

**WAGO→I/O→SYSTEM 750**

WAGO CANNopen 750-337バスカプラおよび  
Pro-face製CANNopenマスタ対応表示器の接続手順

## 取扱説明書

Version 1.2 (2017.09.15)



Copyright © 2008 by WAGO Kontakttechnik GmbH  
All rights reserved.

**WAGO Kontakttechnik GmbH**

Hansastraße 27

D-32423 Minden

Phone: +49 (0) 571/8 87 – 0

Fax: +49 (0) 571/8 87 – 1 69

E-Mail: [info@wago.com](mailto:info@wago.com)

Web: <http://www.wago.com>

本書の作成には万全を期しておりますが、お気づきの点やご意見がございましたら下記までお知らせください。

〒136-0071 東京都江東区亀戸 1-5-7 日鐵 ND タワー

ワゴジャパン株式会社 オートメーション

TEL,03-5627-2059 FAX,03-5627-2055

この取り扱い説明書において使用される会社名、ソフトウェアおよびハードウェアの名称は、一般的に商標法または特許法により保護されています。

# 目次

1	使用機器.....	1
2	GP-Pro EX Ver. 4.07.200 ソフトウェアのインストール.....	1
3	画面・プログラム作成.....	1
4	CANopen エディタ設定の一連の流れ.....	2
4.1	I/O ドライバ設定画面表示.....	2
4.2	EDS ファイルのインポート（取り込み）.....	2
4.3	スレーブの追加.....	4
4.4	スレーブ設定.....	4
4.4.1	PDO 入力の割り付け、出力の割り付け.....	5
4.4.2	I/O ツリー I/O 変数の割り付け.....	7
4.5	マスター設定.....	8
4.5.1	ボーレートの設定.....	8
5	オブジェクトと入出力モジュールとの関係.....	10
5.1	カタログマネージャ.....	11
5.1.1	デバイス操作.....	11
5.1.2	カタログ操作.....	12
5.2	スレーブ設定.....	13
5.2.1	通信パラメータ（PDO の設定）.....	13
5.2.2	ノード監視.....	16
5.2.3	拡張設定.....	17
5.3	マスター設定.....	18
5.3.1	ネットワーク設定.....	18
5.3.2	ノード監視一覧.....	19
5.3.3	拡張設定.....	20
6	PDO 通信、SDO 通信.....	20
6.1	PDO（Process Data Object）通信.....	20
6.2	SDO（Service Data Object）通信.....	20
7	I/O ドライバ命令.....	21
7.1	SDOR、SDOW.....	21
7.2	DGMT、DGSL.....	23
8	I/O ファームウェアの転送.....	23
9	AGP-3****-CA1M/LT 本体.....	24
9.1	オフライン.....	24
10	WAGO750-337 のインストール.....	26
10.1	ハードウェア構成.....	26
10.2	コネクタ接続仕様.....	27
10.3	表示部.....	28
10.4	ハードウェアアドレス（モジュール ID）.....	28
10.5	ボーレートの設定.....	29

---



## 1 使用機器

本手順書の作成にあたり使用された機器は下記に示すとおりです。

- －ワゴ CANopen バスカプラ 750-337 及び以下の I/O モジュール
  - 750-337 : CANopen バスカプラ
  - 750-430 : 8 点デジタル入力
  - 750-530 : 8 点デジタル出力
  - 750-600 : 終端モジュール
- －Pro-face AGP3400-T1-D24-CA1M
- －Pro-face GP-Pro EX Ver. 4.07.200 ソフトウェア
- －Pro-face USB 転送ケーブル CA3-USBCB-01 (画面データ転送用)

## 2 GP-Pro EX Ver. 4.07.200ソフトウェアのインストール

- 1) GP-Pro EX セットアップ用 DVD を PC に挿入します。  
セットアップメニュー画面が表示されます。
- 2) GP-Pro EX を選択すると Microsoft .NET Framework 2.0 セットアップ画面が現れますので、ウィザードに従って Microsoft .NET Framework 2.0 のインストールを行います。
- 3) GP-Pro EX 4.07.200-InstallShield ウィザード画面が現れますので指示に従って操作を進めます。
  - －ユーザ情報画面にてシリアル番号 (11 桁) を入力します。
  - －キーコードを入力します。
  - －ウィザードに従ってインストールを行います。

## 3 画面・プログラム作成

- 1) GP-Pro EX を立ち上げた後、[ようこそ GP-Pro EX へ]ダイアログボックスが表示されるので、[新規作成]を選択します。
- 2) [表示器タイプ]画面で、シリーズ=GP-34\*\*Series、機種=AGP-3400T-CA1M を選択します。
- 3) [接続機器設定]画面で[ロジック画面作成]または[ベース画面作成]をクリックします。
- 4) 画面およびロジックプログラムを作成します。

[MEMO]

・LT3000シリーズ、LT4000シリーズおよびSP5000パワーボックスシリーズをご使用の場合、[接続機器設定]画面の次に[I/Oドライバ設定]画面が表示されます。プルダウンメニューから[CAN open Driver]を選択してください。

## 4 CANOpen エディタ設定の一連の流れ

### 4.1 I/O ドライバ設定画面表示

- 1) メニューから[表示]–[ワークスペース]–[プロジェクトウィンドウ]を選択します。
- 2) [プロジェクトウィンドウ]において[周辺機器設定]欄から[I/O ドライバ設定]をクリックすると[I/O ドライバ設定]画面が表示されます。

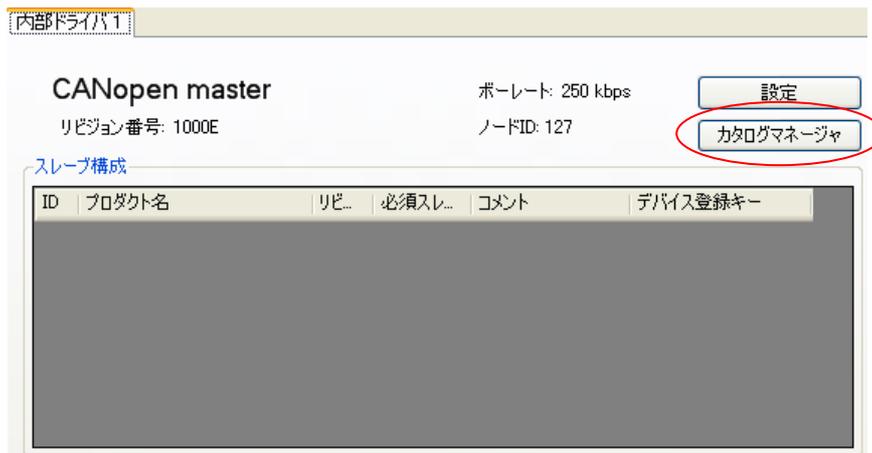
[MEMO]

- LT3000シリーズおよびSP5000パワーボックスシリーズをご使用の場合、[外部ドライバ1]タブをクリックしてください。
- LT4000シリーズをご使用の場合、[内部ドライバ2]タブをクリックしてください。

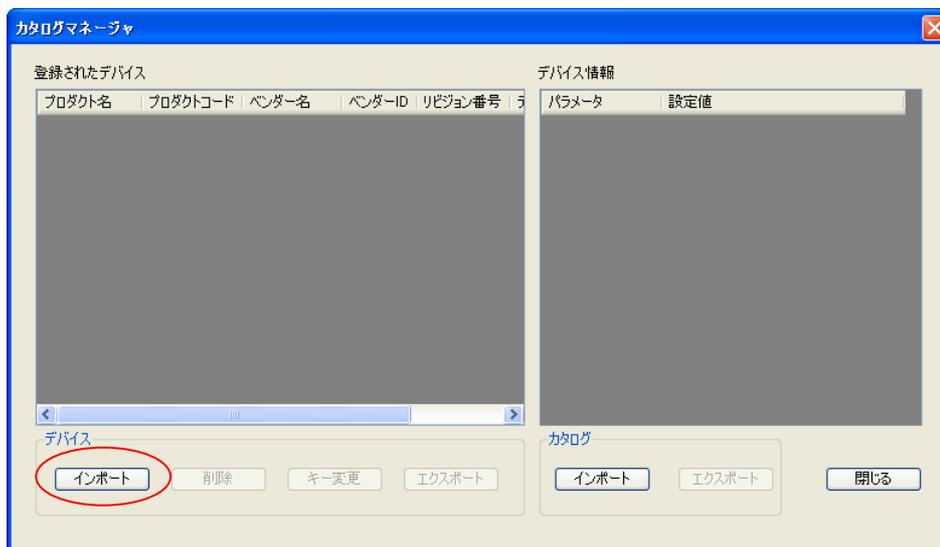
### 4.2 EDS ファイルのインポート (取り込み)

ここでは、WAGO 750-337 のスレーブの EDS ファイルをインポートします。

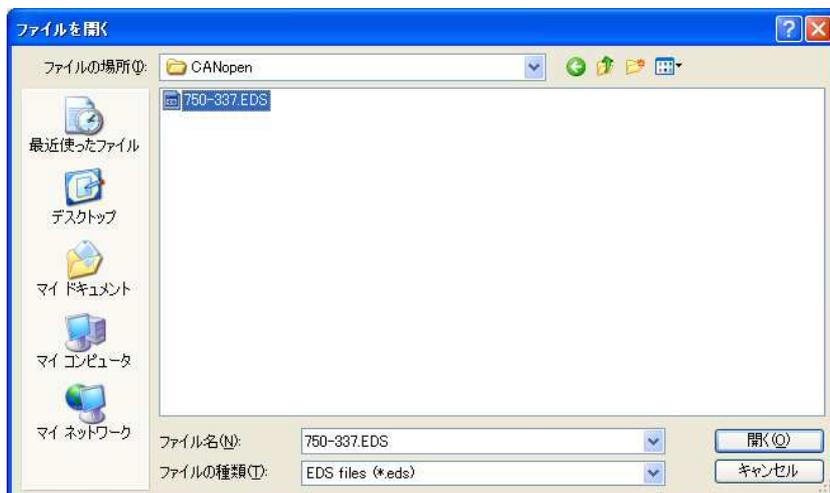
- 1) [I/O ドライバ設定]画面で[カタログマネージャ]をクリックします。



- 2) [インポート]をクリックします。



3) [ファイルを開く]ダイアログボックスが表示されますので 750-337.EDS ファイルを保存場所から選び[開く]をクリックすることにより[カタログマネージャ]に登録されます。

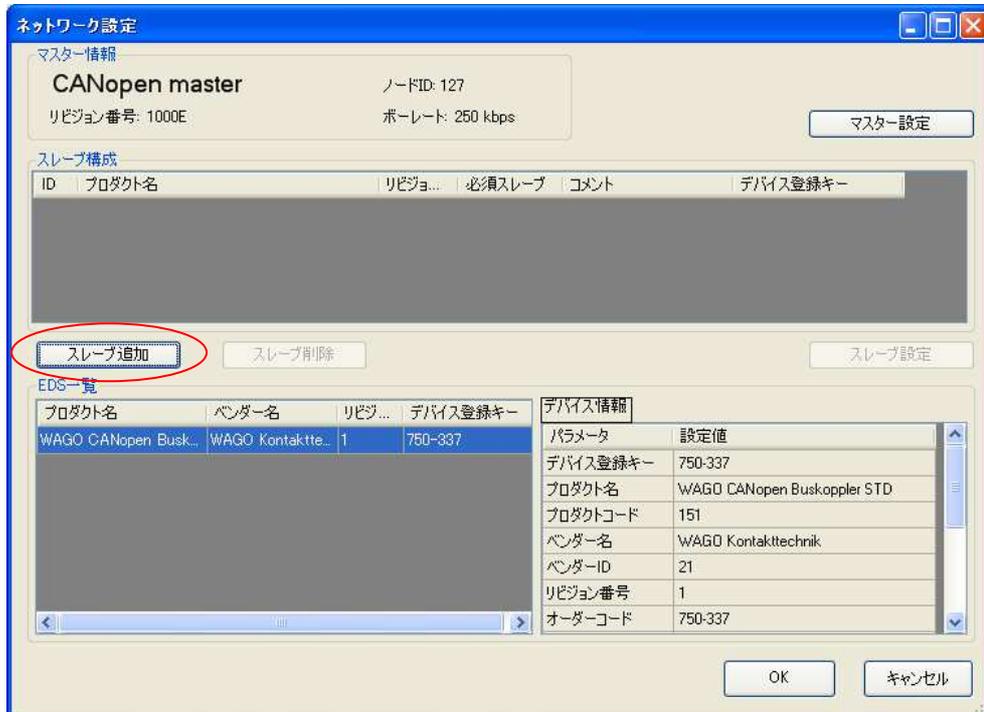


4) [閉じる]をクリックします。



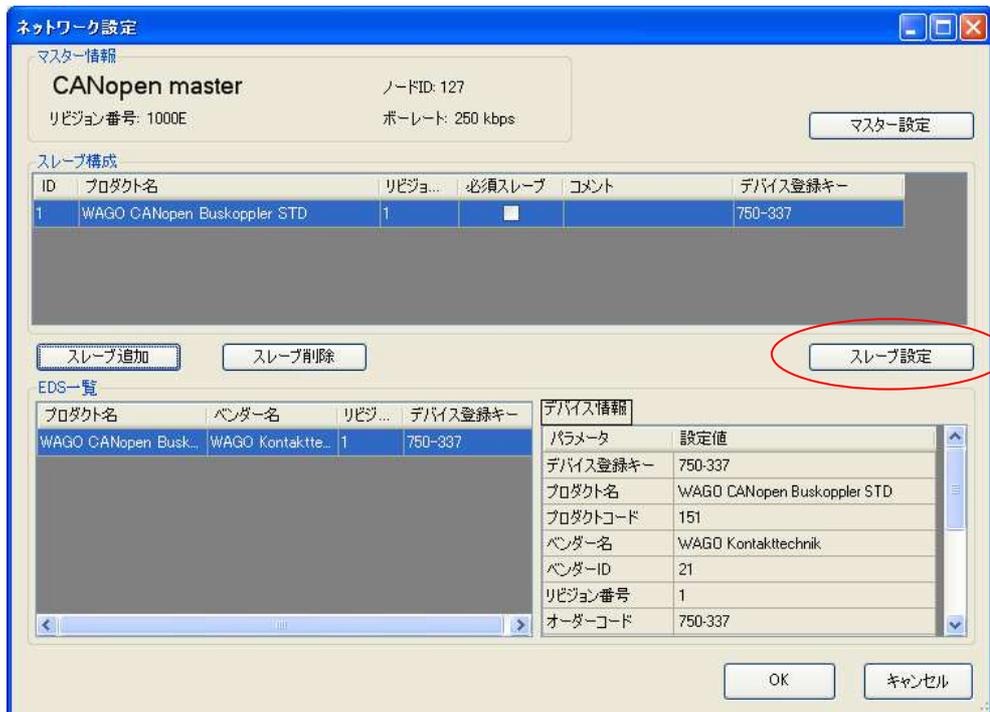
### 4.3 スレーブの追加

- 1) [I/O ドライバ設定]画面で[設定]をクリックすると、[ネットワーク設定]画面が現れます。
- 2) [EDS 一覧]から 750-337 項目を選び、[スレーブ追加]をクリックすると[スレーブ構成]欄に WAGO 750-337 が追加されます。



### 4.4 スレーブ設定

- [スレーブ設定]をクリックします。



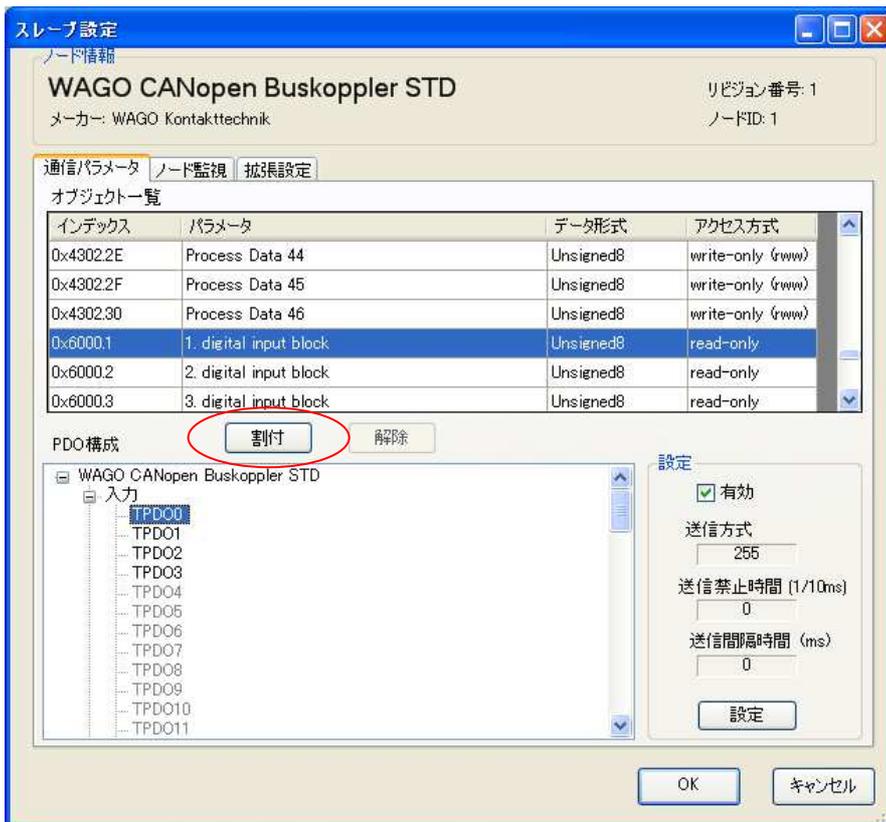
- [スレーブ設定]ダイアログボックスが表示されます。

#### 4.4.1 PDO 入力の割り付け、出力の割り付け

常時通信データとして、PDO (Process Data Object) の設定を行います。

WAGO 750-337 の場合、標準入力 (デジタル入力) は 0x6000 から、標準出力 (デジタル出力) は 0x6200 からになります。

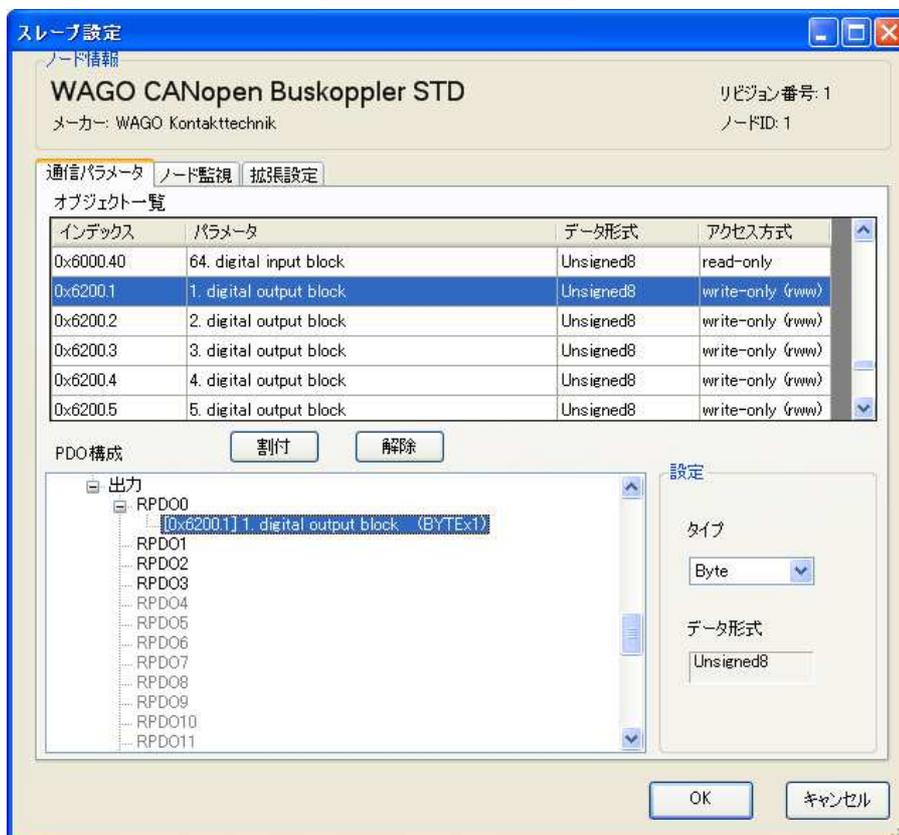
- 1) 入力例として、[通信パラメータ]—[オブジェクト一覧]の中から「インデックス=0x6000.1」を選択します。
- 2) [PDO 構成]内で TPDO0 を選択すると[割付]ボタンが有効になります。



- 3) [割付]をクリックすると TPDO0 の下に [0x6000.1] 1.digital input block が付加されます。
- 4) [設定]の[タイプ]を「Bit」にします。



- 5) 出力例として、[通信パラメータ]-[オブジェクト一覧]の中から「インデックス=0x6200.1」を選択します。
- 6) [PDO 構成]内で RPDO0 を選択し、[割付]をクリックすると RPDO0 の下に[0x6200.1] 1.digital output block が付加されます。



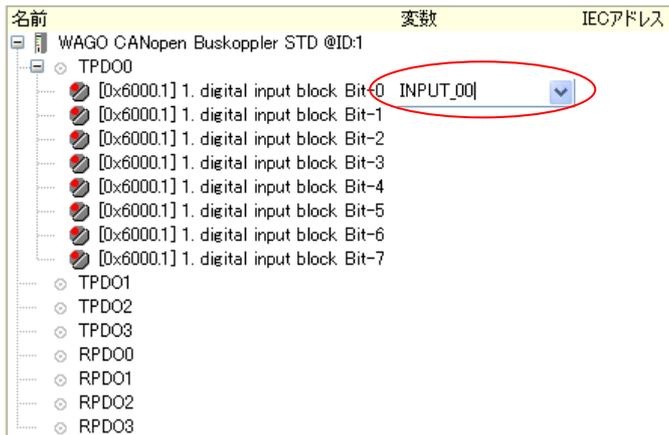
- 7) [設定]ボックスで[タイプ]を「Bit」にします。  
[OK]をクリックし、さらに[ネットワーク設定]画面で[OK]をクリックするとこの画面を閉じ、[I/O ドライバ設定]画面が表示されます。

#### 4.4.2 I/O ツリー I/O 変数の割り付け

PDO の設定 (割り付け) を行った後、I/O 変数の割り付けを行います。

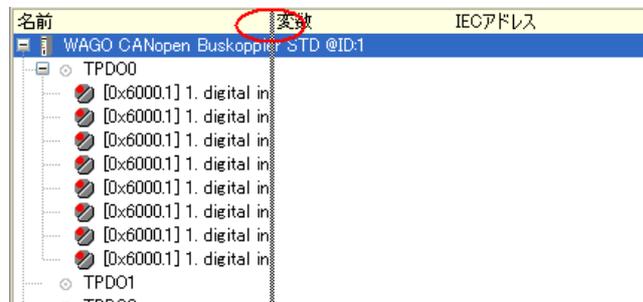
- 1) [I/O ドライバ設定]画面内で[I/O 画面へ]をクリックします。
- 2) [WAGO CANopen Buskoppler STD]ツリーが表示されますので、ここでは例として入力 8 点の下位 4 ビット分に変数を割り付けます。

TPDO0 以下の項目で Bit-0~Bit-3 に変数 INPUT\_00~INPUT\_03 を設定します。これを実行するには、対応する変数欄をダブルクリックして変数を入力します。

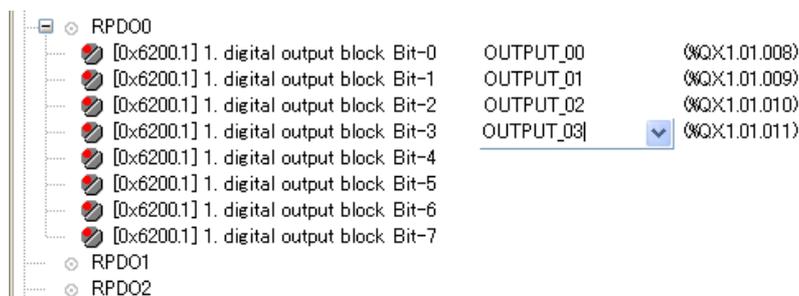


#### [MEMO]

- ・赤枠部分にカーソルを合わせ、ドラッグすることで左右にスクロールさせることができます。



- 3) 上記と同様に、RPDO0 以下の項目で Bit-0~Bit-3 に変数 OUTPUT\_00~OUTPUT\_03 を設定します。



- 4) [I/O ドライバ設定]をクリックし、[I/O ドライバ設定]画面に戻ります。

## 4.5 マスター設定

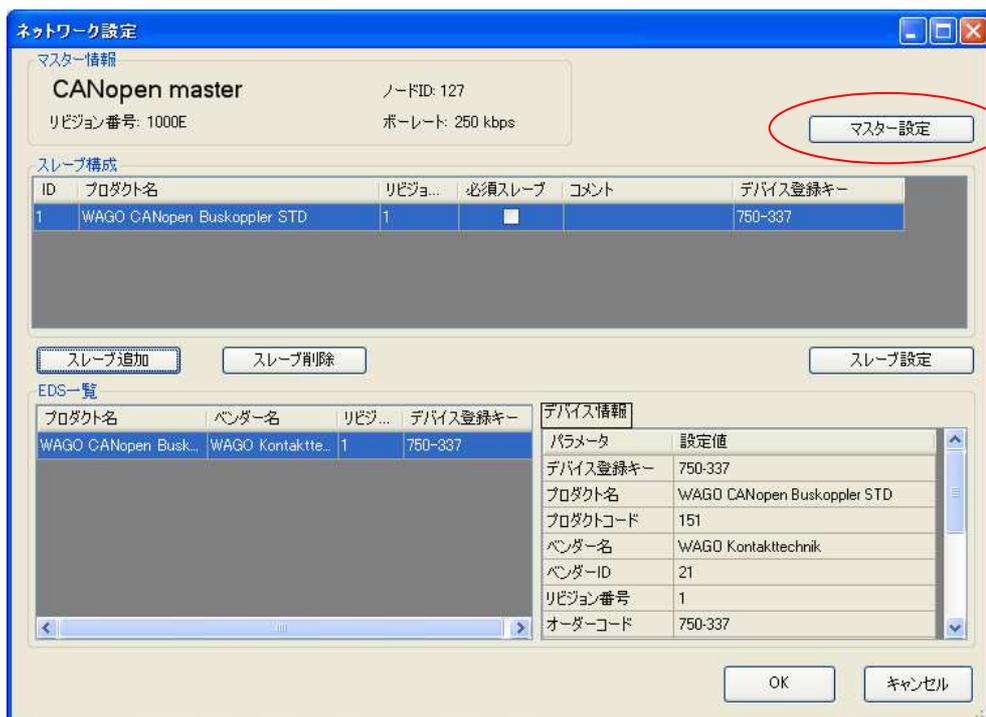
–[I/O ドライバ設定]画面で[設定]をクリックします。

### 4.5.1 ボーレートの設定

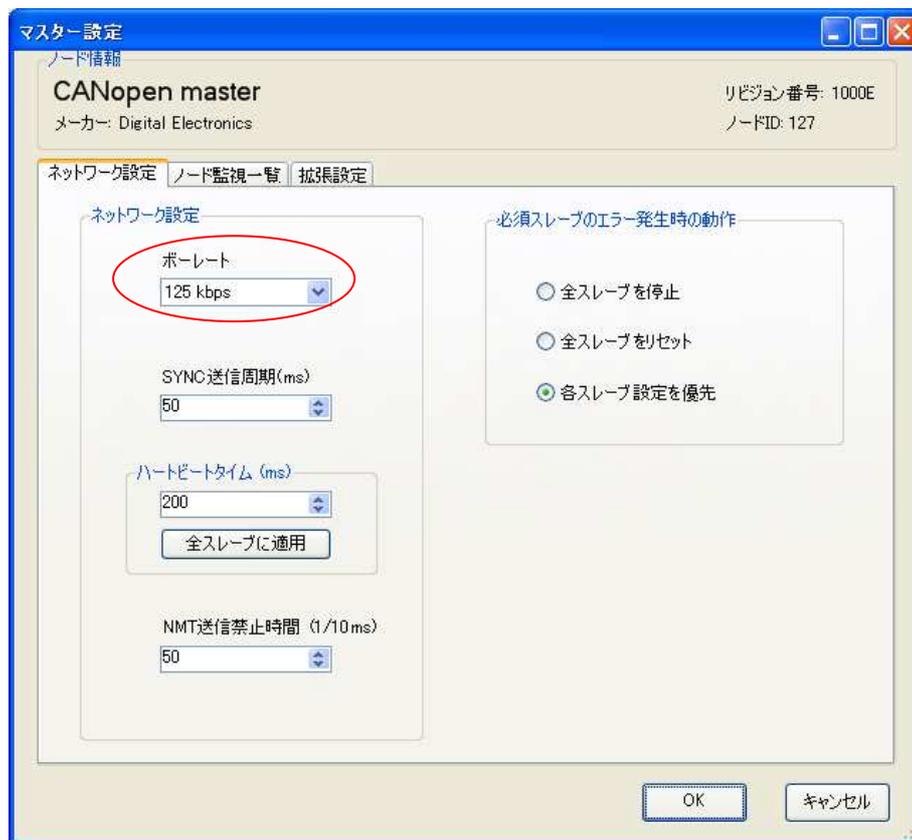
マスター側の設定としては、主にボーレートの設定になります。

スレーブ側のボーレート設定は、WAGO 750-337 本体のディップスイッチなどで行います。

1) [ネットワーク設定]画面で[マスター設定]をクリックします。



2) [マスター設定]画面内の[ネットワーク設定]ウィンドウにてボーレートを選択します。



[MEMO]

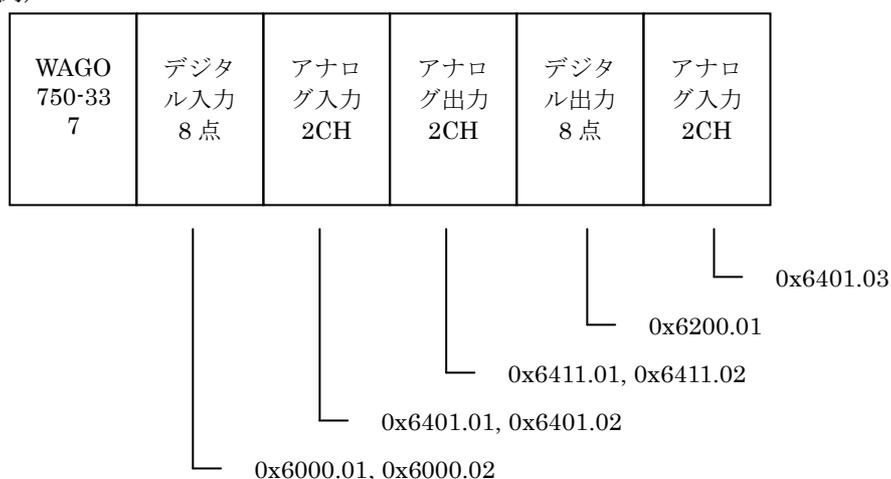
・LT4000シリーズをご使用の場合、通信ボーレート 500kbpsおよび1000kbps を設定することができません。

## 5 オブジェクトと入出力モジュールとの関係

詳細はスレーブ側の内容（「750-337 取扱説明書」参照）となりますが、一般的には以下のような関係になります。（ ）内はメーカー定義領域内の値です。例えば 0x6000 と 0x2000 は同じ値です。

0x6000	デジタル入力	(0x2000)
0x6200	デジタル出力	(0x2100)
0x6401	アナログ入力	(0x2400)
0x6411	アナログ出力	(0x2500)

(例)



### ・オブジェクト

オブジェクトは、以下のように領域が定義されています。

通信設定領域 0x1000～0x1FFFF

メーカー定義領域 0x2000～0x5FFF

標準デバイス領域 0x6000～0x9FFF

### \*注意

- アナログ入力の場合、値のふらつきなどの微小な変化でも CAN メッセージを送出するので、オーバーフローの恐れがあります。その為、PDO でのアナログ入力は、デフォルトで無効にしています。この通信負荷は、スレーブ設定の「送信禁止時間」で抑制させることができます。詳細は、「5.2.1 通信パラメータ (PDO の設定)」を参照してください。

Object 0x6401、0x6411 を使用してアナログ入出力を行う場合、Object 0x6423(Analogue Input Global Interrupt Enable:アナログ入力の PDO 通信を行うかどうかの設定)に 1 を設定してください。

- Object 0x2400、0x2500 を使用してアナログ入出力を行う場合は、上記設定は不要です。Object 0x2000 番台～0x5000 番台はメーカー固有領域であり、上記設定には依存しないようになっています

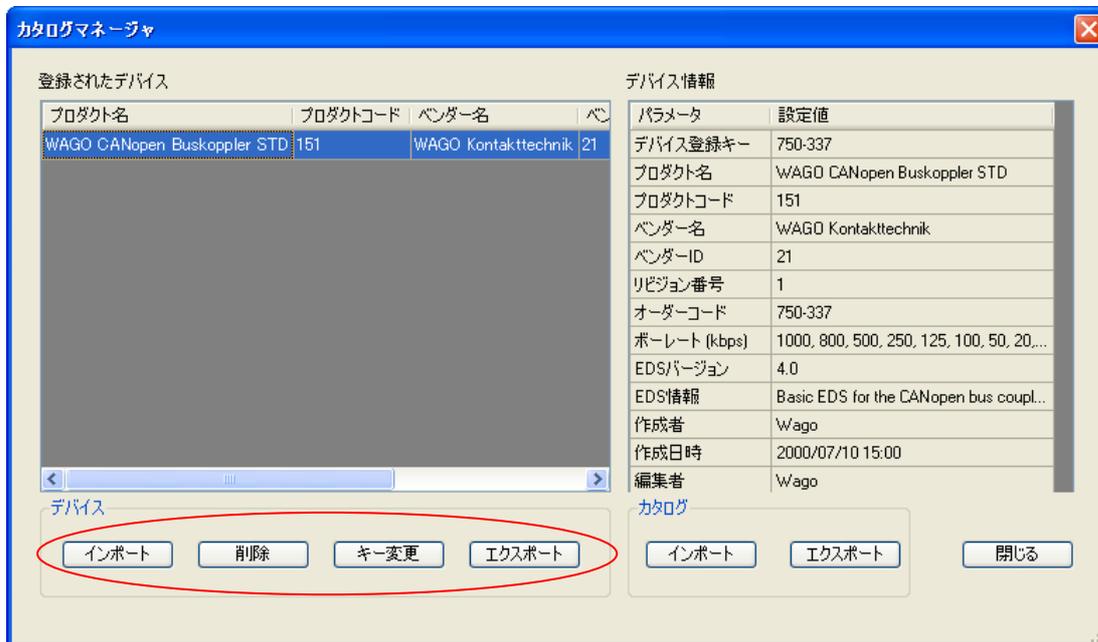
Index 0x6423:Analog Input Global Interrupt Enable

Sub Index0: = [ 1 ] デフォルトは 0 です。

エディタ設定の各詳細

## 5.1 カタログマネージャ

### 5.1.1 デバイス操作



- ・インポート

EDS (Electronic Data Sheet) ファイルのインポートを行います。

GP-Pro EX でカタログ管理されており、そのカタログ内に EDS ファイルの内容を取り込みます。

- ・削除

GP-Pro EX のカタログ内から、指定デバイスを削除します。

- ・キー変更

カタログ内に登録されているデバイスの登録キー名を変更可能です。

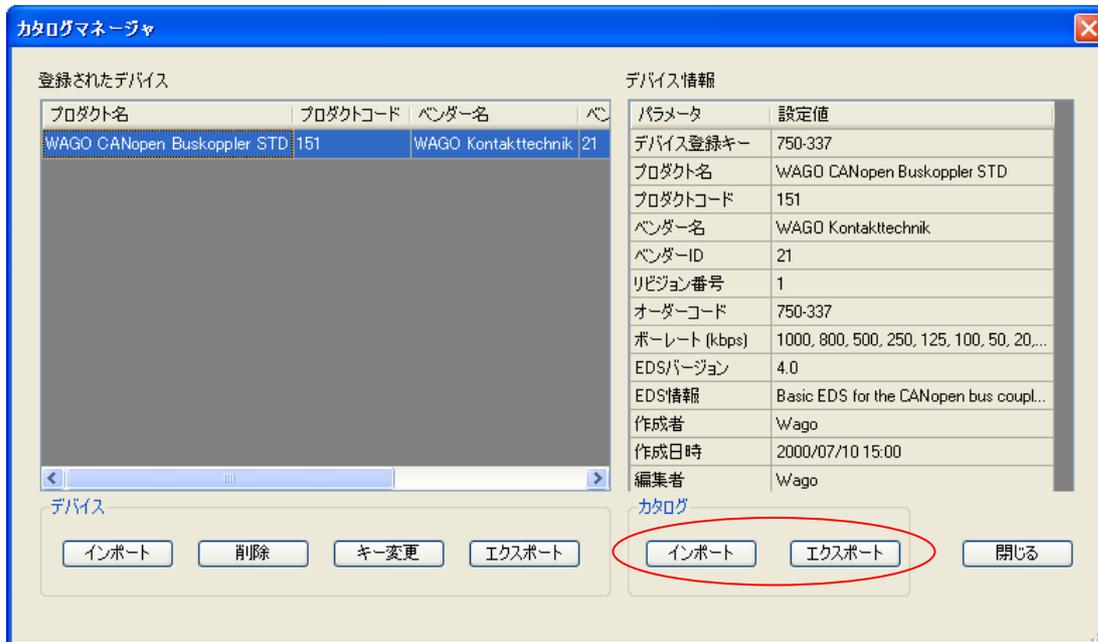
EDS ファイルのインポート時は、ファイル名部分 (拡張子を除く) がデバイス登録キー名になっています。

最大 256 文字

- ・エクスポート

カタログ内に登録されているデバイスの内容を、EDS ファイルとして出力します。

## 5.1.2 カタログ操作

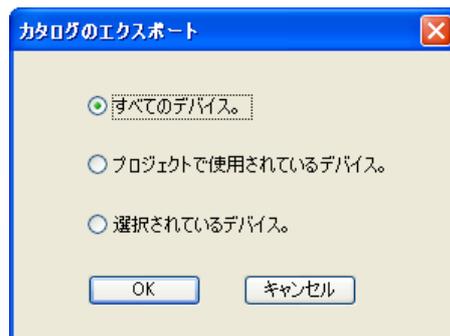


### ・エクスポート

最初にエクスポートから説明します。

登録されているデバイスを一括して1つのファイル(カタログファイル .cat)に出力することができます。

これによって、別のPCで同じ環境を作るのが容易になります。



### ・インポート

カタログファイルをインポートします。

## 5.2 スレーブ設定

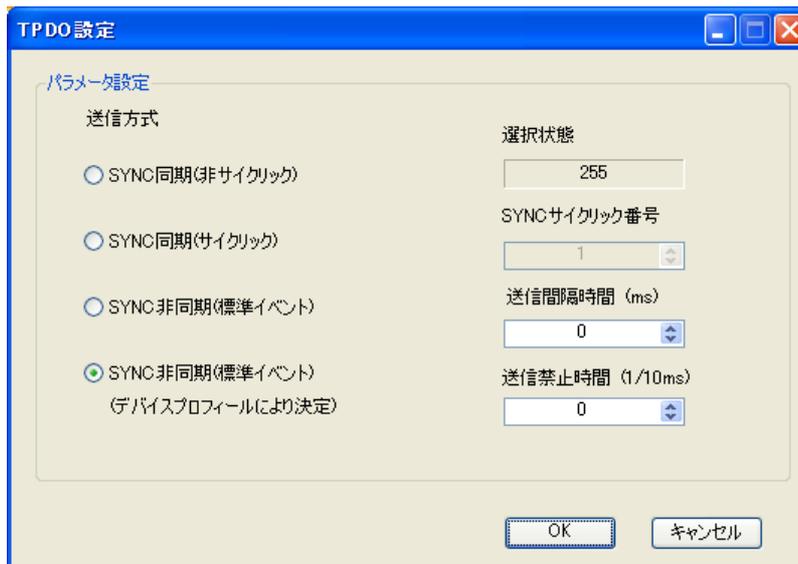
### 5.2.1 通信パラメータ (PDO の設定)

- 1つの PDO に 8 バイト (64 ビット) まで割り付け可能です。  
PDO 単位で送信方式を設定可能です。

— [ネットワーク設定]画面の [スレーブ設定] をクリックします。 [スレーブ設定]画面の [PDO 構成] 内で [TPDO0] を選択し、 [設定] をクリックします。



[TPDO 設定]画面が表示されます。



- SYNC 非同期

SYNC シグナルに関係なく、イベントの発生時に直ちに PDO が送信されます。

254 の場合は、メーカーによって規定されます。

255 の場合は、デバイスプロファイルで規定されています。

- SYNC 同期

ネットワーク上に流される SYNC シグナルに同期して、PDO が送信されます。

1~240 (サイクリック) の場合は、SYNC サイクリック番号の設定が 1 であれば毎 SYNC オブジェクトごとに PDO が送信されます。

また、3 に設定した場合、SYNC シグナルが 3 回ネットワーク上に流されるたびに、PDO が送信されます。

- 送信間隔時間、送信禁止時間

SYNC 非同期（イベントドリブン、タイムドリブン）の場合に設定可能です。

送信間隔時間は、イベントドリブン（データ変化による送信）に加えて、定期的にも送信させる設定です。

送信禁止時間は、常時データ変化により通信の負荷が高くなるのを抑制する設定です。

- 照合設定

マスターが通信開始時に、デバイス情報（インポートした EDS ファイルの内容）と実際のスレーブとの照合チェックを行います。

照合チェックする内容は、以下の項目になります。

デバイスタイプ

ベンダーID

プロダクトコード

リビジョン番号

（注意）750-337 を接続する場合は、リビジョン番号のチェックを外してください。



WAGO 750-337 の場合、デバイスタイプのチェックは無効になっています。

各チェックの有効/無効は、インポートしたときの EDS ファイルの中で定義されています。

- ・パラメータの復元

通信ケーブルの断線→復旧時などの場合に、マスターがスレーブに対してパラメータを復元(書き込み) するかどうかを設定します。

パラメータの復元を「なし」に設定すると、出力中の信号を保持した状態で動作させることが可能になります。



パラメータの復元は、以下の3つの中から選択します。

- なし (リストアしない)
- すべて (すべてのパラメータをリストアする) 初期値
- 拡張 4 : restore manufacturer defined default parameters

WAGO 750-337 の場合、「通信のみ」および「アプリケーションのみ」はサポートされてお  
りません。

**\*注意**

- 出力保持の設定(Object 0x6206, Error Mode Output 8-Bit)をしていても通信エラーから  
の復旧時は、一旦出力が OFF になります。

## 5.2.2 ノード監視

### ・ハートビート

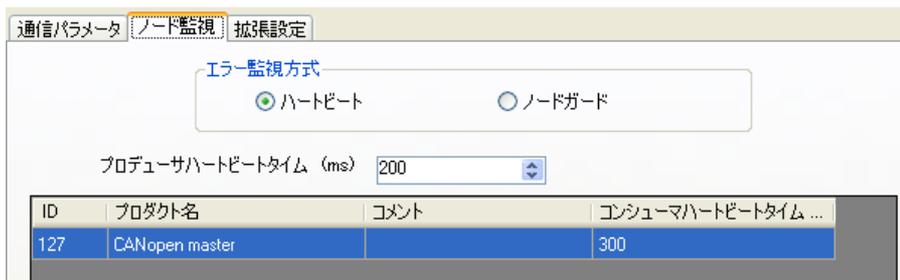
それぞれのノード（マスター、各スレーブ）がハートビートメッセージを送信します。

ハートビートメッセージを監視（受信）することによって、ノードが活着しているかどうかをチェックします。

プロデューサは送信側、コンシューマは受信側になります。

現在はノードガードではなく、ハートビートの使用が推奨されています。

[ネットワーク設定]画面の[スレーブ設定]をクリックし、[ノード監視]タブで設定することができます。



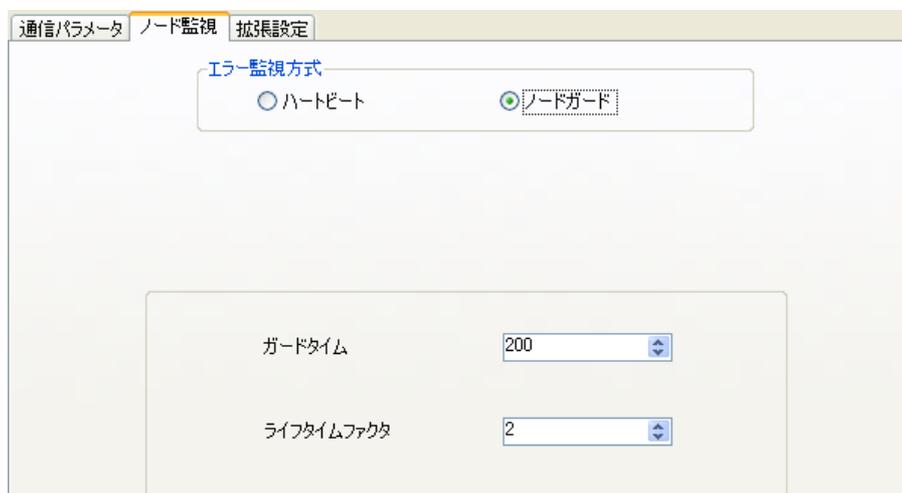
(備考)

通常、マスター設定の中にあるネットワーク設定のハートビートにて[全スレーブに適用]という形で一括設定します。



- ・ ノードガード

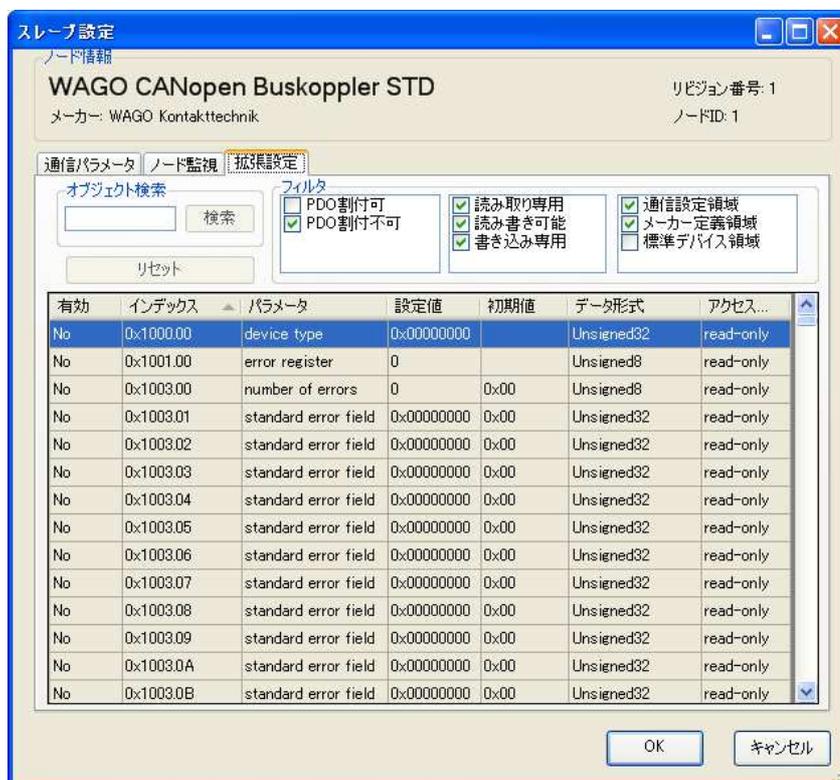
マスターがポーリング（ガーディング）でスレーブを監視します。  
ガードタイム×ライフタイムファクタの時間で監視します。



### 5.2.3 拡張設定

そのスレーブのオブジェクト一覧になります。

スレーブの機種によって、オブジェクトの内容は異なります。



## 5.3 マスター設定

### 5.3.1 ネットワーク設定



- ボーレート

マスター側のボーレート設定を行います。

50kbps～1000kbps（初期値 250kbps）

[MEMO]

- LT4000シリーズをご使用の場合、通信ボーレート 500kbpsおよび1000kbps を設定することができません。

- SYNC 送信周期

SYNC メッセージの送信周期を設定します。

0（無効）、3～32767ms（初期値 50ms）

[MEMO]

- LT4000シリーズをご使用の場合、SYNC送信の有効または無効を設定します。

SYNC 送信の有効に設定した場合、ロジックのスキャンに同期して SYNC メッセージを送信します。

- ハートビートタイム  
スレーブが活着ているかどうかのチェック（監視）は、ハートビートまたはノードガードで行います。  
ここでは、その内のハートビートのタイムを設定します。  
50～21844ms（初期値 200ms）
- NMT 送信禁止時間  
マスターが NMT メッセージを連続して送信するのを抑制する設定です。  
NMT はネットワークマネジメントの略です。  
0～3276.7ms（初期値 5ms）
- 必須スレーブのエラー発生時の動作  
以下の 3 通りの中から選択します。
  - 全スレーブを停止
  - 全スレーブをリセット
  - 各スレーブ設定を優先（初期値）
 WAGO 750-337 の場合、DS302 をサポートしておりませんので、初期値のままご使用ください。

[各スレーブ設定を優先]は、ブロードキャストによるリセットの送信ではなく、各スレーブ個別でリセットを送信します。

### 5.3.2 ノード監視一覧

このダイアログでは、ノード監視（ハートビート/ノードガード）の一覧が確認できます。

ネットワーク設定 [ノード監視一覧] 拡張設定					
プロデューサハートビートタイム (ms) 200					
ID	プロダクト名	コメント	コンシューマハー...	ガードタイム	ライフタイムファクタ
1	WAGO CANopen Buskop...		300	.....	.....

### 5.3.3 拡張設定

マスター側のオブジェクト一覧になります。

有効	インデックス	パラメータ	設定値	初期値	データ形式	アクセス...
No	0x1000.00	Device Type	0x00000195	0x00000195	Unsigned32	read-only
No	0x1001.00	Error Register	0		Unsigned8	read-only
No	0x1003.00	number of elements	0	0	Unsigned8	read-write
No	0x1003.01	standard error field	0x00000000		Unsigned32	read-only
No	0x1003.02	standard error field	0x00000000		Unsigned32	read-only
Yes	0x1005.00	COB-ID SYNC me...	0x40000080	0x80000080	Unsigned32	read-write
Yes	0x1006.00	Communication Cy...	50000	0	Unsigned32	read-write

## 6 PDO 通信、SDO 通信

### 6.1 PDO (Process Data Object) 通信

デジタル入力や出力など、常時通信させるデータで使用します。

PDO の設定 (割り付け) によって通信します。

### 6.2 SDO (Service Data Object) 通信

あまり頻繁に行わない設定値の変更など、常時通信させる必要がないデータで使用します。

ロジックの SDO 命令 (SDOR、SDOW) によって通信します。

## 7 I/O ドライバ命令

### 7.1 SDOR、SDOW

スレーブのオブジェクトに対して、読み出し、書き込みを行います。

#### SDOR (SDO Read)

S1 : オブジェクトのインデックス番号

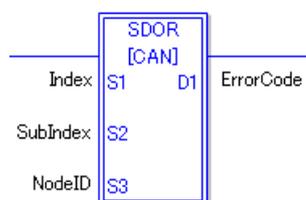
S2 : オブジェクトのサブインデックス番号

S3 : ノード ID

S4 : オブジェクトのアクセス長 (バイト数)

S5 : 読み出したデータの格納先 (#L\_IOMasterDrv[]のオフセット番号)

D1 : エラーコード



[CAN]SDOR

S1  
Index

S2  
SubIndex

S3  
NodeID

S4  
Length

S5  
Offset

D1  
ErrorCode

OK(O) キャンセル

## SDOW (SDO Write)

S1 : オブジェクトのインデックス番号

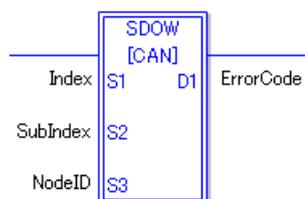
S2 : オブジェクトのサブインデックス番号

S3 : ノード ID

S4 : オブジェクトのアクセス長 (バイト数)

S5 : 書き込むデータの格納先 (#L\_IOMasterDrv[]のオフセット番号)

D1 : エラーコード



The screenshot shows a dialog box titled "[CAN]SDOW". The dialog box has a blue title bar with a close button (X) on the right. The main area is light beige and contains several dropdown menus. On the left side, there are five rows of labels and dropdown menus: "S1 Index", "S2 SubIndex", "S3 NodeID", "S4 Length", and "S5 Offset". On the right side, there is a label "D1" above a dropdown menu labeled "ErrorCode". At the bottom right of the dialog box, there are two buttons: "OK(O)" and "キャンセル".

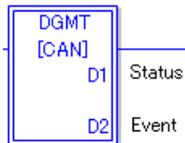
## 7.2 DGMT、DGSL

マスター、スレーブの状態を読み出します。

DGMT (Diagnostic Master)

D1 : ステータス情報

D2 : イベント情報



DGSL (Diagnostic Slave)

S1 : ノード ID

D1 : スレーブ診断情報



## 8 I/O ファームウェアの転送

工場出荷時の AGP-3\*\*\*\*-CA1M、LT 用 CANopen ユニットの本体には、CANopen ボードのファームウェアがまだ入っていないので、初回の画面データ転送時にファームウェアが転送および書き込みが行われます。

この I/O ファームウェアは、プロジェクトの転送が終了後、一旦本体が再起動してから書き込みが行われます。

## 9 AGP-3\*\*\*\*-CA1M/LT 本体

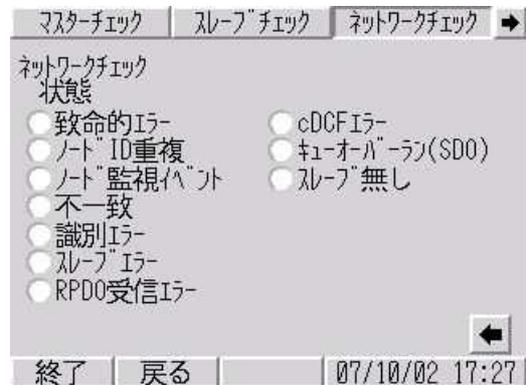
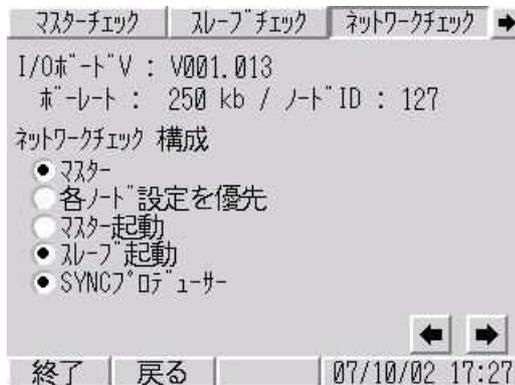
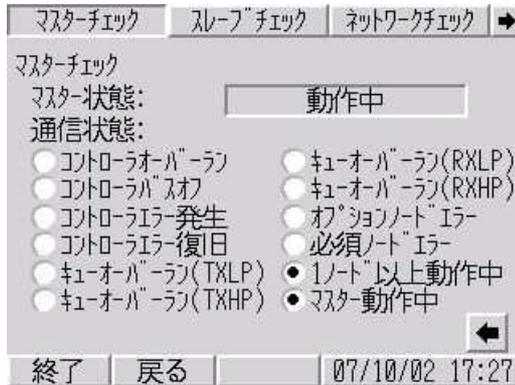
### 9.1 オフライン



#### マスターチェック、ネットワークチェック

このチェックは、I/O ドライバ命令の DGMT 命令と同内容になります。

マスターチェックはステータス情報、ネットワークチェックはイベント情報になります。



## スレーブチェック

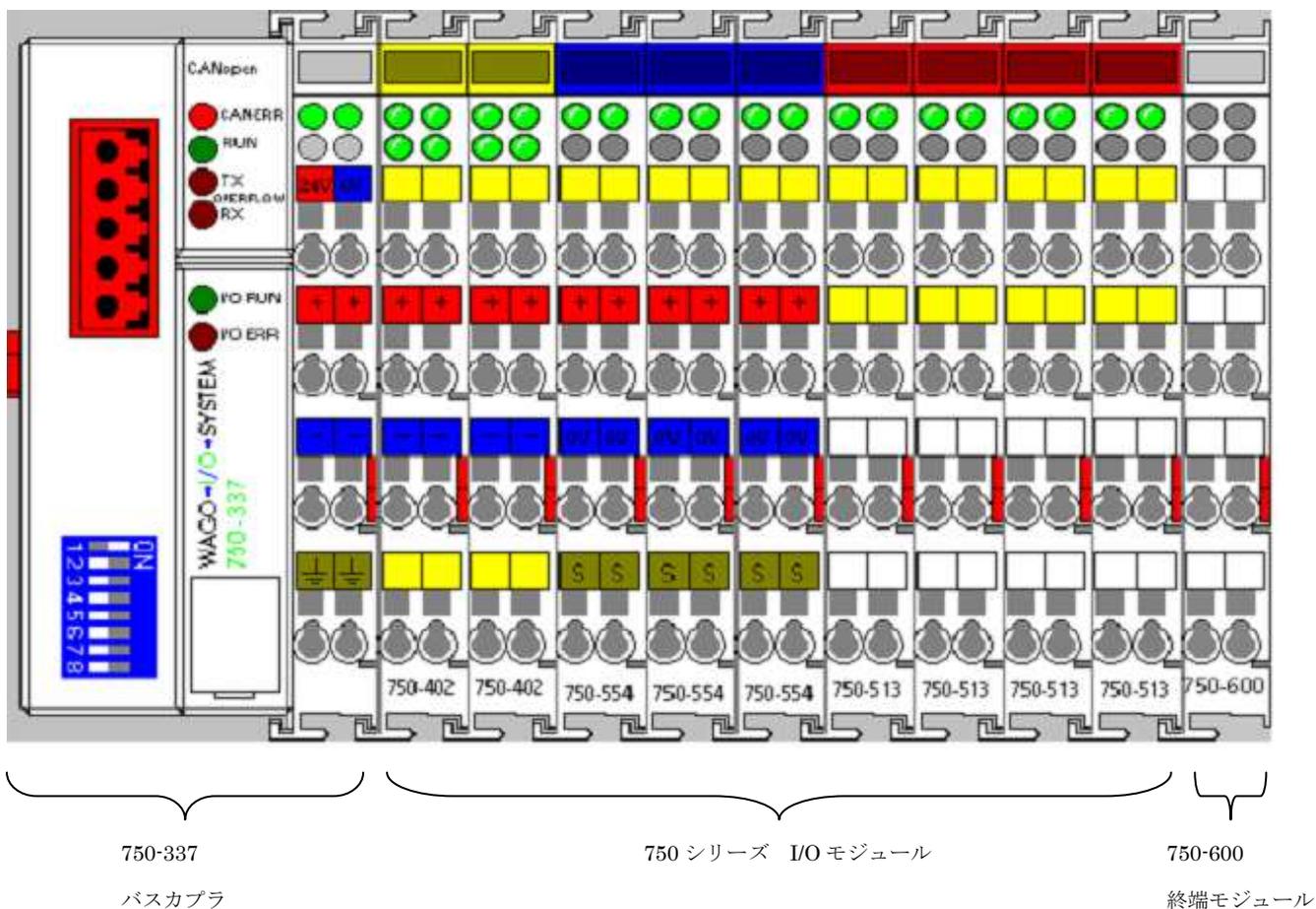
このチェックは、I/O ドライバ命令の DGSL 命令と同内容になります。

スレーブの状態を選択し、各ノードを一覧で確認します。



## 10 WAGO750-337 のインストール

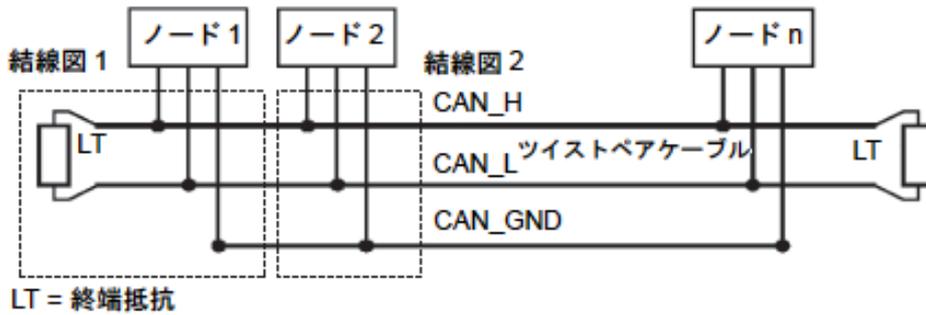
### 10.1 ハードウェア構成



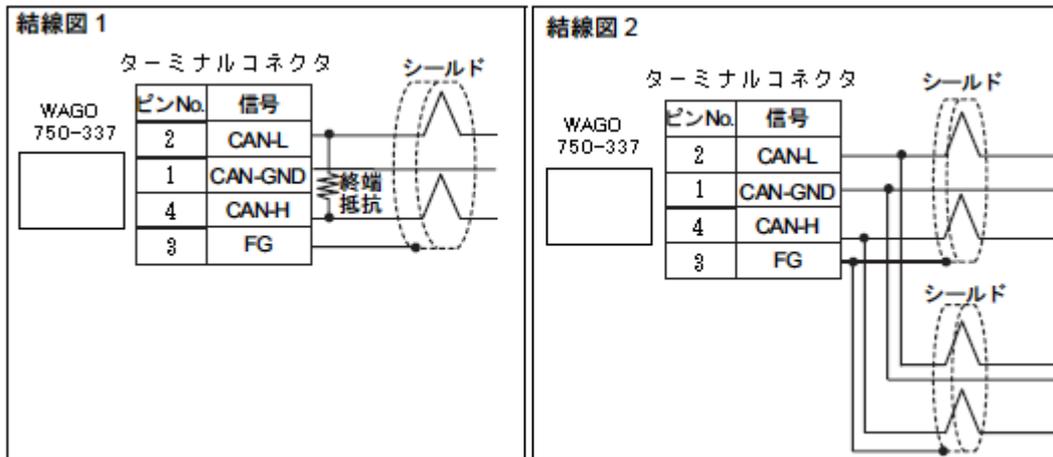
バスカプラ 750-337、750 シリーズ I/O モジュール (最大 63)、終端モジュール 750-600 で構成します。DI,DO,AI,AO は混在可能です。必要なモジュールを選択してください。電源は DC24V が必要です。詳しくはハードウェア取扱マニュアルをご覧ください。

[http://www.wago.com/wago\\_root/pdf/hardware\\_jp.pdf](http://www.wago.com/wago_root/pdf/hardware_jp.pdf)

結線図



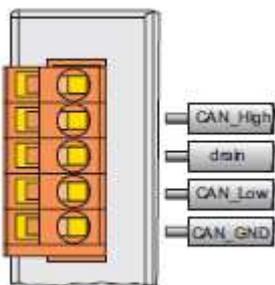
WAGO 750-337 側



(注意)

ケーブル端における反射を最小限に抑えるため、バスの両端に終端抵抗を設置してください。ツイストペアケーブル (CAN\_H と CAN\_L) の両端を各終端抵抗に接続してください。抵抗値 120Ω (5% 以下、1/4W 以下) の終端抵抗をお使いください。

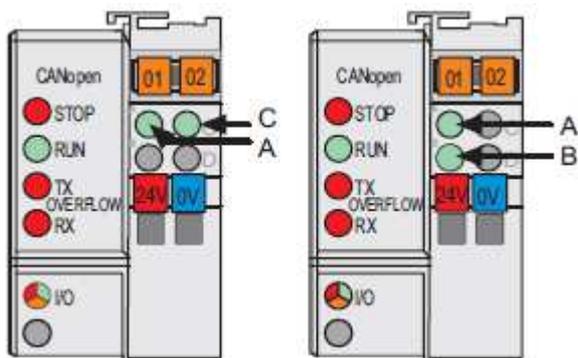
10.2 コネクタ接続仕様



ピン番号	信号名	説明
1	CAN_V+	不使用
2	CAN_H	CAN H 信号
3	Drain (Shield)	シールド
4	CAN_L	CAN L 信号
5	GND	グラウンド

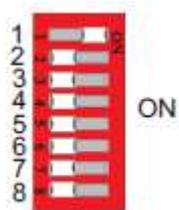
### 10.3 表示部

バスカプラやノードの動作状態は LED で表示されます。



LED	色	意味
STOP	赤	バスカプラ及びノードは STOP ステート
RUN	緑	バスカプラ及びノードは OPERATIONAL ステート
Tx- Overflow	赤	CAN 送信バッファがフル
Rx- Overflow	赤	CAN 受信バッファがフル
IO	赤/緑 /橙	ノードの動作やエラー信号を表示
A	緑	システム電源表示
B 又は C	緑	フィールド電源表示 (製造時期により異なる)

### 10.4 ハードウェアアドレス (モジュール ID)



DIP スイッチはバスカプラのボーレートやモジュール ID の設定に使われます。

モジュール ID は COB ID を計算するのに必要です。

個々の DIP スイッチの番号はビットの配置に対応しています。モジュール ID1 は DIP1=ON に、モジュール ID8 は DIP4=ON に相当します。

ワゴ I/O システムのノードは 1~127 のモジュール ID を設定できます。

## 10.5 ボーレートの設定

このバスカプラでは DIP スイッチにより 9 種類のボーレートが設定できます。

モジュール ID=0 (全ての DIP スイッチを OFF) をセットし電源を ON するとバスカプラはコンフィグレーションモードになります。ここで現在設定済みのボーレートが表示されます。ボーレートは上部 4 個の LED (STOP、RUN、Tx-、Rx-Overflow) で表示されます。ここで LED と各スイッチの対応は、STOP=SW1、RUN=SW2、Tx-Overflow=SW3、Rx-Overflow=SW4 となります。

現在のボーレートは対応する LED の遅い点滅で分かります。新しいボーレートは対応するスイッチを ON にすることで設定されます。

設定したコンフィグレーションは DIP8 を ON にしてセーブします。セーブした後新しいボーレートは対応 LED が一定に点灯することで確認できます。1 M ボーのボーレートのときのみ 4 個の LED 全てが点滅をします。

このモードでは CAN 上でのデータ交換は行われません。

DIP SW 番号	機能	1M bit	800 kB	500 kB	250 kB	125 kB	100 kB	50 kB	20 kB	10 kB	LED 表示
1(LSB)	ボーレート	0	1	0	1	0	1	0	1	0	STOP
2	ボーレート	0	0	1	1	0	0	1	1	0	RUN
3	ボーレート	0	0	0	0	1	1	1	1	0	Tx-Overflow
4(MSB)	ボーレート	0	0	0	0	0	0	0	0	1	Rx-Overflow
5											
6											
7											
8	認可	オフ→オンでコンフィグレーション設定を認可									

ボーレート設定または確認が終了したとき電源を OFF してください。電源 OFF の間に DIP スイッチによってモジュール ID をセットします。次に電源を ON した時、DIP スイッチで設定した値により ID が決定されます。

WAGO 750-337 について、その他の詳細情報は HP をご覧ください。

[http://www.wago.com/wagoweb/documentation/index\\_e.htm](http://www.wago.com/wagoweb/documentation/index_e.htm)