

输入（主局→CC-Link远程装置）

远程输入RX

| 信号名称 | I/O端口编号 | | | 备注 |
|--------------|--------------|--------------|--------------|------|
| | 2局占有 192位 | 3局占有 320位 | 4局占有 448位 | |
| 步骤停止 | 512 | 512 | 512 | |
| 连续开始 | 513 | 513 | 513 | |
| 瞬时停止 | 514 | 514 | 514 | |
| 运行准备开始 | 515 | 515 | 515 | |
| 中断 | 516 | 516 | 516 | |
| 程序开始 | 517 | 517 | 517 | |
| （备用） | 518 | 518 | 518 | 不能使用 |
| （备用） | 519 | 519 | 519 | 不能使用 |
| 程序编号选择第0比特 | 520 | 520 | 520 | |
| 程序编号选择第1比特 | 521 | 521 | 521 | |
| 程序编号选择第2比特 | 522 | 522 | 522 | |
| 程序编号选择第3比特 | 523 | 523 | 523 | |
| 程序编号选择第4比特 | 524 | 524 | 524 | |
| 程序编号选择第5比特 | 525 | 525 | 525 | |
| 程序编号选择第6比特 | 526 | 526 | 526 | |
| 程序编号选择奇偶校验比特 | 527 | 527 | 527 | |
| 电机电源接通 | 528 | 528 | 528 | |
| CAL执行 | 529 | 529 | 529 | |
| （备用） | 530 | 530 | 530 | 不能使用 |
| SP100 | 531 | 531 | 531 | |
| 外部模式切换 | 532 | 532 | 532 | |
| 程序复位 | 533 | 533 | 533 | |
| 清空机器人异常 | 534 | 534 | 534 | |
| （备用） | 535 | 535 | 535 | 不能使用 |
| 通用输入 | 536 | 536 | 536 | |
| | ： | ： | ： | |
| | ： | 767 | 767 | |
| （系统领域） | 687 | 4096 | 4096 | |
| | ： | ： | ： | |
| | 688 | 4143 | 4271 | |
| （系统领域） | 703 | 4144 | 4272 | 不能使用 |
| | ： | ： | ： | |
| | 703 | 4159 | 4287 | |

远程寄存器输入RW_r

| 信号名称 | I/O端口编号 | | |
|------|--------------|--------------|--------------|
| | 2局占有 32个字 | 3局占有 48个字 | 4局占有 64个字 |
| 通用输入 | 4736~4751 | 4736~4751 | 4736~4751 |
| | 4752~4767 | 4752~4767 | 4752~4767 |
| | 4768~4783 | 4768~4783 | 4768~4783 |
| | ： | ： | ： |
| | ： | ： | ： |
| | 5200~5215 | 5456~5471 | 5712~5727 |
| | 5216~5231 | 5472~5487 | 5728~5743 |
| | 5232~5247 | 5488~5503 | 5744~5759 |

输出 (CC-Link远程装置→主局)

远程输出RY

| 信号名称 | I/O端口编号 | | | 备注 |
|-----------------|--------------|--------------|--------------|--------------------------------------------|
| | 2局占有 192位 | 3局占有 320位 | 4局占有 448位 | |
| (-) | 768 | 768 | 768 | 不能使用 |
| 机器人运行中 | 769 | 769 | 769 | |
| 机器人异常 | 770 | 770 | 770 | |
| 自动模式 | 771 | 771 | 771 | |
| 外部模式 | 772 | 772 | 772 | |
| 程序开始复位 | 773 | 773 | 773 | |
| (未使用) | 774 | 774 | 774 | 不能使用 |
| (未使用) | 775 | 775 | 775 | 不能使用 |
| 机器人电源已接通 | 776 | 776 | 776 | |
| 伺服ON状态 | 777 | 777 | 777 | |
| CAL完成 | 778 | 778 | 778 | |
| 教导中 | 779 | 779 | 779 | |
| 单循环结束 | 780 | 780 | 780 | |
| 电池耗尽警告 | 781 | 781 | 781 | |
| 机器人警告 | 782 | 782 | 782 | |
| 连续许可 | 783 | 783 | 783 | |
| ERROR 1的位的0比特 | 784 | 784 | 784 | |
| ERROR 1的位的1比特 | 785 | 785 | 785 | |
| ERROR 1的位的2比特 | 786 | 786 | 786 | |
| ERROR 1的位的3比特 | 787 | 787 | 787 | |
| ERROR 10的位的0比特 | 788 | 788 | 788 | |
| ERROR 10的位的1比特 | 789 | 789 | 789 | |
| ERROR 10的位的2比特 | 790 | 790 | 790 | |
| ERROR 10的位的3比特 | 791 | 791 | 791 | |
| ERROR 100的位的0比特 | 792 | 792 | 792 | |
| ERROR 100的位的1比特 | 793 | 793 | 793 | |
| ERROR 100的位的2比特 | 794 | 794 | 794 | |
| ERROR 100的位的3比特 | 795 | 795 | 795 | |
| SS模式输出 | 796 | 796 | 796 | |
| (未使用) | 797 | 797 | 797 | 不能使用 |
| (未使用) | 798 | 798 | 798 | 不能使用 |
| (未使用) | 799 | 799 | 799 | 不能使用 |
| 通用输出 | 800 | 800 | 800 | |
| | : | : 1023 | : 1023 | |
| | | 7872 | 7872 | |
| | 943 | : 7919 | : 8047 | |
| (系统领域) | 944 | 7920 | 8048 | |
| | : | : | : | 不能使用 |
| | 953 | 7929 | 8057 | |
| 错误状态标志 | 954 | 7930 | 8058 | 与机器人异常 (I/O端口编号770) 或机器人警告 (I/O端口编号782) 同步 |
| 远程局Ready | 955 | 7931 | 8059 | 与机器人电源已接通 (I/O端口编号776) 同步 |
| (系统领域) | 956 | 7932 | 8060 | |
| | : | : | : | 不能使用 |
| | 959 | 7935 | 8063 | |

远程寄存器输出RWw

| 信号名称 | I/O端口编号 | | |
|------|--------------|--------------|--------------|
| | 2局占有 32个字 | 3局占有 48个字 | 4局占有 64个字 |
| 通用输出 | 8512~8527 | 8512~8527 | 8512~8527 |
| | 8528~8543 | 8528~8543 | 8528~8543 |
| | 8544~8559 | 8544~8559 | 8544~8559 |
| | : | : | : |
| | : | : | : |
| | 8976~8991 | 9232~9247 | 9488~9503 |
| | 8992~9007 | 9248~9263 | 9504~9519 |
| | 9008~9023 | 9264~9279 | 9520~9535 |