフォルトで「はい」に設定されていますが、「いいえ」に設定してタグ生成を実行する時期を制御できます。この場合、タグ生成を実行するには「**タグを作成**」操作を手動で呼び出す必要があります。

「**デバイス起動時**」: このプロパティでは、OPC タグを自動的に生成する場合を指定します。オプションの説明は次のとおりです。

- 「**起動時に生成しない**」: このオプションを選択した場合、ドライバーは OPC タグをサーバーのタグ空間に追加しません。これはデフォルトの設定です。
- 「**起動時に常に生成**」: このオプションを選択した場合、ドライバーはデバイスのタグ情報を評価します。さらに、サーバーが起動するたびに、サーバーのタグ空間にタグを追加します。
- 「**最初の起動時に生成**」: このオプションを選択した場合、そのプロジェクトが初めて実行されたときに、ドライバーがデバイスのタグ情報を評価します。さらに、必要に応じて OPC タグをサーバーのタグ空間に追加します。

● **注記:** OPC タグを自動生成するオプションを選択した場合、サーバーのタグ空間に追加されたタグをプロジェクトとともに保存する必要があります。ユーザーは「**ツール**」 | 「**オプション**」メニューから、自動保存するようプロジェクトを設定できます。

「**重複タグ**」: 自動タグデータベース生成が有効になっている場合、サーバーが以前に追加したタグや、通信ドライバーが最初に作成した後で追加または修正されたタグを、サーバーがどのように処理するかを設定する必要があります。この設

定では、自動生成されてプロジェクト内に現在存在する OPC タグをサーバーがどのように処理するかを制御します。これによって、自動生成されたタグがサーバーに累積することもなくなります。

たとえば、「**起動時に常に生成**」に設定されているサーバーのラックで I/O モジュールを変更した場合、通信ドライバーが新しい I/O モジュールを検出するたびに新しいタグがサーバーに追加されます。古いタグが削除されなかった場合、多数の未使用タグがサーバーのタグ空間内に累積することがあります。以下のオプションがあります。

- 「**作成時に削除**」: このオプションを選択した場合、新しいタグが追加される前に、以前にタグ空間に追加されたタグがすべて削除されます。これはデフォルトの設定です。
- 「**必要に応じて上書き**」: このオプションを選択した場合、サーバーは通信ドライバーが新しいタグに置き換えているタグだけ除去します。上書きされていないタグはすべてサーバーのタグ空間に残ります。
- 「**上書きしない**」: このオプションを選択した場合、サーバーは以前に生成されたタグやサーバーにすでに存在するタグを除去しません。通信ドライバーは完全に新しいタグだけを追加できます。
- 「**上書きしない、エラーを記録**」: このオプションには上記のオプションと同じ効果がありますが、タグの上書きが発生した場合にはサーバーのイベントログにエラーメッセージも書き込まれます。

● **注記**: OPC タグの除去は、通信ドライバーによって自動生成されたタグ、および生成されたタグと同じ名前を使用して追加されたタグに影響します。ドライバーによって自動生成されるタグと一致する可能性がある名前を使用してサーバーにタグを追加しないでください。

「**親グループ**」: このプロパティでは、自動生成されたタグに使用するグループを指定することで、自動生成されたタグと、手動で入力したタグを区別します。グループの名前は最大 256 文字です。この親グループは、自動生成されたすべてのタグが追加されるルートブランチとなります。

「**自動生成されたサブグループを許可**」: このプロパティでは、自動生成されたタグ用のサブグループをサーバーが自動的に作成するかどうかを制御します。これはデフォルトの設定です。無効になっている場合、サーバーはグループを作成しないで、デバイスのタグをフラットリスト内に生成します。サーバープロジェクトで、生成されたタグには名前としてアドレスの値が付きます。たとえば、生成プロセス中はタグ名は維持されません。

● **注記**: サーバーがタグを生成しているときに、タグに既存のタグと同じ名前が割り当てられた場合、タグ名が重複しないようにするため、番号が自動的に 1 つ増分します。たとえば、生成プロセスによってすでに存在する "AI22" という名前のタグが作成された場合、代わりに "AI23" としてタグが作成されます。

「**作成**」: 自動生成 OPC タグの作成を開始します。「**タグを作成**」が有効な場合、デバイスの構成が修正されると、ドライバーはタグ変更の可能性についてデバイスを再評価します。システムタグからアクセスできるため、クライアントアプリケーションはタグデータベース作成を開始できます。

● **注記**: 構成がプロジェクトをオフラインで編集する場合、「**タグを作成**」は無効になります。

タグのインポート方法

「**タグインポートのソース**」: タグのインポート元となるソースを指定します。EUROMAP 63 GETID 要求を使用してデバイスからタグをインポートする場合は、「**デバイス**」を選択します。EUROMAP 63 で指定された GETID 応答ファイルフォーマットのファイルからタグをインポートする場合は、「**ファイル**」を選択します。デフォルトのソースは、「**デバイス**」です。

「**タグインポートファイル**」: タグの生成元となる EUROMAP 63 GETID 応答ファイルのパスとファイル名を指定します。または、「...」をクリックしてパスをブラウズし、目的のファイルを選択します。選択した「**タグインポートのソース**」が「**デバイス**」に設定されている場合、このプロパティは無効になります。

● **ヒント**: ソースが設定されると、「**タグを作成**」コマンドを使用してタグの生成が開始されます。

自動タグ生成

デバイス固有のデータに対応するサーバー内のサーバータグのリストを自動生成するよう EUROMAP 63 ドライバーを設定できます。自動的に生成されたタグは EUROMAP 63 デバイスで定義されているトークンに基づいており、OPC クライアントからブラウズできます。すべてのトークンと配列内のトークンは、アトミックタグとしてインポートされます。この場合、各トークンと配列内のトークンごとに1つのタグが生成されます。

自動タグ生成の準備

オンライン

サーバーで、以下の手順を実行します。

1. タグが生成されるデバイスの「デバイスのプロパティ」を開きます。
2. 「タグのインポート方法」を選択し、「タグインポートのソース」で「デバイス」を選択します。
3. 「タグ生成」を選択し、「作成」の下で「タグを作成」という青色のリンクをクリックします。

オフライン

EUROMAP 63 ドライバーは、EUROMAP 63 デバイスからのファイルを使用して、デバイスに接続することなくタグを生成します。このファイルは、手動で作成することも、手動で要求することもできます。このファイルを使用して、オフラインで自動的にタグを生成することができます。

OPC サーバーで、以下の手順を実行します。

1. タグが生成されるデバイスの「デバイスのプロパティ」を開きます。
2. 「タグのインポート方法」を選択し、「タグインポートのソース」で「ファイル」を選択します。
3. 「タグインポートファイル」を選択し、タグをインポートするためのファイル名を入力するか、そのファイルに移動します。
4. 「タグ生成」を選択し、「作成」の下で「タグを作成」という青色のリンクをクリックします。

タグ生成ファイル

オフラインの自動タグ生成では、ファイルを指定することができます。指定したファイルは、デバイスから手動で作成したり要求したりすることができます。データファイルはテキストファイルとしてインポートされます。データファイルを作成するには、任意のテキストエディタを開き、各トークンの下の行に以下のパラメータを入力します。

```
<Token Address>, <Token Type>, <Integer Digits>, <Fractional Digits>, <Write  
Permission>, <Units>, <Description>;
```

Token Address: デバイス上のトークンのアドレス

Token Type: A - 英数字、N - 数値、B - Boolean

Integer Digits: 小数点の前の桁数

Fractional Digits: 小数点の後の桁数

Write Permission: 0 - 読み取り専用、1 - 読み取りと書き込み

Units: データの単位を表す文字列

Description: 測定データを説明する文字列

以下に、オフライン自動タグ生成データファイルのサンプル行を示します。

```
ActCntCyc, N, 16, 0, 0, "Cycles", "Actual Cycle Count";
```

このデータファイルは、デバイスに対して GETID 要求を発行することにより、そのデバイスに取り込むこともできます。これを行うには、セッションファイルとジョブファイルを作成し、デバイスのセッションディレクトリにそれらのファイルを格納する必要があります。セッションファイルの名前は、EUROMAP 63 の命名仕様に従って正しく指定する必要があります (例: SESS0000.REQ)。セッションファイルはテキストファイルであり、そのコンテンツは以下ようになります。

```
00000000 CONNECT;
00000001 EXECUTE "<Job_File_Name>.JOB";
```

ジョブファイルの名前は正しく指定する必要があります、そのコンテンツは以下ようになります。

```
JOB GETIDJOB RESPONSE "<Job_File_Name>.RSP";
GETID "<Job_File_Name>.DAT";
```

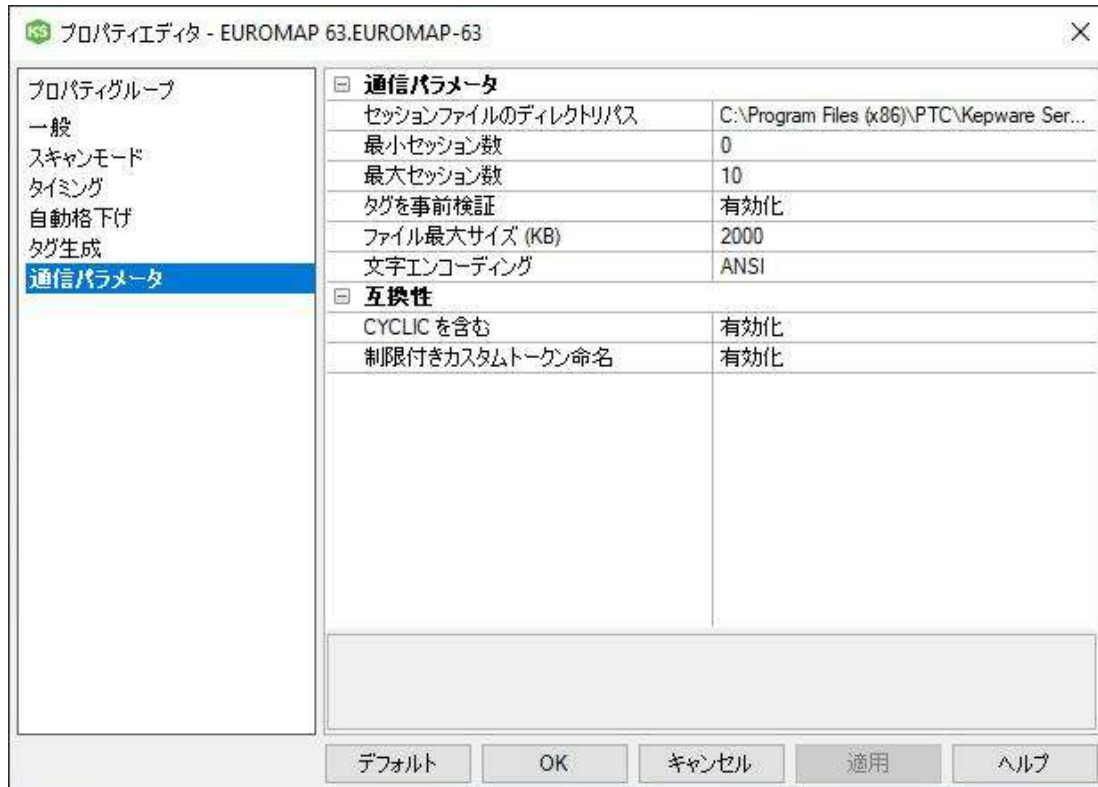
- トランザクションファイルの命名規則の詳細については、[データ交換インタフェース](#)を参照してください。
- ファイルフォーマットと文字エンコードの詳細については、[通信パラメータ](#)を参照してください。

セッションファイルとジョブファイルを作成した後、それらのファイルを同時にセッションディレクトリに移動する必要があります。デバイスは、応答時に3つのファイルを返します。デバイスの応答が完了すると、セッション要求ファイルが削除されます。セッション要求ファイルが削除される前に3つのファイルがすべて作成されていない場合、エラーが発生する可能性があります。セッション応答ファイルとジョブ応答ファイルを確認すると、この問題を詳しく調べることができます。3つのファイルがすべて作成された後、タグをインポートするサーバーからアクセス可能な場所に.DAT ファイルをコピーします。トランザクションが完了したら、応答ファイルとジョブ要求ファイルを手動で除去する必要があります。

例

| ファイル内の行 | タグの名前とアドレス | タグのデータ型 | クライアントアクセス | タグの説明 |
|---|------------------------|---------|------------|-------------------------------------|
| ActCntCyc,N,5,0,0,"Cycles","Actual Cycle Count"; | ActCntCyc | DWord | 読み取り | Actual Cycle Count; 単位: Cycles |
| ActStsCyc,A,20,0,0,"n/a","Actual Cycle Status"; | ActStsCyc | String | 読み取り | Actual Cycle Status; 単位: n/a |
| ActTmpOil,N,3,1,0,"Celsius","Oil Actual Temperature"; | ActTmpOil | Float | 読み取り | Oil Actual Temperature; 単位: Celsius |
| @VendorSpecificTrigger,B,1,0,1,"","Trigger flag"; | @VendorSpecificTrigger | Boolean | 読み取り/書き込み | Trigger flag; 単位: n/a |

デバイスのプロパティ - 通信パラメータ



通信パラメータ

「**セッションファイルのディレクトリパス**」: デバイス通信用のセッションファイルが配置されているディレクトリパスを指定するか、「...」をクリックしてディレクトリをブラウズします。このパスはすでに存在する必要があり、サーバーと挿入成形マシンで読み取り、書き込み、削除が可能です。セッションファイルのディレクトリパスでは、ローカルの Windows ファイル共有の場所を指定することができます。デフォルト値は空です。このプロパティを設定しないと、デバイスを作成することはできません。

● **警告**: パスは次のものに従う必要があります。

- 3 文字から 256 文字までの範囲内である
- システムで禁止されている文字や記号が含まれていない
- 絶対パスである (ドライブ文字または UNC パスで始まっている)
- システムディレクトリを参照することはできません

「**最小セッション数**」: セッションの要求で使用される最小セッション数を指定します。「最大セッション数」以下の値を指定する必要があります。最大セッション数と最小セッション数で指定するセッション数の範囲は、デバイスでサポートされている同時通信セッションの最大数以下の値でなければなりません。この範囲は、セッションディレクトリ内のほかのアクティブな通信と重複してはいけません。0 から 9999 までの範囲内で値を指定する必要があります。デフォルト値は 0 です。

「**最大セッション数**」: セッションの要求で使用される最大セッション数を指定します。「最小セッション数」以上の値を指定する必要があります。最大セッション数と最小セッション数で指定するセッション数の範囲は、デバイスでサポートされている同時通信セッションの最大数以下の値でなければなりません。この範囲は、セッションディレクトリ内のほかのアクティブな通信と重複してはいけません。0 から 9999 までの範囲内で値を指定する必要があります。デフォルト値は 10 です。

「タグを事前検証」: ドライバーが初めてデバイスと通信するときに、サポートされているパラメータのリストを取得するには、「有効化」を選択します。このプロパティを有効にすると、サポートされていないパラメータを処理するタグが無効になるため、有効なタグを読み取る際のエラーを防ぐことができます。デフォルト値は「有効化」です。

● **注記:** 「タグを事前検証」プロパティを有効にした状態で、デバイスからパラメータリストを取得しようとする、連続して処理が失敗するため、タグの品質が下がります。この問題を修正するには、このプロパティを無効にするか、GETID 要求が失敗する原因となっている問題を解決してください。

「ファイル最大サイズ」: EUROMAP 63 ドライバー で開くファイルの最大サイズを指定します。50 から 65535 KB までの範囲内で値を指定する必要があります。デフォルトの設定は 2000 KB です。

「文字エンコーディング」: デバイスによって定義されている文字定義のコードページに対応する文字エンコーディングの方法を指定します。オプションには、UTF-8 および ANSI が含まれます。デフォルト設定は ANSI です。8 ビット Unicode 変換形式を使用して、デバイスからの応答ファイルがエンコードされている場合にのみ、UTF-8 を選択します。これは、応答エラーの説明、パラメータ単位、パラメータの説明、ベンダー固有のパラメータの名前、または文字列パラメータの値に、予期しない文字または特殊文字が表示された場合などが考えられます。

互換性

Include CYCLIC クリックを含む: 「Disable」を選択して、レポートコマンドから循環キーワードを除去します。一部のマシンは、循環キーワードが含まれている場合に、マシンからの読み取りデータをリクエストするために使用されるレポートコマンドの処理後に、ジョブをアクティブなままにすることが確認されています。継続的なデバイス通信では、このシナリオでは、ジョブがすでにアクティブになっているというデバイスエラーレポートが生成されます。このプロパティを無効にすると、ジョブの処理を完了するようにマシンにメッセージを表示することにより、これらのマシンとの互換性が向上します。プロパティを有効または無効にすると、読み取りデータの要求に対応する機能が提供されますが、一部のマシンではコマンドの解釈が異なるため、設定可能です。デフォルトの設定は「有効化」です。

「制限付きカスタムトークン命名」: カスタムトークンを作成する際に、このオプションを無効にした場合、@ シンボルの要件が除去されます。デフォルトの設定は「有効化」です。

データ交換 インタフェース

EUROMAP 63 ドライバー プロトコルは、OSI 7 層モデルに基づいて編成されたファイルベースの (ASCII) 通信インタフェースを指定します。このデータ交換インタフェースは、7 つの層すべてが実装されている場合に機能します。

● **IMM** デバイスとの通信を促進するセッション層、プレゼンテーション層、アプリケーション層に固有の定義については、EUROMAP 63 データ交換インタフェースのドキュメントを参照してください。このドキュメントには、ほかの 4 つの層に関する明確な説明は記載されていませんが、安全なファイルアクセスを行うために必要なサービスを提供する、基礎となるネットワークシステムに関するガイドラインが記載されています。

セッション層は通信セッションを開始する役割を担います。IMM とこの OPC アプリケーションとの間でファイル交換を行うには、排他的な専用セッションディレクトリの場所を IMM で設定する必要があります。通信を開始するためのファイル名は、*SESSxxxx.REQ* や *SESSxxxx.RSP* というフォーマットで指定する必要があります。「xxxx」はセッション番号を指定する数値テキスト文字列です。

● この場所をほかのアプリケーションと同時に使用することはお勧めしません。

ドライバーによって生成されたプレゼンテーションレイヤーファイルには、ジョブ名には 8 文字、ファイル拡張子には 4 文字のファイル名が付けられます。ジョブ名は、チャンネル id には 3 文字、デバイス id には 1 文字、トランザクションタイプを示す 1 文字、トランザクション ID には 3 文字から成ります。これらのファイルの命名規則は次のフォーマットに準拠しています。

- プレゼンテーション要求の場合: <チャンネル ID><デバイス ID><トランザクションタイプ><トランザクション ID>.JOB
- プレゼンテーションの応答の場合: <チャンネル ID><デバイス ID><トランザクションタイプ><トランザクション ID>.RSP

- ・ アプリケーションの応答の場合: <チャンネル ID><デバイス ID><トランザクションタイプ><トランザクション ID>.DAT

ほかの 6 つの層を正しく設定すると、IMM とこのアプリケーションとの通信が正常に実行され、要求したデータが該当するアプリケーション層ファイルに保存されます。これらのファイルには、.DAT という拡張子が付加されます。

共有セッションフォルダ

デバイスの製造メーカーは、仕様の解釈および実装の点で異なります。次の表には、EUROMAP 63 プロトコルを使用した、EUROMAP 63 ドライバーと射出成形機 (IMM) の間の EUROMAP 63 通信フローの例が示されています。ただし、一部の IMM では、セッション REQ 要求ファイルを削除する前にセッション RSP 応答ファイルのみが書き込まれ、その後、マシンのサイクルが完了すると、プレゼンテーションとアプリケーション RSP 応答ファイルが書き込まれます。

| ドライバー | 共有セッションディレクトリ | IMM |
|-------|----------------------|------|
| 書き込み | プレゼンテーション JOB 要求ファイル | |
| 書き込み | セッション REQ 要求ファイル | 読み取り |
| | プレゼンテーション JOB 要求ファイル | 読み取り |
| | セッション RSP 応答ファイル | 書き込み |
| | プレゼンテーション RSP 応答ファイル | 書き込み |
| | アプリケーション DAT 応答ファイル | 書き込み |
| | セッション REQ 要求ファイル | 削除 |
| 読み取り | セッション RSP 応答ファイル | |
| 読み取り | プレゼンテーション RSP 応答ファイル | |
| 読み取り | アプリケーション DAT 応答ファイル | |

通信の最適化

サーバーのランタイムプロセスモード

サーバーランタイムは、システムサービスとして動作するか、特定のユーザーセッションで対話的に実行できます。プロジェクトのデバイスに設定されているセッションファイルのディレクトリパスは、サーバーランタイムプロセスを操作しているユーザーがアクセス可能でなければなりません。

- ・ このプロセスが対話的に実行されている場合、ユーザーには各 [セッションファイルのディレクトリパス](#) への読み取り/書き込み/削除のアクセス権が必要になります。
- ・ プロセスがシステムサービスとして実行されている場合、サービスのログオンアカウントには、各セッションファイルのディレクトリパスへの読み取り/書き込み/削除のアクセス権が必要です。

● **関連項目:** サーバーヘルプシステムのセクション「プロセスモード」

チャンネルごとに 1 つのデバイス

EUROMAP 63 などの通信プロトコルはチャンネルと呼ばれます。プロジェクトで定義されている各 [チャンネル](#) は、サーバーでの個々の実行パスを表します。各デバイスは、データを収集できる単一のターゲットを表します。

ドライバーでは、チャンネルでアクティブな各 [デバイス](#) について、各チャンネルにつき 1 つの要求が順次発行されます。通常、射出成形機は、EUROMAP 63 の要求に応答する前に、サイクルが完了するまで待つ必要があります。現在の要求が完了するまで、同じチャンネルの別のデバイスに対するその他の要求は発行されません。

複数の射出成形機のすべてのサイクルからデータを収集する場合は、チャンネルごとに 1 つのデバイスのみを設定します。複数のチャンネルを使用して複数の要求を同時に発行することで、データ収集のワークロードが分散されます。

ドライバーで許可されるチャンネルの最大数は 1024 です。そのため、最大 1024 台のマシンと同時に通信することができません。ただし、効率的なパフォーマンスを検証するため、システム設定とネットワーク環境を考慮し、テストする必要があります。

ランタイムプロセスを実行するプロセッサの数と能力およびシステムの RAM、セッションディレクトリの場所、監視パラメータの数を考慮します。

たとえば、2 つの CPU と 3 GB の RAM を持つ Windows PC では、各デバイスが独自のチャンネル上にあり、複数のネットワークが設定された PC 上に独自のセッションディレクトリを持つ 50 個のデバイスを使用したランタイムプロセスが可能です。これにより、50 個のシミュレーションマシンで 500 個のパラメータを継続的に監視できます。

デバイスの要求タイムアウトのプロパティ値の決定

ドライバーが射出成形機に対して要求を発行すると、要求タイムアウトが経過する前に、応答が完了していることが予想されます。完了した応答は、セッション要求ファイルの削除、および予想される完了した応答ファイルの存在によって定義されます。通常、射出成形機は、EUROMAP 63 の要求に応答する前に、サイクルが完了するまで待つ必要があります。したがって、**要求タイムアウト**はマシンの予想サイクルタイムより長くする必要があります。ベンダーのアプリケーションまたは FTP サーバーが通信に必要な場合、追加の時間を考慮してください。

デバイスが応答に必要な一般的な時間を決定するには、次の手順に従います。

1. デフォルトのプロパティ値を持つ EUROMAP 63 チャンネルでプロジェクトを設定します。
2. チャンネルにデバイスを追加します。
 - a. EUROMAP 63 を使用している IMM が使用し、ランタイムプロセスのユーザーが読み取り/書き込み/削除のアクセス権を持つディレクトリへの「セッションファイルのディレクトリパス」を設定します。
 - b. 「タグを事前検証」プロパティを無効にします。
3. クライアントをランタイムプロセスに接続します。
4. アドレス ActCntCyc の DWord タグを追加します。
5. タグの読み取りを発行します。
6. ドライバーがセッション要求ファイル (SESSnnnn.REQ) を作成する時間、およびドライバーが応答ファイル (SESSnnnn.RSP <ジョブ>.RSP および <ジョブ>.DAT) を作成/完了する時間のセッションディレクトリを観察します。
7. デバイスが要求を完全に処理して応答を完了できるように、要求タイムアウトを設定します。
 - 読み取り要求でのパラメータの数が多くなるに従い、それにかかる時間も長くなります。
8. 自動タグ生成を試行します。詳細については、**自動タグ生成**を参照してください。
9. クライアントに、すべての新しいタグを追加します。
10. すべてのタグの読み取りを発行します。
11. ドライバーがセッション要求ファイルを作成する時間、およびドライバーが応答ファイルを作成/完了する時間のセッションディレクトリを観察します。
12. すべてのパラメータを読み取るために、要求タイムアウトの時間を長くする必要があるかどうかを確認します。

タイムアウトを長く設定しても、デバイスの通信時に問題が発生することはありません。要求が正常に完了すると、必要に応じて別の要求がすぐに送信されます。ただし、デバイスが応答しない場合、要求タイムアウトが経過するまで、ドライバーは通信または欠落した応答データの問題を報告せず、このデバイスに対して別の要求を開始しません。

要求タイムアウトが短すぎ、要求タイムアウトが経過したときに応答が完了していない場合、ドライバーによってエラーが報告され、要求に関連するすべての要求ファイルまたは応答ファイルがクリーンアップされます。また、タグが品質不良に

設定されて、次の要求に移動します。前の要求の応答ファイルは、ドライバーが次の要求に移動した後に到着する可能性があります。セッションディレクトリが*.RSPまたは*.DATファイル、あるいはその両方のファイルを蓄積する場合、要求タイムアウトが短すぎる可能性があります。

最小セッション数と最大セッション数

新しいデバイスをチャンネルに追加する場合、デバイスのセッション番号の範囲はデフォルトで0～10に設定されています。ただし、EUROMAP 63 プロトコルで許可されているように、この範囲は9999まで設定できます。ドライバーが要求を発行する場合、設定済みの範囲内で使用可能なセッション数のうち最小のセッション数が使用されます。使用可能なセッション数がない場合は、要求は送信されず、イベントログにエラーメッセージが送信されます。

以下の場合、デバイスの最小セッション数および最大セッション数を変更します。

- 範囲が、マシンで可能な通信セッションの最大数を超過している。
 - マシンで最大数の通信セッションがすでに進行中である場合にドライバーが要求を開始しないように、最小セッション数および最大セッション数を設定します。
 - たとえば、マシンで最大 10 個の EUROMAP 63 通信セッションを同時にアクティブにでき、Channel1.Device1 の最小セッション数がゼロである場合、最大セッション数を 9 に設定します。
- プロジェクト内のその他のデバイスが、同じセッションディレクトリで設定されている。
 - 各デバイスの範囲を設定して、互いにオーバーラップしないようにします。
 - たとえば、Channel1.Device1 で 0 から 9 までのセッション数が使用されている場合、Channel2.Device1 の最小セッション数は 10 以上でなければなりません。
- その他のアプリケーションが、同じセッションディレクトリで EUROMAP 63 プロトコルと通信している。
 - その他のアプリケーションによって使用されるセッション範囲がオーバーラップしないように、各デバイスの範囲を設定します。
 - たとえば、別のアプリケーションが 1000 から 1010 のセッション数を使用して、同じセッションディレクトリで同じマシンと通信する場合、Channel1.Device1 の最大セッション数は 999 以下でなければなりません。

Windows OS の地域と言語の形式が英語ではない場合

EUROMAP 63 プロトコルを使用した挿入成形は、浮動小数点値を英語のロケールフォーマットで表現することを想定しています。Windows の OS 領域と言語フォーマットが英語でない場合、ドライバーは受信した浮動小数点値を英語のロケールフォーマットから、クライアントのシステムで設定されているフォーマットに変換します。同様に、ドライバーは挿入された値をクライアントから英語のロケールフォーマットに変換してから、挿入成形に書き込みます。

● **警告:** オペレーティングシステムの地域と言語のフォーマットが英語でない場合、浮動小数点値の動作を確認する必要があります。浮動小数点の読み込みと成形の挿入に浮動小数点の書き込みをテストします。たとえば、挿入成形のパラメータ値が7.8で、クライアントが小数点以下のコンマを必要とする場合、クライアントに7,8と表示されていることを確認します。同様に、クライアントがマシンのパラメータに123789を書き込む場合は、マシンのパラメータ値が123.789であることを確認します。

サポートされている EUROMAP 63 要求コマンド

CONNECT - ネットワークステーションとセッションレイヤーとの間の接続を確認します。

EXECUTE - ネットワークステーションに対して、コマンドファイルの実行要求を発行します。

JOB - プレゼンテーションジョブの開始と、すべてのジョブコマンドの応答を書き込むためのファイル仕様を指定します。

REPORT - IMM でアプリケーションデータレポートを生成する方法を指定します。ドライバーは、このレポート内で指定されたパラメータ値を使用して、タグの値を更新します。

GETID - IMM のすべての有効な変数を要求します。該当するオプションが指定されている場合、ドライバーは、アプリケーションデータファイルで返された情報を使用してタグを自動的に生成し、タグアドレスの事前検証を実行します。

SET - IMM 内のパラメータトークンの値を設定します。

データ型の説明

| データ型 | 説明 |
|---------|---|
| Boolean | 1 ビット |
| Char | 符号付き 8 ビット値 |
| Byte | 符号なし 8 ビット値 |
| Short | 符号付き 16 ビット値 |
| Word | 符号なし 16 ビット値 |
| Long | 符号付き 32 ビット値 |
| DWord | 符号なし 32 ビット値 |
| Float | 32 ビット浮動小数点値 関連項目: Windows OS の地域と言語の形式が英語ではない場合 |
| Double | 64 ビット浮動小数点値 関連項目: Windows OS の地域と言語の形式が英語ではない場合 |
| String | Null 終端文字文字列 注記: 長さは、必要に応じて公式の EUROMAP 63 仕様の上 限である 256 文字を超えることができます。 |

アドレスの説明

EUROMAP 63 プロトコルは、EUROMAP 63 をサポートするすべてのデバイスで使用可能な標準トークンを提供します。これらのトークン名はそれぞれ、有効なタグアドレスとして使用できます。以下の表に、これらの定義済みトークンのリストを示します。データ型が複数存在する場合は、デフォルトを**太字**で表示しています。

現在、ドライバーで配列データ型はサポートされていません。標準の EUROMAP 63 配列要素タグは使用できますが、このタグは、その他すべての標準トークンと同様に処理され、個別に要求されます。たとえば、プロジェクト内に ActCfgBrl [1] が存在する場合、サーバーは ActCfgBrl のすべての要素を要求するのではなく、その特定の配列アイテムのインデックスのみを要求します。Word 配列などの配列タイプを指定してこのタグを作成しようとすると、サーバーにより、強制的にネイティブタイプとして作成されます（この場合は Word）。GETID コマンドを実行すると、IMM で使用可能なすべての次元トークンに対するすべてのエントリが返されます。すべての次元には、1 から始まる番号が付けられます。配列のインデックスを指定する角括弧の内側にスペースを挿入しないでください。

● **ヒント:** 標準として提供されるトークン以外の、ベンダー固有のトークンにアクセスするには、タグアドレスの先頭に「@」を付加します。たとえば、@ActInjPrs のように指定します。ベンダー固有のトークンには、[デバイスの通信パラメータ](#)で「**制限付きカスタムトークン命名**」プロパティを無効にすることで、@ シンボルなしでアクセスできます。

● 注記:

1. デバイスの文字エンコードが ANSI に設定されている場合、非 ANSI 文字を含むベンダー固有のパラメータ名は無効です。無効な ANSI 文字は ANSI ファイルに表示できません。例: @MyTag 我的标签 マシンでパラメータ名がサポートされ、UTF-8 でエンコードされたファイルの読み取りもサポートされている場合、デバイスの文字エンコードを UTF-8 に変更します。
2. 文字列の長さは、必要に応じて公式の EUROMAP 63 VSTRING タイプの上限である 256 文字を超えることができます。

● 詳細については、[Windows OS の地域と言語の形式が英語ではない場合](#)を参照してください。

マシンステータストークン

| トークン/タグアドレス | E63 データ形式 | データ型 | 注記 |
|-------------|--------------|--------|--|
| SetDescMach | VSTRING(256) | String | 顧客のデバイスの説明。任意のテキスト文字列に設定することにより、顧客のマシンを識別しやすくなります。 |
| SetTimMach | CHAR(14) | String | クロックの同期化 - 次のようにフォーマットされた 14 文字フィールド。 HHMMSSYYYYMMDD 条件 <ul style="list-style-type: none"> • HH: 00 から 23 で表す時間の値 • MM: 00 から 59 で表す分の値 • SS: 00 から 59 で表す秒の値 • YYYY: 年 • MM: 01 から 12 で表す月 • DD: 01 から 31 で表す日 |
| ActStsMach | CHAR(5) | String | 実際のマシンステータス。各文字フィールドの位置は、次のように使用されます。 <ul style="list-style-type: none"> • 位置 1: マシンステータス (0: マシンが実行されている (電源オン)、1: マシンが実行されていない (電源オフ)) • 位置 2: マシンモード (A: Automatic モードが選択されている、S: Semi-automatic モードが選択されている、M: Manual モードが選択されている、U: Setup モードが選択されている、H: Hold to Run モードが選択されている、C: Commissioning / Maintenance モードが選択されている、0: 不明な状態が現在選択されている、I: アイドル) |

| トークン/タグアドレス | E63 データ形式 | データ型 | 注記 |
|-------------------------------------|--------------|--|--|
| | | | <p>状態が現在選択されている)</p> <ul style="list-style-type: none"> 位置3: Assist Call (0: アシストを必要としない、2: アシストを必要としている) 位置4: 欠陥のある部品 (サイクルを1つずつ再調査する) (0: 前回のサイクルが正常である、1: 前回のサイクルに欠陥が含まれている) 位置5: アクティブなアラーム (0: アクティブなアラームが存在しない、1: アラームがアクティブになっている) |
| ActStsCyc | VSTRING(256) | String | 実際のサイクルステータス。テキスト文字列はマシンが現在サイクルに含まれていない理由について説明します。 |
| SetCntCyc | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 製造の実行を要求されたマシンサイクル数 |
| ActCntCyc | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 実際のサイクル数 |
| ActCntCycRej | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 製造却下 - プロセス制御 |
| ActCntPrtRej | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 製造却下部品 |
| SetDescJob | VSTRING(256) | String | ジョブ名/説明 |
| SetDescOp | VSTRING(256) | String | オペレータID |
| SetDescPrt | VSTRING(256) | String | 部品名 / 説明 |
| SetDescMld | VSTRING(256) | String | モールド名または工具名/説明 |
| SetDescMat [InjUnit,Material] | VSTRING(256) | String | 材料名 - 各射出装置の1つ以上のエントリ。マシンで設定される寸法制限。 |
| SetDescMatLot [InjUnit,Material] | VSTRING(256) | String | 材料ロット番号 - 各射出装置の1つ以上のエントリ。マシンで設定される寸法制限。 |
| SetRecMld | VSTRING(256) | String | モールド設定 (レシピ) ファイル名 |
| SetCntMld | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | モールド設定数 - 実行するキャピティ数 |
| ActCntMld | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | モールド実行数 - 実行するキャピティ数 |

| トークン/タグアドレス | E63 データ形式 | データ型 | 注記 |
|--------------|--------------|--|---------------------------|
| SetRecMldNxt | VSTRING(256) | String | 次に実行するモールドの設定 (レシピ) ファイル名 |
| SetCntPrtBox | VSTRING(256) | String | 部品ボックス数 |
| SetCntPrt | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | ピースカウンタ |
| ActCntPrt | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | ピースカウンタ |

バレル温度トークン

| トークン/タグアドレス | E63 データ形式 | データ型 | 注記 |
|---------------------------------|---------------|--|--|
| ActCfgBrl[InjUnit] | CHAR(1) | String | バレル設定 - アクティブなバレル。各射出装置の1文字フィールド。'0' はバレルがオフ、'1' はバレルがオンであることを示します。 |
| SetDescBrlZn [InjUnit, Zone] | VSTRING (256) | String | バレルゾーンの説明/名前。マシンで指定された射出装置とゾーンの最大数。 |
| SetCfgBrlZn [InjUnit, Zone] | CHAR(1) | String | バレル温度ゾーンの設定。各射出装置のバレルゾーンの1文字フィールドは次のようになります。 O: バレルゾーンがオフになっている、 0: バレルゾーンがサポートされていない、 A: バレルゾーンが自動モードになっている、 T: バレルゾーンがチューニングモードになっている、S: バレルゾーンがスタンバイモードになっている、M: バレルゾーンが手動モードになっている |
| SetTmpBrlZn [InjUnit, Zone] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | バレル温度ゾーンの設定温度 |
| ActTmpBrlZn [InjUnit, Zone] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | バレル温度ゾーンの実際の温度 |
| SetTmpBrlZnStb [InjUnit, Zone] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | バレル温度ゾーンのスタンバイ設定温度 |
| SetTmpBrlZnHdev [InjUnit, Zone] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | バレル温度ゾーンの高偏差の設定値。偏差の設定値は |

| トークン/タグアドレス | E63 データ形式 | データ型 | 注記 |
|------------------------------------|-----------|--|--|
| | | | SetTmpBrIzn または SetTmpBrIznStb の設定値を基準にします。 |
| SetTmpBrIznLdev [InjUnit, Zone] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | パレル温度ゾーンの低偏差の設定値。偏差の設定値は SetTmpBrIzn または SetTmpBrIznStb の設定値を基準にします。 |
| SetTmpBrIznHlmt [InjUnit, Zone] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | パレル温度ゾーンの上限の設定値。制限の設定値は温度の絶対値です |
| SetTmpBrIznLlmt [InjUnit, Zone] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | パレル温度ゾーンの下限の設定値。制限の設定値は温度の絶対値です |

モールド温度トークン

| トークン/タグアドレス | E63 データ形式 | データ型 | 注記 |
|-----------------------|-----------|--|---|
| SetCfgMldZn [Zone] | CHAR(1) | String | <p>モールド温度ゾーンの設定。各モールドゾーンの1文字フィールドは次のようになります。</p> <ul style="list-style-type: none"> • O: モールドゾーンがオフになっている、 • 0: モールドゾーンがサポートされていない、 • A: モールドゾーンが自動モードになっている、 • T: モールドゾーンがチューニングモードになっている、 • S: モールドゾーンがスタンバイモードになっている、 • M: モールドゾーンが手動モードになっている |
| SetTmpMldZn [Zone] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | モールド温度ゾーンの設定温度 |
| ActTmpMldZn [Zone] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | モールド温度ゾーンの実際の温度 |
| SetTmpMldZnStb | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 | モールド温度ゾーンのスタンバ |

| トークン/タグアドレス | E63 データ形式 | データ型 | 注記 |
|---------------------------|-----------|---|---|
| [Zone] | | Long , DWord, Float, Double, String | イ設定温度 |
| SetTmpMldZnHdev [Zone] | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | モールド温度ゾーンの高偏差の設定値。偏差の設定値はSetTmpMldZnまたはSetTmpMldZnStbの設定値を基準にします。 |
| SetTmpMldZnLdev [Zone] | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | モールド温度ゾーンの低偏差の設定値。偏差の設定値はSetTmpMldZnまたはSetTmpMldZnStbの設定値を基準にします。 |
| SetTmpMldZnHlmt [Zone] | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | モールド温度ゾーンの上限の設定値。制限の設定値は温度の絶対値です。 |
| SetTmpMldZnLlmt [Zone] | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | モールド温度ゾーンの下限の設定値。制限の設定値は温度の絶対値です。 |

その他の温度トークン

| トークン/タグアドレス | E63 データ形式 | データ型 | 注記 |
|--------------|-----------|---|--------------|
| ActTmpOil | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | 油の実際の温度 |
| SetTmpOil | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | 油の設定温度 |
| ActTmpWtrIn | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | 取水の実際の温度 |
| ActTmpWtrOut | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | 排水の実際の温度 |
| ActTmpCab | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | キャビネットの実際の温度 |
| ActTmpMlt | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | 溶融の実際の温度 |

プロセス監視パラメータトークン

| トークン/タグアドレス | E63 データ形式 | データ型 | 注記 |
|---------------------|-----------|--|---------------|
| ActTimFil[InjUnit] | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | 各射出装置の実際の充填時間 |
| ActTimPlst[InjUnit] | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, | 各射出装置の実際の可塑 |

| トークンタグアドレス | E63 データ形式 | データ型 | 注記 |
|-------------------------|-----------|--|---------------------------|
| | | Long , DWord, Float, Double, String | 化時間 |
| SetTimCyc | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | 全体的なサイクルタイムの設定値 |
| ActTimCyc | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | 実際のサイクルタイム |
| ActStrCsh[InjUnit] | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | 各射出装置のクッションにおける実際のストローク位置 |
| ActVolCsh[InjUnit] | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | 各射出装置のクッションにおける実際のポリウム |
| ActStrPlst[InjUnit] | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | 各射出装置の実際の可塑化ストローク |
| SetStrPlst[InjUnit] | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | 各射出装置の可塑化ストロークの設定値 |
| ActVolPlst[InjUnit] | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | 各射出装置の実際の可塑化ポリウム |
| SetVolPlst[InjUnit] | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | 各射出装置の可塑化ポリウムの設定値 |
| ActDiaScr[InjUnit] | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | 各射出装置の実際のねじ直径 |
| SetDiaScr[InjUnit] | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | 各射出装置のねじ直径の設定値 |
| ActStrDcmpPre [InjUnit] | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | 各射出装置の可塑化前における実際の減圧ストローク |
| SetStrDcmpPre [InjUnit] | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | 各射出装置の可塑化の設定値前における減圧ストローク |
| ActVolDcmpPre [InjUnit] | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | 各射出装置の可塑化前における実際の減圧ポリウム |
| SetVolDcmpPre [InjUnit] | NUMERIC | Boolean, Byte, Char, Word, Short, Long , DWord, Float, Double, String | 各射出装置の可塑化の設定値前における減圧ポリウム |

| トークンタグアドレス | E63 データ形式 | データ型 | 注記 |
|------------------------|-----------|--|---------------------------|
| ActStrDcmpPst[InjUnit] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 各射出装置の可塑化後における実際の減圧ストローク |
| SetStrDcmpPst[InjUnit] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 各射出装置の可塑化の設定値後における減圧ストローク |
| ActVolDcmpPst[InjUnit] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 各射出装置の可塑化後における実際の減圧ボリューム |
| SetVolDcmpPst[InjUnit] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 各射出装置の可塑化の設定値後における減圧ボリューム |
| ActStrXfr[InjUnit] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 各射出装置の実際の転送ストローク |
| SetStrXfr[InjUnit] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 各射出装置の転送ストロークの設定値 |
| ActVolXfr[InjUnit] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 各射出装置の実際の転送ボリューム |
| SetVolXfr[InjUnit] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 各射出装置の転送ボリュームの設定値 |
| ActPrsXfrHyd[InjUnit] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 各射出装置の転送時における実際の油圧 |
| SetPrsXfrHyd[InjUnit] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 各射出装置の転送の設定値における油圧 |
| ActPrsXfrCav[InjUnit] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 各射出装置の転送時における実際のキャピティ圧力 |
| SetPrsXfrCav[InjUnit] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 各射出装置の転送の設定値におけるキャピティ圧力 |
| ActPrsXfrSpec[InjUnit] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 各射出装置の転送時における実際の特定圧力 |
| SetPrsXfrSpec[InjUnit] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 各射出装置の転送の設定値における特定圧力 |
| ActTimXfr[InjUnit] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 実際の転送時間 (サイクルの開始時から) |

| トークン/タグアドレス | E63 データ形式 | データ型 | 注記 |
|------------------------|-----------|--|------------------------|
| ActPrsCavMax | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | キャビティの実際の最大圧力 |
| ActPrsMachHydMax | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | サイクル時におけるマシンの実際の油圧 |
| ActPrsMachSpecMax | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | サイクル時におけるマシン固有の実際の最大圧力 |
| ActSpdPlstMax[InjUnit] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 各射出装置の実際の可塑化最大速度 |
| ActSpdPlstAve[InjUnit] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 各射出装置の実際の可塑化平均速度 |
| ActVelPlstMax[InjUnit] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 各射出装置の実際の可塑化最大速度 |
| ActVelPlstAve[InjUnit] | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 各射出装置の実際の可塑化平均速度 |
| ActFrcClp | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 実際のクランプ力 |
| SetFrcClp | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | クランプ力の設定値 |
| ActPrsHldHydMax | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 保持する実際の最大油圧 |
| ActPrsHldHydAveMax | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 保持する実際の平均油圧 |
| ActPrsHldSpecMax | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 保持する実際の特定最大圧力 |
| ActPrsHldSpecAveMax | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 保持する実際の特定平均圧力 |
| ActPrsPlstHydMax | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 実際の可塑化最大油圧 |
| ActPrsPlstHydAveMax | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 実際の可塑化平均油圧 |

| トークン/タグアドレス | E63 データ形式 | データ型 | 注記 |
|----------------------|-----------|--|--------------|
| ActPrsPlstSpecMax | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 実際の可塑化特定最大圧力 |
| ActPrsPlstSpecAveMax | NUMERIC | Boolean、Byte、Char、Word、Short、 Long 、DWord、Float、Double、String | 実際の可塑化特定平均圧力 |

イベント ログメッセージ

次の情報は、メインユーザーインターフェースの「イベントログ」枠に記録されたメッセージに関するものです。「イベントログ」詳細ビューのフィルタリングとソートについては、OPC サーバーのヘルプを参照してください。サーバーのヘルプには共通メッセージが多数含まれているので、これらも参照してください。通常は、可能な場合、メッセージのタイプ (情報、警告) とトラブルシューティングに関する情報が提供されています。

ヒント: データソース (データベースをはじめとするサードパーティ製ソフトウェアなど) から生成されたメッセージは、イベントログ経由で表示されます。トラブルシューティングを実行するには、オンラインとベンダーのドキュメントでこれらのメッセージを調べる必要があります。

必要な応答ファイルがありません。 | ファイル = '<名前>'。

エラータイプ:

エラー

考えられる原因:

1. デバイスで応答ファイルが指定されていないか、予期しない名前で指定されています。
2. ファイルは、セッションディレクトリからワーキングディレクトリに移動されませんでした。
3. 構成された要求タイムアウトが短すぎます。
4. プロジェクト内の別のデバイスが、同じセッションディレクトリと、このデバイスの範囲とオーバーラップするセッション範囲で構成されています。

解決策:

1. デバイスが EUROMAP 63 仕様に準拠していることを確認してください。
2. ユーザーが、セッションとワーキングディレクトリの両方のパスにアクセスできることを確認してください。
3. マシンのサイクルタイムを確認し、構成された要求タイムアウトを適切に調整します。
4. デバイスの最小セッション数または最大セッション数、あるいはその両方を変更してください。

応答ファイルの解析に失敗しました。 | ファイル = '<名前>'、

エラータイプ:

エラー

考えられる原因:

1. 構成された要求タイムアウトが短すぎます。
2. ファイルが空です。
3. ファイルには、必要な EUROMAP 63 フォーマットではないデータが含まれています。
4. コマンドの最後の文字がありません。
5. コマンド識別子が見つからないか、無効です。
6. キーワードが見つからないか、無効です。

7. 形式に誤りがある応答情報。
8. エラークラスが見つからないか、無効です。
9. エラーコードが見つからないか、無効です。
10. 形式に誤りがあるエラーの説明。
11. オカレンス日が見つからないか、無効です。yyyymmdd のフォーマットでなければなりません。
12. オカレンス時刻が見つからないか、無効です。hh:mm:ss のフォーマットでなければなりません。
13. CSV ヘッダーが見つからないか、無効です。
14. CSV データの行が見つからないか、無効です。
15. CSV ヘッダーのフィールド数が、CSV データのフィールド数と一致しません。

解決策:

1. マシンのサイクルタイムを確認し、構成された要求タイムアウトを適切に調整します。
2. デバイスが EUROMAP 63 仕様に準拠していることを確認してください。
3. プレスを制御するベンダーソフトウェアによってログファイルが生成された場合、そのファイルで問題の詳細を参照してください。

ファイルを開く際にエラーが発生しました。 | ファイル = '<名前>'、OS エラー = '<OS のメッセージ>'。

エラータイプ:

エラー

考えられる原因:

1. ファイルのアクセスがロックされています。
2. パスが存在しません。
3. 構成された要求タイムアウトが短すぎます。
4. ユーザーが、セッションディレクトリのパス名を、ディレクトリ名の代わりにファイル名で構成しました。

解決策:

1. セッション要求ファイルを削除する前に、デバイスでファイルが閉じられていることを確認してください。
2. OS からのメッセージをレビューして、問題を診断してください。
3. マシンのサイクルタイムを確認し、構成された要求タイムアウトを適切に調整します。
4. パス名が有効なディレクトリ名であることを確認してください。

タグを読み取れません。 | アドレス = '<アドレス>'、

エラータイプ:

エラー

考えられる原因:

1. デバイスで、CSV ファイル内のタグのデータが指定されていません。
2. 指定されたデータのタグデータ型への変換に失敗しました。

解決策:

1. タグアドレスがデバイスのトークン名と一致することを確認してください。
2. タグのデータ型が、デバイス内のトークンの必要なデータ型と一致することを確認してください。

デバイスからエラーが返されました。 | コマンド = '<コマンド>'、クラス = '<クラス>'、コード = '<コード>'、説明 = '<説明>'。

エラータイプ:

エラー

考えられる原因:

1. メッセージが破損していました。
2. デバイスが要求タイプをサポートしていません
3. 予期しない EUROMAP 63 実装。
4. ファイルを作成または開くことができません。
5. デバイスは、要求内の 1 つ以上のパラメータをサポートしません。

解決策:

1. 以降の要求が成功した場合には修正操作が必要でないことがあります。
2. エラーメッセージの詳細を確認し、ハードウェアベンダーのマニュアルを参照して問題を診断してください。

デバイスと通信できません。セッションディレクトリが存在しません。 | パス = '<パス>'。

エラータイプ:

エラー

考えられる原因:

1. ユーザーによって無効なセッションディレクトリのパスが指定されました。
2. ユーザーにはパスへのアクセス権がありません。

解決策:

1. パスがターゲットデバイスに対して有効であることを確認してください。
2. ユーザーにパスへのアクセス権があることを確認してください。

デバイスと通信できません。デバイスのセッション数の許可された範囲を超えています。 | 最小セッション数 = '<最小セッション数>', 最大セッション数 = '<最大セッション数>'。

エラータイプ:

エラー

考えられる原因:

1. セッションディレクトリに、予期しないセッション要求およびセッション応答ファイルが存在します。
2. 別のアプリケーションが、同じセッションディレクトリにセッション要求ファイルを作成しています。
3. デバイスに構成されたセッション数の範囲が小さすぎます。

解決策:

1. 予期しないセッション要求およびセッション応答ファイルをセッションディレクトリから除去します。
2. 1つのアプリケーションのみに、セッションディレクトリでのセッション要求ファイルの作成を許可します。
3. デバイスに許可された最小セッション数と最大セッション数を確認してください。

内部ドライバーエラーによってトランザクションの完了に失敗しました。

エラータイプ:

エラー

考えられる原因:

不明なエラーが発生しました。

解決策:

操作をもう一度試行するか、テクニカルサポートに連絡してください。

タグを読み取れません。不明なパラメータ。タグは非アクティブ化されました。 | アドレス = '<アドレス>'

エラータイプ:

エラー

考えられる原因:

1. 「タグを事前検証」デバイスプロパティは有効になっています。
2. デバイスでパラメータを利用できません。

解決策:

タグアドレスがデバイスのトークン名と一致することを確認してください。

応答ファイルのバイト数が大きすぎます。 | ファイル = '<名前>', サイズ (KB) = '<サイズ>'。

エラータイプ:

エラー

考えられる原因:

1. デバイスによって、不適切なバイト数を持つ応答ファイルが返されました。
2. 「ファイル最大サイズ」デバイスプロパティが小さすぎます。

解決策:

1. デバイスが正しいデータ量を返していることを確認してください。ファイルで返された予想されるデータ量を減らしてください。
2. 予想されるファイル最大サイズを確認してください。

タグを書き込めません。不明なパラメータ。タグは非アクティブ化されました。 | アドレス = '<アドレス>'

エラータイプ:

エラー

考えられる原因:

1. 「タグを事前検証」デバイスプロパティは有効になっています。
2. デバイスでパラメータを利用できません。

解決策:

タグアドレスがデバイスのトークン名と一致することを確認してください。

タグを書き込めません。デバイスからエラーが返されました。 | アドレス = '<アドレス>'、クラス = '<クラス>'、コード = '<コード>'、説明 = '<説明>'。

エラータイプ:

エラー

考えられる原因:

1. メッセージが破損していました。
2. デバイスが要求タイプをサポートしていません
3. パラメータに対して値が範囲外です。
4. アクセス許可が拒否されました。
5. デバイスがパラメータを認識しません。

解決策:

1. 以降の要求が成功した場合には修正操作が必要でないことがあります。
2. エラーメッセージの詳細を確認し、ハードウェアベンダーのマニュアルを参照して問題を診断してください。

デバイスと通信できません。セッションディレクトリへのアクセスが拒否されました。 | パス = '<パス>'。

エラータイプ:

エラー

考えられる原因:

ユーザーにはセッションディレクトリのパスへのアクセス権がありません。

解決策:

ユーザーにセッションディレクトリのパスへのアクセス権があることを確認してください。

タグを書き込めません。値に UTF-8 文字が含まれていますが、デバイスの文字エンコーディングは ANSI です。 | アドレス = '<アドレス>'、値 = '<値>'。

エラータイプ:

エラー

考えられる原因:

値に UTF-8 文字が含まれていますが、デバイスの文字エンコーディングのプロパティは ANSI モードに設定されています。

解決策:

デバイスの文字エンコーディングのプロパティを UTF-8 に設定します。

トランザクションが中断されました。

エラータイプ:

警告

考えられる原因:

1. トランザクションの進行中にデバイスがサーバーから削除されています。
2. トランザクションの進行中にサーバーランタイムがシャットダウンしました。

同じセッションファイルのディレクトリパスを持つ別のデバイスに、このデバイスとオーバーラップするセッション範囲があります。 | デバイス = '<デバイス>'、オーバーラップしている範囲 = '<最小> - <最大>'。

エラータイプ:

警告

考えられる原因:

プロジェクト内の別のデバイスが、同じセッションディレクトリと、このデバイスの範囲とオーバーラップするセッション範囲で構成されています。

解決策:

デバイスの最小セッション数または最大セッション数、あるいはその両方を変更してください。

起動時に、残りの EUROMAP 63 ファイルをセッションディレクトリから削除しました。

エラータイプ:

情報

考えられる原因:

1. 異常終了した前のトランザクションからの EUROMAP 63 固有のファイルがセッションディレクトリに存在します。
2. アクセス権の問題のため以前に削除できなかった EUROMAP 63 固有のファイルがセッションディレクトリに存在します。

解決策:

1. 適切にシャットダウンしてください。
2. 適切なアクセス権があることを確認してください。

デバイスからのパラメータの取得を完了しました。 | 数 = '<数>'。

エラータイプ:

情報

考えられる原因:

1. 「タグを事前検証」デバイスプロパティは有効になっています。
2. タグアドレス検証を許可するためにデバイスと最初に通信したときに、パラメータリストが取得されました。
3. デバイスでサポートされていないタグアドレスは読み取り要求に含まれません。

トランザクションのリセット時に、残りの EUROMAP 63 ファイルをセッションディレクトリから削除しました。

エラータイプ:

情報

考えられる原因:

1. ドライバーは、トランザクションの最大数に達しました。0 にリセットし、標準の EUROMAP 63 固有のファイルを、このデバイスのセッションディレクトリから削除しました。
2. 構成された要求タイムアウトが短すぎます。マシンからの応答ファイルは、ドライバーがトランザクションを完了した後には到着しました。
3. 異常終了した前のトランザクションからの EUROMAP 63 固有のファイルがセッションディレクトリに存在します。
4. アクセス権の問題のため以前に削除できなかった EUROMAP 63 固有のファイルがセッションディレクトリに存在します。

解決策:

1. マシンのサイクルタイムを確認し、構成された要求タイムアウトを適切に調整します。
2. 適切にシャットダウンしてください。
3. 適切なアクセス権があることを確認してください。

索引

あ

- アーキテクチャ 5
- アドレスの説明 26

い

- イベントログメッセージ 36

え

- エラー時に格下げ 15

き

- キャッシュからの初期更新 14

さ

- サブグループを許可 17
- サポートされている Euromap 63 要求コマンド 24

し

- シミュレーション 13

す

- スキャンしない、要求ポールのみ 14
- スキャンモード 13
- すべてのタグのすべての値を書き込み 10
- すべてのタグの最新の値のみを書き込み 10

せ

セッションファイルのディレクトリパス 20

た

タグに指定のスキャン速度を適用 14

タグのインポート方法 17

タグを書き込めません。デバイスからエラーが返されました。| アドレス = '<アドレス>', クラス = '<クラス>', コード = '<コード>', 説明 = '<説明>'。 40

タグを書き込めません。値に UTF-8 文字が含まれていますが、デバイスの文字エンコーディングは ANSI です。| アドレス = '<アドレス>', 値 = '<値>'。 41

タグを書き込めません。不明なパラメータ。タグは非アクティブ化されました。| アドレス = '<アドレス>' 40

タグを読み取れません。| アドレス = '<アドレス>', 37

タグを読み取れません。不明なパラメータ。タグは非アクティブ化されました。| アドレス = '<アドレス>' 39

タグ数 8, 13

タグ生成 15

ち

チャンネルのプロパティ - 一般 8

チャンネルのプロパティ - 書き込み最適化 10

チャンネルのプロパティ - 詳細 10

チャンネル割り当て 12

て

データコレクション 13

データ型の説明 26

データ交換インタフェース 21

デバイスからエラーが返されました。| コマンド = '<コマンド>', クラス = '<クラス>', コード = '<コード>', 説明 = '<説明>'。 38

デバイスからのパラメータの取得を完了しました。| 数 = '<数>'。 42

デバイスと通信できません。セッションディレクトリが存在しません。| パス = '<パス>'。 38

デバイスと通信できません。セッションディレクトリへのアクセスが拒否されました。| パス = '<パス>'。 41

デバイスと通信できません。デバイスのセッション数の許可された範囲を超えています。| 最小セッション数 = '<最小セッション数>', 最大セッション数 = '<最大セッション数>'。 39

デバイスのプロパティ - タグ生成 15

デバイスのプロパティ - 一般 11

デバイスのプロパティ-自動格下げ 15

デバイス起動時 16

デューティサイクル 10

と

ドライバー 12

トランザクションが中断されました。 41

トランザクションのリセット時に、残りの EUROMAP 63 ファイルをセッションディレクトリから削除しました。 42

ふ

ファイルを開く際にエラーが発生しました。 | ファイル = '<名前>', OS エラー = '<OS のメッセージ>'。 37

プロトコル 7

プロパティ変更時 16

も

モデル 12

漢字

応答ファイルのバイト数が大きすぎます。 | ファイル = '<名前>', サイズ (KB) = '<サイズ>'。 39

応答ファイルの解析に失敗しました。 | ファイル = '<名前>', 36

概要 5

格下げまでのタイムアウト回数 15

格下げ期間 15

格下げ時に要求を破棄 15

起動時に、残りの EUROMAP 63 ファイルをセッションディレクトリから削除しました。 42

共有セッションフォルダ 22

再試行回数 15

最適化方法 10

作成 17

削除 17

自動タグ生成 18

自動格下げ 15

識別 8

重複タグ 16

上書き 17

親グループ 17

診断 8

生成 16

接続のタイムアウト 14

設定 7

説明 12

通信タイムアウト 14

通信の最適化 22

通信パラメータ 19

同じセッションファイルのディレクトリパスを持つ別のデバイスに、このデバイスとオーバーラップするセッション範囲があります。 | デバイス = '<デバイス>', オーバーラップしている範囲 = '<最小> - <最大>'。 41

内部ドライバーエラーによってトランザクションの完了に失敗しました。 39

非 Boolean タグの最新の値のみを書き込み 10

非正規化浮動小数点処理 11

必要な応答ファイルがありません。 | ファイル = '<名前>'。 36

名前 12

要求のタイムアウト 15