

# Omron Toolbus 驱动程序

© 2026 Kepware。保留所有权利。

# 目录

<b>Omron Toolbus 驱动程序</b> .....	<b>1</b>
<b>目录</b> .....	<b>2</b>
欢迎使用 Omron Toolbus 驱动程序 帮助中心 .....	4
<b>概述</b> .....	<b>5</b>
设置 .....	5
通道属性 - 常规 .....	6
标记计数 .....	6
通道属性 - 串行通信 .....	7
通道属性 - 写入优化 .....	9
通道属性 - 高级 .....	11
设备属性 - 常规 .....	11
设备属性 - 扫描模式 .....	13
设备属性 - 定时 .....	13
设备属性 - 自动降级 .....	14
设备属性 - 通信参数 .....	15
设备属性 - 冗余 .....	15
<b>数据类型说明</b> .....	<b>17</b>
<b>CS1/CJ1 地址说明</b> .....	<b>17</b>
<b>事件日志消息</b> .....	<b>21</b>
设备响应错误。  错误代码 = '<代码>', 地址 = '<地址>', 大小 = '<数字>' (字节)。	21
设备响应本地节点错误。	21
设备响应目标节点错误。	21
设备响应通信错误。	21
设备无法处理命令。  地址 = '<地址>', 大小 = '<数字>'。	22
设备响应路由表错误。	22
设备响应命令格式错误。  地址 = '<地址>', 大小 = '<数字>' (字节)。	22
设备响应命令参数错误。  地址 = '<地址>', 大小 = '<数字>' (字节)。	22
设备响应无法读取。  地址 = '<地址>', 大小 = '<数字>' (字节)。	23
设备响应单元错误。	23
设备无法接受命令。  地址 = '<地址>', 大小 = '<数字>' (字节)。	23
设备访问权限被拒绝。  地址 = '<地址>'。	23
设备响应无法写入。  地址 = '<地址>', 大小 = '<数字>' (字节)。	23
无法写入设备地址。设备处于“运行模式”。  地址 = '<地址>'。	24
无法读取设备地址。设备处于“运行模式”。  地址 = '<地址>'。	24
因校验和错误而无法写入设备的地址。  地址 = '<地址>'。	24
因校验和错误而无法读取设备的地址。  地址 = '<地址>'。	24

错误掩码定义 .....26

**索引 .....27**

---

## 欢迎使用 **Omron Toolbus** 驱动程序 帮助中心

---

这是 Kepware Omron Toolbus 驱动程序 的用户文档。此帮助中心定期更新，以反映最新的功能和信息。

### 概述

什么是 Omron Toolbus 驱动程序？

### 设置

如何配置使用此驱动程序的设备？

### 数据类型说明

此驱动程序支持哪些数据类型？

### 地址说明

如何对 Omron Toolbus 设备上的数据位置进行寻址？

### 事件日志消息

Omron Toolbus 驱动程序会产生哪些消息？

版本 1.030

© 2026 Kepware。保留所有权利。

## 概述

---

Omron Toolbus 驱动程序 提供了将 Omron Toolbus 设备连接至客户端应用程序的可靠方式；其中包括 HMI、SCADA、Historian、MES、ERP 和无数自定义应用程序。其适用于 CJ1 系列和 CS1 系列型号。

## 设置

---

### 支持的设备

CJ1 系列  
CS1 系列

### 通信协议

Omron Toolbus

### 通道和设备限制

此驱动程序支持的最大通道数量为 100。此驱动程序所支持设备的最大数量为每通道 32 个。

### 支持的通信参数

波特率：1200、2400、4800、9600、19200、38400、57600、115200 bps  
奇偶校验：偶、奇或无  
数据位：7 或 8  
停止位：1 或 2

### 以太网封装

此驱动程序支持“以太网封装”，允许驱动程序使用终端服务器与连接到以太网的串行设备进行通信。可以通过通道属性进行设置。

### 流量控制

使用 RS232/RS485 转换器时，所需的流量控制类型取决于转换器的需求。一些转换器不需要任何流量控制，其他转换器则需要 RTS 流量。请参阅转换器的文档，以确定其流量要求。建议使用提供自动流量控制功能的 RS485 转换器。

● **注意：**在使用制造商提供的通信电缆时，有时需要在“通道属性”下选取流量控制设置 **RTS**或**始终为 RTS**”。

### 缆

应使用 Omron CS1W-CN226 到 DB 9 电缆。

## 通道属性 - 常规

此服务器支持同时使用多个通信驱动程序。服务器项目中使用的各个协议或驱动程序称为通道。服务器项目可以由具有相同通信驱动程序或具有唯一通信驱动程序的多个通道组成。通道充当 OPC 链路的基础构建块。此组用于指定常规通道属性，如标识属性和操作模式。

**另请参阅：**有关属性信息的 API 文档，请参阅 /config/V1/doc/drivers 端点。

<b>属性组</b> <b>常规</b> 扫描模式 定时 自动降级 标记生成 协议设置 标记导入 恢复 冗余	<b>标识</b>	
	名称	
	说明	
	驱动程序	
	型号	
	通道分配	
	ID	1.100
	<b>操作模式</b>	
	数据收集	启用
	模拟	否
	<b>标记计数</b>	
	静态标记	1

### 标识

**“名称”：**指定此通道的用户定义标识。在每个服务器项目中，每个通道名称都必须是唯一的。尽管名称最多可包含 256 个字符，但在浏览 OPC 服务器的标记空间时，一些客户端应用程序的显示窗口可能不够大。通道名称是 OPC 浏览器信息的一部分。该属性是创建通道所必需的。

**有关保留字符的信息，请参阅服务器帮助中的“如何正确命名通道、设备、标记和标记组”。**

**“说明”：**指定此通道的用户定义信息。

**在这些属性中，有很多属性 (包括“说明”) 具有关联的系统标记。**

**“驱动程序”：**为该通道指定的协议/驱动程序。指定在创建通道期间选择的设备驱动程序。它在通道属性中为禁用设置。该属性是创建通道所必需的。

**请知悉：**服务器全天在线运行时，可以随时更改这些属性。其中包括更改通道名称以防止客户端向服务器注册数据。如果客户端在通道名称更改之前已从服务器中获取了项，那么这些项不会受到任何影响。如果客户端应用程序在通道名称更改之后发布项，并尝试通过原来的通道名称重新获取项，则该项将不被接受。一旦开发完成大型客户端应用程序，就不应对属性进行任何更改。采用适当的用户角色和权限管理来防止操作员更改属性或访问服务器功能。

### 诊断

**“诊断数据捕获”：**启用此选项后，通道的诊断信息即可用于 OPC 应用程序。由于服务器的诊断功能所需的开销处理量最少，因此建议在需要时使用这些功能，而在不需要时禁用这些功能。默认设置为禁用状态。

**请知悉：**如果驱动程序或操作系统不支持诊断，则此属性不可用。

**有关详细信息，请参阅服务器帮助中的“通信诊断和统计信息标记”。**

### 标记计数

**“静态标记”：**提供此级别 (设备或通道) 上已定义静态标记的总数。此信息有助于排除故障和平衡负载。

## 通道属性 - 串行通信

串行通信属性可用于串行驱动程序，且随驱动程序、连接类型以及所选选项的不同而变化。以下是可能具有的属性的超集。

单击跳转至下列其中一个部分：[“连接类型”](#)、[“串行端口设置”](#)或[“以太网设置”](#)，以及[“操作行为”](#)。

### 注意：

- 服务器全天在线运行时，可以随时更改这些属性。采用适当的用户角色和权限管理来防止操作员更改属性或访问服务器功能。
- 用户必须定义将使用的具体通信参数。根据驱动程序的不同，通道可能会共享相同的通信参数，也可能不会。只能为虚拟网络配置一个共享串行连接( 请参阅[通道属性-串行通信](#))。

属性组		
常规		
<b>串行通信</b>		
写优化		
高级		
通信序列化		
链接设置		
	<input type="checkbox"/> <b>连接类型</b>	
	物理媒体	COM 端口
	已共享	否
	<input type="checkbox"/> <b>串行端口设置</b>	
	COM ID	2
	波特率	19200
	数据位	8
	奇偶性	无
	停止位	1
	流量控制	无
	<input type="checkbox"/> <b>操作行为</b>	
	报告通信错误	启用

### 连接类型

**“物理介质”**：选择用于数据通信的硬件设备的类型。选项包括“调制解调器”、“以太网封装”、“COM 端口”和“无”。默认选项为 COM 端口。

1. **“无”**：选择“无”表示没有物理连接，此时将显示[“无通信的操作”](#)部分。
2. **“COM 端口”**：选择“COM 端口”可显示和配置[“串行端口设置”](#)部分。
3. **“调制解调器”**：当用电话线进行通信时，选择“调制解调器”，并在[“调制解调器设置”](#)部分中对该选项进行配置。
4. **以太网封装**：选择是否将“以太网封装”用于通信，此时将显示[“以太网设置”](#)部分。
5. **“共享”**：验证是否已将连接正确标识为与其他通道共享当前配置。为只读属性。

### 串行端口设置

**“COM ID”**：指定在与分配给通道的设备进行通信时要使用的通信 ID。有效范围为 1 至 9991 至 16。默认值为 1。

**“波特率”**：指定用于配置选定通信端口的波特率。

**“数据位”**：指定每个数据字的数据位数。选项包括 5、6、7 或 8。

**“奇偶性”**：指定数据的奇偶类型。选项包括“奇”、“偶”或“无”。

“**停止位**”：指定每个数据字的停止位数。选项包括 1 或 2。

“**流量控制**”：选择 RTS 和 DTR 控制线的使用方式。在与一些串行设备进行通信时需要流量控制。选项包括：

- “**无**”：此选项不会切换或添加控制线。
- **DTR**：当通信端口打开并保持开启状态时，此选项将添加 DTR 线路。
- **RTS**：此选项指定，如果字节适用于传输，则 RTS 线路为高电平。在发送所有缓冲字节后，RTS 线路变为低电平。这通常用于 RS232/RS485 转换器硬件。
- **RTS, DTR**：此选项是 DTR 和 RTS 的组合选项。
- “**始终 RTS**”：当通信端口打开并保持开启状态时，此选项将添加 RTS 线路。
- “**RTS 手动**”：此选项将基于为“RTS 线路控制”输入的定时属性添加 RTS 线路。该选项仅在驱动程序支持手动 RTS 线路控制 (或属性共享且至少有一个通道属于提供此类支持的驱动程序) 时可用。“RTS 手动”添加“**RTS 线路控制**”属性时具有如下选项：
  - “**上升**”：用于指定在数据传输前 RTS 线路上升为高电平所需的时间量。有效范围为 0 至 9999 毫秒。默认值为 10 毫秒。
  - “**下降**”：用于指定在数据传输后 RTS 线路保持高电平的时间量。有效范围为 0 至 9999 毫秒。默认值为 10 毫秒。
  - “**轮询延迟**”：用于指定通信轮询的延迟时间量。有效范围为 0 到 9999。默认值为 10 毫秒。

● **提示**：在使用双线 RS-485 时，通信线路上可能会出现“回波”。由于此类通信不支持回波抑制，因此建议禁用回波或使用 RS-485 转换器。

## 操作行为

- “**报告通信错误**”：启用或禁用报告低级通信错误。启用时，如果出现低级错误，则会将其发布到“事件日志”。禁用时，即使正常请求失败，也不会发布这些相同的错误。默认设置为“启用”。
- “**关闭空闲连接**”：当通道上的客户端不再引用任何标记时，选择关闭通道连接。默认设置为“启用”。
- “**关闭前空闲时间**”：指定在移除所有标记后服务器在关闭 COM 端口前所等待的时间。默认值为 15 秒。

## 以太网设置

● **注意**：不是所有的串行驱动程序都支持以太网封装。若此组未出现，则无法支持相关功能。

如果要同以太网终端服务器相连的串行设备进行通信，则可通过“以太网封装”来实现。终端服务器本质上是将以太网上的 TCP/IP 消息转换为串行数据的虚拟串行端口。消息转换完毕后，用户可将支持串行通信的标准设备连接到终端服务器。必须对终端服务器的串行端口进行正确配置，以满足所连串行设备的要求。有关详细信息，请参阅服务器帮助中的“使用以太网封装”。

- “**网络适配器**”：用于指示此通道中以太网设备绑定的网络适配器。选择要绑定的网络适配器，或者允许操作系统选择默认项。
  - 某些特定的驱动程序可能会显示其他“以太网封装”属性。有关详细信息，请参阅[“通道属性 - 以太网封装”](#)。

## 调制解调器设置

- “**调制解调器**”：指定用于通信的已安装调制解调器。
- “**连接超时**”：指定读取或写入失败前建立连接所等待的时间。默认值为 60 秒。
- “**调制解调器属性**”：配置调制解调器硬件。单击该选项后，将打开供应商特定的调制解调器属性。

- **“自动拨号”**: 启用自动拨打电话簿中的条目。默认设置为“禁用”。有关详细信息, 请参阅服务器帮助中的“调制解调器自动拨号”。
- **“报告通信错误”**: 启用或禁用报告低级通信错误。启用时, 如果出现低级错误, 则会将其发布到“事件日志”。禁用时, 即使正常请求失败, 也不会发布这些相同的错误。默认设置为“启用”。
- **“关闭空闲连接”**: 当通道上的客户端不再引用任何标记时, 选择关闭调制解调器连接。默认设置为“启用”。
- **“关闭前空闲时间”**: 指定在移除所有标记后服务器在关闭调制解调器连接前所等待的时间。默认值为 15 秒。

## 无通信的操作

- **“读取处理”**: 选择要在请求显式设备读取时执行的操作。选项包括“忽略”和“失败”。“忽略”不执行任何操作; “失败”会为客户端提供一条指示失败的更新信息。默认设置为“忽略”。

## 通道属性 - 写入优化

服务器必须确保从客户端应用程序写入的数据能够准时发送到设备。为此, 服务器提供了优化属性, 用以满足特定需求或提高应用程序响应能力。

属性组	<input checked="" type="checkbox"/> <b>写优化</b>	
常规	优化方法	仅写入所有标记的最新值
写优化	占空比	10
高级		
持久存储		

## 写入优化

**“优化方法”**: 控制如何将写入数据传递至底层通信驱动程序。选项包括:

- **“写入所有标记的所有值”(Write All Values for All Tags)**: 此选项可强制服务器尝试将每个值均写入控制器。在此模式下, 服务器将持续收集写入请求并将它们添加到服务器的内部写入队列。服务器将对写入队列进行处理并尝试通过将数据尽快写入设备来将其清空。此模式可确保从客户端应用程序写入的所有数据均可发送至目标设备。如果写入操作顺序或写入项的内容必须且仅能显示于目标设备上, 则应选择此模式。
- **“写入非布尔标记的最新值”**: 由于将数据实际发送至设备需要一段时间, 因此对同一个值的多次连续写入会存留于写入队列中。如果服务器要更新已位于写入队列中的某个写入值, 则需要大大减少写入操作才能获得相同的最终输出值。这样一来, 便不会再有额外的写入数据存留于服务器队列中。几乎就在用户停止移动滑动开关时, 设备中的值达到其正确值。根据此模式的规定, 任何非布尔值都会在服务器的内部写入队列中更新, 并在下一个可能的时机发送至设备。这可以大大提高应用性能。
  - **注意**: 该选项不会尝试优化布尔值的写入。它允许用户在不影响布尔运算的情况下优化 HMI 数据的操作, 例如瞬时型按钮等。
- **“写入所有标记的最新值”**: 该选项采用的是第二优化模式背后的理论并将其应用至所有标记。如果应用程序只需向设备发送最新值, 则该选项尤为适用。此模式会通过当前写入队列中的标记发送前对其进行更新来优化所有的写入操作。此为默认模式。

**“占空比”(Duty Cycle)**: 用于控制写操作与读操作的比率。该比率始终基于每一到十次写入操作对应一次读取操作。占空比的默认设置为 10, 这意味着每次读取操作对应十次写入操作。即使在应用程序执行大量的连续写入操作时, 也必须确保足够的读取数据处理时间。如果将占空比设置为 1, 则每次读取操作对应一次写入操作。如果未执行任何写入操作, 则会连续处理读取操作。相对于更加均衡的读写数据流而言, 该特点使得应用程序的优化可通过连续的写入操作来实现。

● **注意**：建议在将应用程序投入生产环境前使其与写入优化增强功能相兼容。

## 通道属性 - 高级

此组用于指定高级通道属性。并非所有驱动程序都支持所有属性，因此不会针对不支持的设备显示“高级”组。

属性组	<input type="checkbox"/> 非规范浮点数处理	
常规	浮点值	替换为零
以太网通信	<input type="checkbox"/> 设备间延迟	
写优化	设备间延迟 (毫秒)	0
高级		
通信序列化		

**“非规范浮点数处理”**: 非规范值定义为无穷大、非数字(NaN)或非规范数。默认值为“替换为零”。具有原生浮点数处理功能的驱动程序可能会默认设置为“未修改”。通过非规范浮点数处理，用户可以指定驱动程序处理非规范 IEEE-754 浮点数据的方式。选项说明如下：

- **“替换为零”**: 此选项允许驱动程序在将非规范 IEEE-754 浮点值传输到客户端之前，将其替换为零。
- **“未修改”**: 此选项允许驱动程序向客户端传输 IEEE-754 非规范、规范、非数字和无穷大值，而不进行任何转换或更改。

● **注意**: 如果驱动程序不支持浮点值或仅支持所显示的选项，则将禁用此属性。根据通道的浮点规范设置，将仅对实时驱动程序标记 (如值和数组) 进行浮点规范。例如，此设置不会影响 EFM 数据。

● 有关浮点值的详细信息，请参阅服务器帮助中的“如何使用非规范浮点值”。

**“设备间延迟”**: 指定在接收到同一通道上的当前设备发出的数据后，通信通道向下一设备发送新请求前等待的时间。设置为零 (0) 将禁用延迟。

● **注意**: 此属性并不适用于所有驱动程序、型号和相关设置。

## 设备属性 - 常规



## 标识

**“名称”**: 此设备的用户定义标识。

**“说明”**: 有关此设备的用户定义信息。

**“通道分配”**: 该设备当前所属通道的用户定义名称。

**“驱动程序”**: 为该设备选择的协议驱动程序。

**“型号”**: 设备的特定版本。有关支持 *FINS* 通信服务的型号列表, 请参阅制造商网站。

**ID**: ID 指定了唯一标识目标设备的三层网络地址。ID 的格式为 *UU.AAA.NNN*, 其中:

- **UU**: 用于 PC 接口的主机链路单元的单元编号 (十进制 0 到 31)。
- **AAA**: Toolbus 目标网络地址 (十进制 0 到 127)。
- **NNN**: Toolbus 目标节点编号 (十进制 0 到 254)。

**提示**: 对于本地连接, 请使用 0.0.0。

## 操作模式

**“数据收集”**: 此属性控制设备的活动状态。尽管默认情况下会启用设备通信, 但可使用此属性禁用物理设备。设备处于禁用状态时, 不会尝试进行通信。从客户端的角度来看, 数据将标记为无效, 且不接受写入操作。通过此属性或设备系统标记可随时更改此属性。

**“模拟”**: 此选项可将设备置于模拟模式。在此模式下, 驱动程序不会尝试与物理设备进行通信, 但服务器将继续返回有效的 OPC 数据。模拟停止与设备的物理通信, 但允许 OPC 数据作为有效数据返回到 OPC 客户端。在“模拟模式”下, 服务器将所有设备数据处理为反射型: 无论向模拟设备写入什么内容, 都会读取回来,

而且会单独处理每个 OPC 项。项的内存映射取决于组更新速率。如果服务器移除了项 (如服务器重新初始化时), 则不保存数据。默认值为“否”。

#### ● 请知悉:

1. “系统”标记 (\_Simulated) 为只读且无法写入, 从而达到运行时保护的目。 “系统”标记允许从客户端监控此属性。
2. 在“模拟”模式下, 项的内存映射取决于客户端更新速率 (OPC 客户端的“组更新速率”或本机和 DDE 接口的扫描速率)。这意味着, 参考相同项、而采用不同更新速率的两个客户端会返回不同的数据。

● “模拟模式”仅用于测试和模拟目的。该模式永远不能用于生产环境。

## 设备属性 - 扫描模式

“扫描模式”为需要设备通信的标记指定订阅客户端请求的扫描速率。同步和异步设备的读取和写入会尽快处理; 不受“扫描模式”属性的影响。

属性组	扫描模式	
常规	扫描模式	遵循客户端指定的扫描速率
扫描模式	来自缓存的初始更新	禁用
定时		

“扫描模式”: 为发送到订阅客户端的更新指定在设备中扫描标记的方式。选项说明如下:

- “遵循客户端指定的扫描速率”: 此模式可使用客户端请求的扫描速率。
- “不超过扫描速率请求数据”: 此模式可将该数值集指定为最大扫描速率。有效范围为 10 至 99999990 毫秒。默认值为 1000 毫秒。  
● **注意:** 当服务器有活动的客户端和设备项且扫描速率值有所提高时, 更改会立即生效。当扫描速率值减小时, 只有所有客户端应用程序都断开连接, 更改才会生效。
- “以扫描速率请求所有数据”: 此模式将以订阅客户端的指定速率强制扫描标记。有效范围为 10 至 99999990 毫秒。默认值为 1000 毫秒。
- “不扫描, 仅按需求轮询”: 此模式不会定期轮询属于设备的标签, 也不会在一个项变为活动状态后为获得项的初始值而执行读取操作。OPC 客户端负责轮询以便更新, 方法为写入 \_DemandPoll 标记或为各项发出显式设备读取。有关详细信息, 请参阅服务器帮助中的“设备需求轮询”。
- “遵循标签指定的扫描速率”: 此模式将以静态配置标记属性中指定的速率强制扫描静态标记。以客户端指定的扫描速率扫描动态标记。

“来自缓存的初始更新”: 启用后, 此选项允许服务器为存储 (缓存) 数据的新激活标签参考提供第一批更新。只有新项参考共用相同的地址、扫描速率、数据类型、客户端访问和缩放属性时, 才能提供缓存更新。设备读取仅用于第一个客户端参考的初始更新。默认设置为禁用; 只要客户端激活标记参考, 服务器就会尝试从设备读取初始值。

## 设备属性 - 定时

设备的“定时”属性允许调整驱动程序对错误条件的响应, 以满足应用程序的需要。在很多情况下, 需要更改环境的此类属性, 以便获得最佳性能。由电气原因产生的噪音、调制解调器延迟以及较差的物理连接等因素都会影响通信驱动程序遇到的错误数或超时次数。“定时”属性特定于每个配置的设备。

属性组 常规 扫描模式 <b>定时</b>	<input type="checkbox"/> 通信超时	
	连接超时 (秒)	3
	请求超时 (毫秒)	1000
	超时前尝试次数	3

## 通信超时

**“连接超时”(Connect Timeout):** 此属性 (主要由基于驱动程序的以太网使用) 控制建立远程设备套接字连接所需的时间长度。设备的连接时间通常比针对同一设备的正常通信请求所花费时间更长。有效范围为 1 到 30 秒。默认值通常为 3 秒钟, 但可能会因驱动程序的具体性质而异。如果驱动程序不支持此设置, 则此设置将被禁用。

● **请知悉:** 鉴于 UDP 连接的性质, 当通过 UDP 进行通信时, 连接超时设置不适用。

**“请求超时”:** 指定一个所有驱动程序使用的间隔来决定驱动程序等待目标设备完成响应的的时间。有效范围是 50 到 9999999 毫秒 (167 分钟)。默认值通常是 1000 毫秒, 但可能会因驱动程序而异。大多数串行驱动程序的默认超时是基于 9600 波特或更高的波特率来确定的。当以较低的波特率使用驱动程序时, 请增加超时, 以补偿获取数据所需增加的时间。

**“超时前的尝试次数”:** 指定在认定请求失败以及设备出错之前, 驱动程序发出通信请求的次数。有效范围为 1 到 10。默认值通常是 3, 但可能会因驱动程序的具体性质而异。为应用程序配置的尝试次数很大程度上取决于通信环境。此属性适用于连接尝试和请求尝试。

## 定时

**“请求间延迟”:** 指定驱动程序在收到对前一个请求的响应后, 在将下一个请求发送到目标设备之前等待的时间。它会覆盖设备关联标记的一般轮询频率, 以及一次性读取和写入次数。在处理周转时间慢的设备时, 以及担心网络负载问题时, 这种延迟很有用。为设备配置延迟会影响与通道上所有其他设备的通信。建议用户尽可能将所有需要请求间延迟的设备隔离至单独的通道。其他通信属性 (如通信序列化) 可以延长此延迟。有效范围是 0 到 300,000 毫秒; 但是, 某些驱动程序可能因某项特别设计的功能而限制最大值。默认值为 0, 它表示对目标设备的请求之间没有延迟。

● **请知悉:** 不是所有的驱动程序都支持“请求间延迟”。如果不可用, 则此设置不会出现。

<b>定时</b> 自动降级	<input type="checkbox"/> 定时	
	请求间延迟 (毫秒)	0

## 设备属性 - 自动降级

自动降级属性可以在设备未响应的情况下使设备暂时处于关闭扫描状态。通过将特定时间段内无响应的设备脱机, 驱动程序可以继续优化与同一通道上其他设备的通信。该时间段结束后, 驱动程序将重新尝试与无响应设备进行通信。如果设备响应, 则该设备会进入开启扫描状态; 否则, 设备将再次开始其关闭扫描时间段。

属性组 常规 扫描模式 定时 <b>自动降级</b> 标记生成	<input type="checkbox"/> 自动降级	
	故障时降级	启用
	降级超时	3
	降级期间 (毫秒)	10000
	降级时放弃请求	禁用

**“故障时降级”**: 启用后, 将自动对设备取消扫描, 直到该设备再次响应。

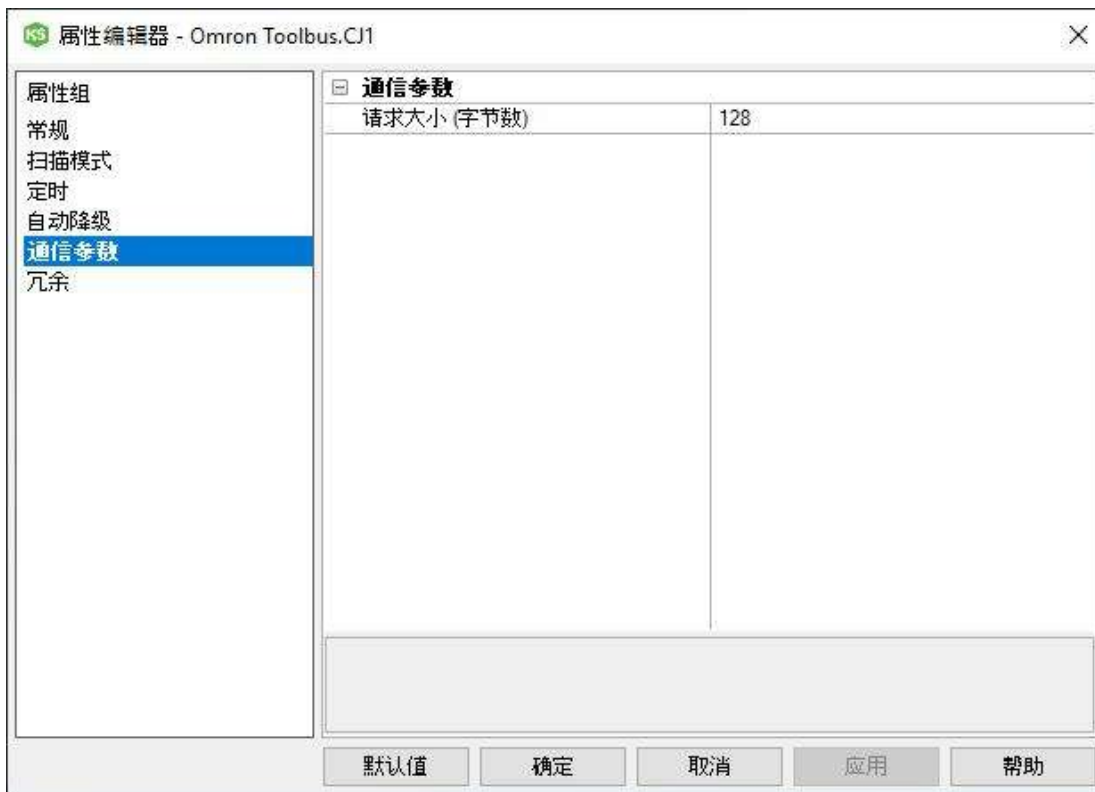
**提示**: 使用 \_AutoDemoted 系统标记来监视设备的降级状态, 确定何时对设备取消扫描。

**“降级超时”**: 指定在对设备取消扫描之前, 请求超时和重试的连续周期数。有效范围是 1 到 30 次连续失败。默认值为 3。

**“降级期间”**: 指示当达到超时值时, 对设备取消扫描多长时间。在此期间, 读取请求不会被发送到设备, 与读取请求关联的所有数据都被设置为不良质量。当此期间到期时, 驱动程序将对设备进行扫描, 并允许进行通信尝试。有效范围为 100 至 3600000 毫秒。默认值为 10000 毫秒。

**“降级时放弃请求”**: 选择是否在取消扫描期间尝试写入请求。如果禁用, 则无论是否处于降级期间都始终发送写入请求。如果启用, 则放弃写入; 服务器自动将接收自客户端的写入请求视为失败, 且不会在事件日志中记录消息。

## 设备属性 - 通信参数



**“请求大小”(Request Size)**: 指定从设备上一次可以请求的字节数。要优化此驱动程序的性能, 请将请求大小配置为以下设置之一: 32、64 或 128 字节。默认值为 128 字节。

## 设备属性 - 冗余

属性组	☐ 冗余	
常规	次级路径	...
扫描模式	操作模式	故障切换
定时	监视器项目	
自动降级	监视器间隔 (秒)	300
冗余	尽快返回至主要设备	是

Media-Level Redundancy 插件提供冗余。

● 有关详细信息，请参阅网站、向销售代表咨询或查阅[用户手册](#)。

## 数据类型说明

数据类型	说明
布尔型	单个位
短整型	有符号 16 位值 位 0 是低位 位 14 是高位 位 15 是符号位
字	无符号 16 位值 位 0 是低位 位 15 是高位
长整型	有符号 32 位值 位 0 是低位 位 30 是高位 位 31 是符号位
双字	无符号 32 位值 位 0 是低位 位 31 是高位
浮点型	32 位实数
BCD	两个字节封装的 BCD 值的范围是 0 至 9999。对于超出此范围的值，未定义行为。
LBCD	四个字节封装的 BCD 值的范围是 0 至 99999999。对于超出此范围的值，未定义行为。
字符串	空终止 ASCII 字符串。 支持由高到低和由低到高字节排序选择，以及多达 512 个字符的字符串长度。

## CS1/CJ1 地址说明

动态定义标记的默认数据类型以**粗体**显示。

设备类型	范围	数据类型	访问
辅助继电器	A000-A447 A000-A446 A448-A959 A448-A958 A000.00-A000.15...A447.00-A447.15 A448.00-A448.15...A959.00-A959.15	<b>字</b> 、短整型、BCD、 长整型、 双字型、LBCD、浮 点型 <b>字</b> 、短整型、BCD、 长整型、 双字型、LBCD、浮 点型 <b>布尔型</b> <b>布尔型</b>	只读 读/写 只读 读/写
CIO	CIO0000-CIO6143 CIO0000-CIO6142 CIOxxxx.00-CIOxxxx.15	<b>字</b> 、短整型、BCD、 长整型、 双字型、LBCD、浮	读/写

设备类型	范围	数据类型	访问
		点型 布尔型	
计数器	C0000-C4095	BCD、字、短整型	读/写
计数器状态	CS0000-CS4095	布尔型	读/写
数据内存	D00000-D32767 D00000-D32766 Dxxxxx.00-Dxxxxx.15	字、短整型、BCD、 长整型、 双字型、LBCD、浮 点型 布尔型	读/写
数据内存为字符串 型 (字节排序由高到 低)	D00000.002H-D32767.128H .l是字符串长度,范围介于2到128个字 符之间	字符串	读/写
数据内存为字符串 型 (字节排序由低到 高)	D00000.002L-D32767.128L .l是字符串长度,范围介于2到128个字 符之间	字符串	读/写
数据寄存器	DR00-DR15 DR00-DR14	字、短整型、BCD、 长整型、 双字型、LBCD、浮 点型	读/写
扩展数据内存*	E00000-E32767 E00000-E32766 Exxxxx.00-Exxxxx.15	字、短整型、BCD、 长整型、 双字型、LBCD、浮 点型 布尔型	读/写
扩展数据内存* 为字符串型(字节 排序由高到低)	E00000.002H-E32767.128H .l是字符串长度,范围介于2到128个字 符之间	字符串	读/写
扩展数据内存* 为字符串型(字节 排序由低到高)	E00000.002L-E32767.128L .l是字符串长度,范围介于2到128个字 符之间	字符串	读/写
扩展数据内存	E00:00000-E12:32767 E00:00000-E12:32766 Ex:x.00-Exx:xxxxx.15	字、短整型、BCD、 长整型、 双字型、LBCD、浮 点型 布尔型	读/写
扩展数据内存 为字符串型(字节 排序由高到低)	E00:00000.002H-E12:32767.128H .l是字符串长度,范围介于2到128个字 符之间	字符串	读/写
扩展数据内存 为字符串型(字节 排序由低到高)	E00:00000.002L-E12:32767.128L .l是字符串长度,范围介于2到128个字 符之间	字符串	读/写
保持继电器	H000-H1535	字、短整型、BCD、	读/写

设备类型	范围	数据类型	访问
	Hxxx.00-Hxxx.15	长整型、 双字型、LBCD、浮点型 <b>布尔型</b>	
索引寄存器	IR00-IR15	<b>双字</b> 、长整型、LBCD、浮点型	读/写
任务标志	TK00-TK31	<b>布尔型</b>	只读
计时器	T0000-T4095	<b>BCD</b> 、字、短整型	读/写
计时器状态	TS0000-TS4095	<b>布尔型</b>	读/写
工作继电器	W000-W511 W000-W510 Wxxx.00-Wxxx.15	字、短整型、CD、长整型 双字型、LBCD、浮点型 <b>布尔型</b>	读/写

\*现行存储器组。

## 字符串支持

CS1 模型支持以 ASCII 字符串的形式读取和写入数据内存 (D) 和扩展数据内存 (E)。当将数据内存用于字符串数据时，每个寄存器包含 ASCII 数据的两个字节 (两个字符)。定义字符串时，可以选择指定寄存器中 ASCII 数据的顺序。字符串的长度可以为 2 到 128 个字符，并代替位数输入。长度必须输入为偶数。字符串跨越的寄存器范围不得超过设备类型的范围。通过将 "H" 或 "L" 附加到地址来指定字节顺序。

### 示例

- 对于从 D01000 开始、长度为 100 字节并采用由高到低字节排序的字符串，要对其进行寻址，请输入：D01000.100H
- 对于从 D01100 开始、长度为 78 字节并采用由低到高字节排序的字符串，要对其进行寻址，请输入：D01100.078L

## 数组支持

除了“布尔型”和“字符串”之外，所有数据类型都支持数组。对数组进行寻址的方法有两种。以下示例为根据数据内存位置。

Dxxxx [行数] [列数]

Dxxxx [列数] (此方法假定“行数”等于 1)

行数、列数与以字节为单位的数据大小 (字、短整型、BCD 对应 2；而双字型、长整型、LBCD 和浮点型对应 4) 的乘积不能超过已分配给设备的请求大小。例如，5 X 5 字数组的数组大小为 50 字节 (需要的请求大小为 64 或 128)。

● **注意：**谨慎修改 32 位值 (双字型、长整型、LBCD 和浮点型)。允许这些数据类型的每个地址在设备内的字偏移处开始。因此，双字型 D0 和 D1 在字 D1 处重叠，写入 D0 会修改保存在 D1 中的值。建议使用这些数据类型的字，以避免发生重叠。例如，使用双字时，用户可以通过使用 D0、D2、D4 等防止字重叠。此情况的例外为 IR 标记，它是本机 32 位值，对于 CS1 系列的 PLC，采用 MSB 到 LSB 字节排序。

## IR、DR、CS 和 TS 寄存器

仅当设备处于“编程模式”时，才能向 IR、DR、CS 和 TS 寄存器写入。如果该设备处于“运行模式”，则写入不会成功。如果尝试写入“运行模式”下的 TS 或 CS 寄存器，则写入不会成功并会返回一条错误消息。如果尝试写入“运行模式”下的 DR 或 IR 寄存器，则写入不会成功，但也不会返回错误消息。

## 事件日志消息

以下信息涉及发布到主要用户界面中“事件日志”窗格的消息。。关于如何筛选和排序“事件日志”详细信息视图，请参阅 OPC 服务器帮助。服务器帮助包含许多常见的消息，因此也应对其进行搜索。通常，其中会尽可能提供消息的类型 (信息、警告) 和故障排除信息。

**提示:** 来自数据源 (如第三方软件, 包括数据库) 的消息通过事件日志显示。故障排除步骤应包括在网上和供应商文档中研究这些消息。

---

### 设备响应错误。| 错误代码 = '<代码>', 地址 = '<地址>', 大小 = '<数字>' (字节)。

#### 错误类型:

警告

#### 可能的原因:

从设备接收到未捕获的错误代码。

#### 可能的解决方案:

有关错误的信息，请参阅 Omron FINS 通信协议手册。

---

### 设备响应本地节点错误。

#### 错误类型:

警告

#### 可能的原因:

为指定设备分配的网络 ID 可能不正确。

#### 可能的解决方案:

验证分配给指定设备的网络 ID 是否与实际设备的网络 ID 相符。

---

### 设备响应目标节点错误。

#### 错误类型:

警告

#### 可能的原因:

为指定设备分配的网络 ID 可能不正确。

#### 可能的解决方案:

验证分配给指定设备的网络 ID 是否与实际设备的网络 ID 相符。

---

### 设备响应通信错误。

#### 错误类型:

警告

#### 可能的原因:

为指定设备分配的网络 ID 可能不正确。

**可能的解决方案：**

验证分配给指定设备的网络 ID 是否与实际设备的网络 ID 相符。

**设备无法处理命令。| 地址 = '<地址>', 大小 = '<数字>'。**

---

**错误类型：**

警告

**可能的原因：**

指定设备无法处理指定型号的命令。

**可能的解决方案：**

请验证型号设置。

**也可以看看：**

设备设置

**设备响应路由表错误。**

---

**错误类型：**

警告

**可能的原因：**

为指定设备分配的网络 ID 可能不正确。

**可能的解决方案：**

验证分配给指定设备的网络 ID 是否与实际设备的网络 ID 相符。

**设备响应命令格式错误。| 地址 = '<地址>', 大小 = '<数字>' (字节)。**

---

**错误类型：**

警告

**可能的原因：**

1. 本地节点继电器表或继电器节点本地网络表不正确。
2. 使用了不正确的命令格式。

**可能的解决方案：**

1. 验证网络设备中路由表的设置。
2. 请验证型号设置。

**也可以看看：**

设备设置

**设备响应命令参数错误。| 地址 = '<地址>', 大小 = '<数字>' (字节)。**

---

**错误类型：**

---

警告

**可能的原因：**

请求的内存代码区域不可用。

**可能的解决方案：**

检查参考的地址是否可用 (例如, 是否存在扩展数据内存)。

---

**设备响应无法读取。| 地址 = '<地址>', 大小 = '<数字>' (字节)。**

**错误类型：**

警告

---

**设备响应单元错误。**

**错误类型：**

警告

**可能的原因：**

指定设备存在 CPU 总线错误或内存错误。

**可能的解决方案：**

检查单元的错误指示器, 然后尝试清除错误。

---

**设备无法接受命令。| 地址 = '<地址>', 大小 = '<数字>' (字节)。**

**错误类型：**

警告

**可能的原因：**

目标节点处命令过多。

**可能的解决方案：**

等待服务完成, 然后重新执行命令。

---

**设备访问权限被拒绝。| 地址 = '<地址>'。**

**错误类型：**

警告

**可能的原因：**

访问权限由另一台设备保持。

**可能的解决方案：**

释放访问权限, 然后重新执行命令。

---

**设备响应无法写入。| 地址 = '<地址>', 大小 = '<数字>' (字节)。**

**错误类型：**

警告

**可能的原因：**

参考的地址为只读或有写保护。

**可能的解决方案：**

检查参考地址的写入权限。

---

**无法写入设备地址。设备处于“运行模式”。 | 地址 = '<地址>'。****错误类型：**

警告

**可能的原因：**

设备处于“运行模式”。

**可能的解决方案：**

将设备设为“编程模式”或“监视器模式”。

**● 注意：**

只有设备处于“编程模式”时才能向 CS 和 TS 寄存器写入。

---

**无法读取设备地址。设备处于“运行模式”。 | 地址 = '<地址>'。****错误类型：**

警告

**可能的原因：**

设备处于“运行模式”。

**可能的解决方案：**

将设备设为“编程模式”或“监视器模式”。

---

**因校验和错误而无法写入设备的地址。 | 地址 = '<地址>'。****错误类型：**

警告

**可能的原因：**

1. 设备无法写入参考地址，并且返回了校验和错误。
2. 电缆或设备本身可能出现了问题。

**可能的解决方案：**

1. 驱动程序不经干预即可从此错误中恢复。
2. 检查电缆和设备本身。

---

**因校验和错误而无法读取设备的地址。 | 地址 = '<地址>'。****错误类型：**

警告

**可能的原因：**

1. 设备无法写入参考地址，并且返回了校验和错误。
2. 电缆或设备本身可能出现了问题。

**可能的解决方案：**

1. 驱动程序不经干预即可从此错误中恢复。
2. 检查电缆和设备本身。

## 错误掩码定义

---

**B** = 检测到硬件断点

**F** = 框架错误

**E** = I/O 错误

**O** = 字符缓冲区溢出

**R** = RX 缓冲区溢出

**P** = 已接收字节奇偶校验错误

**T** = TX 缓冲区已满

# 索引

“

“无通信的操作” 9

## B

BCD 17

## C

COM ID 7

COM 端口 7

CS1/CJ1 地址说明 17

## D

DTR 8

## I

I/O 错误 26

ID 12

IR、DR、CS 和 TS 寄存器 19

## L

LBCD 17

## O

Omron Toolbus 设备 5

## R

RS-485 8

RTS 8

RX 缓冲区溢出 26

## T

TX 缓冲区已满 26

## 报

报告通信错误 8-9

## 标

标记计数 6

标识 6, 11

## 波

波特率 5, 7

## 不

不扫描, 仅按需求轮询 13

## 布

布尔型 17

## 操

操作行为 8

## 超

超时前的尝试次数 14

## 串

串行端口设置 7

串行通信 7

## 错

错误掩码定义 26

## 调

调制解调器 7-8

调制解调器设置 8

## 定

定时 13

## 读

读取处理 9

## 短

短整型 17

## 非

非规范浮点数处理 11

## 浮

浮点型 17

## 概

概述 5

## 共

共享 7

## 故

故障时降级 15

## 关

关闭空闲连接 8-9

关闭前空闲时间 8-9

## 降

降级超时 15

降级期间 15

降级时放弃请求 15

## 框

框架 26

## 来

来自缓存的初始更新 13

## 缆

缆 5

## 连

连接超时 8, 14

连接类型 7

## 流

流量控制 5, 8

## 轮

轮询延迟 8

## 模

模拟 12

## 奇

奇偶校验 5, 7, 26

## 请

请求超时 14

请求大小 15

## 驱

驱动程序 12

## 冗

冗余 15

## 扫

扫描模式 13

## 上

上升 8

## 设

设备访问权限被拒绝。| 地址 = '<地址>'。 23

设备间延迟 11

设备属性 - 定时 13

设备属性 - 冗余 15

设备属性 - 自动降级 14

设备无法处理命令。| 地址 = '<地址>', 大小 = '<数字>'。 22

设备无法接受命令。| 地址 = '<地址>', 大小 = '<数字>' (字节)。 23

设备响应本地节点错误。 21

设备响应错误。| 错误代码 = '<代码>', 地址 = '<地址>', 大小 = '<数字>' (字节)。 21

设备响应单元错误。 23

设备响应路由表错误。 22

设备响应命令参数错误。| 地址 = '<地址>', 大小 = '<数字>' (字节)。 22

设备响应命令格式错误。| 地址 = '<地址>', 大小 = '<数字>' (字节)。 22

设备响应目标节点错误。 21

设备响应通信错误。 21

设备响应无法读取。| 地址 = '<地址>', 大小 = '<数字>' (字节)。 23

设备响应无法写入。| 地址 = '<地址>', 大小 = '<数字>' (字节)。 23

设置 5

## 事

事件日志消息 21

## 数

数据类型说明 17

数据收集 12

数据位 5, 7

数组支持 19

## 双

双字 17

## 替

替换为零 11

## 停

停止位 5, 8

## 通

通道分配 12

通道属性 - 常规 6

通道属性 - 串行通信 7

通道属性 - 高级 11

通道属性 - 写入优化 9

通信参数 5, 15

通信超时 13

通信协议 5

## 网

网络 5

网络适配器 8

## 未

未修改 11

## 无

无 7

无法读取设备地址。设备处于“运行模式”。| 地址 = '<地址>'。 24

无法写入设备地址。设备处于“运行模式”。| 地址 = '<地址>'。 24

## 物

物理介质 7

## 下

下降 8

## 写

写入非布尔标记的最新值 9

写入所有标记的所有值 9

写入所有标记的最新值 9

## 型

型号 12

## 以

以太网封装 5, 7

以太网设置 8

## 溢

溢出 26

## 因

因校验和错误而无法读取设备的地址。| 地址 = '<地址>'。 24

因校验和错误而无法写入设备的地址。| 地址 = '<地址>'。 24

## 硬

硬件断点 26

## 优

优化方法 9

## 占

占空比 9

## 长

长整型 17

## 诊

诊断 6

## 支

支持的设备 5

## 自

自动拨号 9

自动降级 14

## 字

字 17

字符串 17

字符串支持 19

## 遵

遵循标签指定的扫描速率 13