

三菱電機株式会社 サーボアンプ
MR-J4-A

サンプル画面説明書

三菱電機株式会社

サンプルのご利用について

サンプル用の画面データ、取扱説明書などのファイルは、以下の各項に同意の上でご利用いただくものとします。

- (1) 当社製品をご使用中またはご使用検討中のお客様がご利用の対象となります。
- (2) 当社が提供するファイルの知的財産権は、当社に帰属するものとします。
- (3) 当社が提供するファイルは、改竄、転載、譲渡、販売を禁止します。
但し、内容の一部または全てをお客様作成の機器やシステム内の当社製品上でご利用いただく場合はその限りではありません。また、当社製品をご利用いただいたお客様作成の仕様書、設計書、組み込み製品の取扱説明書などへの転載、複製、引用、レイアウトの変更についてもその限りではありません。
- (4) 当社が提供するファイルやそのファイルから抽出されるデータを利用することによって生じた如何なる損害も当社は補償をいたしません。お客様の責任においてご利用ください。
- (5) 当社が提供するファイルに利用条件などが添付されている場合は、その条件にも従ってください。
- (6) 予告なしに当社が提供するファイルの削除や内容の変更を行うことがあります。
- (7) 当社が提供するファイルのご使用に際しては、対応するマニュアルおよびマニュアルで紹介している関連マニュアルをよくお読みいただくと共に、安全に対して十分に注意を払って正しい取扱いをしてください。

目次

目次	3
改訂履歴	4
1 概要	5
2 システム構成	5
3 GOT について	5
3.1 インストールが必要な OS	5
3.2 作画ソフトウェアの接続機器設定	5
4 サーボアンプについて	6
4.1 サーボアンプの通信設定	6
4.2 サーボアンプのパラメータ設定	6
5 画面仕様	7
5.1 表示言語	7
5.2 画面遷移	7
5.3 画面説明	10
5.3.1 メニュー(B-30001)	10
5.3.2 モニタ(B-30011)	11
5.3.3 診断(B-30021)	12
5.3.4 アラーム(B-30031)	13
5.3.5 マニュアル表示-言語 1(B-30033)、言語 2(B-30035)、言語 3(B-30037)	14
5.3.6 グラフ(B-30041)	15
5.3.7 パラメータ設定メニュー(B-30051)	16
5.3.8 基本設定パラメータ(ROM)(B-30053~B-30054)	17
5.3.9 ゲイン・フィルタパラメータ(ROM)(B-30056~B-30058)	18
5.3.10 拡張設定 1 パラメータ(ROM)(B-30060~B-30062)	19
5.3.11 入出力設定パラメータ(ROM)(B-30064~B-30065)	20
5.3.12 拡張設定 2 パラメータ(ROM)(B-30067)	21
5.3.13 拡張設定 3 パラメータ(ROM)(B-30069)	22
5.3.14 基本設定パラメータ(RAM)(B-30071~B-30072)	23
5.3.15 ゲイン・フィルタパラメータ(RAM)(B-30074~B-30076)	24
5.3.16 拡張設定 1 パラメータ(RAM)(B-30078~B-30080)	25
5.3.17 入出力設定パラメータ(RAM)(B-30082~B-30083)	26
5.3.18 拡張設定 2 パラメータ(RAM)(B-30085)	27
5.3.19 拡張設定 3 パラメータ(RAM)(B-30087)	28
5.3.20 テスト運転メニュー(B-30091)	29
5.3.21 JOG 運転(B-30093)	30
5.3.22 位置決め運転(B-30095)	31
5.3.23 出力信号(DO)強制出力(B-30099)	32
5.3.24 アラームリセット(W-30001)	33
5.3.25 言語設定(W-30002)	34
5.3.26 時計設定(W-30003)	35
5.3.27 アラーム発生時状態表示(W-30011)	36
5.4 使用デバイス一覧	37
5.5 コメント一覧	43
5.6 スクリプト一覧	45
6 マニュアル表示について	53
6.1 マニュアル表示用ドキュメントデータの準備	53
6.2 ドキュメントの総ページ数の変更	54
6.3 「マニュアル表示」スイッチの設定	56
7 テンプレート	57

改訂履歴

サンプル画面説明書

改訂日付	管理番号※	改訂内容
2012/10/29	SDM-0036	初版

* 管理番号は、右下に記載しています。

プロジェクトデータ

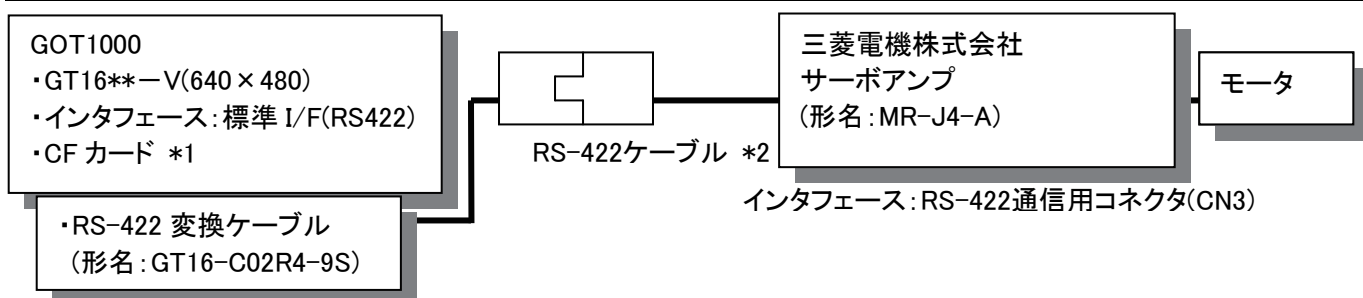
改訂日付	プロジェクトデータ	GT Designer3※	改訂内容
2012/10/29	SDS-0036.GTW	1.61P	初版

* プロジェクトデータ作成時に使用した作画ソフトウェアのバージョンです。記載したバージョンと同等、またはそれ以降のバージョンの作画ソフトウェアを使用してください。

1 概要

GOT1000と三菱電機株式会社 サーボアンプ:MR-J4-Aをシリアル(RS-422)で接続し、サーボアンプへのパラメータ値の変更、現在値モニタ、テスト運転などを行うサンプル画面の説明書です。

2 システム構成



*1:CFカードは、ロギング機能・ドキュメント表示で使用しています。

*2:ケーブルの詳細については、「GOT1000シリーズ接続マニュアル(三菱電機機器接続編)」を参照してください。

3 GOT について

3.1 インストールが必要な OS

OS の種類	OS の名称	
基本機能	基本 OS	
	基本 OS システム画面情報	
	基本 OS システム画面データ	
	標準フォント	日本語(欧州対応)
	TrueType 数字フォント	7 セグ
通信ドライバ	MELSERVO-J4,J3,J2S/M	
拡張機能	ストローク基本フォント	ストロークフォントサポート機能
		ストローク基本フォント(日本)
オプション機能	標準フォント(中国:簡体)	
	ストロークフォント	ストロークフォント(中国:簡体)
	ロギング	
	オブジェクトスクリプト	
	ドキュメント表示	

3.2 作画ソフトウェアの接続機器設定

項 目	設定値	備 考
ボーレート(BPS)	115200 bps	
データ長	8 bit	固定
ストップビット	1 bit	固定
パリティ	偶数	固定
リトライ回数(回)	3	
通信タイムアウト時間(秒)	3	
自局アドレス	0	システム構成にあるサーボアンプの局番を指定
送信ディレイ時間(ms)	5	
局番有無	有	

4 サーボアンプについて

4.1 サーボアンプの通信設定

項 目	設定値	備 考
局番設定	0	サーボアンプの局番を設定
RS-422 通信機能選択	0040	ボーレート 115200 通信応答ディレイ無効

4.2 サーボアンプのパラメータ設定

弊社で動作確認した際の設定値は下記となります。

項 目	設定値	備 考
パラメータ書込み禁止	00AA	全パラメータの読み込み、書込みが可能
入力信号自動オン選択 1	0C00	LSP、LSN を自動オン
機能選択 D-5	0001	アラームコードの出力を有効
その他	初期値	

5 画面仕様

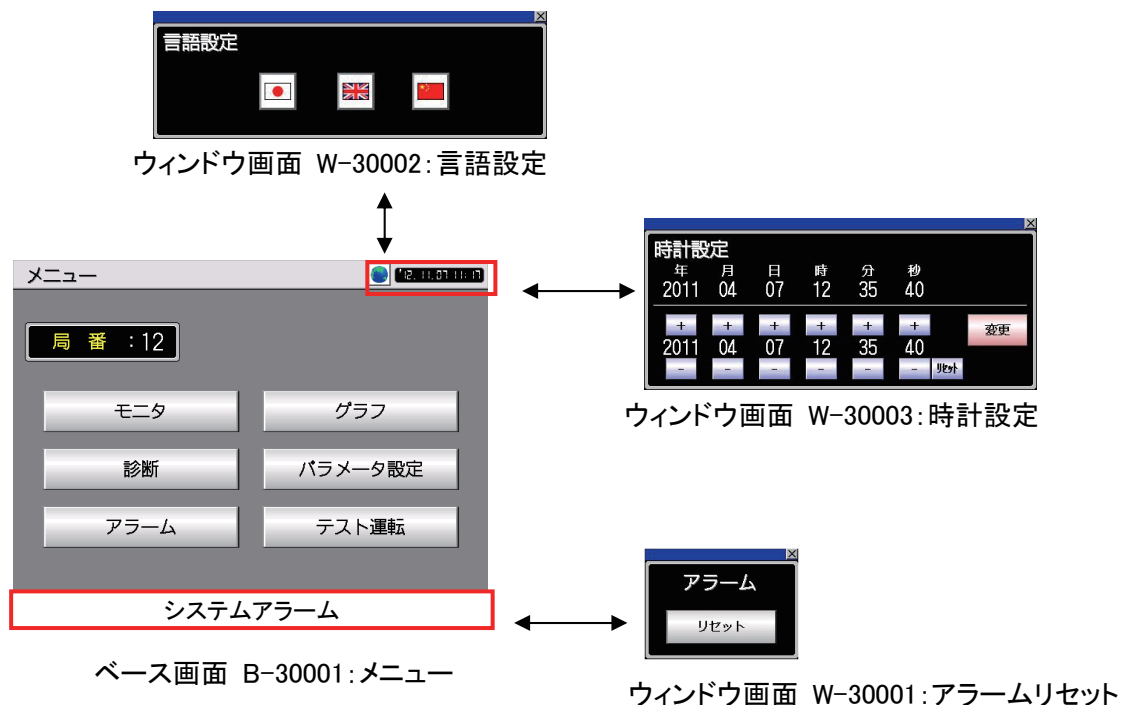
5.1 表示言語

画面上に表示する文字列は、日本語・英語・中国語(簡体)の3言語で切り換え表示できます。各言語の文字列は、コメントグループ No.255 の列 No.1～3 に下記のように登録しています。言語切り換えデバイスに列 No.を格納すると列 No.に対応した言語を表示します。

列 No.	言語
1	日本語
2	英語
3	中国語(簡体)

5.2 画面遷移

5.2.1 画面遷移(共通)



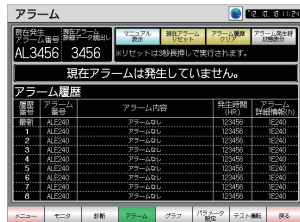
5.2.2 画面遷移(個別)



ベース画面 B-30011:モニタ



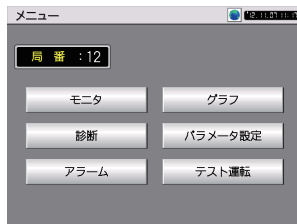
ベース画面 B-30021:診断



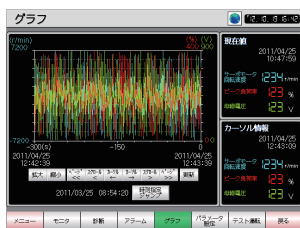
ベース画面 B-30031:アラーム



W-30011:アラーム発生時状態表示



ベース画面 B-30001:メニュー



ベース画面 B-30041:グラフ



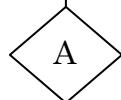
ベース画面
B-30033: マニュアル表示-言語 1



ベース画面
B-30035: マニュアル表示-言語 2



ベース画面
B-30037: マニュアル表示-言語 3





ベース画面

B-30051: パラメータ設定メニュー

ベース画面

B-30053: 基本設定パラメータ(ROM) 1/2

B-30056: ゲイン・フィルタパラメータ(ROM) 1/3

B-30060: 拡張設定 1 パラメータ(ROM) 1/3

B-30064: 入出力設定パラメータ(ROM) 1/2

B-30067: 拡張設定 2 パラメータ(ROM)

B-30069: 拡張設定 3 パラメータ(ROM)

基本設定/パラメータ(RAM) 1/2				
No.	種類	名称	初期値	単位
PA02	ハードモード		1	
PA03	ハードモード		1234	
PA04	ハードモード		1234	
PA05	ハードモード		1234	
PA06	ハードモード		1234	
PA07	ハードモード		1234	
PA08	ハードモード		1234	
PA09	ハードモード		1234	
PA10	ハードモード		1234	
PA11	ハードモード		1234	
PA12	ハードモード		1234	
PA13	ハードモード		1234	
PA14	ハードモード		1234	
PA15	ハードモード		1234	
PA16	ハードモード		1234	
PA17	ハードモード		1234	
PA18	ハードモード		1234	
PA19	ハードモード		1234	
PA20	ハードモード		1234	
PA21	ハードモード		1234	
PA22	ハードモード		1234	
PA23	ハードモード		1234	
PA24	ハードモード		1234	
PA25	ハードモード		1234	
PA26	ハードモード		1234	
PA27	ハードモード		1234	
PA28	ハードモード		1234	
PA29	ハードモード		1234	
PA30	ハードモード		1234	
PA31	ハードモード		1234	
PA32	ハードモード		1234	
PA33	ハードモード		1234	
PA34	ハードモード		1234	
PA35	ハードモード		1234	
PA36	ハードモード		1234	
PA37	ハードモード		1234	
PA38	ハードモード		1234	
PA39	ハードモード		1234	
PA40	ハードモード		1234	
PA41	ハードモード		1234	
PA42	ハードモード		1234	
PA43	ハードモード		1234	
PA44	ハードモード		1234	
PA45	ハードモード		1234	
PA46	ハードモード		1234	
PA47	ハードモード		1234	
PA48	ハードモード		1234	
PA49	ハードモード		1234	
PA50	ハードモード		1234	
PA51	ハードモード		1234	
PA52	ハードモード		1234	
PA53	ハードモード		1234	
PA54	ハードモード		1234	
PA55	ハードモード		1234	
PA56	ハードモード		1234	
PA57	ハードモード		1234	
PA58	ハードモード		1234	
PA59	ハードモード		1234	
PA60	ハードモード		1234	
PA61	ハードモード		1234	
PA62	ハードモード		1234	
PA63	ハードモード		1234	
PA64	ハードモード		1234	
PA65	ハードモード		1234	
PA66	ハードモード		1234	
PA67	ハードモード		1234	
PA68	ハードモード		1234	
PA69	ハードモード		1234	
PA70	ハードモード		1234	
PA71	ハードモード		1234	
PA72	ハードモード		1234	
PA73	ハードモード		1234	
PA74	ハードモード		1234	
PA75	ハードモード		1234	
PA76	ハードモード		1234	
PA77	ハードモード		1234	
PA78	ハードモード		1234	
PA79	ハードモード		1234	
PA80	ハードモード		1234	
PA81	ハードモード		1234	
PA82	ハードモード		1234	
PA83	ハードモード		1234	
PA84	ハードモード		1234	
PA85	ハードモード		1234	
PA86	ハードモード		1234	
PA87	ハードモード		1234	
PA88	ハードモード		1234	
PA89	ハードモード		1234	
PA90	ハードモード		1234	
PA91	ハードモード		1234	
PA92	ハードモード		1234	
PA93	ハードモード		1234	
PA94	ハードモード		1234	
PA95	ハードモード		1234	
PA96	ハードモード		1234	
PA97	ハードモード		1234	
PA98	ハードモード		1234	
PA99	ハードモード		1234	
PA100	ハードモード		1234	
PA101	ハードモード		1234	
PA102	ハードモード		1234	
PA103	ハードモード		1234	
PA104	ハードモード		1234	
PA105	ハードモード		1234	
PA106	ハードモード		1234	
PA107	ハードモード		1234	
PA108	ハードモード		1234	
PA109	ハードモード		1234	
PA110	ハードモード		1234	
PA111	ハードモード		1234	
PA112	ハードモード		1234	
PA113	ハードモード		1234	
PA114	ハードモード		1234	
PA115	ハードモード		1234	
PA116	ハードモード		1234	
PA117	ハードモード		1234	
PA118	ハードモード		1234	
PA119	ハードモード		1234	
PA120	ハードモード		1234	
PA121	ハードモード		1234	
PA122	ハードモード		1234	
PA123	ハードモード		1234	
PA124	ハードモード		1234	
PA125	ハードモード		1234	
PA126	ハードモード		1234	
PA127	ハードモード		1234	
PA128	ハードモード		1234	
PA129	ハードモード		1234	
PA130	ハードモード		1234	
PA131	ハードモード		1234	
PA132	ハードモード		1234	
PA133	ハードモード		1234	
PA134	ハードモード		1234	
PA135	ハードモード		1234	
PA136	ハードモード		1234	
PA137	ハードモード		1234	
PA138	ハードモード		1234	
PA139	ハードモード		1234	
PA140	ハードモード		1234	
PA141	ハードモード		1234	
PA142	ハードモード		1234	
PA143	ハードモード		1234	
PA144	ハードモード		1234	
PA145	ハードモード		1234	
PA146	ハードモード		1234	
PA147	ハードモード		1234	
PA148	ハードモード		1234	
PA149	ハードモード		1234	
PA150	ハードモード		1234	
PA151	ハードモード		1234	
PA152	ハードモード		1234	
PA153	ハードモード		1234	
PA154	ハードモード		1234	
PA155	ハードモード		1234	
PA156	ハードモード		1234	
PA157	ハードモード		1234	
PA158	ハードモード		1234	
PA159	ハードモード		1234	
PA160	ハードモード		1234	
PA161	ハードモード		1234	
PA162	ハードモード		1234	
PA163	ハードモード		1234	
PA164	ハードモード		1234	
PA165	ハードモード		1234	
PA166	ハードモード		1234	
PA167	ハードモード		1234	
PA168	ハードモード		1234	
PA169	ハードモード		1234	
PA170	ハードモード		1234	
PA171	ハードモード		1234	
PA172	ハードモード		1234	
PA173	ハードモード		1234	
PA174	ハードモード		1234	
PA175	ハードモード		1234	
PA176	ハードモード		1234	
PA177	ハードモード		1234	
PA178	ハードモード		1234	
PA179	ハードモード		1234	
PA180	ハードモード		1234	
PA181	ハードモード		1234	
PA182	ハードモード		1234	
PA183	ハードモード		1234	
PA184	ハードモード		1234	
PA185	ハードモード		1234	
PA186	ハードモード		1234	
PA187	ハードモード		1234	
PA188	ハードモード		1234	
PA189	ハードモード		1234	
PA190	ハードモード		1234	
PA191	ハードモード		1234	
PA192	ハードモード		1234	
PA193	ハードモード		1234	
PA194	ハードモード		1234	
PA195	ハードモード		1234	
PA196	ハードモード		1234	
PA197	ハードモード		1234	
PA198	ハードモード		1234	
PA199	ハードモード		1234	
PA200	ハードモード		1234	
PA201	ハードモード		1234	
PA202	ハードモード		1234	
PA203	ハードモード		1234	
PA204	ハードモード		1234	
PA205	ハードモード		1234	
PA206	ハードモード		1234	
PA207	ハードモード		1234	
PA208	ハードモード		1234	
PA209	ハードモード		1234	
PA210	ハードモード		1234	
PA211	ハードモード		1234	
PA212	ハードモード		1234	
PA213	ハードモード		1234	
PA214	ハードモード		1234	
PA215	ハードモード		1234	
PA216	ハードモード		1234	
PA217	ハードモード		1234	
PA218	ハードモード		1234	
PA219	ハードモード		1234	
PA220	ハードモード		1234	
PA221	ハードモード		1234	
PA222	ハードモード		1234	
PA223	ハードモード		1234	
PA224	ハードモード		1234	
PA225	ハードモード		1234	
PA226	ハードモード		1234	
PA227	ハードモード		1234	
PA228	ハードモード		1234	
PA229	ハードモード		1234	
PA230	ハードモード		1234	
PA231	ハードモード		1234	
PA232	ハードモード		1234	
PA233	ハードモード		1234	
PA234	ハードモード		1234	
PA235	ハードモード		1234	
PA236	ハードモード		1234	
PA237	ハードモード		1234	
PA238	ハードモード		1234	
PA239	ハードモード		1234	
PA240	ハードモード		1234	
PA241	ハードモード		1234	
PA242	ハードモード		1234	
PA243	ハードモード		1234	
PA244	ハードモード		1234	
PA245	ハードモード		1234	
PA246	ハードモード		1234	
PA247	ハードモード		1234	
PA248	ハードモード		1234	
PA249	ハードモード		1234	
PA250	ハードモード		1234	
PA251	ハードモード		1234	
PA252	ハードモード		1234	
PA253	ハードモード		1234	
PA254	ハードモード		1234	
PA255	ハードモード		1234	
PA256	ハードモード		1234	
PA257	ハードモード		1234	
PA258	ハードモード		1234	
PA259	ハードモード		1234	
PA260	ハードモード		1234	
PA261	ハードモード		1234	
PA262	ハードモード		1234	
PA263	ハードモード		1234	
PA264	ハードモード		1234	
PA265	ハードモード		1234	
PA266	ハードモード		1234	
PA267	ハードモード		1234	
PA268	ハードモード		1234	
PA269	ハードモード		1234	
PA270	ハードモード		1234	
PA271	ハードモード		1234	
PA272	ハードモード		1234	
PA273	ハードモード		1234	
PA274	ハードモード		1234	
PA275	ハードモード		1234	
PA276	ハードモード		1234	
PA277	ハードモード		1234	
PA278	ハードモード		1234	
PA279	ハードモード		1234	
PA280	ハードモード		1234	
PA281	ハードモード		1234	
PA282	ハードモード		1234	
PA283	ハードモード		1234	
PA284	ハードモード		1234	
PA285	ハードモード		1234	
PA286	ハードモード		1234	
PA287	ハードモード		1234	
PA288	ハードモード		1234	
PA289	ハードモード		1234	
PA290	ハードモード		1234	
PA291	ハードモード		1234	
PA292	ハードモード		1234	
PA293	ハードモード		1234	
PA294	ハードモード		1234	
PA295	ハードモード		1234	
PA296	ハードモード		1234	
PA297	ハードモード		1234	
PA298	ハードモード		1234	
PA299	ハードモード		1234	
PA300	ハードモード		1234	
PA301	ハードモード		1234	
PA302	ハードモード		1234	
PA303	ハードモード		1234	
PA304	ハードモード		1234	
PA305	ハードモード		1234	
PA306	ハードモード		1234	
PA307	ハードモード		1234	
PA308	ハードモード		1234	
PA309	ハードモード		1234	
PA310	ハードモード		1234	
PA311	ハードモード		1234	
PA312	ハードモード		1234	
PA313	ハードモード		1234	
PA314	ハードモード		1234	
PA315	ハードモード		1234	
PA316	ハードモード		1234	
PA317	ハードモード		1234	
PA318	ハードモード		1234	
PA319	ハードモード		1234	
PA320	ハードモード		1234	
PA321	ハードモード		1234	
PA322	ハードモード		1234	
PA323	ハードモード		1234	
PA324	ハードモード		1234	
PA325	ハードモード		1234	
PA326	ハードモード		1234	
PA327	ハードモード		1234	
PA328	ハードモード		1234	
PA329	ハードモード		1234	
PA330	ハードモード		1234	
PA331	ハードモード		1234	
PA332	ハードモード		1234	
PA333	ハードモード		1234	
PA334	ハードモード		1234	
PA335	ハードモード		1234	
PA336	ハードモード		1234	
PA337	ハードモード		1234</	

ベース画面

B-30071:基本設定パラメータ(RAM) 1/2

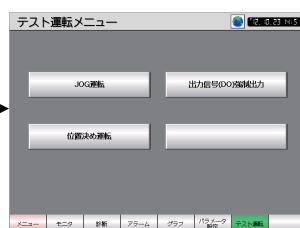
B-30074: ゲイン・フィルタパラメータ(RAM) 1/3

B-30078: 拡張設定 1 パラメータ(RAM) 1/3

B-30082: 入出力設定パラメータ(RAM) 1/2

B-30085: 拡張設定 2 パラメータ(RAM)

B-30087: 拡張設定 3 パラメータ(RAM)



ベース画面

B-30091:テスト運転メニュー

JOG運動		● 6月 23日 月	
毎土曜運動会	項目	現在値	備考
123456	青島市立第一商業	123456.789	123456.789
	青島市立第二商業	123456.789	123456.789
	青島市立第三商業	123456.789	123456.789
	青島市立第四商業	123456.789	123456.789
	青島市立第五商業	123456.789	123456.789
123456	青島市立第六商業	123456.789	123456.789
	青島市立第七商業	123456.789	123456.789
	青島市立第八商業	123456.789	123456.789
	青島市立第九商業	123456.789	123456.789
	青島市立第十商業	123456.789	123456.789
正統	青島市立第十一商業	123456.789	123456.789
	青島市立第十二商業	123456.789	123456.789
	青島市立第十三商業	123456.789	123456.789
	青島市立第十四商業	123456.789	123456.789
	青島市立第十五商業	123456.789	123456.789
逆統	青島市立第十六商業	123456.789	123456.789
	青島市立第十七商業	123456.789	123456.789
	青島市立第十八商業	123456.789	123456.789
	青島市立第十九商業	123456.789	123456.789
	青島市立第二十商業	123456.789	123456.789

ベース画面

B-30093: JOG 運転

[illegible]

ベース画面

B-30095: 位置決め運転

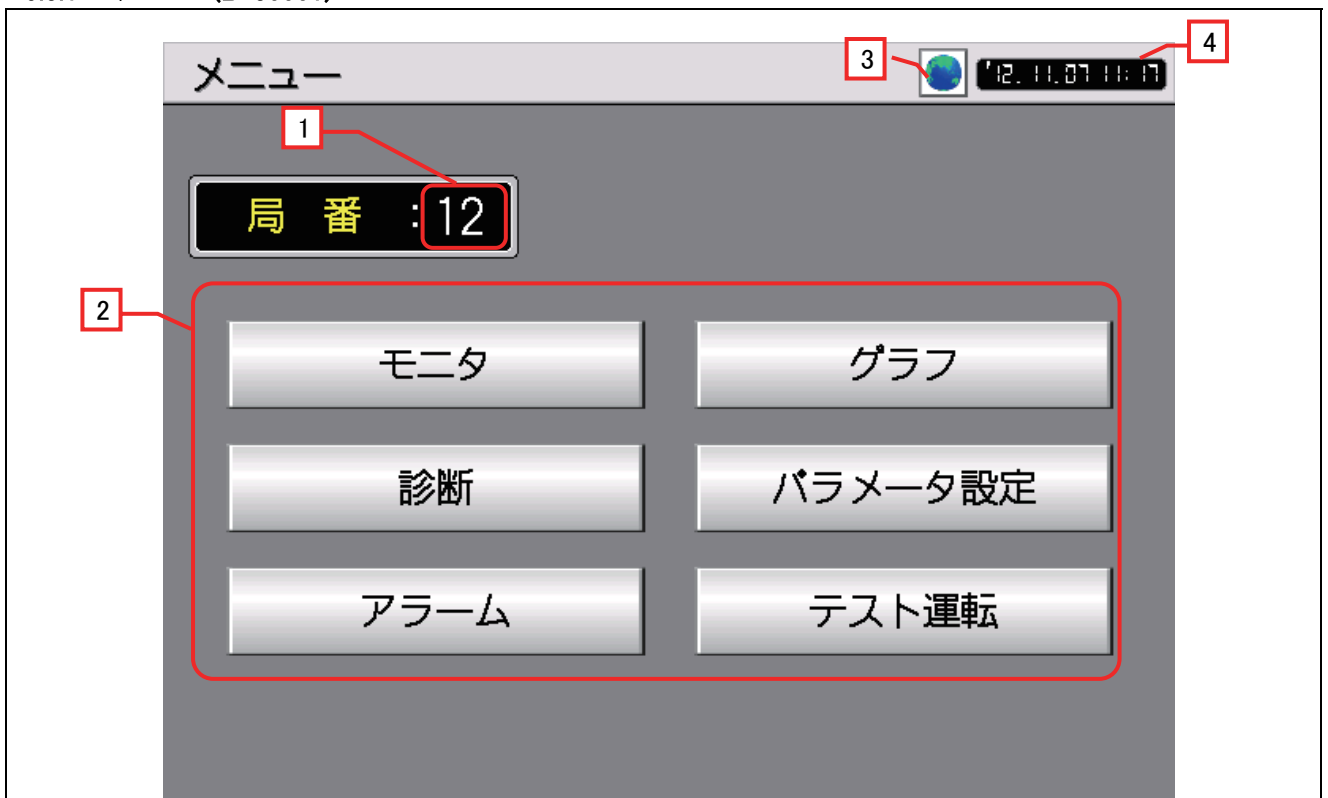


ベース画面

B-30099:出力信号(DO)強制出力

5.3 画面説明

5.3.1 メニュー(B-30001)



概要

メニュー画面です。操作するサーボアンプの局番号の設定と各画面への切り換えができます。

詳細

1. 操作するサーボアンプの局番号を表示します。数値をタッチして局番号を変更できます。
2. 各画面に切り換えます。
3. 言語設定ウィンドウを表示します。
4. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・サーボアンプをモニタする場合は、接続機器設定の自局アドレスで設定した局番のサーボアンプが必ず存在するようにしてください。
- ・局番の間接指定を使用しているため、局番指定を「100」で設定しています。局番の間接指定の詳細については、「GOT1000 シリーズ接続マニュアル(三菱電機機器接続編)」内の「16.5.4 局番設定」を参照してください。
- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.2 モニタ(B-30011)



概要

運転中のサーボアンプの状態を表示します。

詳細

1. 各項目の現在値を表示します。
2. 各画面に切り換えます。
3. 前回表示していた画面に切り換えます。
4. 言語設定ウィンドウを表示します。
5. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.3 診断(B-30021)



概要

入出力信号の状態を表示します。

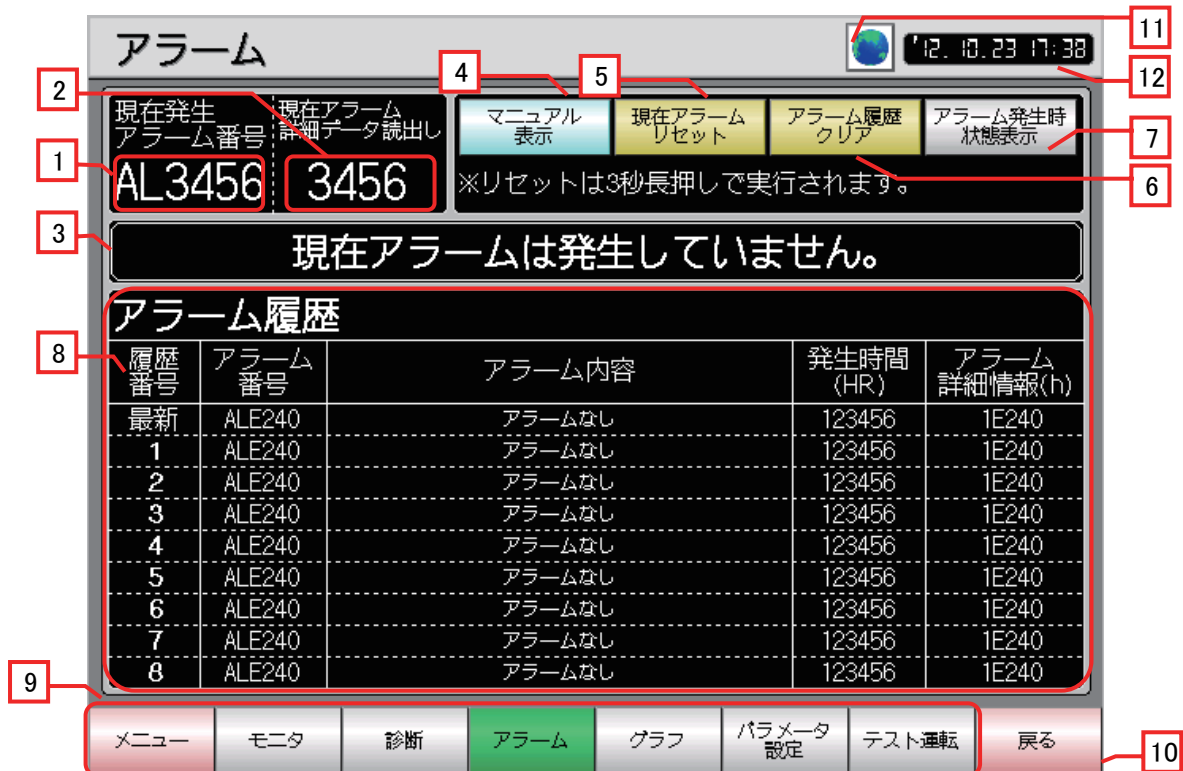
詳細

1. 入力信号の状態を表示します。
2. 入力デバイスの状態を表示します。
3. 出力信号の状態を表示します。
4. 出力デバイスの状態を表示します。
5. 各画面に切り換えます。緑色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 前回表示していた画面に切り換えます。
7. 言語設定ウィンドウを表示します。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ STAB2、CDP、CDPS、ABSV、MTTR のワードランプにはオブジェクトスクリプトが設定されています。
- ・ 画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.4 アラーム(B-30031)



概要

アラームの表示、履歴の確認を行います。

詳細

1. 現在発生しているアラームの番号を表示します。
2. 現在発生しているアラームの詳細データを表示します。
3. 現在発生しているアラームの内容を表示します。
4. 現在表示されている言語に対応したマニュアル表示画面に切り換えます。
5. 現在発生しているアラームをリセットします。
6. アラーム履歴をクリアします。
7. アラーム発生時状態データをウィンドウ画面で表示します。
8. 過去に発生したアラームを表示します。
最新(最後に発生したアラーム)から 8 番目(過去 9 回目に発生したアラーム)を表示します。
9. 各画面に切り換えます。緑色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
10. 前回表示していた画面に切り換えます。
11. 言語設定ウィンドウを表示します。
12. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ 現在アラームリセットとアラーム履歴クリアは誤操作防止のため、ON デイレイを 3 秒で設定しています。
- ・ アラーム(現在発生と履歴)の内容表示用のワードコメントとワードランプにはオブジェクトスクリプトが設定されています。
- ・ 画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.5 マニュアル表示-言語 1(B-30033)、言語 2(B-30035)、言語 3(B-30037)



概要

マニュアルの表示言語は、マニュアル用に作成したドキュメント(ドキュメント ID)の言語となります。マニュアル以外の文字列の表示言語はコメントグループ No.255 の列 No.1～3 の言語となります。

詳細

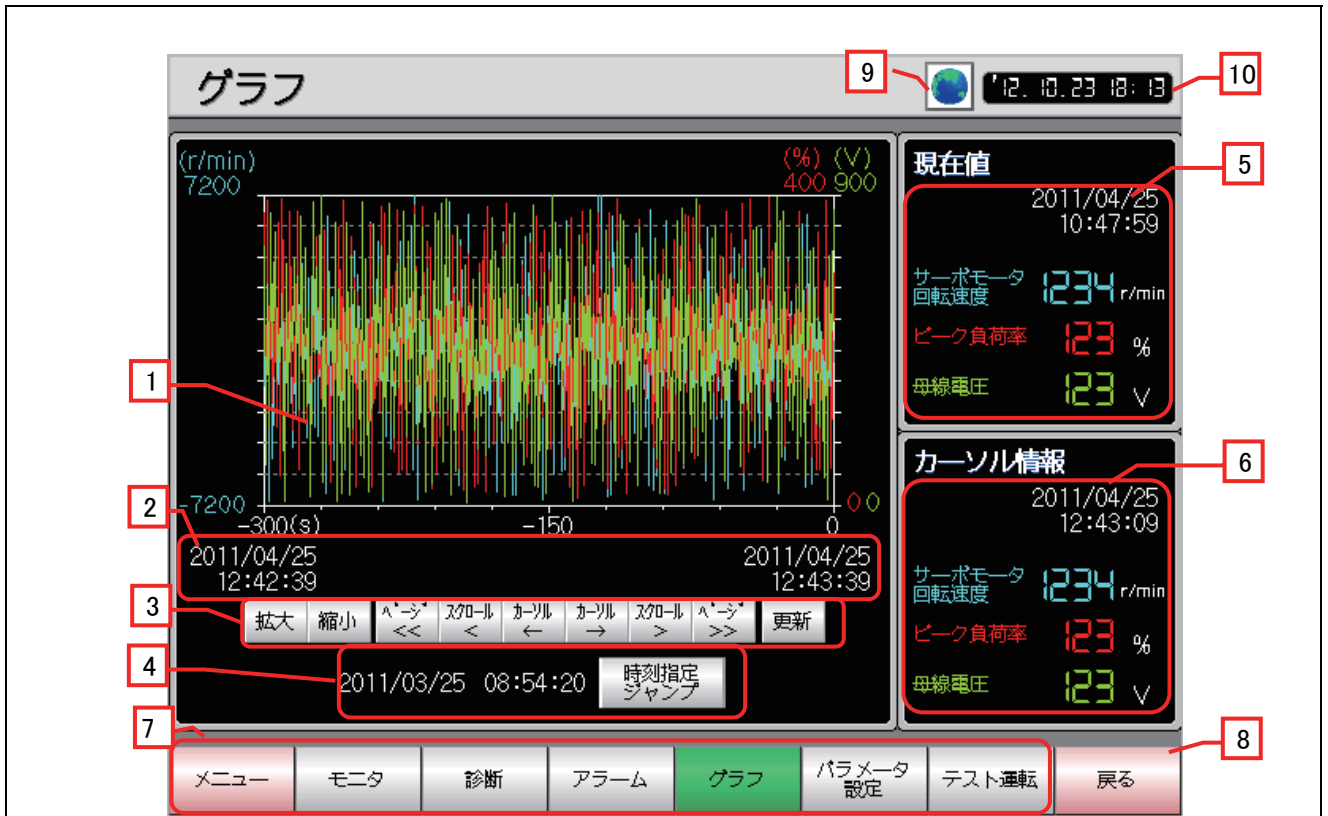
1. マニュアル表示-言語 1(B-30033)、言語 2(B-30035)、言語 3(B-30037)は、それぞれドキュメント ID 201～203 のドキュメントを表示します。画面初回表示時は 1 ページ目を表示します。
2. 表示しているドキュメントを操作します。
 - : 表示しているドキュメントを拡大/縮小します。
 - : 表示しているドキュメントを上下左右にスクロールします。
 - P. 1 : 表示しているドキュメントのページ数を表示します。タッチしてページ番号を変更します。
 - : 表示しているドキュメントをページ送り/ページ戻しします。
3. メニュー画面に切り換えます。
4. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
5. 前回表示していた画面に切り換えます。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。
7. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。
- ・GOT起動時に、プロジェクトスクリプトにてドキュメントページ No.に1を設定しています。
- ・マニュアル表示用のドキュメントデータは、お客様で作成してください。詳細については、「6.マニュアル表示について」を参照してください。
- ・マニュアル表示画面(B-30033、30035、30037)で表示するドキュメント(ドキュメント ID)とコメントグループ No.255 の列の関係は下表となります。

ベース画面	ドキュメント ID	列 No.
マニュアル表示-言語 1(B-30033)	201	1
マニュアル表示-言語 2(B-30035)	202	2
マニュアル表示-言語 3(B-30037)	203	3

5.3.6 グラフ(B-30041)



概要

ロギング機能で収集したサーボモータ回転速度、ピーク負荷率、母線電圧のデータをヒストリカルトレンドグラフで表示します。

詳細

1. サーボモータ回転速度、ピーク負荷率、母線電圧をヒストリカルトレンドグラフで表示します。サーボモータ回転速度は水色、ピーク負荷率は赤色、母線電圧は緑色でグラフ線を表示します。グラフ上をタッチすると、タッチした位置にカーソルが表示されます。
2. ヒストリカルトレンドグラフの表示開始位置時刻と表示終了位置時刻を表示します。
3. ヒストリカルトレンドグラフを操作します。

拡大	: グラフの時間軸を新しいデータの軸を基準に、拡大(2 倍)表示します。
縮小	: グラフの時間軸を新しいデータの軸を基準に、縮小(1/2 倍)表示します。
ページ<< / ページ>>	: ページを左右にスクロール表示します。
スクロール< / スクロール>	: グラフを左にスクロール表示します。
カーソル< / カーソル>	: カーソルを表示し、カーソルを古いデータの方向、新しいデータの方向にスクロール表示します。
更新	: カーソルを消去し、最新のデータを表示します。
4. 指定した時刻にカーソルを表示します。
5. 現在日時、サーボモータ回転速度・ピーク負荷率・母線電圧の現在値を表示します。
6. カーソル位置の日時・サーボモータ回転速度・ピーク負荷率・母線電圧を表示します。
7. 各画面に切り換えます。緑色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
8. 前回表示していた画面に切り換えます。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。
10. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・時刻指定ジャンプスイッチにオブジェクトスクリプトを設定しています。
- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.7 パラメータ設定メニュー(B-30051)



概要

パラメータ設定メニュー画面です。各パラメータ設定画面に切り換えることができます。

詳細

1. 各画面に切り換えます。
2. 各画面に切り換えます。緑色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
3. 前回表示していた画面に切り換えます。
4. 言語設定ウィンドウを表示します。
5. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.8 基本設定パラメータ(ROM)(B-30053~B-30054)

基本設定パラメータ(ROM) 1/2

No.	略称	名称	設定値	単位
PA01	*STY	運転モード	1234 h	
PA02	*REG	回生オプション	1234 h	
PA03	*ABS	絶対位置検出システム	1234 h	
PA04	*ACP1	機能選択A-1	1234 h	
PA05	*FBP	1回あたりの指令入力パルス数	12345678	
PA06	CMX	電子ギア分子(指令入力パルス倍率分子)	12345678	
PA07	CDV	電子ギア分母(指令入力パルス倍率分母)	12345678	
PA08	ATU	オートチューニングモード	1234 h	
PA09	RSP	オートチューニング応答性	12345678	
PA10	INP	インポジション範囲	12345678	pulse
PA11	TLP	正転トルク制限	123456.0	%
PA12	TLN	逆転トルク制限	123456.0	%
PA13	*PLSS	指令パルス入力形態	1234 h	
PA14	*POL	回転方向選択	12345678	
PA15	*ENR	エンコーダ出力パルス	12345678	pulse/rev
PA16	*ENR2	エンコーダ出力パルス2	12345678	
PA19	*BLK	パラメータ書き込み禁止	1234 h	
PA20	*TDS	タフドライブ設定	1234 h	
PA21	*ACP3	機能選択A-3	1234 h	
PA23	DRAT	ドライブレコーダ任意アラームトリガ設定	1234 h	

*: 書き込み後、アンプ電源再投入で有効となります。

メニュー 基本設定 (ROM) ゲイン・フィルタ (ROM) 拡張設定1 (ROM) 入出力設定 (ROM) 拡張設定2 (ROM) 拡張設定3 (ROM) 戻る

概要

サーボアンプ内の EEP-ROM の基本設定パラメータを対象に表示、設定を行います。

詳細

1. パラメータ No、略称、名称を表示します。
2. パラメータの設定値、単位を表示し、変更することが出来ます。
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. 基本設定パラメータの項目を切り換えます。
4. 表示されている画面の RAM 画面へ切り換えます。
5. 各画面に切り換えます。緑色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 前回表示していた画面に切り換えます。
7. 言語設定ウィンドウを表示します。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.9 ゲイン・フィルタパラメータ(ROM)(B-30056~B-30058)

ゲイン・フィルタパラメータ(ROM) 1/3

No.	略称	名称	設定値	単位
PB01	FILT	アダプティブチューニングモード(アダプティブフィルタ II)	1234 h	
PB02	VRFT	制振制御チューニングモード(アドバンス制振制御 II)	1234 h	
PB03	PST	位置指令加減速時定数(位置スージング)	12345678	ms
PB04	FFC	フィードフォワードゲイン	12345678	%
PB06	GD2	負荷慣性モーメント比	12345.00	倍
PB07	PG1	モデル制御ゲイン	123456.0	rad/s
PB08	PG2	位置制御ゲイン	123456.0	rad/s
PB09	VG2	速度制御ゲイン	12345678	rad/s
PB10	VIC	速度積分補償	123456.0	ms
PB11	VDC	速度微分補償	12345678	
PB12	OVA	オーバーシュート量補正	12345678	%
PB13	NH1	機械共振抑制フィルタ1	12345678	Hz
PB14	NHQ1	ノッチ形状選択1	1234 h	
PB15	NH2	機械共振抑制フィルタ2	12345678	Hz
PB16	NHQ2	ノッチ形状選択2	1234 h	
PB17	NHF	軸共振抑制フィルタ	1234 h	
PB18	LPF	ローパスフィルタ設定	12345678	rad/s
PB19	VRF11	制振制御1 共振周波数設定	123456.0	Hz
PB20	VRF12	制振制御1 共振周波数設定	123456.0	Hz
PB21	VRF13	制振制御1 共振周波数ダンピング設定	12345.00	

* : 書き込み後、アンプ電源再投入で有効となります。

RAM

メニュー 基本設定 (ROM) **ゲイン・フィルタ (ROM)** 拡張設定1 (ROM) 入出力設定 (ROM) 拡張設定2 (ROM) 拡張設定3 (ROM) 戻る

概要

サーボアンプ内の EEP-ROM のゲイン・フィルタパラメータを対象に表示、設定を行います。

詳細

1. パラメータ No、略称、名称を表示します。
2. パラメータの設定値、単位を表示し、変更することが出来ます。
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. ゲイン・フィルタパラメータの項目を切り換えます。
4. 表示されている画面の RAM 画面へ切り換えます。
5. 各画面に切り換えます。緑色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 前回表示していた画面に切り換えます。
7. 言語設定ウィンドウを表示します。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ 画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.10 拡張設定 1 パラメータ(ROM)(B-30060～B-30062)

拡張設定1パラメータ(ROM) 1/3

No.	略称	名称	設定値	単位
PC01	STA	速度加速時定数	12345678	ms
PC02	STB	速度減速時定数	12345678	ms
PC03	STC	S字加速時定数	12345678	ms
PC04	TQC	トルク指令時定数	12345678	ms
PC05	SC1	内部速度指令1	12345678	r/min
PC06	SC2	内部速度指令2	12345678	r/min
PC07	SC3	内部速度指令3	12345678	r/min
PC08	SC4	内部速度指令4	12345678	r/min
PC09	SC5	内部速度指令5	12345678	r/min
PC10	SC6	内部速度指令6	12345678	r/min
PC11	SC7	内部速度指令7	12345678	r/min
PC12	VCM	アナログ速度指令最大回転速度	12345678	r/min
PC13	TLC	アナログトルク指令最大出力	123456.0	%
PC14	MOD1	アナログモニタ1出力	1234	h
PC15	MOD2	アナログモニタ2出力	1234	h
PC16	MBR	電磁ブレーキシーケンス出力	12345678	ms
PC17	ZSP	零速度	12345678	r/min
PC18	*BPS	アラーム履歴クリア	1234	h
PC19	*ENRS	エンコーダ出力パルス選択	1234	h
PC20	*SNO	局番設定	12345678	局

* : 書き込み後、アンプ電源再投入で有効となります。

RAMへ

メニュー 基本設定 (ROM) ゲイン・フィルタ (ROM) **拡張設定1 (ROM)** 入出力設定 (ROM) 拡張設定2 (ROM) 拡張設定3 (ROM) 戻る

概要

サーボアンプ内の EEP-ROM の拡張設定 1 パラメータを対象に表示、設定を行います。

詳細

1. パラメータ No、略称、名称を表示します。
2. パラメータの設定値、単位を表示し、変更することが出来ます。
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. 拡張設定パラメータの項目を切り換えます。
4. 表示されている画面の RAM 画面へ切り換えます。
5. 各画面に切り換えます。緑色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 前回表示していた画面に切り換えます。
7. 言語設定ウィンドウを表示します。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.11 入出力設定パラメータ(ROM)(B-30064~B-30065)



概要

サーボアンプ内の EEP-ROM の入出力設定パラメータを対象に表示、設定を行います。

詳細

1. パラメータ No、略称、名称を表示します。
2. パラメータの設定値、単位を表示し、変更することが出来ます。
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. 入出力設定パラメータの項目を切り換えます。
4. 表示されている画面の RAM 画面へ切り換えます。
5. 各画面に切り換えます。緑色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 前回表示していた画面に切り換えます。
7. 言語設定ウィンドウを表示します。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.12 拡張設定 2 パラメータ(ROM)(B-30067)



概要

サーボアンプ内の EEP-ROM の拡張設定 2 パラメータを対象に表示、設定を行います。

詳細

1. パラメータ No、略称、名称を表示します。
2. パラメータの設定値、単位を表示し、変更することが出来ます。
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. 表示されている画面の RAM 画面へ切り換えます。
4. 各画面に切り換えます。緑色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
5. 前回表示していた画面に切り換えます。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。
7. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.13 拡張設定 3 パラメータ(ROM)(B-30069)

拡張設定3パラメータ(ROM)

No.	略称	名称	設定値	単位
PF09	*FOP5	機能選択RF-5	1234	h
PF15	DBT	電子式ダイナミックブレーキ作動時間	12345678	ms
PF21	DRT	ドライブレコーダ動作切換え時間設定	12345678	s
PF23	OSCL1	振動タフドライブ 共振検知レベル	12345678	%
PF24	OSCL2	振動タフドライブ 機能選択	1234	h
PF25	CVAT	瞬停タフドライブ 検出時間	12345678	ms
PF31	FRIC	機械診断機能 低速時摩擦推定領域判定速度	12345678	r/min

* : 書き込み後、アンプ電源再投入で有効となります。

RAMへ

メニュー 基本設定 (ROM) ゲイン・フィルタ (ROM) 拡張設定1 (ROM) 入出力設定 (ROM) 拡張設定2 (ROM) 拡張設定3 (ROM) 戻る

概要

サーボアンプ内の EEP-ROM の拡張設定 3 パラメータを対象に表示、設定を行います。

詳細

1. パラメータ No、略称、名称を表示します。
2. パラメータの設定値、単位を表示し、変更することが出来ます。
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. 表示されている画面の RAM 画面へ切り換えます。
4. 各画面に切り換えます。緑色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
5. 前回表示していた画面に切り換えます。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。
7. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.14 基本設定パラメータ(RAM)(B-30071~B-30072)

基本設定パラメータ(RAM) 1/2

No.	略称	名称	設定値	単位
PA01	*STY	運転モード	1234 h	
PA02	*REG	回生オプション	1234 h	
PA03	*ABS	絶対位置検出システム	1234 h	
PA04	*ACP1	機能選択A-1	1234 h	
PA05	*FBP	1回あたりの指令入力パルス数	12345678	
PA06	CMX	電子ギア分子(指令入力パルス倍率分子)	12345678	
PA07	CDV	電子ギア分母(指令入力パルス倍率分母)	12345678	
PA08	ATU	オートチューニングモード	1234 h	
PA09	RSP	オートチューニング応答性	12345678	
PA10	INP	インポジション範囲	12345678	pulse
PA11	TLP	正転トルク制限	123456.0	%
PA12	TLN	逆転トルク制限	123456.0	%
PA13	*PLSS	指令パルス入力形態	1234 h	
PA14	*POL	回転方向選択	12345678	
PA15	*ENR	エンコーダ出力パルス	12345678	pulse/rev
PA16	*ENR2	エンコーダ出力パルス2	12345678	
PA19	*BLK	パラメータ書き込み禁止	1234 h	
PA20	*TDS	タフドライブ設定	1234 h	
PA21	*ACP3	機能選択A-3	1234 h	
PA23	DRAT	ドライブレコーダ任意アラームトリガ設定	1234 h	

RAMエリアへの書き込みはサーボアンプの電源をOFFすると、書き込んだパラメータがリセットされますので注意して下さい。

メニュー 基本設定 (RAM) ゲイン・フィルタ (RAM) 拡張設定1 (RAM) 入出力設定 (RAM) 拡張設定2 (RAM) 拡張設定3 (RAM) 戻る

概要

サーボアンプ内の RAM の基本設定パラメータを対象に表示、設定を行います。

詳細

1. パラメータ No、略称、名称を表示します。
2. パラメータの設定値、単位を表示し、変更することが出来ます。
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. 基本設定パラメータの項目を切り換えます。
4. 表示されている画面の ROM 画面へ切り換えます。
5. 各画面に切り換えます。緑色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 前回表示していた画面に切り換えます。
7. 言語設定ウィンドウを表示します。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.15 ゲイン・フィルタパラメータ(RAM)(B-30074~B-30076)

ゲイン・フィルタパラメータ(RAM) 1

No.	略称	名称	設定値	単位
PB01	FILT	アダプティブチューニングモード(アダプティブフィルタ II)	1234 h	
PB02	VRFT	制振制御チューニングモード(アドバンスト制振制御 II)	1234 h	
PB03	PST	位置指令加減速時定数(位置スージング)	12345678	ms
PB04	FFC	フィードフォワードゲイン	12345678	%
PB06	GD2	負荷慣性モーメント比	12345.00	倍
PB07	PG1	モデル制御ゲイン	123456.0	rad/s
PB08	PG2	位置制御ゲイン	123456.0	rad/s
PB09	VG2	速度制御ゲイン	12345678	rad/s
PB10	VIC	速度積分補償	123456.0	ms
PB11	VDC	速度微分補償	12345678	
PB12	OVA	オーバーシュート量補正	12345678	%
PB13	NH1	機械共振抑制フィルタ1	12345678	Hz
PB14	NHQ1	ノッチ形状選択1	1234 h	
PB15	NH2	機械共振抑制フィルタ2	12345678	Hz
PB16	NHQ2	ノッチ形状選択2	1234 h	
PB17	NHF	軸共振抑制フィルタ	1234 h	
PB18	LPF	ローパスフィルタ設定	12345678	rad/s
PB19	VRF11	制振制御1 振動周波数設定	123456.0	Hz
PB20	VRF12	制振制御1 共振周波数設定	123456.0	Hz
PB21	VRF13	制振制御1 振動周波数ダンピング設定	12345.00	

RAMエリアへの書き込みはサーボアンプの電源をOFFすると、書き込んだパラメータがリセットされますので注意して下さい。

メニュー 基本設定 (RAM) **ゲイン・フィルタ (RAM)** 拡張設定1 (RAM) 入出力設定 (RAM) 拡張設定2 (RAM) 拡張設定3 (RAM) 戻る

概要

サーボアンプ内の RAM のゲイン・フィルタパラメータを対象に表示、設定を行います。

詳細

1. パラメータ No、略称、名称を表示します。
2. パラメータの設定値、単位を表示し、変更することが出来ます。
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. ゲイン・フィルタパラメータの項目を切り換えます。
4. 表示されている画面の ROM 画面へ切り換えます。
5. 各画面に切り換えます。緑色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 前回表示していた画面に切り換えます。
7. 言語設定ウィンドウを表示します。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.16 拡張設定 1 パラメータ(RAM)(B-30078~B-30080)

拡張設定1パラメータ(RAM) 1/3

No.	略称	名称	設定値	単位
PC01	STA	速度加速時定数	12345678	ms
PC02	STB	速度減速時定数	12345678	ms
PC03	STC	S字加減速時定数	12345678	ms
PC04	TQC	トルク指令時定数	12345678	ms
PC05	SC1	内部速度指令1	12345678	r/min
PC06	SC2	内部速度指令2	12345678	r/min
PC07	SC3	内部速度指令3	12345678	r/min
PC08	SC4	内部速度指令4	12345678	r/min
PC09	SC5	内部速度指令5	12345678	r/min
PC10	SC6	内部速度指令6	12345678	r/min
PC11	SC7	内部速度指令7	12345678	r/min
PC12	VCM	アナログ速度指令最大回転速度	12345678	r/min
PC13	TLC	アナログトルク指令最大出力	123456.0	%
PC14	MOD1	アナログモニタ1出力	1234 h	
PC15	MOD2	アナログモニタ2出力	1234 h	
PC16	MBR	電磁ブレーキシーケンス出力	12345678	ms
PC17	ZSP	零速度	12345678	r/min
PC18	*BPS	アラーム履歴クリア	1234 h	
PC19	*ENRS	エンコード出力パルス選択	1234 h	
PC20	*SNO	局番設定	12345678	局

RAMエリアへの書き込みはサーボアンプの電源をOFFすると、書き込んだパラメータがリセットされますので注意して下さい。

メニュー 基本設定 (RAM) ゲイン・フィルタ (RAM) **拡張設定1 (RAM)** 入出力設定 (RAM) 拡張設定2 (RAM) 拡張設定3 (RAM) 戻る

概要

サーボアンプ内の RAM の拡張設定 1 パラメータを対象に表示、設定を行います。

詳細

1. パラメータ No、略称、名称を表示します。
2. パラメータの設定値、単位を表示し、変更することが出来ます。
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. 拡張設定パラメータの項目を切り換えます。
4. 表示されている画面の ROM 画面へ切り換えます。
5. 各画面に切り換えます。緑色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 前回表示していた画面に切り換えます。
7. 言語設定ウィンドウを表示します。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・画面切り換え時には、表示中ウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.17 入出力設定パラメータ(RAM)(B-30082~B-30083)

入出力設定パラメータ(RAM) 1/2

No.	略称	名称	設定値	単位
PD01	*DIA1	入力信号自動オン選択1	1234	h
PD03	*DI1L	入力デバイス選択1L	1234	h
PD04	*DI1H	入力デバイス選択1H	1234	h
PD05	*DI2L	入力デバイス選択2L	1234	h
PD06	*DI2H	入力デバイス選択2H	1234	h
PD07	*DI3L	入力デバイス選択3L	1234	h
PD08	*DI3H	入力デバイス選択3H	1234	h
PD09	*DI4L	入力デバイス選択4L	1234	h
PD10	*DI4H	入力デバイス選択4H	1234	h
PD11	*DI5L	入力デバイス選択5L	1234	h
PD12	*DI5H	入力デバイス選択5H	1234	h
PD13	*DI6L	入力デバイス選択6L	1234	h
PD14	*DI6H	入力デバイス選択6H	1234	h
PD17	*DI8L	入力デバイス選択8L	1234	h
PD18	*DI8H	入力デバイス選択8H	1234	h
PD19	*DI9L	入力デバイス選択9L	1234	h
PD20	*DI9H	入力デバイス選択9H	1234	h
PD21	*DI10L	入力デバイス選択10L	1234	h
PD22	*DI10H	入力デバイス選択10H	1234	h
PD23	*DO1	出力デバイス選択1	1234	h

RAMエリアへの書き込みはサーボアンプの電源をOFFすると、書き込んだパラメータがリセットされますので注意して下さい。

メニュー 基本設定 (RAM) ゲイン・フィルタ (RAM) 拡張設定1 (RAM) **入出力設定 (RAM)** 拡張設定2 (RAM) 拡張設定3 (RAM) 戻る

ROM^

概要

サーボアンプ内の RAM の入出力設定パラメータを対象に表示、設定を行います。

詳細

1. パラメータ No、略称、名称を表示します。
2. パラメータの設定値、単位を表示し、変更することが出来ます。
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. 入出力設定パラメータの項目を切り換えます。
4. 表示されている画面の ROM 画面へ切り換えます。
5. 各画面に切り換えます。緑色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 前回表示していた画面に切り換えます。
7. 言語設定ウィンドウを表示します。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・画面切り換え時には、表示中ウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.18 拡張設定 2 パラメータ(RAM)(B-30085)

[illegible]

概要

サーボアンプ内の RAM の拡張設定 2 パラメータを対象に表示、設定を行います。

詳細

1. パラメータ No、略称、名称を表示します。
2. パラメータの設定値、単位を表示し、変更することが出来ます。
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. 表示されている画面の ROM 画面へ切り換えます。
4. 各画面に切り換えます。緑色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
5. 前回表示していた画面に切り換えます。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。
7. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ 画面表示切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.19 拡張設定 3 パラメータ(RAM)(B-30087)

拡張設定3パラメータ(RAM)

No.	略称	名称	設定値	単位
PF09	*FOP5	機能選択F-5	1234	h
PF15	DBT	電子式ダイナミックブレーキ作動時間	12345678	ms
PF21	DRT	ドライブレコーダ動作切換え時間設定	12345678	s
PF23	OSCL1	振動タフドライブ 共振検知レベル	12345678	%
PF24	OSCL2	振動タフドライブ 機能選択	1234	h
PF25	CVAT	瞬停タフドライブ 検出時間	12345678	ms
PF31	FRIC	機械診断機能 低速時摩擦推定領域判定速度	12345678	r/min

RAMエリアへの書き込みはサーボアンプの電源をOFFすると、書き込んだパラメータがリセットされますので注意して下さい。

ROMへ

メニュー 基本設定 (RAM) ゲイン・フィルタ (RAM) 拡張設定1 (RAM) 入出力設定 (RAM) 拡張設定2 (RAM) **拡張設定3 (RAM)** 戻る

概要

サーボアンプ内の RAM の拡張設定 3 パラメータを対象に表示、設定を行います。

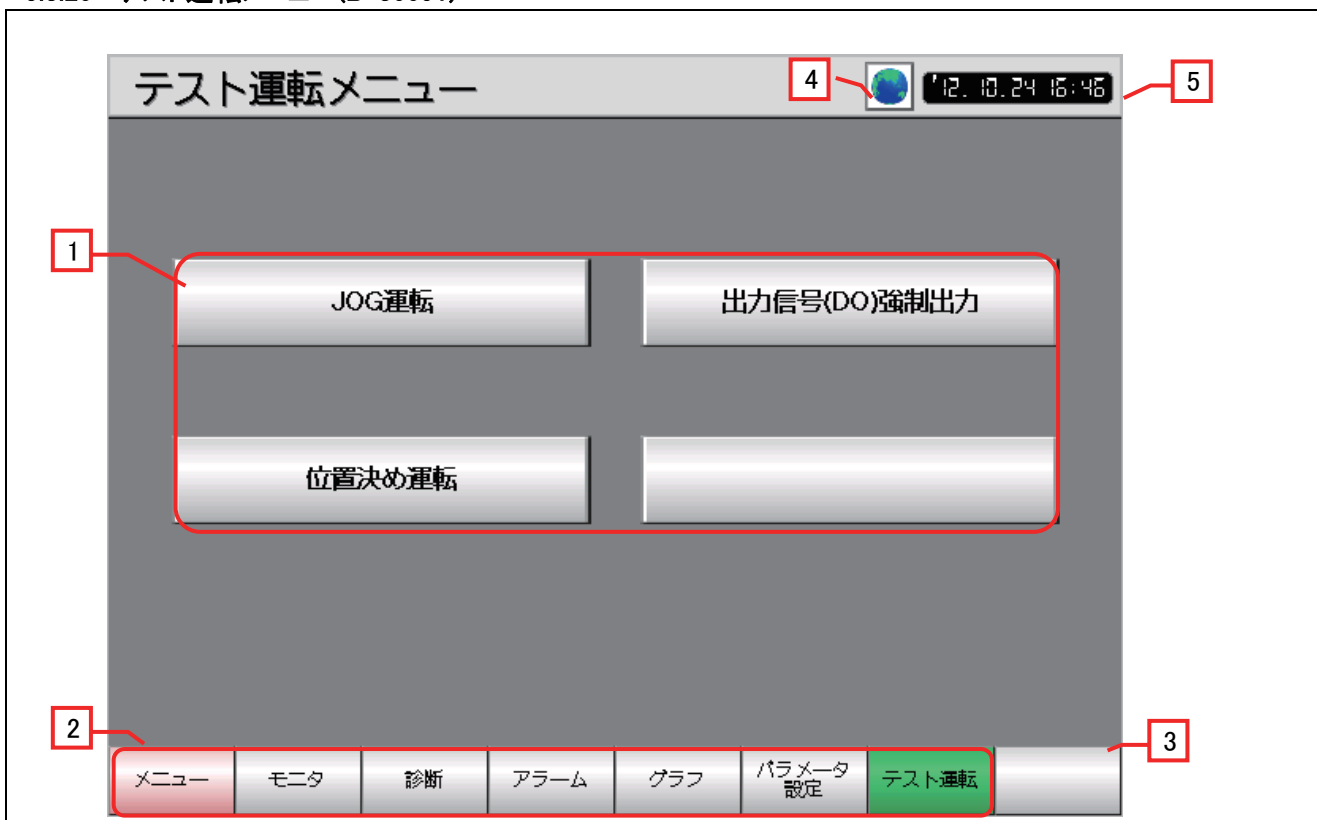
詳細

1. パラメータ No、略称、名称を表示します。
2. パラメータの設定値、単位を表示し、変更することが出来ます。
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. 表示されている画面の ROM 画面へ切り換えます。
4. 各画面に切り換えます。緑色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
5. 前回表示していた画面に切り換えます。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。
7. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・画面切り換え時には、表示中ウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.20 テスト運転メニュー(B-30091)



概要

テスト運転メニュー画面です。各テスト運転画面に切り換えることができます。

詳細

1. 各画面に切り換えます。
2. 各画面に切り換えます。緑色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
3. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
4. 言語設定ウィンドウを表示します。
5. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.21 JOG 運転(B-30093)

JOG 運転

12.10.24 17:01

項目	現在値	単位
帰還パルス累積	1234567890	pulse
サーボモータ回転速度	123456	r/min
溜りパルス	1234567890	pulse
指令パルス累積	1234567890	pulse
指令パルス周波数	123456	kpps
アナログ速度指令電圧/アナログ速度制限電圧	123.00	V
アナログトルク指令電圧/アナログトルク制限電圧	123.00	V
回生負荷率	123456	%
実効負荷率	123456	%
ピーク負荷率	123456	%
瞬時発生トルク	123456	%
1回転内位置(1pulse単位)	1234567890	pulse
ABSカウンタ	123456	rev
負荷慣性モーメント比	1234.0	倍
母線電圧	123456	V
エンコーダ内気温度	123456	℃
整定時間	123456	ms
共振検知周波数	123456	Hz
タフドライブ回数	123456	回
ユニット消費電力1(1W単位)	12345678	W
ユニット積算電力量1(1Wh単位)	1234567890	Wh

メニュー テスト運転 **JOG 運転** 位置決め運転 出力信号強制出力

概要

JOG 運転テストを行います。

詳細

1. モータ回転速度を設定します。
2. 加減速時定数を設定します。
3. 正転を押下している間、設定した値で JOG 運転を開始します。
4. 逆転を押下している間、設定した値で JOG 運転を開始します。
5. 各項目の現在値を表示します。
6. 各画面に切り換えます。緑色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
7. 未使用のベース画面切換えスイッチです。
8. 言語設定ウィンドウを表示します。
9. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・モータ回転速度、加減速時定数の数値入力、正転、逆転のスイッチにはオブジェクトスクリプトが設定されています。
- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.22 位置決め運転(B-30095)

項目	現在値	単位
帰還パルス累積	1234567890	pulse
サーボモータ回転速度	123456	r/min
周回パルス	1234567890	pulse
指令パルス累積	1234567890	pulse
指令パルス周波数	123456	kpps
アナログ速度指令電圧/アナログ速度制限電圧	123.00	V
アナログトルク指令電圧/アナログトルク制限電圧	123.00	V
回生負荷率	123456	%
実効負荷率	123456	%
ピーク負荷率	123456	%
瞬時発生トルク	123456	%
1回転内位置(1pulse単位)	1234567890	pulse
ABSカウンタ	123456	rev
負荷慣性モーメント比	1234.0	倍
母線電圧	123456	V
エンコーダ内気温度	123456	°C
整定時間	123456	ms
共振検知周波数	123456	Hz
タフドライブ回数	123456	回
ユニット消費電力1(1W単位)	12345678	W
ユニット積算電力量1(1Wh単位)	1234567890	Wh

概要

位置決め運転テストを行います。

詳細

1. モータ回転速度を設定します。
2. 加減速時定数を設定します。
3. 移動量を設定します。
4. 正転、逆転で位置決め運転を開始、運転を一時停止します。
5. 一時停止した距離から再始動、残距離をクリアします。
6. 各項目の現在値を表示します。
7. 各画面に切り換えます。緑色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
8. 未使用のベース画面切換えスイッチです。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。
10. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・モータ回転速度、加減速時定数、移動量の数値入力にはオブジェクトスクリプトが設定されています。
- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.23 出力信号(DO)強制出力(B-30099)



概要

出力信号を強制出力します。

詳細

1. 出力信号を強制出力させます。出力している信号はランプが点灯します。
2. 各画面に切り換えます。緑色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
3. 未使用のベース画面切換えスイッチです。
4. 言語設定ウィンドウを表示します。
5. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ 信号出力用のスイッチにはオブジェクトスクリプトが設定されています。
- ・ 画面切り換え時には、表示中ウィンドウ画面を閉じます。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.24 アラームリセット(W-30001)



概要

システムアラームのリセットを行います。

詳細

1. システムアラームをリセットし、ウィンドウ画面を閉じます。
2. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

・リセットスイッチには、OFF デイレイ 1 秒の設定をしています。

5.3.25 言語設定(W-30002)



概要

GOT の言語の設定を行います。

詳細

1. 言語を切り換え、ウィンドウ画面を閉じます。
2. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

- ・ 1 のスイッチには、表示言語にあわせてシステム言語も切り換える設定をしています。
- ・ ベース画面がマニュアル表示-言語 1～言語 3 画面のどれかの場合、言語設定ウィンドウで言語を切り換えると、画面スクリプトにて言語 1～言語 3 にあわせてマニュアル表示画面に切り換えるよう設定しています。スクリプトの詳細については、「5.6 スクリプト一覧」を参照してください。

5.3.26 時計設定(W-30003)



概要

GOT の時計の設定を行います。

詳細

1. 現在の日時を表示します。
2. 変更する日時の値を増減させます。長押しすると連続で増減します。リセットスイッチは、変更する日時の秒をリセットします。
3. 変更する日時を設定します。
4. タッチすると、設定した日時を GOT の時計データに反映し、ウィンドウ画面を閉じます。
5. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

- ・変更する日時の初期値は、ウィンドウ画面を表示した時の日時です。
- ・変更する日時の年・月・日・時・分・秒の数値表示にオブジェクトスクリプトを設定しています。
- ・変更スイッチには、OFF デレイ 1 秒の設定をしています。

5.3.27 アラーム発生時状態表示(W-30011)



項目	現在値	単位
帰還パルス累積	1234567890	pulse
サーボモータ回転速度	123456	r/min
溜りパルス	1234567890	pulse
指令パルス累積	1234567890	pulse
指令パルス周波数	123456	kpps
アナログ速度指令電圧/アナログ速度制限電圧	123.00	V
アナログトルク指令電圧/アナログトルク制限電圧	123.00	V
回生負荷率	123456	%
実効負荷率	123456	%
ピーク負荷率	123456	%
瞬時発生トルク	123456	%
1回転内位置(1pulse単位)	1234567890	pulse
ABSカウンタ	123456	rev
負荷慣性モーメント比	1234.0	倍
母線電圧	123456	V
エンコーダ内気温度	123456	°C
整定時間	123456	ms
共振検知周波数	123456	Hz
タフドライブ回数	123456	回
ユニット消費電力1(1W単位)	12345678	W
ユニット積算電力量1(1Wh単位)	1234567890	Wh

概要

アラーム発生時の状態を表示します。

詳細

1. アラーム発生時の各項目の現在値を表示します。
2. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

- ・アラーム画面(B-30031)でアラーム発生時状態表示のスイッチを押下した際にでる、ウィンドウ画面です。

5.4 使用デバイス一覧

画面上のスイッチやランプなどに設定されている一部のデバイスは、スクリプトなどの共通設定にも設定されている場合があります。これらのデバイスを一括で変更する場合には[一括変更]の使用を推奨します。[一括変更]の詳細については、「GT Designer3 Version1 画面設計マニュアル(共通編)」を参照してください。

5.4.1 接続機器のデバイス

タイプ	デバイス番号	用途	略称
ビット	SP1	現在アラームの消去	—
	SP2	アラーム履歴の消去	—
	OM0	通常モード(テスト運転モード解除)	—
	OM1	JOG 運転	—
	OM2	位置決め運転	—
	OM4	出力信号(DO)強制出力	—
	TMB1	一時停止指令	—
	TMB2	始動指令	—
	TMB3	位置決め方向の選択(正転)	—
	TMB4	位置決め方向の選択(逆転)	—
	TMB5	残距離の再始動	—
	TMB6	残距離のクリア	—
ワード	PA01、PA1001	運転モード	*STY
	PA02、PA1002	回生オプション	*REG
	PA03、PA1003	絶対位置検出システム	*ABS
	PA04、PA1004	機能選択 A-1	*AOP1
	PA05、PA1005	1 回転あたりの指令入力パルス数	*FBP
	PA06、PA1006	電子ギア分子(指令パルス倍率分子)	CMX
	PA07、PA1007	電子ギア分母(指令パルス倍率分母)	CDV
	PA08、PA1008	オートチューニングモード	ATU
	PA09、PA1009	オートチューニング応答性	RSP
	PA10、PA1010	インポジション範囲	INP
	PA11、PA1011	正転トルク制限	TLP
	PA12、PA1012	逆転トルク制限	TLN
	PA13、PA1013	指令パルス入力形態	*PLSS
	PA14、PA1014	回転方向選択	*POL
	PA15、PA1015	エンコーダ出力パルス	*ENR
	PA16、PA1016	エンコーダ出力パルス2	*ENR2
	PA19、PA1019	パラメータ書込み禁止	*BLK
	PA20、PA1020	タフドライブ設定	*TDS
	PA21、PA1021	機能選択 A-3	*AOP3
	PA23、PA1023	ドライブレコーダ任意アラームトリガ設定	DRAT
	PA24、PA1024	機能選択 A-4	AOP4
	PA25、PA1025	ワンタッチ調整オーバシュート許容レベル	OTHOV
	PB01、PB1001	アダプティブチューニングモード(アダプティブフィルタⅡ)	FILT
	PB02、PB1002	制振制御チューニングモード(アドバンス制振制御Ⅱ)	VRFT
	PB03、PB1003	位置指令加減速時定数(位置スムージング)	PST
	PB04、PB1004	フィードフォワードゲイン	FFC
	PB06、PB1006	負荷慣性モーメント比	GD2
	PB07、PB1007	モデル制御ゲイン	PG1
	PB08、PB1008	位置制御ゲイン	PG2
	PB09、PB1009	速度制御ゲイン	VG2
	PB10、PB1010	速度積分補償	VIC
	PB11、PB1011	速度微分補償	VDC

タイプ	デバイス番号	用途	略称
ワード	PB12、PB1012	オーバシュート量補正	OVA
	PB13、PB1013	機械共振抑制フィルタ 1	NH1
	PB14、PB1014	ノッチ形状選択 1	NHQ1
	PB15、PB1015	機械共振抑制フィルタ 2	NH2
	PB16、PB1016	ノッチ形状選択 2	NHQ2
	PB17、PB1017	軸共振抑制フィルタ	NHF
	PB18、PB1018	ローパスフィルタ設定	LPF
	PB19、PB1019	制振制御 1 振動周波数設定	VRF11
	PB20、PB1020	制振制御 1 共振周波数設定	VRF12
	PB21、PB1021	制振制御 1 振動周波数ダンピング設定	VRF13
	PB22、PB1022	制振制御 1 共振周波数ダンピング設定	VRF14
	PB23、PB1023	ローパスフィルタ選択	VFBF
	PB24、PB1024	微振動抑制制御	*MVS
	PB25、PB1025	機能選択 B-1	*BOP
	PB26、PB1026	ゲイン切換え機能	*CDP
	PB27、PB1027	ゲイン切換え条件	CDL
	PB28、PB1028	ゲイン切換え時定数	CDT
	PB29、PB1029	ゲイン切換え 負荷慣性モーメント比	GD2B
	PB30、PB1030	ゲイン切換え 位置制御ゲイン	PG2B
	PB31、PB1031	ゲイン切換え 速度制御ゲイン	VG2B
	PB32、PB1032	ゲイン切換え 速度積分補償	VICB
	PB33、PB1033	ゲイン切換え 制振制御 1 振動周波数設定	VRF1B
	PB34、PB1034	ゲイン切換え 制振制御 1 共振周波数設定	VRF2B
	PB35、PB1035	ゲイン切換え 制振制御 1 振動周波数ダンピング設定	VRF3B
	PB36、PB1036	ゲイン切換え 制振制御 1 共振周波数ダンピング設定	VRF4B
	PB45、PB1045	指令ノッチフィルタ	CNHF
	PB46、PB1046	機械共振抑制フィルタ 3	NH3
	PB47、PB1047	ノッチ形状選択 3	NHQ3
	PB48、PB1048	機械共振抑制フィルタ 4	NH4
	PB49、PB1049	ノッチ形状選択 4	NHQ4
	PB50、PB1050	機械共振抑制フィルタ 5	NH5
	PB51、PB1051	ノッチ形状選択 5	NHQ5
	PB52、PB1052	制振制御 2 振動周波数設定	VRF21
	PB53、PB1053	制振制御 2 共振周波数設定	VRF22
	PB54、PB1054	制振制御 2 振動周波数ダンピング設定	VRF23
	PB55、PB1055	制振制御 2 共振周波数ダンピング設定	VRF24
	PB56、PB1056	ゲイン切換え 制振制御 2 振動周波数設定	VRF21B
	PB57、PB1057	ゲイン切換え 制振制御 2 共振周波数設定	VRF22B
	PB58、PB1058	ゲイン切換え 制振制御 2 振動周波数ダンピング設定	VRF23B
	PB59、PB1059	ゲイン切換え 制振制御 2 共振周波数ダンピング設定	VRF24B
	PB60、PB1060	ゲイン切換え モデル制御ゲイン	PG1B
	PC01、PC1001	速度加速時定数	STA
	PC02、PC1002	速度減速時定数	STB
	PC03、PC1003	S 字加減速時定数	STC
	PC04、PC1004	トルク指令時定数	TQC
	PC05、PC1005	内部速度指令 1/制限 1	SC1
	PC06、PC1006	内部速度指令 2/制限 2	SC2
	PC07、PC1007	内部速度指令 3/制限 3	SC3
	PC08、PC1008	内部速度指令 4/制限 4	SC4
	PC09、PC1009	内部速度指令 5/制限 5	SC5
	PC10、PC1010	内部速度指令 6/制限 6	SC6

タイプ	デバイス番号	用途	略称
ワード	PC11、PC1011	内部速度指令 7/制限 7	SC7
	PC12、PC1012	アナログ速度指令/制限 最大回転速度	VCM
	PC13、PC1013	アナログトルク指令最大出力	TLC
	PC14、PC1014	アナログモニタ 1 出力	MOD1
	PC15、PC1015	アナログモニタ 2 出力	MOD2
	PC16、PC1016	電磁ブレーキシーケンス出力	MBR
	PC17、PC1017	零速度	ZSP
	PC18、PC1018	アラーム履歴クリア	*BPS
	PC19、PC1019	エンコーダ出力パルス選択	*ENRS
	PC20、PC1020	局番設定	*SNO
	PC21、PC1021	RS-422 通信機能選択	*SOP
	PC22、PC1022	機能選択 C-1	*COP1
	PC23、PC1023	機能選択 C-2	*COP2
	PC24、PC1024	機能選択 C-3	*COP3
	PC26、PC1026	機能選択 C-5	*COP5
	PC27、PC1027	機能選択 C-6	*COP6
	PC30、PC1030	速度加速時定数 2	STA2
	PC31、PC1031	速度減速時定数 2	STB2
	PC32、PC1032	指令入力パルス倍率分子 2	CMX2
	PC33、PC1033	指令入力パルス倍率分子 3	CMX3
	PC34、PC1034	指令入力パルス倍率分子 4	CMX4
	PC35、PC1035	内部トルク制限 2	TL2
	PC36、PC1036	状態表示選択	*DMD
	PC37、PC1037	アナログ速度指令/制限オフセット	VCO
	PC38、PC1038	アナログトルク指令/制限オフセット	TPO
	PC39、PC1039	アナログモニタ 1 オフセット	MO1
	PC40、PC1040	アナログモニタ 2 オフセット	MO2
	PC43、PC1043	誤差過大アラーム検知レベル	ERZ
	PC51、PC1051	強制停止時 減速時定数	RSBR
	PC54、PC1054	上下軸引上げ量	RSUP1
	PC60、PC1060	*機能選択 C-D	*COPD
	PD01、PD1001	入力信号自動オン選択 1	*DIA1
	PD03、PD1003	入力デバイス選択 1L	*DI1L
	PD04、PD1004	入力デバイス選択 1H	*DI1H
	PD05、PD1005	入力デバイス選択 2L	*DI2L
	PD06、PD1006	入力デバイス選択 2H	*DI2H
	PD07、PD1007	入力デバイス選択 3L	*DI3L
	PD08、PD1008	入力デバイス選択 3H	*DI3H
	PD09、PD1009	入力デバイス選択 4L	*DI4L
	PD10、PD1010	入力デバイス選択 4H	*DI4H
	PD11、PD1011	入力デバイス選択 5L	*DI5L
	PD12、PD1012	入力デバイス選択 5H	*DI5H
	PD13、PD1013	入力デバイス選択 6L	*DI6L
	PD14、PD1014	入力デバイス選択 6H	*DI6H
	PD17、PD1017	入力デバイス選択 8L	*DI8L
	PD18、PD1018	入力デバイス選択 8H	*DI8H
	PD19、PD1019	入力デバイス選択 9L	*DI9L
	PD20、PD1020	入力デバイス選択 9H	*DI9H
	PD21、PD1021	入力デバイス選択 10L	*DI10L
	PD22、PD1022	入力デバイス選択 10H	*DI10H
	PD23、PD1023	出力デバイス選択 1	*DO1

タイプ	デバイス番号	用途	略称
ワード	PD24、PD1024	出力デバイス選択 2	*DO2
	PD25、PD1025	出力デバイス選択 3	*DO3
	PD26、PD1026	出力デバイス選択 4	*DO4
	PD28、PD1028	出力デバイス選択 6	*DO6
	PD29、PD1029	入力フィルタ設定	*DIF
	PD30、PD1030	機能選択 D-1	*DOP1
	PD32、PD1032	機能選択 D-3	*DOP3
	PD34、PD1034	機能選択 D-5	*DOP5
	PE41、PE1041	機能選択 E-3	EOP3
	PF09、PF1009	機能選択 F-5	*FOP5
	PF15、PF1015	電子式ダイナミックブレーキ作動時間	DBT
	PF21、PF1021	ドライブレコーダ切換え時間設定	DRT
	PF23、PF1023	振動タフドライブ 発振検知レベル	OSCL1
	PF24、PF1024	振動タフドライブ機能選択	*OSCL2
	PF25、PF1025	瞬停タフドライブ 検出時間	CVAT
	PF31、PF1031	機械診断機能 低速時摩擦推定領域判定速度	FRIC
	ST0	帰還パルス累積	-
	ST1	サーボモータ回転速度	-
	ST2	溜りパルス	-
	ST3	指令パルス累積	-
	ST4	指令パルス周波数	-
	ST5	アナログ速度指令電圧/速度制限電圧	-
	ST6	アナログトルク指令電圧/制限電圧	-
	ST7	回生負荷率	-
	ST8	実効負荷率	-
	ST9	ピーク負荷率	-
	ST10	瞬時発生トルク	-
	ST11	1 回転内位置(1pulse 単位)	-
	ST12	ABS カウンタ	-
	ST13	負荷慣性モーメント比	-
	ST14	母線電圧	-
	ST32	エンコーダ内部温度	-
	ST33	整定時間	-
	ST34	発振検知周波数	-
	ST35	タフドライブ回数	-
	ST40	ユニット消費電力 1(1W 単位)	-
	ST41	ユニット積算電力量 1(1Wh 単位)	-
	ALM0	現在アラーム番号の読出し	-
	ALM1	現在アラーム詳細データの読出し	-
	ALM11	アラーム発生時の状態 帰還パルス累積	-
	ALM12	アラーム発生時の状態 サーボモータ回転速度	-
	ALM13	アラーム発生時の状態 溜りパルス	-
	ALM14	アラーム発生時の状態 指令パルス累積	-
	ALM15	アラーム発生時の状態 指令パルス周波数	-
	ALM16	アラーム発生時の状態 アナログ速度指令電圧/速度制限電圧	-
	ALM17	アラーム発生時の状態 アナログトルク指令電圧/制限電圧	-
	ALM18	アラーム発生時の状態 回生負荷率	-
	ALM19	アラーム発生時の状態 実効負荷率	-
	ALM20	アラーム発生時の状態 ピーク負荷率	-
	ALM21	アラーム発生時の状態 瞬時発生トルク	-

タイプ	デバイス番号	用途	略称
ワード	ALM22	アラーム発生時の状態 1 回転内位置(1pulse 単位)	-
	ALM23	アラーム発生時の状態 ABS カウンタ	-
	ALM24	アラーム発生時の状態 負荷慣性モーメント比	-
	ALM25	アラーム発生時の状態 母線電圧	-
	ALM43	アラーム発生時のエンコーダ内部温度	-
	ALM44	アラーム発生時の整定時間	-
	ALM45	アラーム発生時の発振検知周波数	-
	ALM46	アラーム発生時のタフドライブ回数	-
	ALM51	アラーム発生時のユニット消費電力 1(1W 単位)	-
	ALM52	アラーム発生時のユニット積算電力量 1(1Wh 単位)	-
	ALM200	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 最新アラーム	-
	ALM201	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 1 個前のアラーム	-
	ALM202	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 2 個前のアラーム	-
	ALM203	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 3 個前のアラーム	-
	ALM204	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 4 個前のアラーム	-
	ALM205	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 5 個前のアラーム	-
	ALM206	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 6 個前のアラーム	-
	ALM207	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 7 個前のアラーム	-
	ALM208	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 8 個前のアラーム	-
	ALM220	アラーム履歴発生時間の読出し 最新アラーム	-
	ALM221	アラーム履歴発生時間の読出し 1 個前のアラーム	-
	ALM222	アラーム履歴発生時間の読出し 2 個前のアラーム	-
	ALM223	アラーム履歴発生時間の読出し 3 個前のアラーム	-
	ALM224	アラーム履歴発生時間の読出し 4 個前のアラーム	-
	ALM225	アラーム履歴発生時間の読出し 5 個前のアラーム	-
	ALM226	アラーム履歴発生時間の読出し 6 個前のアラーム	-
	ALM227	アラーム履歴発生時間の読出し 7 個前のアラーム	-
	ALM228	アラーム履歴発生時間の読出し 8 個前のアラーム	-
	ALM240	アラーム履歴アラーム詳細データ 最新アラーム	-
	ALM241	アラーム履歴アラーム詳細データ 1 個前のアラーム	-
	ALM242	アラーム履歴アラーム詳細データ 2 個前のアラーム	-
	ALM243	アラーム履歴アラーム詳細データ 3 個前のアラーム	-
	ALM244	アラーム履歴アラーム詳細データ 4 個前のアラーム	-
	ALM245	アラーム履歴アラーム詳細データ 5 個前のアラーム	-
	ALM246	アラーム履歴アラーム詳細データ 6 個前のアラーム	-
	ALM247	アラーム履歴アラーム詳細データ 7 個前のアラーム	-
	ALM248	アラーム履歴アラーム詳細データ 8 個前のアラーム	-
	DI0	入力デバイス状態	-
	DI1	外部入力ピン状態	-
	DO0	出力デバイス状態	-
	TMI0	テスト運転時入力信号	-
	TMO0	信号ピンの強制出力	-
	TMD0	テスト運転モード用データ(回転速度)	-
	TMD1	テスト運転モード用データ(加減速時定数)	-
	TMD3	テスト運転モード用データ(移動量)	-

5.4.2 GOT の内部デバイス

タイプ	デバイス番号	用途
ビット	GB40	常時 ON(スクリプトトリガで使用)
	GD60031.b13	GOT エラーリセット信号
	GD61051.b0	現在発生アラーム表示フラグ
	GD61053.b0～GD61069.b0	アラーム履歴表示フラグ
	GD61207.b0	正転スイッチスクリプトトリガ(JOG 運転)
	GD61209.b0	逆転スイッチスクリプトトリガ(JOG 運転)
	GD61211.b0	モータ回転速度 書込み完了 & スクリプトトリガ(JOG 運転)
	GD61213.b0	加減速時定数 書込み完了 & スクリプトトリガ(JOG 運転)
	GD61251.b0	モータ回転速度 書込み完了 & スクリプトトリガ(位置決め運転)
	GD61253.b0	加減速時定数 書込み完了 & スクリプトトリガ(位置決め運転)
	GD61255.b0	移動量 書込み完了 & スクリプトトリガ(位置決め運転)
	GD61351.b0～GD61351.b6	出力信号(DO)強制出力 タッチスイッチ & スクリプトトリガ
	GS512.b0	時刻変更信号
ワード	GD10	機器番号の設定
	GD60000	ベース画面切り換え
	GD60001	オーバーラップウィンドウ 1 画面切り換え
	GD60004	オーバーラップウィンドウ 2 画面切り換え
	GD60007	オーバーラップウィンドウ 3 画面切り換え
	GD60021	言語切り換え
	GD60022	システム言語切り換え
	GD60031、GD60041	システム情報
	GD60300～GD60305	時計のデジスイッチ
	GD61001～GD61005	診断画面 ランプ & オブスク 表示用ダミーデバイス
	GD61051～GD61070	アラームフラグ & アラーム番号格納デバイス
	GD61101～GD61103	マニュアル表示ページ番号
	GD61151～GD61164	ヒストリカルトレンドグラフ グラフ情報
	GD61171～GD61174	ヒストリカルトレンドグラフ カーソル位置時刻
	GD61175～GD61178	ヒストリカルトレンドグラフ 表示開始位置時刻
	GD61179～GD61182	ヒストリカルトレンドグラフ 表示終了位置時刻
	GD61183～GD61185	ヒストリカルトレンドグラフ 表示位置時刻指定
	GD61201	モータ回転速度 数値入力
	GD61203	加減速時定数 数値入力
	GD61205	移動量 数値入力
	GD61351	出力信号(DO)強制出力 スイッチスクリプト
	GS513～GS516	変更時刻
	GS650～GS652	現在時刻
	TMP800～996	スクリプト演算用

5.5 コメント一覧

コメントグループ No.	コメント No.	ベース/ウィンドウ画面 No.
255	No.1	全画面
	No.4～5	B-30001 ～ 30031 、 B-30041 、 B-30051 、 B-30091
	No.6	B-30001、B-30051
	No.7	B-30001～30031、B-30041、B-30051、B-30091～30099
	No.8	B-30001
	No.9～20、45	B-30051
	No.21	B-30011 ～ 30031 、 B-30041 、 B-30051 、 B-30091
	No.22～27、40、44	B-30053～30069
	No.28～33、41、43	B-30071～30087
	No.34～35	B-30091～30099
	No.37	B-30091、B-30099
	No.38	B-30093～30099
	No.39	B-30011～30087
	No.42	B-30033～30035
	No.46	B-30091
	No.51～53、55、58	B-30053～30087
	No.54、56、61～62、66、69～71、101～121	B-30011、B-30093～30095、W-30011
	No.57、63	B-30011 、 B-30053 ～ 30087 、 B-30093 ～ 30095、W-30011
	No.59	B-30011、B-30053、30071、30093～30095、W-30011
	No.60	B-30011 、 B-30060 、 B-30069 、 B-30078 、 B-30087、B-30093～30095、W-30011
	No.64	B-30011 、 B-30061 、 B-30079 、 B-30093 ～ 30095、W-30011
	No.65	B-30011 、 B-30056 ～ 30057 、 B-30074 ～ 30075、B-30093～30095、W-30011
	No.67	B-30011 、 B-30056 ～ 30057 、 B-30060 ～ 30061、B-30069、B-30074～30075、B-30078 ～ 30079 、 B-30087 、 B-30093 ～ 30095 、 W-30011
	No.68	B-30011 、 B-30056 ～ 30057 、 B-30060 ～ 30061、B-30069、B-30074～30075、B-30078 ～ 30079 、 B-30087 、 B-30093 ～ 30095 、 W-30011
	No.72	B-30053、B-30071
	No.73	B-30056～30058、B-30074～30076
	No.74	B-30060、B-30078
	No.75～76	B-30061、B-30079
	No.77	B-30069、B-30087
	No.151～206	B-30021
	No.251～343	B-30031
	No.351～380	B-30041
	No.401	B-30053
	No.402	B-30054

コメントグループ No.	コメント No.	ベース/ウィンドウ画面 No.
255	No.403	B-30071
	No.404	B-30072
	No.405～424、427～446、449～448	B-30053、B-30071
	No.425～426、447～448、469～470	B-30054、B-30072
	No.501	B-30056
	No.502	B-30057
	No.503	B-30058
	No.504	B-30074
	No.505	B-30075
	No.506	B-30076
	No.507～526、558～577、609～628	B-30056、B-30074
	No.527～546、578～597、629～648	B-30057、B-30075
	No.547～557、598～608、649～659	B-30058、B-30076
	No.701	B-30060
	No.702	B-30061
	No.703	B-30062
	No.704	B-30078
	No.705	B-30079
	No.706	B-30080
	No.707～726、748～767、789～808	B-30060、B-30078
	No.727～746、768～787、809～828	B-30061、B-30079
	No.747、788、829	B-30062、B-30080
	No.851	B-30064
	No.852	B-30065
	No.853	B-30082
	No.854	B-30083
	No.855～874、883～902、911～930	B-30064、B-30082
	No.875～882、903～910、931～938	B-30065、B-30083
	No.951	B-30067
	No.952	B-30085
	No.953～955	B-30067、B-30085
	No.1001	B-30069
	No.1002	B-30087
	No.1003～1023	B-30069、B-30087
	No.1051～1054	B-30093～30095
	No.1101～1104	B-30095
	No.1151～1157	B-30099
	No.1201	W-30002
	No.1251～1260	W-30003
	No.1301～1302	W-30001

5.6 スクリプト一覧

項 目	内 容
プロジェクトスクリプト	有り
画面スクリプト	W-30002
オブジェクトスクリプト	B-30021 、 B-30031 、 B-30041 、 B-30093 、 B-30095 、 B-30099 、 W-30003

5.6.1 プロジェクトスクリプト

スクリプト No.30001			
スクリプト名	Script30001	コメント	初期設定
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	GB40 立上り
[w:GD61101]=1; //ベース画面 30005 のドキュメントページNo.を 1 に設定 [w:GD61102]=1; //ベース画面 30006 のドキュメントページNo.を 1 に設定 [w:GD61103]=1; //ベース画面 30007 のドキュメントページNo.を 1 に設定			

5.6.2 画面スクリプト

ウィンドウ画面 30002

スクリプト No.30002			
スクリプト名	Script30002	コメント	マニュアル表示画面の言語切り換え
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時
<pre> if([w:GD60000] >= 30033) && ([w:GD60000] <=30037){ //ベース画面がマニュアル表示-言語 1～言語 3 画面 とき if([w:GD60021] <= 1){ //言語が言語 1 の場合 [w:GD60000] = 30033; //マニュアル表示-言語 1 画面に遷移 } if([w:GD60021] == 2){ //言語が言語 2 の場合 [w:GD60000] = 30035; //マニュアル表示-言語 2 画面に遷移 } if([w:GD60021] == 3){ //言語が言語 3 の場合 [w:GD60000] = 30037; //マニュアル表示-言語 3 画面に遷移 } } </pre>			

5.6.3 オブジェクトスクリプト

ベース画面 30021

オブジェクト	ワードランプ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	1	トリガ	常時
[u32:TMP800] = [0-100:u32:DIO] & 0x00100000; //DIO の bit20 を論理積でだして、TMP に格納 [w:GD61001] = [u32:TMP800] >> 20; //TMP を右に 20 シフト、GD61001 に格納			
オブジェクト	ワードランプ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	2	トリガ	常時
[u32:TMP801] = [0-100:u32:DIO] & 0x08000000; //DIO の bit27 を論理積でだして、TMP に格納 [w:GD61002] = [u32:TMP801] >> 27; //TMP を右に 27 シフト、GD61002 に格納			
オブジェクト	ワードランプ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	3	トリガ	常時
[u32:TMP802] = [0-100:u32:DO0] & 0x02000000; //DO0 の bit25 を論理積でだして、TMP に格納 [w:GD61003] = [u32:TMP802] >> 25; //TMP を右に 25 シフト、GD61003 に格納			

オブジェクト	ワードランブ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	4	トリガ	常時
[u32:TMP803] = [0-100:u32:DO0] & 0x08000000; //DO0 の bit27 を論理積でだして、TMP に格納 [w:GD61004] = [u32:TMP803] >> 27; //TMP を右に 27 シフトし、GD61004 に格納			
オブジェクト	ワードランブ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	5	トリガ	常時
[u32:TMP804] = [0-100:u32:DO0] & 0x80000000; //DO0 の bit31 を論理積でだして、TMP に格納 [w:GD61005] = [u32:TMP804] >> 31; //TMP を右に 31 シフト、GD61005 に格納			

ベース画面 30031

オブジェクト	ワードランブ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	6	トリガ	常時
[w:GD61052] = [0-100:w:ALM0]; //アラーム番号を GD デバイスに格納 //もし以下のアラーム番号なら if([w:GD61052] == 234 [w:GD61052] == 235 [w:GD61052] == 236 [w:GD61052] == 237 [w:GD61052] == 240 [w:GD61052] == 242 [w:GD61052] == 243){ [w:GD61051] = 1; //それ以外の アラーム番号なら }else[[w:GD61051] = 0; }			
オブジェクト	コメント表示(ワード)	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	7	トリガ	GD61051.b0 立下り
if([b:GD61051.b0] == OFF){ clear_object(); } //表示トリガが OFF なら //オブジェクトクリアを実行			
オブジェクト	ワードランブ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	8	トリガ	常時
[w:GD61054] = [0-100:w:ALM200]; //アラーム番号を GD デバイスに格納 //もし以下のアラーム番号なら if([w:GD61054] == 234 [w:GD61054] == 235 [w:GD61054] == 236 [w:GD61054] == 237 [w:GD61054] == 240 [w:GD61054] == 242 [w:GD61054] == 243){ [w:GD61053] = 1; //それ以外の アラーム番号なら }else[[w:GD61053] = 0; }			
オブジェクト	コメント表示(ワード)	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	9	トリガ	GD61053.b0 立下り
if([b:GD61053.b0] == OFF){ clear_object(); } //表示トリガが OFF なら //オブジェクトクリアを実行			
オブジェクト	ワードランブ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	10	トリガ	常時
[w:GD61056] = [0-100:w:ALM201]; //アラーム番号を GD デバイスに格納 //もし以下のアラーム番号なら if([w:GD61056] == 234 [w:GD61056] == 235 [w:GD61056] == 236 [w:GD61056] == 237 [w:GD61056] == 240 [w:GD61056] == 242 [w:GD61056] == 243){ [w:GD61055] = 1; //それ以外の アラーム番号なら }else[[w:GD61055] = 0; }			

オブジェクト	コメント表示(ワード)	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	11	トリガ	GD61055.b0 立下り
<pre> if([b:GD61055.b0] == OFF){ clear_object(); } //表示トリガが OFF なら //オブジェクトクリアを実行 </pre>			
オブジェクト	ワードランプ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	12	トリガ	常時
<pre> [w:GD61058] = [0-100:w:ALM202]; //アラーム番号を GD デバイスに格納 //もし以下のアラーム番号なら if([w:GD61058] == 234 [w:GD61058] == 235 [w:GD61058] == 236 [w:GD61058] == 237 [w:GD61058] == 240 [w:GD61058] == 242 [w:GD61058] == 243){ [w:GD61057] = 1; } //それ以外の アラーム番号なら }else{ [w:GD61057] = 0; } </pre>			
オブジェクト	コメント表示(ワード)	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	13	トリガ	GD61057.b0 立下り
<pre> if([b:GD61057.b0] == OFF){ clear_object(); } //表示トリガが OFF なら //オブジェクトクリアを実行 </pre>			
オブジェクト	ワードランプ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	14	トリガ	常時
<pre> [w:GD61060] = [0-100:w:ALM203]; //アラーム番号を GD デバイスに格納 //もし以下のアラーム番号なら if([w:GD61060] == 234 [w:GD61060] == 235 [w:GD61060] == 236 [w:GD61060] == 237 [w:GD61060] == 240 [w:GD61060] == 242 [w:GD61060] == 243){ [w:GD61059] = 1; } //それ以外の アラーム番号なら }else{ [w:GD61059] = 0; } </pre>			
オブジェクト	コメント表示(ワード)	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	15	トリガ	GD61059.b0 立下り
<pre> if([b:GD61059.b0] == OFF){ clear_object(); } //表示トリガが OFF なら //オブジェクトクリアを実行 </pre>			
オブジェクト	ワードランプ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	16	トリガ	常時
<pre> [w:GD61062] = [0-100:w:ALM204]; //アラーム番号を GD デバイスに格納 //もし以下のアラーム番号なら if([w:GD61062] == 234 [w:GD61062] == 235 [w:GD61062] == 236 [w:GD61062] == 237 [w:GD61062] == 240 [w:GD61062] == 242 [w:GD61062] == 243){ [w:GD61061] = 1; } //それ以外の アラーム番号なら }else{ [w:GD61061] = 0; } </pre>			
オブジェクト	コメント表示(ワード)	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	17	トリガ	GD61061.b0 立下り
<pre> if([b:GD61061.b0] == OFF){ clear_object(); } //表示トリガが OFF なら //オブジェクトクリアを実行 </pre>			

オブジェクト	ワードランプ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	18	トリガ	常時
[w:GD61064] = [0-100:w:ALM205]; //アラーム番号を GD デバイ스에格納 //もし以下のアラーム番号なら if([w:GD61064] == 234 [w:GD61064] == 235 [w:GD61064] == 236 [w:GD61064] == 237 [w:GD61064] == 240 [w:GD61064] == 242 [w:GD61064] == 243){ [w:GD61063] = 1; //それ以外の アラーム番号なら }else{ [w:GD61063] = 0; } 			
オブジェクト	コメント表示(ワード)	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	19	トリガ	GD61063.b0 立下り
if([b:GD61063.b0] == OFF){ clear_object(); } 			
オブジェクト	ワードランプ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	20	トリガ	常時
[w:GD61066] = [0-100:w:ALM206]; //アラーム番号を GD デ바이스에格納 //もし以下のアラーム番号なら if([w:GD61066] == 234 [w:GD61066] == 235 [w:GD61066] == 236 [w:GD61066] == 237 [w:GD61066] == 240 [w:GD61066] == 242 [w:GD61066] == 243){ [w:GD61065] = 1; //それ以外の アラーム番号なら }else{ [w:GD61065] = 0; } 			
オブジェクト	コメント表示(ワード)	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	21	トリガ	GD61065.b0 立下り
if([b:GD61065.b0] == OFF){ clear_object(); } 			
オブジェクト	ワードランプ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	22	トリガ	常時
[w:GD61068] = [0-100:w:ALM207]; //アラーム番号を GD デ바이스에格納 //もし以下のアラーム番号なら if([w:GD61068] == 234 [w:GD61068] == 235 [w:GD61068] == 236 [w:GD61068] == 237 [w:GD61068] == 240 [w:GD61068] == 242 [w:GD61068] == 243){ [w:GD61067] = 1; //それ以外の アラーム番号なら }else{ [w:GD61067] = 0; } 			
オブジェクト	コメント表示(ワード)	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	23	トリガ	GD61067.b0 立下り
if([b:GD61067.b0] == OFF){ clear_object(); } 			
オブジェクト	ワードランプ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	24	トリガ	常時
[w:GD61070] = [0-100:w:ALM208]; //アラーム番号を GD デ바이스에格納 //もし以下のアラーム番号なら if([w:GD61070] == 234 [w:GD61070] == 235 [w:GD61070] == 236 [w:GD61070] == 237 [w:GD61070] == 240 [w:GD61070] == 242 [w:GD61070] == 243){ [w:GD61069] = 1; 			

<pre>//それ以外の アラーム番号なら }else{ [w:GD61069] = 0; }</pre>			
オブジェクト	コメント表示(ワード)	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	25	トリガ	常時
<pre>if([b:GD61069.b0] == OFF){ clear_object(); }</pre>			

ベース画面 30041

オブジェクト	スイッチ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	26	トリガ	GB40 立上り
<pre>//画面表示時に年月日時分秒を格納 [w:GD61233]=[w:GS650]; [w:GD61234]=[w:GS651]; [w:GD61235]=[w:GS652];</pre>			

ベース画面 30093

オブジェクト	数値入力	データ形式	符号なし BIN32
スクリプトユーザ ID	27	トリガ	GD61211.b0 立上り
<pre>[0-100:u32:TMD0] = [w:GD61201]; //TMD0 デバイスに GD61201 の値を代入 [b:GD61211.b0] = OFF; //トリガをオフする</pre>			
オブジェクト	数値入力	データ形式	符号なし BIN32
スクリプトユーザ ID	28	トリガ	GD61213.b0 立上り
<pre>[0-100:u32:TMD1] = [w:GD61203]; //TMD1 デバイスに GD61203 の値を代入 [b:GD61213.b0] = OFF; //トリガをオフする</pre>			
オブジェクト	スイッチ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	29	トリガ	GD61207.b0 立上り/立下り
<pre>if([b:GD61207.b0] == ON){ [0-100:u32:TMIO] = 2049; //トリガが立ったら //TMIO デバイスに 2049(0x0801)を入れる }else{ [0-100:u32:TMIO] = 1; //トリガが下がったら //TMIO デバイスに 1(0x0001)を入れる }</pre>			
オブジェクト	スイッチ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	30	トリガ	GD61209.b0 立上り/立下り
<pre>if([b:GD61209.b0] == ON){ [0-100:u32:TMIO] = 4097; //トリガが立ったら //TMIO デバイスに 4097(0x1001)を入れる }else{ [0-100:u32:TMIO] = 1; //トリガが下がったら //TMIO デバイスに 1(0x0001)を入れる }</pre>			

ベース画面 30095

オブジェクト	数値入力	データ形式	符号なし BIN32
スクリプトユーザ ID	31	トリガ	GD61251.b0 立上り
<pre>[0-100:u32:TMD0] = [w:GD61201]; //TMD0 デバイスに GD61201 の値を代入 [b:GD61251.b0] = OFF; //トリガをオフする</pre>			
オブジェクト	数値入力	データ形式	符号なし BIN32
スクリプトユーザ ID	32	トリガ	GD61253.b0 立上り
<pre>[0-100:u32:TMD1] = [w:GD61203]; //TMD1 デバイスに GD61203 の値を代入 [b:GD61253.b0] = OFF; //トリガをオフする</pre>			

オブジェクト	数値入力	データ形式	符号なし BIN32
スクリプトユーザ ID	33	トリガ	GD61255.b0 立上り
[0-100.u32:TMD3] = [w:GD61205]; //TMD3 デバイスに GD61205 の値を代入 [b:GD61255.b0] = OFF; //トリガをオフする			

ベース画面 30099

オブジェクト	ワードランプ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	34	トリガ	GD61351.b0 立上り/立下り
[0-100.u32:TMO0] = [w:GD61351]; //GD61351 の値を TMO0 に格納する			
オブジェクト	ワードランプ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	35	トリガ	GD61351.b1 立上り/立下り
[0-100.u32:TMO0] = [w:GD61351]; //GD61351 の値を TMO0 に格納する			
オブジェクト	ワードランプ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	36	トリガ	GD61351.b2 立上り/立下り
[0-100.u32:TMO0] = [w:GD61351]; //GD61351 の値を TMO0 に格納する			
オブジェクト	ワードランプ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	37	トリガ	GD61351.b3 立上り/立下り
[0-100.u32:TMO0] = [w:GD61351]; //GD61351 の値を TMO0 に格納する			
オブジェクト	ワードランプ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	38	トリガ	GD61351.b4 立上り/立下り
[0-100.u32:TMO0] = [w:GD61351]; //GD61351 の値を TMO0 に格納する			
オブジェクト	ワードランプ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	39	トリガ	GD61351.b5 立上り/立下り
[0-100.u32:TMO0] = [w:GD61351]; //GD61351 の値を TMO0 に格納する			
オブジェクト	ワードランプ	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	40	トリガ	GD61351.b6 立上り/立下り
[0-100.u32:TMO0] = [w:GD61351]; //GD61351 の値を TMO0 に格納する			

ウィンドウ画面 30003

オブジェクト	数値表示	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	1	トリガ	GB40 立上り
//時計データより今日の年月を取得 [w:TMP950] = [w:GS650] & 0xF000; //設定用時計データより年の下 2 桁の 10 の位を取得 [w:TMP960] = [w:TMP950] >> 12; //桁合せ [w:TMP968] = [w:TMP960] * 10; //BCD->BIN [w:TMP951] = [w:GS650] & 0x0F00; //設定用時計データより年の下 2 桁の 1 の位を取得 [w:TMP961] = [w:TMP951] >> 8; //BCD->BIN [w:TMP973] = 2000 + [w:TMP968] + [w:TMP961]; //TMP973 に年を BIN でセット [w:GD63990] = [w:TMP973]; //年をセット [w:TMP952] = [w:GS650] & 0x00F0; //設定用時計データより月の 10 の位を取得 [w:TMP962] = [w:TMP952] >> 4; //桁合せ [w:TMP969] = [w:TMP962] * 10; //BCD->BIN			

[w:TMP953] = [w:GS650] & 0x000F;//設定用時計データより月の 1 の位を取得 [w:TMP974] = [w:TMP969] + [w:TMP953];//TMP974 に月を BIN でセット [w:GD63991] = [w:TMP974];//月をセット [w:TMP954] = [w:GS651] & 0xF000;//設定用時計データより日の下 2 桁の 10 の位を取得 [w:TMP963] = [w:TMP954] >> 12;//桁合せ [w:TMP970] = [w:TMP963] * 10;//BCD→BIN [w:TMP955] = [w:GS651] & 0x0F00;//設定用時計データより日の下 2 桁の 1 の位を取得 [w:TMP964] = [w:TMP955] >> 8;//BCD→BIN [w:TMP975] = [w:TMP970] + [w:TMP964];//TMP975 に日を BIN でセット [w:GD63992] = [w:TMP975];//日をセット [w:TMP956] = [w:GS651] & 0x00F0;//設定用時計データより時の 10 の位を取得 [w:TMP965] = [w:TMP956] >> 4;//桁合せ [w:TMP971] = [w:TMP965] * 10;//BCD→BIN [w:TMP957] = [w:GS651] & 0x000F;//設定用時計データより時の 1 の位を取得 [w:TMP976] = [w:TMP971] + [w:TMP957];//TMP976 に時を BIN でセット [w:GD63993] = [w:TMP976];//時をセット [w:TMP958] = [w:GS652] & 0xF000;//設定用時計データより分の下 2 桁の 10 の位を取得 [w:TMP966] = [w:TMP958] >> 12;//桁合せ [w:TMP972] = [w:TMP966] * 10;//BCD→BIN [w:TMP959] = [w:GS652] & 0x0F00;//設定用時計データより分の下 2 桁の 1 の位を取得 [w:TMP967] = [w:TMP959] >> 8;//BCD→BIN [w:TMP977] = [w:TMP972] + [w:TMP967];//TMP977 に分を BIN でセット [w:GD63994] = [w:TMP977];//分をセット [w:TMP993] = [w:GS652] & 0x00F0;//設定用時計データより秒の 10 の位を取得 [w:TMP995] = [w:TMP993] >> 4;//桁合せ [w:TMP996] = [w:TMP995] * 10;//BCD→BIN [w:TMP994] = [w:GS652] & 0x000F;//設定用時計データより秒の 1 の位を取得 [w:TMP978] = [w:TMP996] + [w:TMP994];//TMP978 に秒を BIN でセット [w:GD63995] = [w:TMP978];//秒をセット			
オブジェクト	数値表示	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	2	トリガ	常時
// BIN → BCD 変換 [w:TMP979] = [w:GD63990] - 2000; // 年の下 2 桁 [w:TMP980] = (([w:TMP979] / 10) << 4) + ([w:TMP979] % 10); // 年 BIN → BCD [w:TMP981] = (([w:GD63991] / 10) << 4) + ([w:GD63991] % 10); // 月 BIN → BCD [w:TMP982] = (([w:GD63992] / 10) << 4) + ([w:GD63992] % 10); // 日 BIN → BCD [w:TMP983] = (([w:GD63993] / 10) << 4) + ([w:GD63993] % 10); // 時 BIN → BCD [w:TMP984] = (([w:GD63994] / 10) << 4) + ([w:GD63994] % 10); // 分 BIN → BCD [w:TMP985] = (([w:GD63995] / 10) << 4) + ([w:GD63995] % 10); // 秒 BIN → BCD			
オブジェクト	数値表示	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	3	トリガ	常時
// 年月設定 [w:GS513] = ([w:TMP980] << 8) + [w:TMP981]; // 変更時刻デバイスに年月セット			

オブジェクト	数値表示	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	4	トリガ	常時
// 日時設定 [w:GS514] = ([w:TMP982] << 8) + [w:TMP983]; // 変更時刻デバイスに日時セット			
オブジェクト	数値表示	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	5	トリガ	常時
// 分秒設定 [w:GS515] = ([w:TMP984] << 8) + [w:TMP985]; // 変更時刻デバイスに分秒セット			
オブジェクト	数値表示	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	6	トリガ	常時
// 曜日設定 [w:TMP986] = [w:GD63990]; //年(BIN) [w:TMP987] = [w:GD63991]; //月(BIN) [w:TMP988] = [w:GD63992]; //日(BIN) if((([w:TMP987] == 1) ([w:TMP987] == 2))){//1・2 月の場合のみ前年の 13・14 月として計算するための補正処理 [w:TMP986] = [w:TMP986] - 1; //年から 1 を減算 [w:TMP987] = [w:TMP987] + 12; //月に 12 を加算 } [w:TMP989] = [w:TMP986]/4; //ツェラーの公式に必要な項を作成 [w:TMP990] = [w:TMP986]/100; //ツェラーの公式に必要な項を作成 [w:TMP991] = [w:TMP986]/400; //ツェラーの公式に必要な項を作成 [w:TMP992] = (13*[w:TMP987]+8)/5; //ツェラーの公式に必要な項を作成 //ツェラーの公式で曜日算出して変更時刻デバイスに曜日をセット [w:GS516] = ([w:TMP986]+[w:TMP989]-[w:TMP990]+[w:TMP991]+[w:TMP992]+[w:TMP988])%7;			

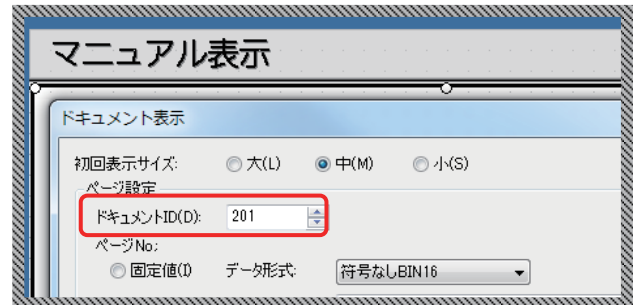
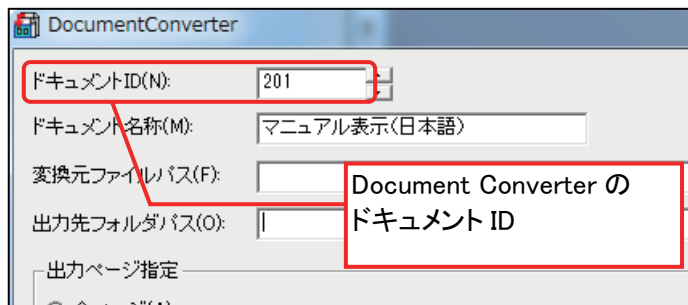
6 マニュアル表示について

マニュアル表示は、ドキュメント表示機能を使用して表示しています。ドキュメント表示機能の詳細については、「GT Designer3 Version3 画面設計マニュアル(共通編)」を参照してください。

6.1 マニュアル表示用ドキュメントデータの準備

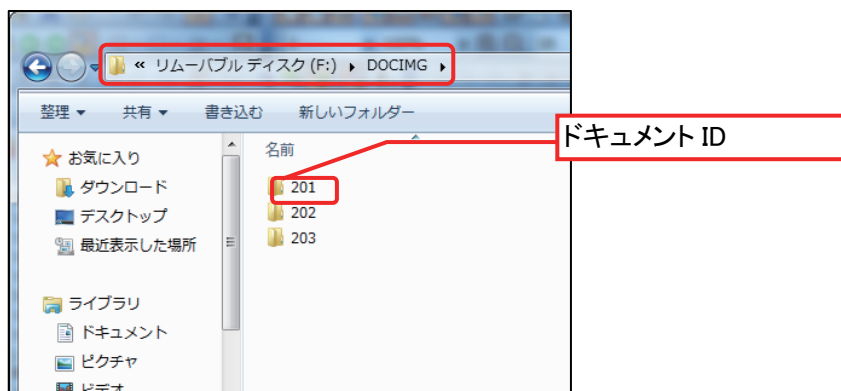
例: ベース画面 B-30061: マニュアル表示-言語 1 にマニュアル(ドキュメント)を表示する場合

- (1) 表示するマニュアル(Word や Excel など)を Document Converter を使用してドキュメント表示機能用のドキュメントデータ(JPEG ファイル)に変換します。この際、Document Converter の[ドキュメント表示 ID]には、ベース画面 30061 のドキュメント表示の[ドキュメント表示 ID]と同じ値を設定します。



例: ベース画面 B-30061: マニュアル表示-言語 1 のドキュメント表示のドキュメント ID

- (2) ドキュメントデータは DOCIMG フォルダの 201 フォルダ内に生成されます。DOCIMG フォルダ以下のフォルダ構成は変更せずに、DOCIMG フォルダごと CF カードのルートディレクトリに保存してください。

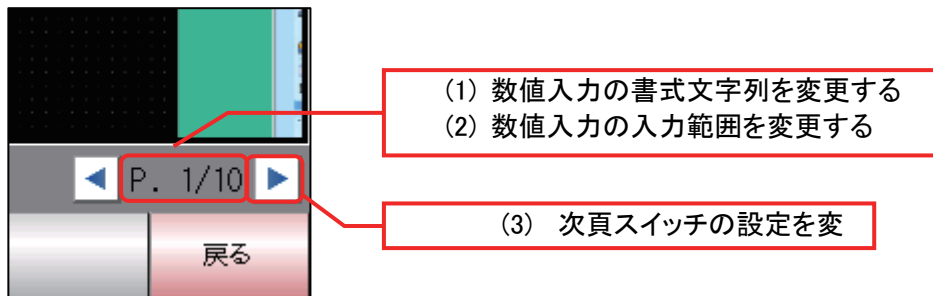


CF カードのフォルダ構成

6.2 ドキュメントの総ページ数の変更

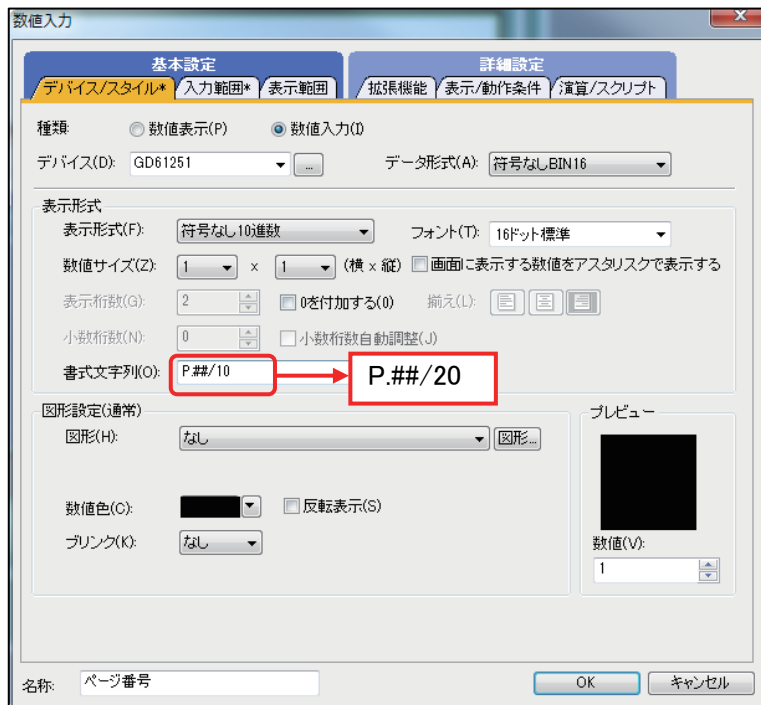
表示するドキュメントの総ページ数に合わせて、画面右下に表示する総ページ数を変更してください。

例:ドキュメント総数を 10 ページから 20 ページに変更する場合



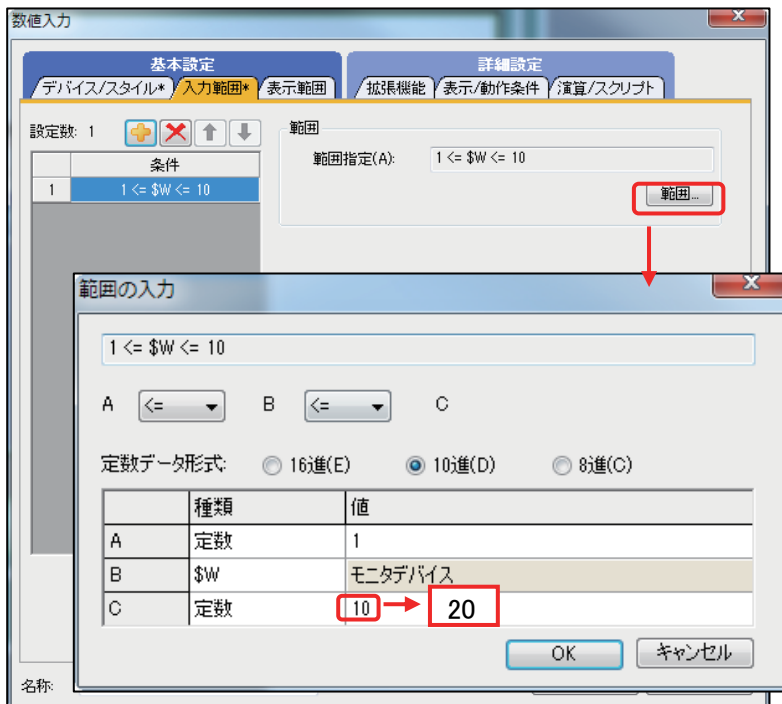
(1) 数値入力の書式を変更する。

1. 数値入力をダブルクリックし、ダイアログボックスの[デバイス/スタイル]タブを表示
2. [書式文字列]を「P.##/10」から「P.##/20」に変更



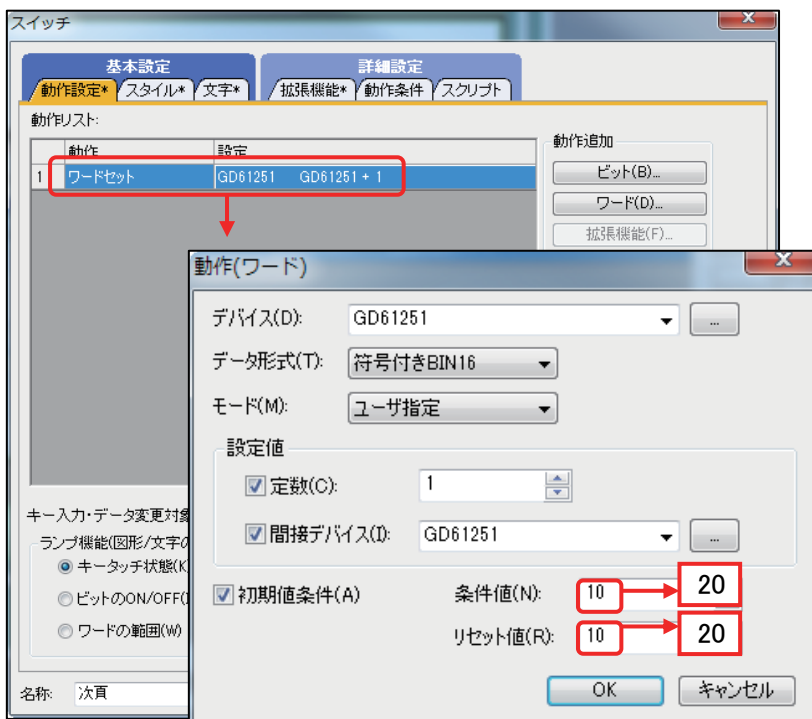
(2) 数値入力の入力範囲を変更する。

1. ダイアログボックスの[入力範囲]タブを表示
2. [範囲]をクリックし、[範囲の入力]ダイアログボックスを表示
3. 定数を 10 から 20 に変更



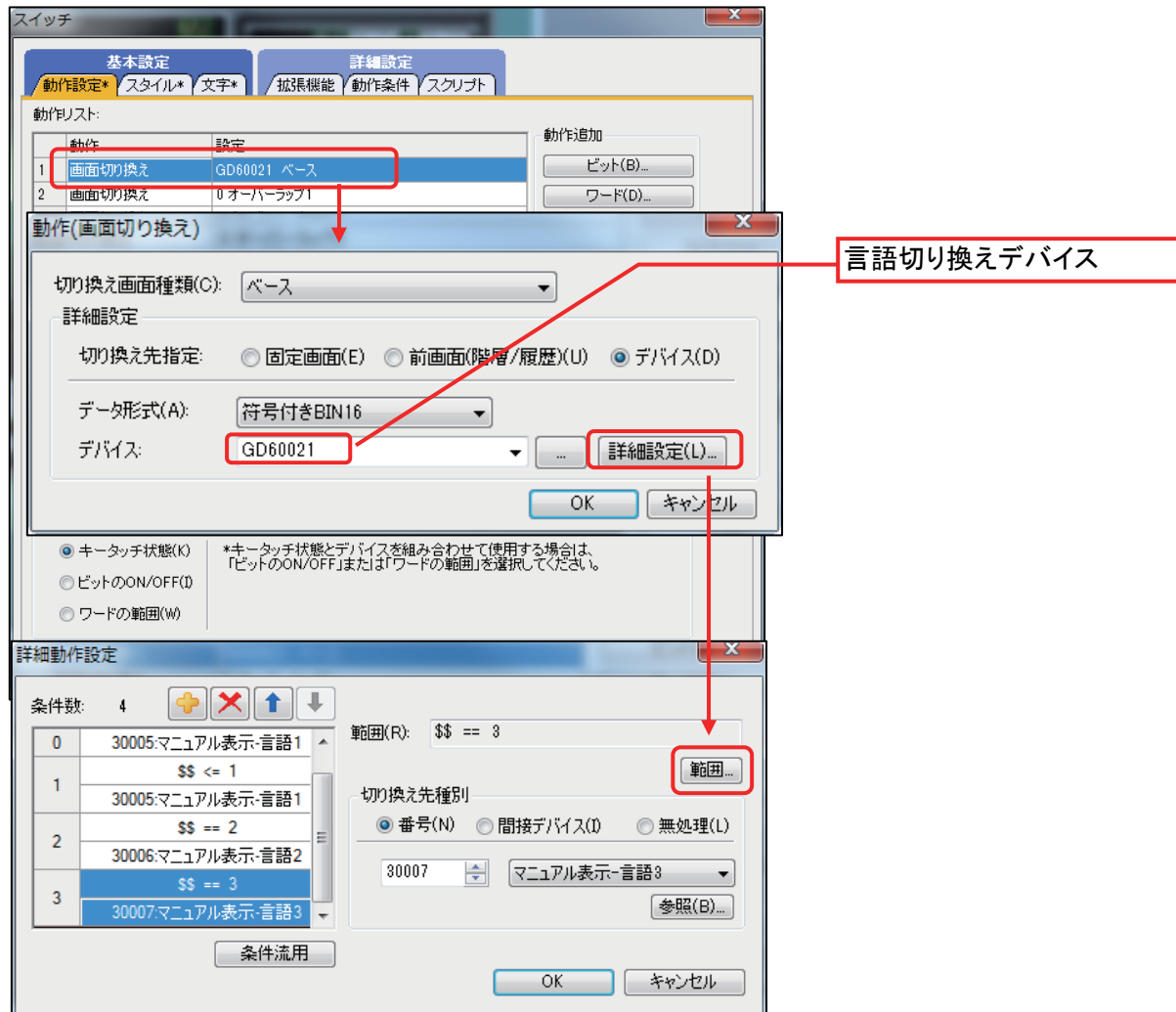
(3) 次頁スイッチの設定を変更する

1. ダイアログボックスの[動作設定]タブを表示
2. [動作 1]をダブルクリックし、[動作(ワード)]ダイアログボックスを表示
3. [条件値]、[リセット値]を 10 から 20 に変更



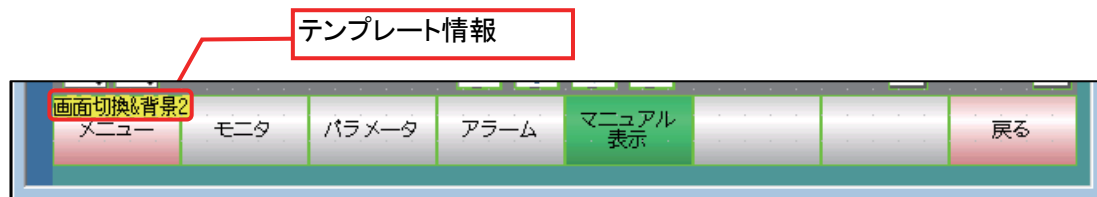
6.3 「マニュアル表示」スイッチの設定

「マニュアル表示」スイッチは、言語切り換えデバイスに格納された列 No.によって表示するマニュアル画面を指定しています。列 No.の詳細については、「5.1 表示言語」を参照してください。



7 テンプレート

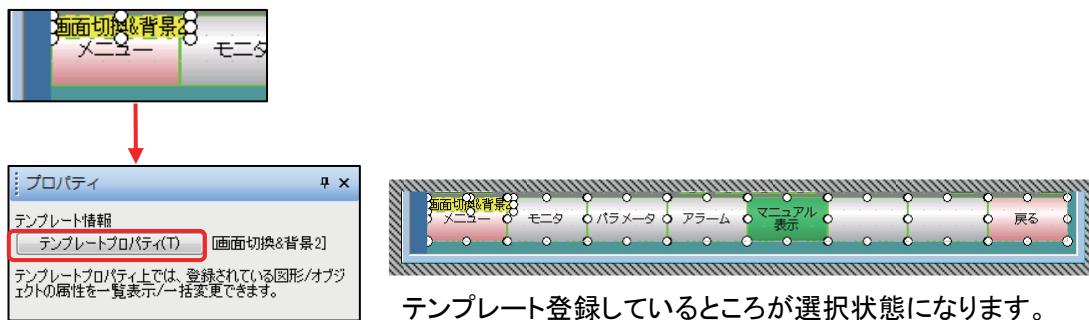
テンプレートとは、図形やオブジェクトの集合体です。関連のある設定をテンプレート属性としてまとめて登録しているためデバイスや色などを簡単に一括変更できます。属性の設定値を変更する詳細については、「GT Designer3 Version1 画面設計マニュアル(共通編)」を参照してください。



テンプレート情報は作画ソフトウェアの編集画面上にのみ表示され、GOT の表示画面上には表示されません。

例: フォントを変更する場合

- (1) [テンプレート情報]を選択し(またはダブルクリック)、[テンプレートプロパティ]をクリック



テンプレート登録しているところが選択状態になります。

- (2) [画面切替_フォント]の設定値をクリックして、変更したいフォントを選択

