

# 株式会社アイエイアイ ロボットコントローラ

## SCON シリーズ

SCON-C-60IHA-CC-0-1

## PCON シリーズ

PCON-C-28PI-CC-0-0

## ACON シリーズ

ACON-C-10ILA-CC-0-0

## サンプル画面説明書

## 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

---

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 必要なシステムアプリケーション	5
3.2 作画ソフトウェアの接続機器の設定	6
3.3 作画ソフトウェアのオーバーラップウィンドウ設定	6
4. ロボットコントローラについて	6
4.1 ロボットコントローラの通信設定	6
4.2 ロボットコントローラのパラメータ設定	6
5. 画面仕様	7
5.1 表示言語	7
5.2 画面一覧・遷移	7
5.3 画面説明	11
5.3.1 メニュー (B-30001)	11
5.3.2 メインモニタ操作 1/2 (B-30002)	12
5.3.3 メインモニタ操作 2/2 (B-30003)	14
5.3.4 ポジションデータ編集 1/2 (B-30004)	15
5.3.5 ポジションデータ編集 2/2 (B-30005)	16
5.3.6 入出力ポートモニタ 1/3 (B-30006)	17
5.3.7 入出力ポートモニタ 2/3 (B-30007)	17
5.3.8 入出力ポートモニタ 3/3 (B-30008)	19
5.3.9 パラメータ設定 1/2 (B-30009)	20
5.3.10 パラメータ設定 2/2 (B-30010)	21
5.3.11 言語設定 (W-30001)	22
5.3.12 時計設定 (W-30002)	23
5.3.13 ポジションデータ 編集 (W-30003)	24
5.3.14 アラーム詳細 (W-30004)	25
5.3.15 ポジション移動 (W-30005)	26
5.3.16 機種選択保存結果 (W-30006)	27
5.4 使用デバイス一覧	28
5.5 コメント一覧	30
5.6 レシピー一覧	32
5.7 デバイスデータ転送一覧	33
5.8 スクリプト一覧	35
6. その他	44
6.1 JOG 動作の移動距離のカスタマイズについて	44
6.2 特定のロボットコントローラ専用画面へのカスタマイズについて	45

## 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
2017/12	BCN-P5999-0948	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

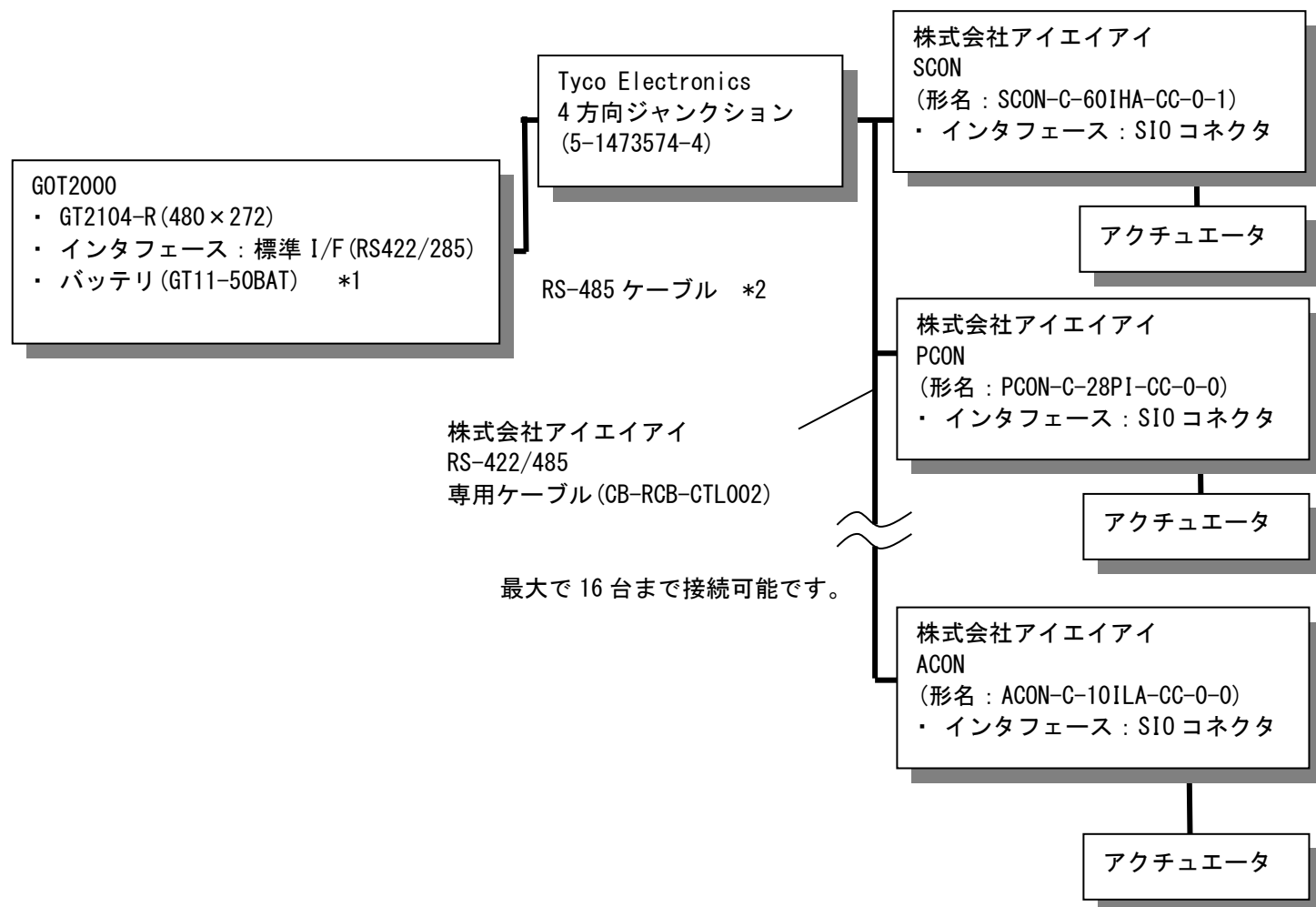
改訂日付	プロジェクトデータ	GT Designer3*	改訂内容
2017/12	GT21_IAI_S_P_ACON_R_Ver1_J. GTX	1. 190Y	初版

\* 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

GOT2000 と株式会社アイエイアイ SCON(SCON-C-60IHA-CC-0-1)、PCON(PCON-C-28PI-CC-0-0)、または ACON(ACON-C-10ILA-CC-0-0)をシリアル(RS-485)で接続し、アクチュエータの現在値や設定値のモニタ、変更を行うサンプル画面の説明書です。

## 2. システム構成



\*1 : バッテリは、時計データ、SRAM データの停電保持に使用しています。(バッテリは GOT 本体に標準装備しています。)

\*2 : ケーブルの詳細については、「GOT2000 シリーズ接続マニュアル(他社機器接続編 1)」を参照してください。

## 3. GOT について

### 3.1 必要なシステムアプリケーション

種類	システムアプリケーションの名称	
基本機能	基本システムアプリケーション	
	標準フォント	日本語
	TrueType 数値フォント	
通信ドライバ	アイエイアイ ロボシリンダ	
拡張機能	標準フォント	中国語(簡体)

### 3.2 作画ソフトウェアの接続機器の設定

項目	設定値	備考
ボーレート (BPS)	38400	
データ長	8 bit	
ストップビット	1 bit	
パリティ	なし	
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	ロボットコントローラの軸番号を設定します。
送信ディレイ時間 (ms)	0	

### 3.3 作画ソフトウェアのオーバーラップウィンドウ設定

ベース画面の切り換え時にウィンドウ画面を閉じるために、[画面切り換え/ウィンドウ]のオーバーラップウィンドウの[詳細設定]で[ベース画面の切り換えと同時にウィンドウを閉じる]を有効にしています。

## 4. ロボットコントローラについて

### 4.1 ロボットコントローラの通信設定

接続機種	項目	設定値	備考
SCON	通信速度 (bps)	38400 bps	パラメータで変更可能です。
	ビット長	8 bit	固定値のため変更できません。
	ストップビット	1 bit	固定値のため変更できません。
	パリティ	なし	固定値のため変更できません。
PCON	通信速度 (bps)	38400 bps	パラメータで変更可能です。
	ビット長	8 bit	固定値のため変更できません。
	ストップビット	1 bit	固定値のため変更できません。
	パリティ	なし	固定値のため変更できません。
ACON	通信速度 (bps)	38400 bps	パラメータで変更可能です。
	ビット長	8 bit	固定値のため変更できません。
	ストップビット	1 bit	固定値のため変更できません。
	パリティ	なし	固定値のため変更できません。

### 4.2 ロボットコントローラのパラメータ設定

弊社で動作確認した際の設定値は下記となります。

#### (1) パラメータの設定

接続機種	項目	設定値	備考
SCON	SI0 通信速度	38400 bps	初期値 : 38400 bps
	PI0 パターン	1	初期値 : 0 (位置決めモード)
	PI0 ジョグ速度	100 mm/sec	初期値 : 100 mm/sec
PCON	SI0 通信速度	38400 bps	初期値 : 38400 bps
	PI0 パターン	1	初期値 : 0 (位置決めモード)
	PI0 ジョグ速度	100 mm/sec	初期値 : 100 mm/sec
ACON	SI0 通信速度	38400 bps	初期値 : 38400 bps
	PI0 パターン	1	初期値 : 0 (位置決めモード)
	PI0 ジョグ速度	100 mm/sec	初期値 : 100 mm/sec

## (2) ロボットコントローラのスイッチ設定

接続機種	項目	設定値	備考
SCON	コントローラ軸番号設定	0	ロータリースwitchにて設定 *1
	動作モード切替スイッチ	OFF	ピアノスイッチにて設定 *1
	運転モード	MANU	AUTO/MANU 切替えスイッチにて設定 *1
PCON	コントローラ軸番号設定	0	ロータリースwitchにて設定 *1
	運転モード	MANU	AUTO/MANU 切替えスイッチにて設定 *1
ACON	コントローラ軸番号設定	0	ロータリースwitchにて設定 *1
	運転モード	MANU	AUTO/MANU 切替えスイッチにて設定 *1

\*1：詳細は、ご使用のロボットコントローラのマニュアルを参照してください。

## 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. 491～500 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。

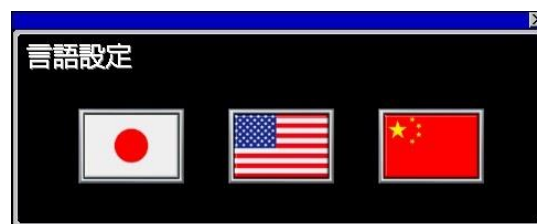
列 No.	言語
1	日本語
2	英語
3	中国語(簡体)

### 5.2 画面一覧・遷移

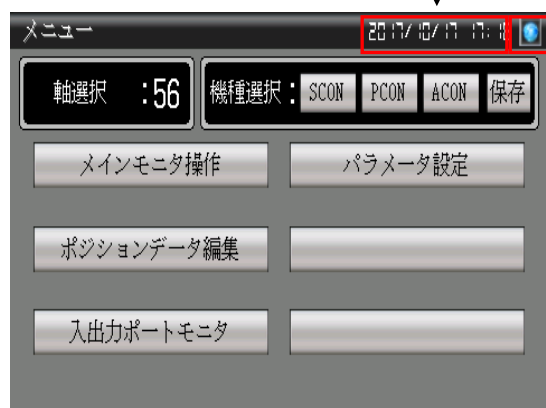
#### 5.2.1 画面一覧・遷移(共通)



ウィンドウ画面 W-30002：時計設定

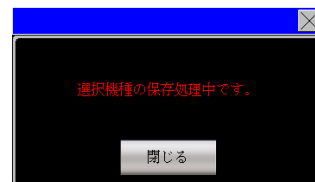


ウィンドウ画面 W-30001：言語設定



ベース画面 B-30001：メニュー他全ベース画面

## 5.2.2 画面一覧・遷移(個別)



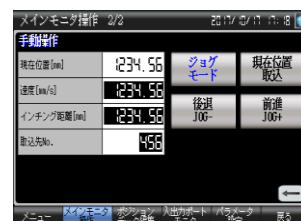
ウィンドウ画面 W-30006 :  
機種選択保存結果



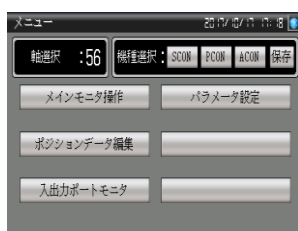
ベース画面 B-30002 : メインモニタ操作 1/2



ウィンドウ画面 W-30004 :  
アラーム詳細



ベース画面 B-30003 : メインモニタ操作 2/2



ベース画面 B-30001 : メニュー



ベース画面 B-30004 :  
ポジションデータ編集 1/2

次項へ

次項へ



前項より

前項より

ウィンドウ画面 W-30003 :  
ポジションデータ 編集

ウィンドウ画面 W-30005 :  
ポジション移動

No.	位置決め値	スピード	加速度	減速度	押し	押し方向	押し範囲
455	1234.56	1234.56	1234.56	1234.56	通常	通常	正転
456	1234.56	1234.56	1234.56	1234.56	通常	通常	正転
457	1234.56	1234.56	1234.56	1234.56	通常	通常	正転
458	1234.56	1234.56	1234.56	1234.56	通常	通常	正転
459	1234.56	1234.56	1234.56	1234.56	通常	通常	正転
460	1234.56	1234.56	1234.56	1234.56	通常	通常	正転

ベース画面 B-30005 :  
ポジションデータ編集 2/2

ウィンドウ画面 W-30003 :  
ポジションデータ 編集

ウィンドウ画面 W-30005 :  
ポジション移動

次項へ

前項より



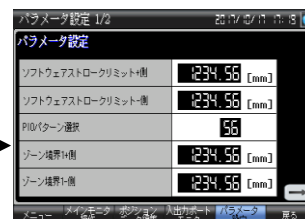
ベース画面 B-30006 :  
入出力ポートモニタ 1/3



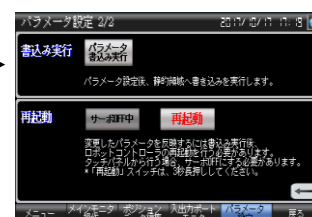
ベース画面 B-30007 :  
入出力ポートモニタ 2/3



ベース画面 B-30008 :  
入出力ポートモニタ 3/3



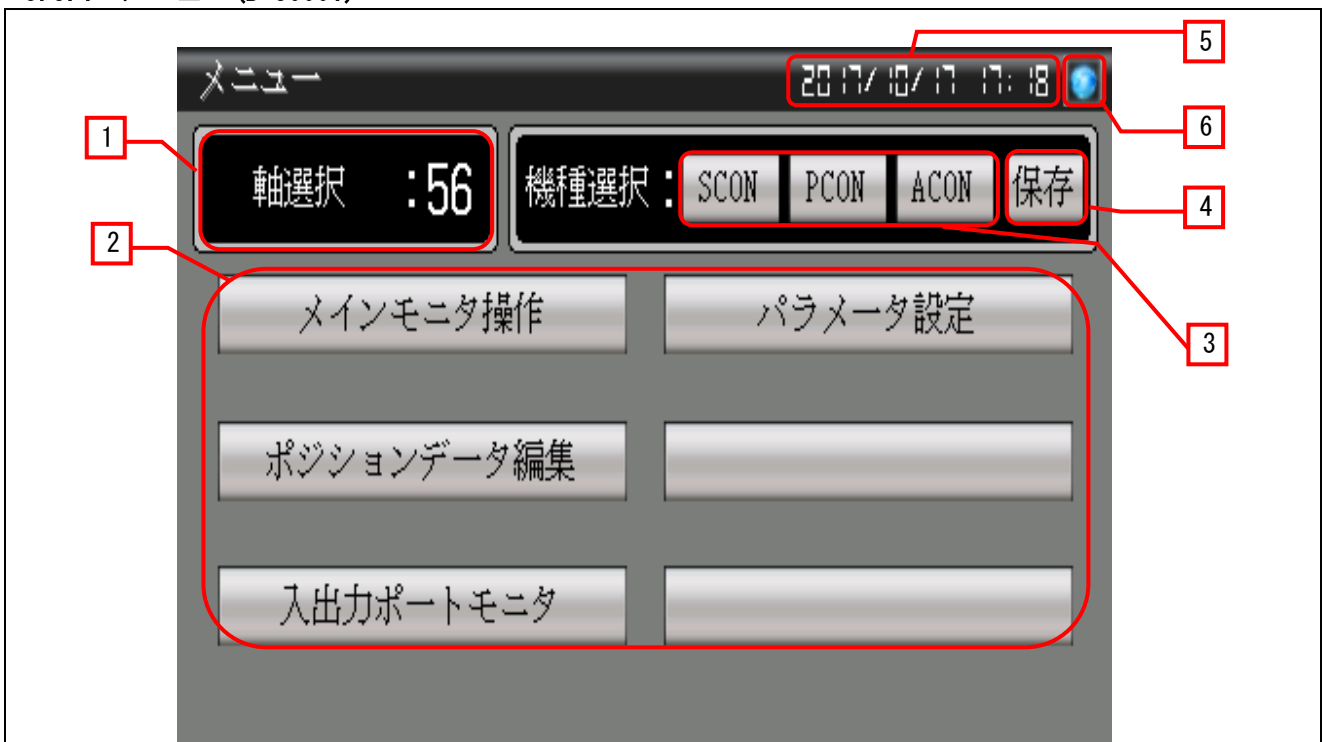
ベース画面 B-30009 :  
パラメータ設定 1/2



ベース画面 B-30010 :  
パラメータ設定 2/2

## 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。

軸選択、軸毎の機種設定保存、各種機能への画面切替をします。

#### 詳細

1. 操作する軸を選択します。
2. 各画面に切り換えます。
3. 操作している軸の接続機種を設定します。
4. 軸毎の機種設定を、レシピ機能を使用して保存します。
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。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ 複数台のロボットコントローラ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ロボットコントローラが必ず存在するようにしてください。このサンプルでは「0」を設定しています。自局アドレス設定の詳細については、「GOT2000 シリーズ接続マニュアル(他社機器接続編 1)」を参照してください。
- ・ 保存スイッチをタッチすると、機種選択保存結果ウィンドウと共に保存結果が表示されます。
- ・ 軸毎の機種設定は最大 16 軸分、保存可能です。
- ・ 軸毎の接続機種設定は D:内蔵 SRAM に保存しています。D:内蔵 SRAM データの停電保持にはバッテリー (GT11-50BAT) が必要です。

### 5.3.2 メインモニタ操作 1/2 (B-30002)



#### 概要

ロボットコントローラの状態を表示します。  
サーボの ON/OFF、原点復帰、アラームリセットを行います。

#### 詳細

1. 現在位置・現在速度・現在電流を表示します。
2. 発生中のアラームのコードを表示します。詳細スイッチはアラームの詳細を表示するウィンドウ画面を表示します。アラームが発生していない場合は動作しません。
3. PI0 の有効または無効を切り換えます。
4. ロボットコントローラの状態を表示します。
 

AUTO	: 運転モードを表示します。
PIO	: PIO/Modbus 切り換え設定により切り換えた結果または現在の状態を表示します。
原点確認センサ	: 原点確認センサ機能搭載機種では、センサの入力状態を表示します。非搭載機種では常に消灯します。
停止中	: 停止中は「停止中」、移動中(原点復帰、押付け動作中含む)は「移動中」を表示します。
サーボ OFF	: サーボ ON/OFF 状態を表示します。サーボ OFF 状態では、ロボットコントローラは一切の移動動作指令を受け付けません。
原点復帰中	: 原点復帰完了で点灯します。原点復帰していない状態で移動指令を行うとアラームが発生します。
重故障	: コールドスタートレベルまたは動作解除レベルのアラームが発生した場合に点灯します。
軽故障	: メッセージレベルのアラームが発生した場合に点灯します。
非常停止	: 非常停止入力および駆動源遮断等で、ロボットコントローラが非常停止状態であるかを表示します。
ABS バッテリ電圧低下	: アブソリュートバッテリーの電圧状態を表示します。電圧低下により ON します。
5. サーボ ON/OFF・原点復帰・アラームリセットを実行するスイッチです。
 

サーボ ON/OFF	: サーボの ON/OFF をします。
------------	---------------------

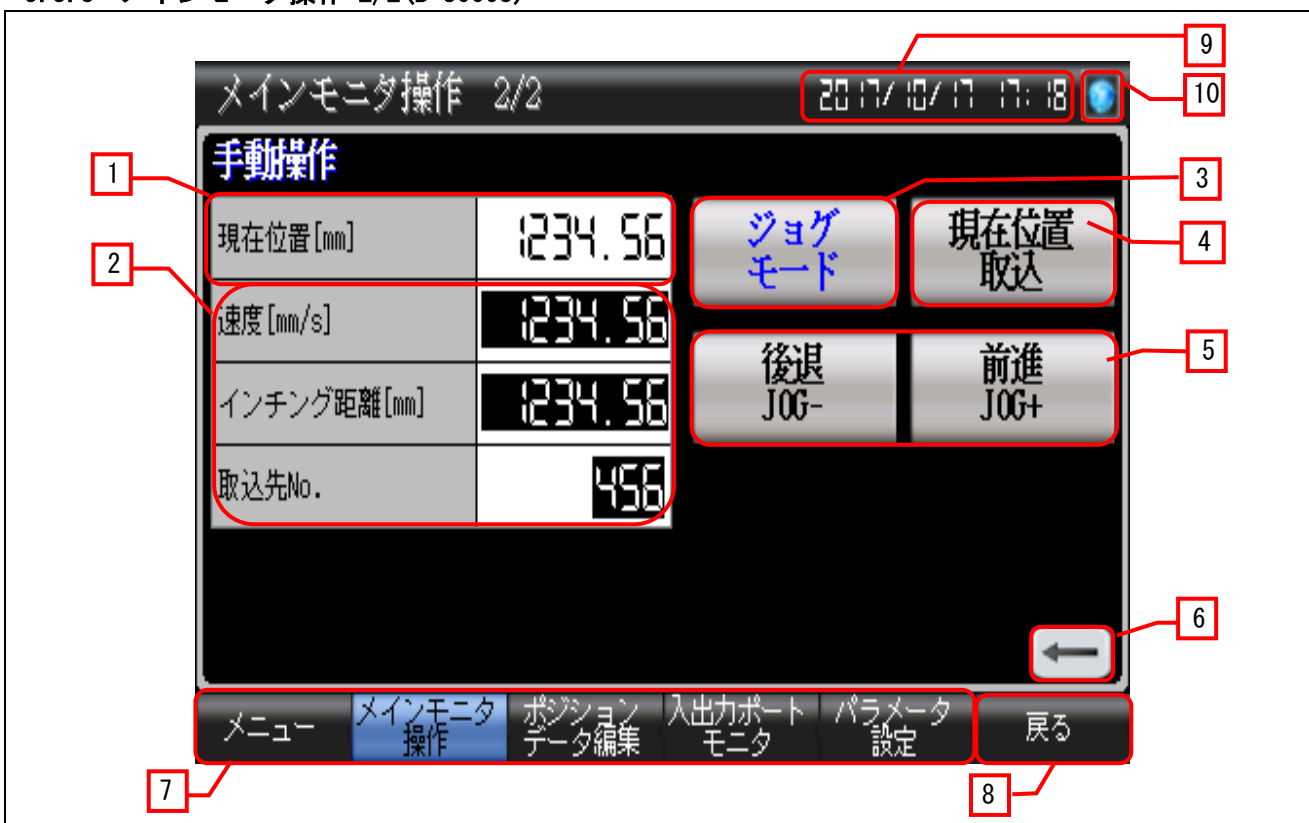
原点復帰 : 原点復帰をします。

アラームリセット : アラームをリセットし、2 秒後に OFF します。

6. メインモニタ操作 2/2 画面に切り換えます。
7. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、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. 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。
10. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

### 5.3.3 メインモニタ操作 2/2 (B-30003)



#### 概要

アクチュエータを操作します。

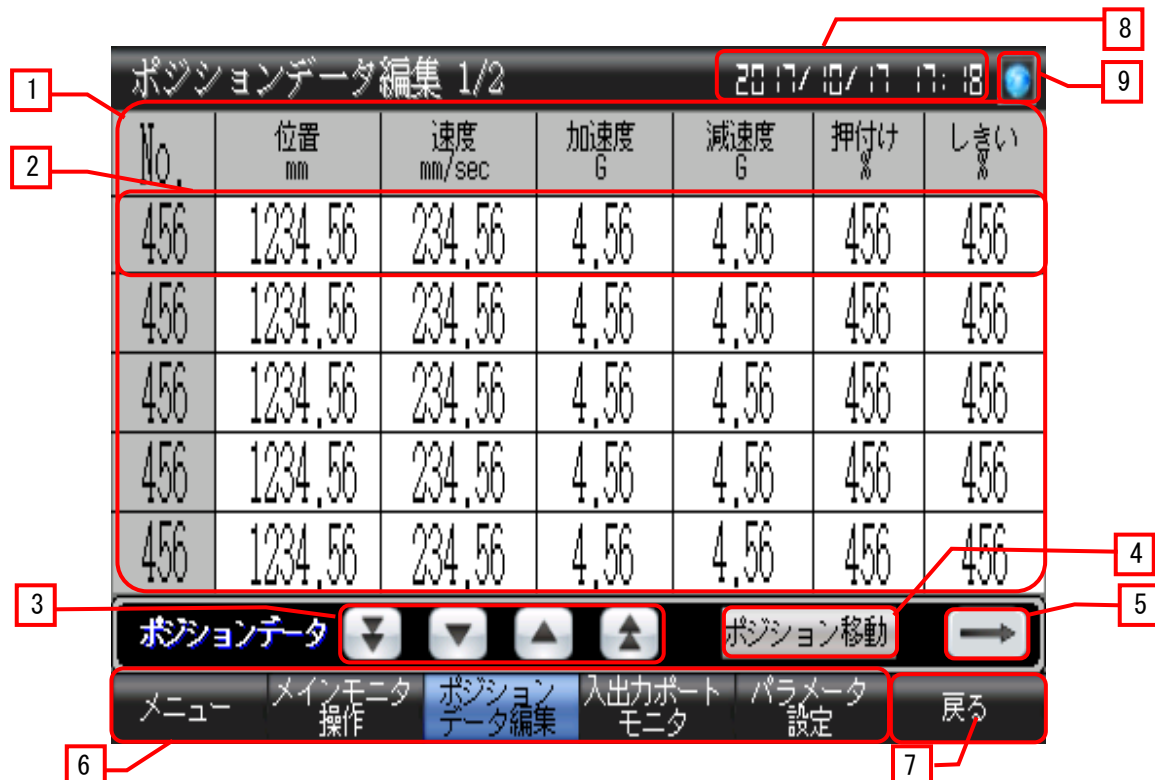
#### 詳細

1. 現在位置を表示します。
2. アクチュエータを手動で操作する際の速度・インチング距離・取込先 No. を設定します。
  - 速度 : 手動操作時の移動速度を設定します。
  - インチング距離 : 位置決め目標位置を設定します。
  - 取込先 No. : 現在位置を取り込むポジション No. を設定します。
3. ジョグモードとインチングモードを切り換えます。
4. 取込先 No. で設定したポジション No. の目標位置に現在位置を反映します。
5. アクチュエータを手動で操作します。ジョグモード・インチングモードで動作が異なります。
  - ジョグモード : タッチしている間、前進または後退します。
  - インチングモード : インチング距離で設定した距離を前進または後退します。
6. メインモニタ操作 1/2 画面に切り換えます。
7. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、メインモニタ操作 1/2 画面に切り換えます。
8. 前回表示していた画面に切り換えます。
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。
10. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ 原点復帰が完了していない場合、アクチュエータの手動操作はロボットコントローラのパラメータで動作します。ロボットコントローラのパラメータについては、「4.2 ロボットコントローラのパラメータ設定」を参照してください。
- ・ アクチュエータの手動操作、現在位置の取込み、ポジションデータの実行は画面スクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については、「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。


### 5.3.4 ポジションデータ編集 1/2 (B-30004)



#### 概要

ポジションデータを表示、編集します。

#### 詳細

1. ポジションデータを表示します。各項目の詳細は、「5.3.13 ポジションデータ 編集画面 (W-30003)」を参照してください。
2. ポジションデータの行をタッチすると、ポジションデータを編集するためのウィンドウを表示します。
3. ポジションデータをスクロールします。スイッチを長押しすると、連続でスクロールします。  

  - : 100 件分、下へスクロールします。
  - : 5 件分、下へスクロールします。
  - : 5 件分、上へスクロールします。
  - : 100 件分、上へスクロールします。
4. ポジション移動を実行するためのウィンドウを表示します。
5. ポジションデータ編集 2/2 画面に切り換えます。
6. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
7. 前回表示していた画面に切り換えます。
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。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ ポジションデータは最大で No. 511 まで表示、編集可能です。





### 5.3.5 ポジションデータ編集 2/2 (B-30005)



#### 概要

ポジションデータを表示、編集します。

#### 詳細

1. ポジションデータを表示します。各項目の詳細は、「5.3.13 ポジションデータ 編集画面 (W-30003)」を参照してください。
2. ポジションデータの行をタッチすると、ポジションデータを編集するためのウィンドウを表示します。
3. ポジションデータをスクロールします。スイッチを長押しすると、連続でスクロールします。  
 : 100 件分、下へスクロールします。  
 : 5 件分、下へスクロールします。  
 : 5 件分、上へスクロールします。  
 : 100 件分、上へスクロールします。
4. ポジション移動を実行するためのウィンドウを表示します。
5. ポジションデータ編集 1/2 画面に切り換えます。
6. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、ポジションデータ編集 1/2 画面に切り換えます。
7. 前回表示していた画面に切り換えます。
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。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ ポジションデータは最大で No. 511 まで表示、編集可能です。



### 5.3.6 入出力ポートモニタ 1/3 (B-30006)



#### 概要

ロボットコントローラの入力ポートの状態を表示します。

#### 詳細

1. 入力ポートの状態を表示します。機種毎、PIOパターン毎に、各PINの名称が変わります。
2. 入出力ポートモニタ 2/3画面に切り換えます。
3. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
4. 前回表示していた画面に切り換えます。
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。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

### 5.3.7 入出力ポートモニタ 2/3 (B-30007)



#### 概要

ロボットコントローラの入出力ポートの状態を表示します。

#### 詳細

- 出力ポートの状態を表示します。機種毎、PIOパターン毎に、各PINの名称が変わります。
- 入出力ポートモニタ 1/3 画面に切り換えます。
- 入出力ポートモニタ 3/3 画面に切り換えます。
- 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、入出力ポートモニタ 1/3 画面に切り換えます。
- 前回表示していた画面に切り換えます。
- 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。
- 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

5.3.8 入出力ポートモニタ 3/3 (B-30008)



概要

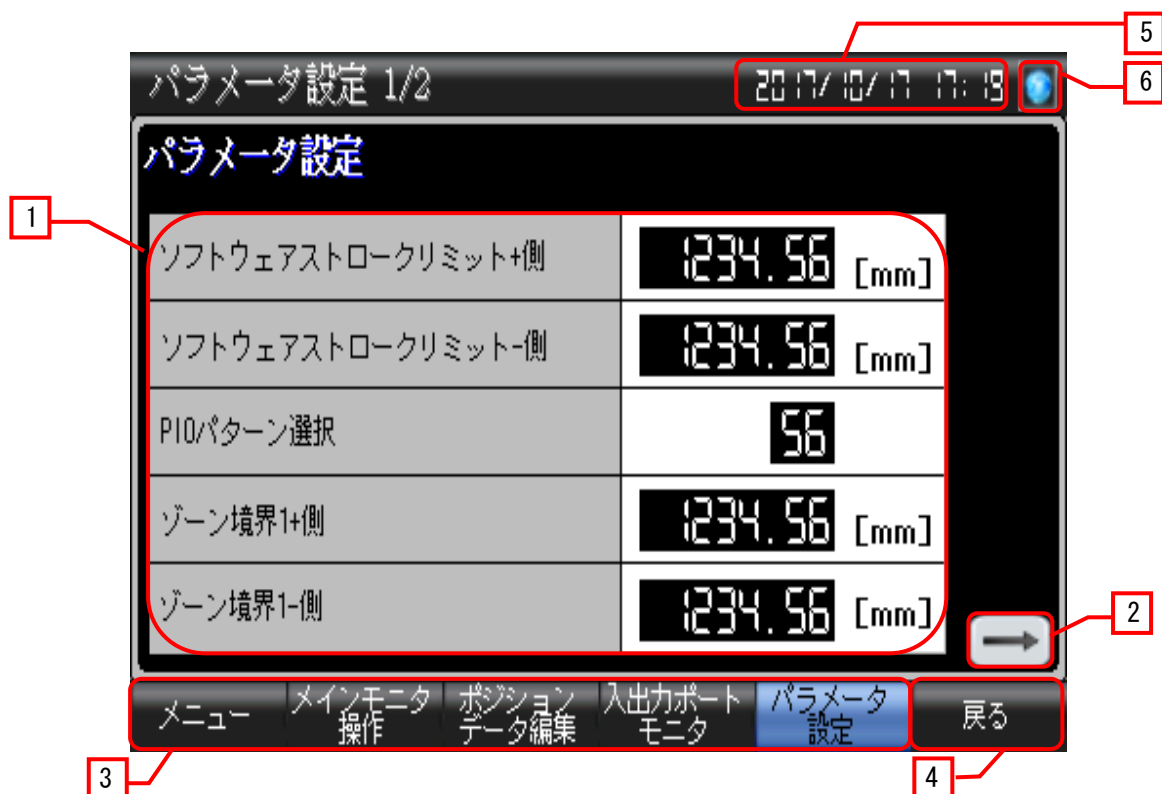
ロボットコントローラの特種入力ポートの状態を表示します。

詳細

1. 特殊入力ポートの状態を表示します。各 PIN の名称は全接続機種、全 PIO パターンで共通です。
2. 入出力ポートモニタ 2/3 画面に切り換えます。
3. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、入出力ポートモニタ 1/3 画面に切り換えます。
4. 前回表示していた画面に切り換えます。
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。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

### 5.3.9 パラメータ設定 1/2 (B-30009)



#### 概要

ロボットコントローラのパラメータ設定をします。

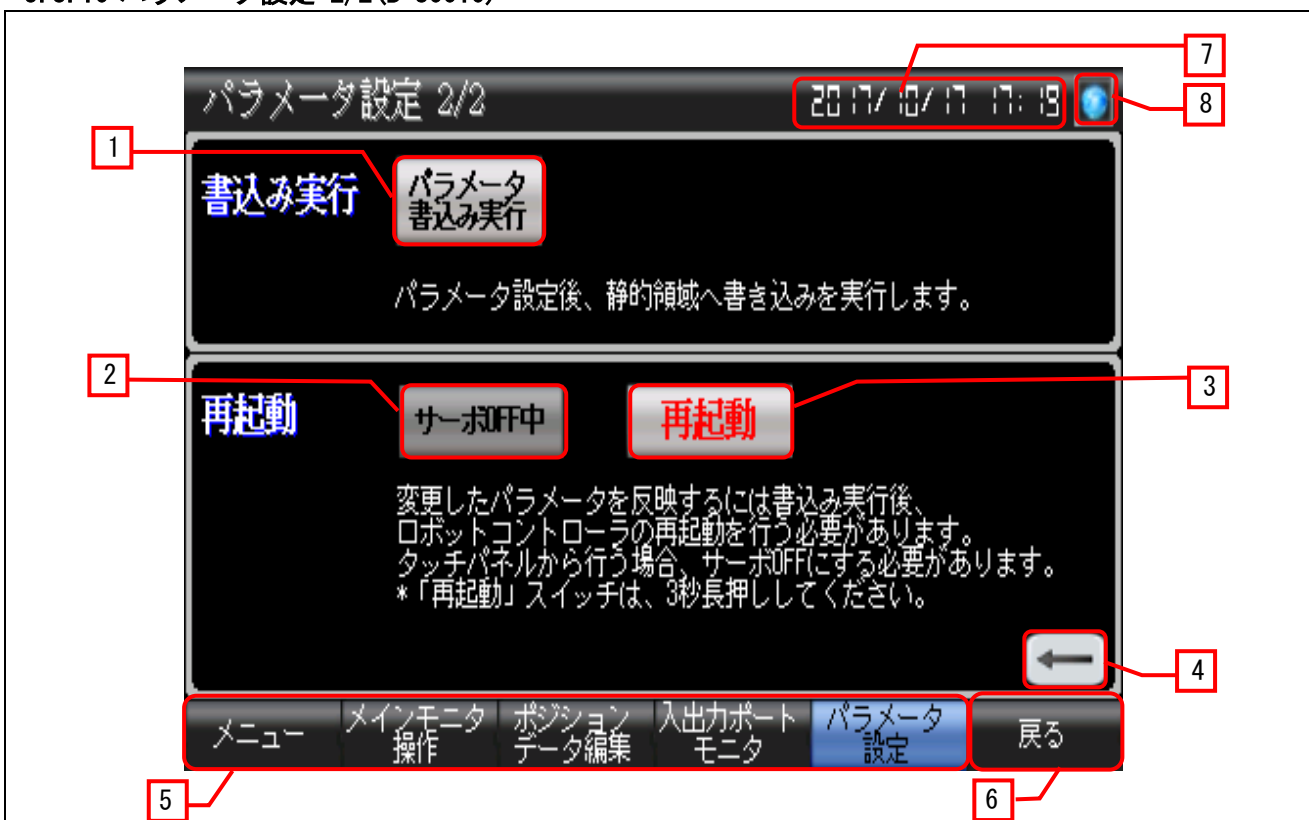
#### 詳細

1. ロボットコントローラのパラメータを入力します。  
ソフトウェアストロークリミット+側 : アクチュエータの+側のストロークリミットを設定します。  
ソフトウェアストロークリミット-側 : アクチュエータの-側のストロークリミットを設定します。  
PIOパターン選択 : PIOの動作パターンを設定します。  
ゾーン境界1+側 : PIOパターンが0、4、5、およびパルス列入力モードを選択時に、ゾーン出力信号がON状態になる領域の+側を設定します。  
ゾーン境界1-側 : PIOパターンが0、4、5、およびパルス列入力モードを選択時に、ゾーン出力信号がON状態になる領域の-側を設定します。
2. パラメータ設定 2/2 画面に切り換えます。
3. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
4. 前回表示していた画面に切り換えます。
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。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・パラメータの設定範囲は、アクチュエータの種類によって異なります。詳細は、アクチュエータのマニュアルを参照してください。

### 5. 3. 10 パラメータ設定 2/2 (B-30010)



#### 概要

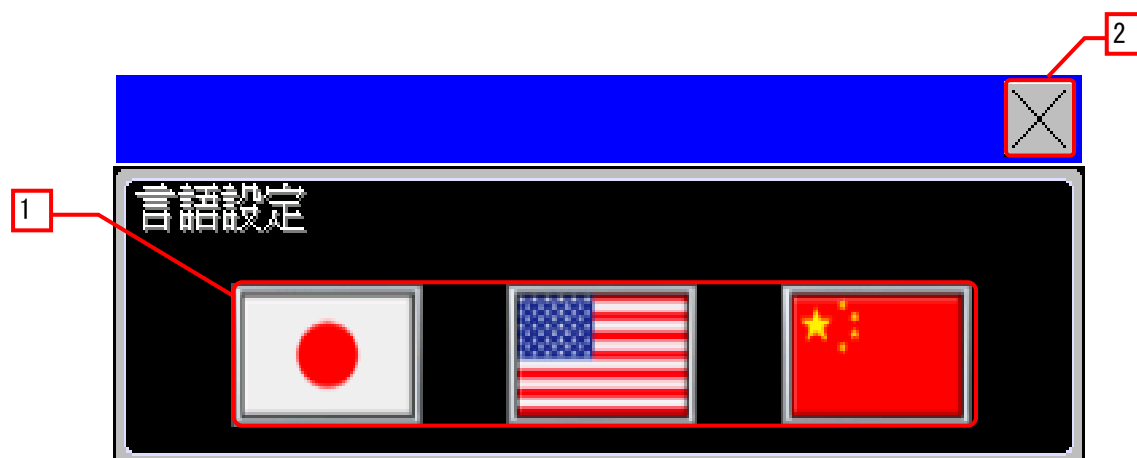
ロボットコントローラのパラメータ書き込み、および再起動をします。

#### 詳細

1. 設定したパラメータを静的領域へ書き込みます。
2. サーボを OFF します。
3. ロボットコントローラを再起動します。3 秒長押ししてください。  
再起動は、サーボ OFF 状態でのみ実行可能です。サーボが OFF になっていることを確認してから行ってください。
4. パラメータ設定 1/2 画面に切り換えます。
5. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、パラメータ設定 1/2 に切り換えます。
6. 前回表示していた画面に切り換えます。
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。
8. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

### 5. 3. 11 言語設定 (W-30001)



#### 概要

GOT で表示する言語を選択します。

#### 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

- ・ 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。

### 5. 3. 12 時計設定 (W-30002)



#### 概要

GOT の時計データを変更します。

#### 詳細

1. 現在の日時を表示します。
2. 変更したい日時を ▼ ▲ スイッチで設定します。▼ ▲ スイッチは、長押しすると連続で増減します。リセットスイッチは、秒をリセットします。
3. 設定した日時を GOT の時計データに反映し、1 秒後にウィンドウ画面を閉じます。
4. 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・秒の数値表示にプロジェクトスクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については、「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。

### 5.3.13 ポジションデータ 編集 (W-30003)

#### 概要

ポジションデータの編集・書き込みをします。

#### 詳細

- 編集中のポジション No. を表示します。
- ポジションデータを編集します。
 

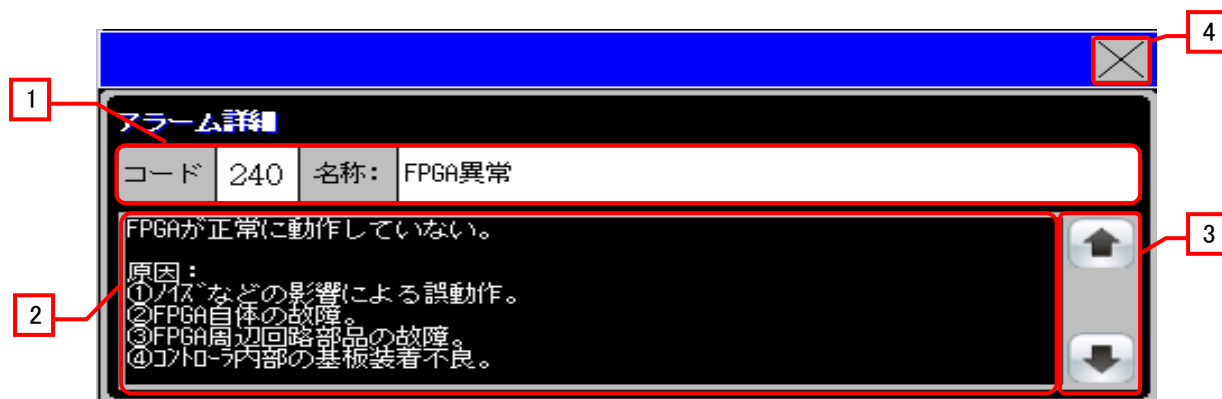
位置	: アクチュエータを移動させたい目標位置を入力します。
速度	: アクチュエータを移動させるときの速度を入力します。
加速度	: アクチュエータを移動させるときの加速度を入力します。
減速度	: アクチュエータを移動させるときの減速度を入力します。
押付け	: 位置決めモードまたは押し付けモードの選択をします。
しきい	: 負荷出力判定を行う場合、電流閾値を設定します。
位置決め幅	: 目標位置のどれだけ手前で位置決め完了信号を ON させるかを定義します。押し付け動作の場合は、目標位置からの押し付け動作における最大押し込み量を定義します。
ゾーン+/-	: PIO パターン 0、1、2、4、5 での PZONE (ゾーン出力信号) が ON する領域を定義します。
インクリメンタル	: 絶対座標指定か相対座標指定かを定義します。
指令モード	: 通常動作と押し付け動作を定義します。
押付方向	: アプローチ動作完了後の押し付け動作の方向を定義します。
- 入力用テンキーです。
- 編集したポジションデータをロボットコントローラへ書き込みます。
- ウィンドウ画面を閉じます。

#### 備考

- ポジションデータの編集後、書き込み前にウィンドウを閉じると、編集したデータはロボットコントローラへ反映されませんので、ご注意ください。



### 5.3.14 アラーム詳細 (W-30004)



#### 概要

ロボットコントローラで発生中のアラームの詳細を表示します。

#### 詳細

1. アラームのコード・内容を表示します。
2. アラームの詳細内容を表示します。
3. アラームの詳細内容をスクロールします。長押しすると連続でスクロールします。
4. ウィンドウ画面を閉じます。

#### 備考

- ・機種によって、アラーム名称、詳細内容が変わります。
- ・中国語表示時、アラームの名称、詳細内容は英語で表示されます。

### 5. 3. 15 ポジション移動 (W-30005)



#### 概要

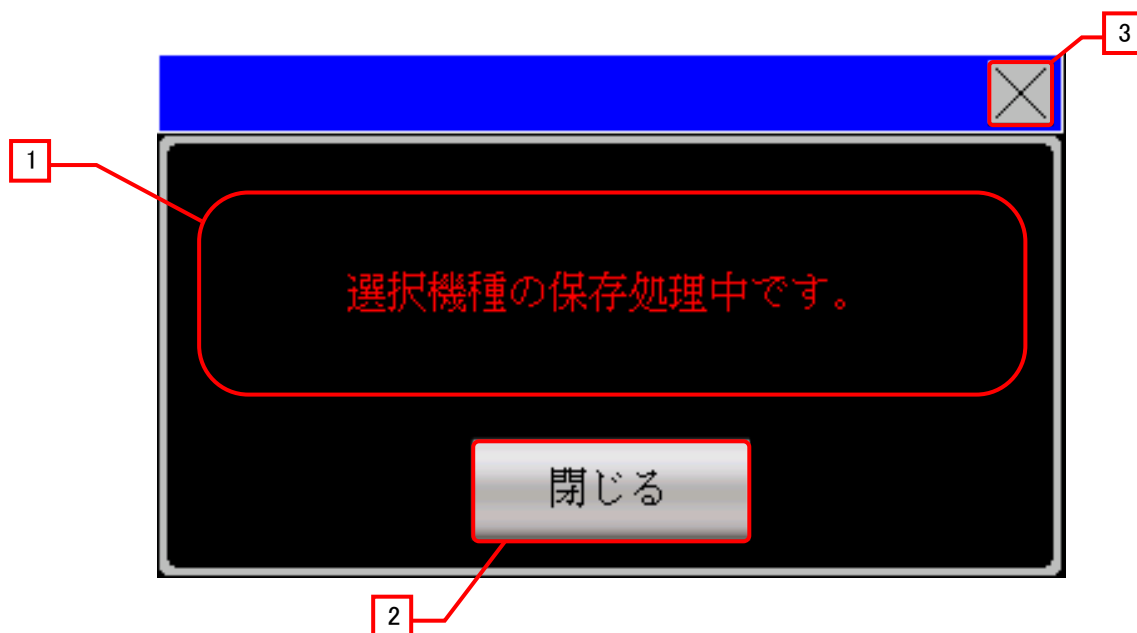
ポジション移動をします。

#### 詳細

1. ポジション移動を実行するポジション No. を設定します。
2. ポジション移動が完了したポジション No. を表示します。
3. ポジション移動を実行するポジション No. を増減します。長押しすると連続で増減します。
4. 指定したポジション No. の設定を実行します。1 秒長押ししてください。
5. ウィンドウ画面を閉じます。

#### 備考

### 5.3.16 機種選択保存結果(W-30006)



#### 概要

選択機種の保存中に表示します。

#### 詳細

1. 保存中のメッセージを表示します。保存処理後、保存が完了したかどうかのメッセージを表示します。
2. ウィンドウ画面を閉じます。
3. ウィンドウ画面を閉じます。

#### 備考

## 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 (GOT2000) ヘルプ」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
ビット	S0100	EMG ステータス
	S0103	サーボ ON ステータス
	S0105	重故障ステータス
	S0106	軽故障ステータス
	S010B	原点復帰ステータス
	S0122	運転モードステータス
	S0127	PI0/Modbus 切替ステータス
	S012A	移動中信号
	S017C	原点確認センサモニタ
	S0403	サーボ ON 指令
	S0407	アラームリセット指令
	S040B	原点復帰指令
	S0411	ジョグ/イン칭ング切替
	S0416	ジョグ+指令
	S0417	ジョグ-指令
	S0420	ソフトウェアリセット指令
	S0427	PI0/Modbus 切換え指定
	S0428	パラメータデータ静的領域書込み指令
	R9003. b0~R9003. b15	入力ポート照会
	R9004. b0~R9004. b15	出力ポートモニタ照会
	R9012. b0~R9012. b15	特殊入力ポート照会
	R9908. b3	制御フラグ指定レジスタ (INC)
ワード	R0700	ソフトウェアストロークリミット+側
	R0702	ソフトウェアストロークリミット-側
	R0802	PI0 パターン選択 (上位)
	R0803	PI0 パターン選択 (下位)
	R0C00	ゾーン境界 1+側
	R0C02	ゾーン境界 1-側
	R1000~R104E	ポジションテーブル
	R9000	現在位置モニタ
	R9001	現在位置モニタ
	R9002	現在発生アラームコード照会
	R900A	現在速度モニタ
	R900C	電流値モニタ
	R9014	位置決め完了ポジションNo.ステータス照会
	R9800	ポジション移動指令レジスタ
	R9900	目標位置指定レジスタ
	R9904	速度指定レジスタ
	R9908	制御フラグ指定レジスタ

### 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	スクリプトトリガ
	GB1000	イン칭ングモード初期処理スクリプトトリガ
	GB1001	現在値取り込みスクリプト起動トリガ
	GB1002	前進 JOG+のスクリプト起動トリガ

タイプ	デバイス番号	用途
ビット	GB1003	後退 JOG-のスク립ト起動トリガ
	GB1004	ポジションデータ書込実行
	GB1005	ポジションデータ読み出しトリガ
	GB1006	JOG+ の終了処理条件
	GB1007	JOG- の終了処理条件
	GB1010	軸選択書込み完了デバイス
	GB2001	時計設定のスク립トトリガ
	GD1030. b0	デバイスデータ転送トリガ
	GD1030. b1	デバイスデータ転送元先反転フラグ
	GD1031. b0	デバイスデータ転送処理中通知信号
	GD1084. b1	ポジションデータ 指令モード
	GD1084. b2	ポジションデータ 押付方向
	GD1084. b3	ポジションデータ インクリメンタル
	GD1090. b0	レシピ共通書き込みトリガ
	GD1090. b1	レシピ共通読み出しトリガ
	GD1090. b15	レシピ処理エラークリア信号
	GD1093. b0	レシピ共通書き込み中通知信号
	GD1093. b1	レシピ共通読み出し中通知信号
	GD1093. b4	レシピ共通書き込み完了通知信号
	GD1093. b15	レシピ処理エラー通知信号
	GS512. b0	現在時刻変更トリガ
ワード	GB1024	機種選択スイッチ押下判定
	GD10	局番間接指定デバイス
	GD100	ベース切り換え
	GD101	オーバーラップウィンドウ 1 画面切り換え
	GD104	オーバーラップウィンドウ 2 画面切り換え
	GD121	言語切り換え
	GD122	システム言語切り換え
	GD1000	速度デバイス
	GD1002	インチング距離デバイス
	GD1004	実行 No.
	GD1005	取込先 No.
	GD1006	ポジションデータ No.
	GD1007	ポジションデータを読み込む際のオフセット
	GD1008	アラーム詳細表示開始行
	GD1030	デバイスデータ転送トリガ
	GD1031	デバイスデータ転送外部通知デバイス
	GD1032	デバイスデータ転送オフセット
	GD1060	時計設定(年)
	GD1061	時計設定(月)
	GD1062	時計設定(日)
	GD1063	時計設定(時)
	GD1064	時計設定(分)
	GD1065	時計設定(秒)
	GD1070～GD1084	ポジションテーブル編集用デバイス
	GD1090	レシピ外部制御デバイス
	GD1091	レシピ No. 格納デバイス
	GD1092	レコード No. 格納デバイス
	GD1093	レシピ外部通知デバイス
	GD1100～GD1115	レシピ用デバイス
	GD1116	入出力ポート名称コメントグループ No. 格納デバイス
	GD1132	アラームメッセージコメントグループ No. 格納デバイス
	GD1148	アラーム詳細コメントグループ No. 格納デバイス

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	GS386	プロジェクトスクリプト、画面スクリプト初回動作
	GS513～GS516	変更時刻
	GS650～GS652	現在時刻
	TMP0000、 TMP100～TMP128、 TMP129～TMP146	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.	使用箇所
491	No. 1～348	B-30006～30008
492	No. 128～251	W-30004
493	No. 128～251	W-30004
494	No. 1～348	B-30006～30008
495	No. 146～250	W-30004
496	No. 146～250	W-30004
497	No. 1～348	B-30006～30008
498	No. 128～252	W-30004
499	No. 128～252	W-30004
500	No. 2	B-30001
	No. 3～8	B-30002～30010
	No. 9	W-30001
	No. 10	B-30002
	No. 11	B-30002、B-30003
	No. 12～33	B-30002
	No. 34～42	B-30003
	No. 43	B-30004、B-30005、W-30005
	No. 44～46	W-30005
	No. 47	B-30004、B-30005、W-30003
	No. 48～51	B-30004
	No. 52	B-30005
	No. 53、No. 54	B-30004
	No. 55～59	B-30005
	No. 60～64	B-30005、W-30003
	No. 68	W-30003
	No. 69	B-30006、B-30007
	No. 70、No. 71	B-30006～30008
	No. 72	B-30006
	No. 73	B-30007
	No. 74	B-30008
	No. 77～79	W-30004
	No. 80	B-30002
	No. 81～86	B-30009
	No. 87～90	B-30010
	No. 91	B-30002
	No. 92、No. 93	B-30010
	No. 94～102	W-30002
	No. 112	B-30004、B-30005
	No. 117	B-30002
	No. 119	B-30010
	No. 120～131	W-30003
	No. 133～150	B-30001
	No. 156、No. 158	B-30002、B-30003、B-30004、B-30005、B-30006、 B-30007、B-30008、B-30009、B-30010

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
500	No. 161、No162	B-30006、B-30007、B-30008
	No. 164	B-30002
	No. 165	B-30003
	No. 166	B-30004
	No. 167	B-30005
	No. 168	B-30006
	No. 169	B-30007
	No. 170	B-30008
	No. 171	B-30009
	No. 172	B-30010
	No. 174～178	B-30001
	No. 180～183	W-30006

## 5.6 レシピー覧

### 5.6.1 共通設定

外部制御情報	
外部制御デバイス	GD1090
レシピ No. 格納デバイス	GD1091
レコード No. 格納デバイス	GD1092
外部通知情報	
外部通知デバイス	GD1093
レシピ No. 通知デバイス	GD1094
レコード No. 通知デバイス	GD1095

### 5.6.2 個別設定

レシピ No. 30001 レシピ 1

項 目		設 定
レシピファイル	レシピファイル	レシピファイルを使用する(書き込み・読み出しを実行)
	ファイル形式	G2P(バイナリ)
	ドライブ名	D:内蔵 SRAM
	フォルダ名	Package1¥recipe
	ファイル名	ARP30001. G2P
トリガデバイス	書き込みトリガデバイス 1	未使用
	読み出しトリガデバイス 1	未使用
	レコード No. デバイス	未使用
ブロック数		1
レコード数		1
ブロック 1	デバイス	GD1100
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	16



## 5.7 デバイスデータ転送一覧

### ID : 1 データ転送 1

項 目		設 定
デバイスデータ転送トリガ	トリガ種別	立上り
	外部制御デバイス	GD1030
	トリガデバイス	GD1030. b0
	転送元先反転フラグ	GD1030. b1
外部通知情報	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知 デバイス	GD1031
	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD1031. b0
	BCD 変換エラー通知信号	GD1031. b14
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD1031. b15
デバイス	ブロック数	10
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN32
	点数	1
	転送元デバイス	0-100 R1000
	転送先デバイス	GD1070
	オフセット	転送元 符号付き BIN16 GD1032
ブロック 2	デバイス形式	符号付き BIN32
	点数	1
	転送元デバイス	0-100 R1002
	転送先デバイス	GD1072
	オフセット	転送元 符号付き BIN16 GD1032
ブロック 3	デバイス形式	符号付き BIN32
	点数	1
	転送元デバイス	0-100 R1004
	転送先デバイス	GD1074
	オフセット	転送元 符号付 BIN16 GD1032
ブロック 4	デバイス形式	符号付き BIN32
	点数	1
	転送元デバイス	0-100 R1006
	転送先デバイス	GD1076
	オフセット	転送元 符号付き BIN16 GD1032

項 目		設 定
ブロック 5	デバイス形式	符号付き BIN32
	点数	1
	転送元デバイス	0-100 R1008
	転送先デバイス	GD1078
	オフセット	転送元 符号付き BIN16 GD1032
ブロック 6	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	0-100 R100A
	転送先デバイス	GD1080
	オフセット	転送元 符号付き BIN16 GD1032
ブロック 7	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	0-100 R100B
	転送先デバイス	GD1081
	オフセット	転送元 符号付き BIN16 GD1032
ブロック 8	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	0-100 R100C
	転送先デバイス	GD1082
	オフセット	転送元 符号付き BIN16 GD1032
ブロック 9	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	0-100 R100D
	転送先デバイス	GD1083
	オフセット	転送元 符号付き BIN16 GD1032
ブロック 10	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	0-100 R100E
	転送先デバイス	GD1084
	オフセット	転送元 符号付き BIN16 GD1032

## 5.8 スクリプト一覧

項目	設定
プロジェクトスクリプト	有り
画面スクリプト	B-30001、B-30003、B-30004、B-30005

### 5.8.1 プロジェクトスクリプト

スクリプト No.	30007	スクリプト名	Script30007
コメント	初期設定		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB40
<pre>//スクリプト初回起動動作抑止 [w:GS386] = 1;  //レシピ書込み [w:GD1091] = 30001; //レシピ No. 格納 [w:GD1092] = 1;      //レコード No. 格納  [b:GD1090.b0]=0N;    //レシピ共通書込みトリガ信号 ON</pre>			
スクリプト No.	30013	スクリプト名	Script30013
コメント	時計設定		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB2001
<pre>//時計データより本日の日月を取得 // GD1060 : 年 (0) // GD1061 : 月 (0) // GD1062 : 日 (0) // GD1063 : 時 (0) // GD1064 : 分 (0) // GD1065 : 秒 (0)  [w:TMP100] = [w:GS650] &amp; 0xF000; //設定用時計データより年の下 2 桁の 10 の位を取得 [w:TMP110] = [w:TMP100] &gt;&gt; 12;    //桁合せ [w:TMP118] = [w:TMP110] * 10;     // BCD-&gt;BIN [w:TMP101] = [w:GS650] &amp; 0x0F00; //設定用時計データより年の下 2 桁の 1 の位を取得 [w:TMP111] = [w:TMP101] &gt;&gt; 8;     // BCD-&gt;BIN [w:TMP123] = 2000 + [w:TMP118] + [w:TMP111]; //TMP123 に年を BIN でセット [w:GD1060] = [w:TMP123];          //年をセット  [w:TMP102] = [w:GS650] &amp; 0x00F0; //設定用時計データより月の 10 の位を取得 [w:TMP112] = [w:TMP102] &gt;&gt; 4;    //桁合せ [w:TMP119] = [w:TMP112] * 10;    // BCD-&gt;BIN [w:TMP103] = [w:GS650] &amp; 0x000F; //設定用時計データより月の 1 の位を取得 [w:TMP124] = [w:TMP119] + [w:TMP103]; //TMP124 に月を BIN でセット [w:GD1061] = [w:TMP124];          //月をセット  [w:TMP104] = [w:GS651] &amp; 0xF000; //設定用時計データより日の下 2 桁の 10 の位を取得 [w:TMP113] = [w:TMP104] &gt;&gt; 12;    //桁合せ [w:TMP120] = [w:TMP113] * 10;    // BCD-&gt;BIN [w:TMP105] = [w:GS651] &amp; 0x0F00; //設定用時計データより日の下 2 桁の 1 の位を取得 [w:TMP114] = [w:TMP105] &gt;&gt; 8;    // BCD-&gt;BIN [w:TMP125] = [w:TMP120] + [w:TMP114]; //TMP125 に日を BIN でセット [w:GD1062] = [w:TMP125];          //日をセット  [w:TMP106] = [w:GS651] &amp; 0x00F0; //設定用時計データより時の 10 の位を取得 [w:TMP115] = [w:TMP106] &gt;&gt; 4;    ///桁合せ</pre>			

```

[w:TMP121] = [w:TMP115] * 10;    // BCD→BIN
[w:TMP107] = [w:GS651] & 0x000F; //設定用時計データより時の1の位を取得
[w:TMP126] = [w:TMP121] + [w:TMP107]; //TMP126に時をBINでセット
[w:GD1063] = [w:TMP126];        //時をセット

[w:TMP108] = [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:TMP116] = [w:TMP108] >> 12;   //桁合せ
[w:TMP122] = [w:TMP116] * 10;    // BCD→BIN
[w:TMP109] = [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:TMP117] = [w:TMP109] >> 8;   // BCD→BIN
[w:TMP127] = [w:TMP122] + [w:TMP117]; //TMP127に分をBINでセット
[w:GD1064] = [w:TMP127];        //分をセット

[w:TMP143] = [w:GS652] & 0x00F0; //設定用時計データより秒の10の位を取得
[w:TMP145] = [w:TMP143] >> 4;   //桁合せ
[w:TMP146] = [w:TMP145] * 10;   // BCD→BIN
[w:TMP144] = [w:GS652] & 0x000F; //設定用時計データより秒の1の位を取得
[w:TMP128] = [w:TMP146] + [w:TMP144]; //TMP128に秒をBINでセット
[w:GD1065] = [w:TMP128];        //秒をセット

```

スクリプト No.	30014	スクリプト名	Script30014
コメント	時計設定 2		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB2001

```

//BIN → BCD 変換
// GD1060 : 年 (I)
// GD1061 : 月 (I)
// GD1062 : 日 (I)
// GD1063 : 時 (I)
// GD1064 : 分 (I)
// GD1065 : 秒 (I)

```

```

[w:TMP129] = [w:GD1060] - 2000; // 年の下2桁

```

```

[w:TMP130] = (([w:TMP129] / 10) << 4) + ([w:TMP129] % 10); // 年 BIN → BCD
[w:TMP131] = (([w:GD1061] / 10) << 4) + ([w:GD1061] % 10); // 月 BIN → BCD
[w:TMP132] = (([w:GD1062] / 10) << 4) + ([w:GD1062] % 10); // 日 BIN → BCD
[w:TMP133] = (([w:GD1063] / 10) << 4) + ([w:GD1063] % 10); // 時 BIN → BCD
[w:TMP134] = (([w:GD1064] / 10) << 4) + ([w:GD1064] % 10); // 分 BIN → BCD
[w:TMP135] = (([w:GD1065] / 10) << 4) + ([w:GD1065] % 10); // 秒 BIN → BCD

```

//年月設定

```

[w:GS513] = ([w:TMP130] << 8) + [w:TMP131]; //変更時刻デバイスに年月セット

```

//日時設定

```

[w:GS514] = ([w:TMP132] << 8) + [w:TMP133]; //変更時刻デバイスに日時セット

```

//分秒設定

```

[w:GS515] = ([w:TMP134] << 8) + [w:TMP135]; //変更時刻デバイスに分秒セット

```

//曜日設定

```

// GD1060 : 年 (I)
// GD1061 : 月 (I)
// GD1062 : 日 (I)

```

```
[w:TMP136] = [w:GD1060];    // 年 (BIN)
[w:TMP137] = [w:GD1061];    // 月 (BIN)
[w:TMP138] = [w:GD1062];    // 日 (BIN)
```

```
if((([w:TMP137] == 1) || ([w:TMP137] == 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:TMP136] = [w:TMP136] - 1;    //年から1を減算
    [w:TMP137] = [w:TMP137] + 12;    //月に12を加算
}
```

```
[w:TMP139] = [w:TMP136]/4;    //ツェラーの公式に必要な項を作成
[w:TMP140] = [w:TMP136]/100;    //ツェラーの公式に必要な項を作成
[w:TMP141] = [w:TMP136]/400;    //ツェラーの公式に必要な項を作成
[w:TMP142] = (13*[w:TMP137]+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:TMP136]+[w:TMP139]-[w:TMP140]+[w:TMP141]+[w:TMP142]+[w:TMP138])%7;
```

スクリプト No.	30015	スクリプト名	Script30015
コメント	時計設定 開始/終了		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時

//時計設定 開始/終了

// GB2001 : 時計設定のスクリプトトリガ (0)

// GD101 : ダイアログウィンドウデバイス (I)

```
if([u16:GD101]==30002){    // W-30002"時計設定"を表示したら
```

```
    [b:GB2001]=ON;    //時計設定 開始
```

```
}else{
```

```
    [b:GB2001]=OFF;    //時計設定 終了
```

```
}
```

## 5.8.2 画面スクリプト

### ベース画面 B-30001

スクリプト No.	30017	スクリプト名	Script30017
コメント	レシピ書き込みトリガリセット		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GD1093.b0

//レシピの書き込みトリガをリセット

```
rst([b:GD1090.b0]);
```

//レシピ処理エラークリア信号をリセット

```
rst([b:GD1090.b15]);
```

スクリプト No.	30017	スクリプト名	Script30017
コメント	レシピ書き込みトリガリセット		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GD1093.b15

//レシピの書き込みトリガをリセット

```
rst([b:GD1090.b0]);
```

//レシピ処理エラークリア信号をリセット

```
rst([b:GD1090.b15]);
```

スクリプト No.	30018	スクリプト名	Script30018
コメント	レシピ読み出しトリガリセット		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GD1093.b1
<pre>//レシピの読み出しトリガをリセット rst([b:GD1090.b1]);  //レシピ処理エラークリア信号をリセット rst([b:GD1090.b15]);</pre>			
スクリプト No.	30018	スクリプト名	Script30018
コメント	レシピ読み出しトリガリセット		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GD1093.b15
<pre>//レシピの読み出しトリガをリセット rst([b:GD1090.b1]);  //レシピ処理エラークリア信号をリセット rst([b:GD1090.b15]);</pre>			
スクリプト No.	30020	スクリプト名	Script30020
コメント	起動時機種別コメントグループ No. 切り換え		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GD1093.b4
<pre>//起動時に軸番号 0 の接続機種を判定して機種に対応したコメントグループ No. をデバイスに格納 switch([w:GD1100]){ case 0:[w:GD1116]=491;    //入出力ポートコメントグループ No. (SCON)         [w:GD1132]=492;    //アラームメッセージコメントグループ No. (SCON)         [w:GD1148]=493;    //アラーム詳細コメントグループ No. (SCON)         break; case 1:[w:GD1116]=497;    //入出力ポートコメントグループ No. (PCON)         [w:GD1132]=498;    //アラームメッセージコメントグループ No. (PCON)         [w:GD1148]=499;    //アラーム詳細コメントグループ No. (PCON)         break; case 2:[w:GD1116]=494;    //入出力ポートコメントグループ No. (ACON)         [w:GD1132]=495;    //アラームメッセージコメントグループ No. (ACON)         [w:GD1148]=496;    //アラーム詳細コメントグループ No. (ACON)         break; default :break; }</pre>			
スクリプト No.	30021	スクリプト名	Script30021
コメント	機種別コメントグループ No. 切り換え		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB1010
<pre>switch([w:GD1100[w:GD10]]){ case 0:[w:GD1116]=491;    //入出力ポートコメントグループ No. (SCON)         [w:GD1132]=492;    //アラームメッセージコメントグループ No. (SCON)         [w:GD1148]=493;    //アラーム詳細コメントグループ No. (SCON)         break; case 1:[w:GD1116]=497;    //入出力ポートコメントグループ No. (PCON)         [w:GD1132]=498;    //アラームメッセージコメントグループ No. (PCON)         [w:GD1148]=499;    //アラーム詳細コメントグループ No. (PCON)         break; case 2:[w:GD1116]=494;    //入出力ポートコメントグループ No. (ACON)         [w:GD1132]=495;    //アラームメッセージコメントグループ No. (ACON)         [w:GD1148]=496;    //アラーム詳細コメントグループ No. (ACON)         break; default :break; }</pre>			

スクリプト No.	30022	スクリプト名	Script30022
コメント	機種選択押下時コメントグループ No. 切り換え		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre> if([w:GB1024]!=0){  switch([w:GD1100[w:GD10]]){ case 0:[w:GD1116]=491;          //入出力ポートコメントグループ No. (SCON)       [w:GD1132]=492;          //アラームメッセージコメントグループ No. (SCON)       [w:GD1148]=493;          //アラーム詳細コメントグループ No. (SCON)       break; case 1:[w:GD1116]=497;          //入出力ポートコメントグループ No. (PCON)       [w:GD1132]=498;          //アラームメッセージコメントグループ No. (PCON)       [w:GD1148]=499;          //アラーム詳細コメントグループ No. (PCON)       break; case 2:[w:GD1116]=494;          //入出力ポートコメントグループ No. (ACON)       [w:GD1132]=495;          //アラームメッセージコメントグループ No. (ACON)       [w:GD1148]=496;          //アラーム詳細コメントグループ No. (ACON)       break; default :break; } [w:GB1024]=0; } </pre>			

#### ベース画面 B-30003

スクリプト No.	30001	スクリプト名	Script30001
コメント	現在値取り込み		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB1001
<pre> //現在位置を取込先 No. で指定したポジションデータの位置へ転送 [w:TMP0000] = [w:GD1005] * 16;  [0-100:w:R1000[w:TMP0000]] = [0-100:w:R9000]; [0-100:w:R1001[w:TMP0000]] = [0-100:w:R9001]; </pre>			

スクリプト No.	30002	スクリプト名	Script30002
コメント	JOG+開始処理		
データ形式	符号なし BIN32	トリガ種別	立上り GB1002
<pre>//手動操作(前進) //9900H: 目標位置指定レジスタ //9904H: 速度指定レジスタ //9908H: 制御フラグ指定レジスタ  if([w:GD1000] == 0) {     [w:GD1000] = 100; } [0-100:w:R9904] = [w:GD1000];  if([b:GB1000] == 0N) {     //インテング処理     set([0-100:b:R9908.b3]);     if([w:GD1002] == 0)     {         [w:GD1002] = 1000;     }     [0-100:w:R9900] = [w:GD1002]; } else {     //JOG 動作     [0-100:w:R9900] = s32_PCMD;     set([b:GB1006]); }</pre>			

スクリプト No.	30003	スクリプト名	Script30003
コメント	JOG+終了処理		
データ形式	符号なし BIN32	トリガ種別	OFF 中 GB1002
<pre>//前進操作後処理 //9900H: 目標位置指定レジスタ //9904H: 速度指定レジスタ //9908H: 制御フラグ指定レジスタ if([b:GB1006] == 0N) {     if([0-100:b:S0127] == 0N)     {         if((([0-100:b:S0103] == 0N) &amp;&amp; ([0-100:b:S010B] == 0N))         {             if([b:GB1000] == OFF)             {                 //JOG 動作                 [0-100:w:R9900] = 0;                 [0-100:w:R9904] = 0;                 rst([b:GB1006]);             }         }     } }</pre>			



//9900H: 目標位置指定レジスタ	30004	スクリプト名	Script30004
コメント	JOG-開始処理		
データ形式	符号付き BIN32	トリガ種別	立上り GB1003
<pre>//手動操作(後退) //9900H: 目標位置指定レジスタ //9904H: 速度指定レジスタ //9908H: 制御フラグ指定レジスタ  if([w:GD1000] == 0) {     [w:GD1000] = 100; } [0-100:w:R9904] = [w:GD1000];  if([b:GB1000] == 0N) {     //インテグ処理     set([0-100:b:R9908.b3]);     if([w:GD1002] == 0)     {         [w:GD1002] = 1000;     }     [0-100:w:R9900] = [w:GD1002] * -1; }else{     //JOG 動作     [0-100:w:R9900] = 0;     set([b:GB1007]); } }</pre>			
スクリプト No.	30005	スクリプト名	Script30005
コメント	JOG-終了処理		
データ形式	符号付き BIN32	トリガ種別	OFF 中 GB1003
<pre>//後退操作後処理 //9900H: 目標位置指定レジスタ //9904H: 速度指定レジスタ //9908H: 制御フラグ指定レジスタ  if([b:GB1007] == 0N) {     if([0-100:b:S0127] == 0N)     {         if((([0-100:b:S0103] == 0N) &amp;&amp; ([0-100:b:S010B] == 0N))         {             if([b:GB1000] == OFF)             {                 //JOG 動作                 [0-100:w:R9900] = 0;                 [0-100:w:R9904] = 0;                 rst([b:GB1007]);             }         }     } } }</pre>			

スクリプト No.	30006	スクリプト名	Script30006
コメント	インテグレーションモード初期処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB1000
<pre>//インテグレーションモードへ切り換え if([0-100:u32:R9904] == 0) {     [0-100:w:R9908] = 0x000A; }</pre>			

#### ベース B-画面 30004

スクリプト No.	30008	スクリプト名	Script30008
コメント	デバイスデータ転送フラグクリア		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GD1031.b0
<pre>//デバイスデータ転送のトリガと転送元先反転フラグをリセット rst([b:GD1030.b1]); rst([b:GD1030.b0]);</pre>			
スクリプト No.	30010	スクリプト名	Script30010
コメント	ポジションデータ読み出し		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1005
<pre>//編集するポジションデータをコントローラから読み出し [w:TMP0000] = 0; fmov([w:TMP0000], [w:GD1070], 16); [w:GD1032] = [w:GD1006] + ([w:GD1007] * 16);  //デバイスデータ転送を実施 set([b:GD1030.b0]); rst([b:GB1005]);</pre>			
スクリプト No.	30011	スクリプト名	Script30011
コメント	ポジションデータ書込実行		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1004
<pre>//デバイスデータ転送を実施 set([b:GD1030.b1]); set([b:GD1030.b0]);  [w:GD104] = 0;  rst([b:GB1004]);</pre>			

#### ベース画面 B-30005

スクリプト No.	30008	スクリプト名	Script30008
コメント	デバイスデータ転送フラグクリア		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GD1031.b0
<pre>//デバイスデータ転送のトリガと転送元先反転フラグをリセット rst([b:GD1030.b1]); rst([b:GD1030.b0]);</pre>			

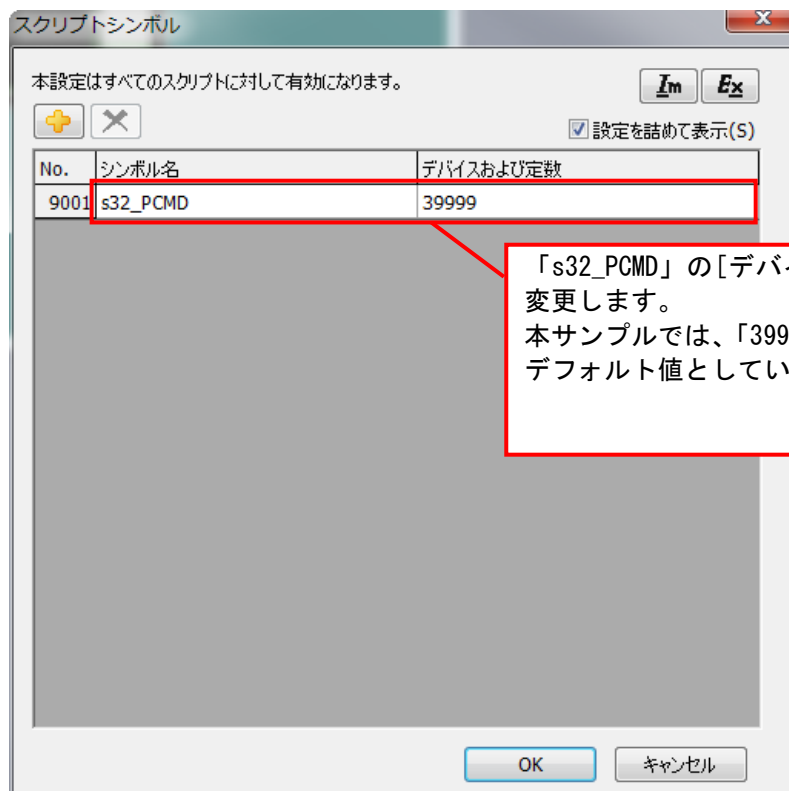
スクリプト No.	30010	スクリプト名	Script30010
コメント	ポジションデータ読み出し		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1005
<pre>//編集するポジションデータをコントローラから読み出し [w:TMP0000] = 0; fmov([w:TMP0000], [w:GD1070], 16); [w:GD1032] = [w:GD1006] + ([w:GD1007] * 16);  //デバイスデータ転送を実施 set([b:GD1030.b0]); rst([b:GB1005]);</pre>			
スクリプト No.	30011	スクリプト名	Script30011
コメント	ポジションデータ書込実行		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1004
<pre>//デバイスデータ転送を実施 set([b:GD1030.b1]); set([b:GD1030.b0]);  [w:GD104] = 0;  rst([b:GB1004]);</pre>			

## 6. その他

### 6.1 JOG 動作の移動距離のカスタマイズについて

JOG 動作時の移動距離を変更することができます。JOG 動作の移動距離とはベース画面 B-30003 にて、「ジョグモード」時に「前進 JOG+」、および「後退 JOG-」を押下した際の移動距離になります。

お客様のシステム構成に合わせて、以下のスクリプトシンボルを任意の値に変更してください。



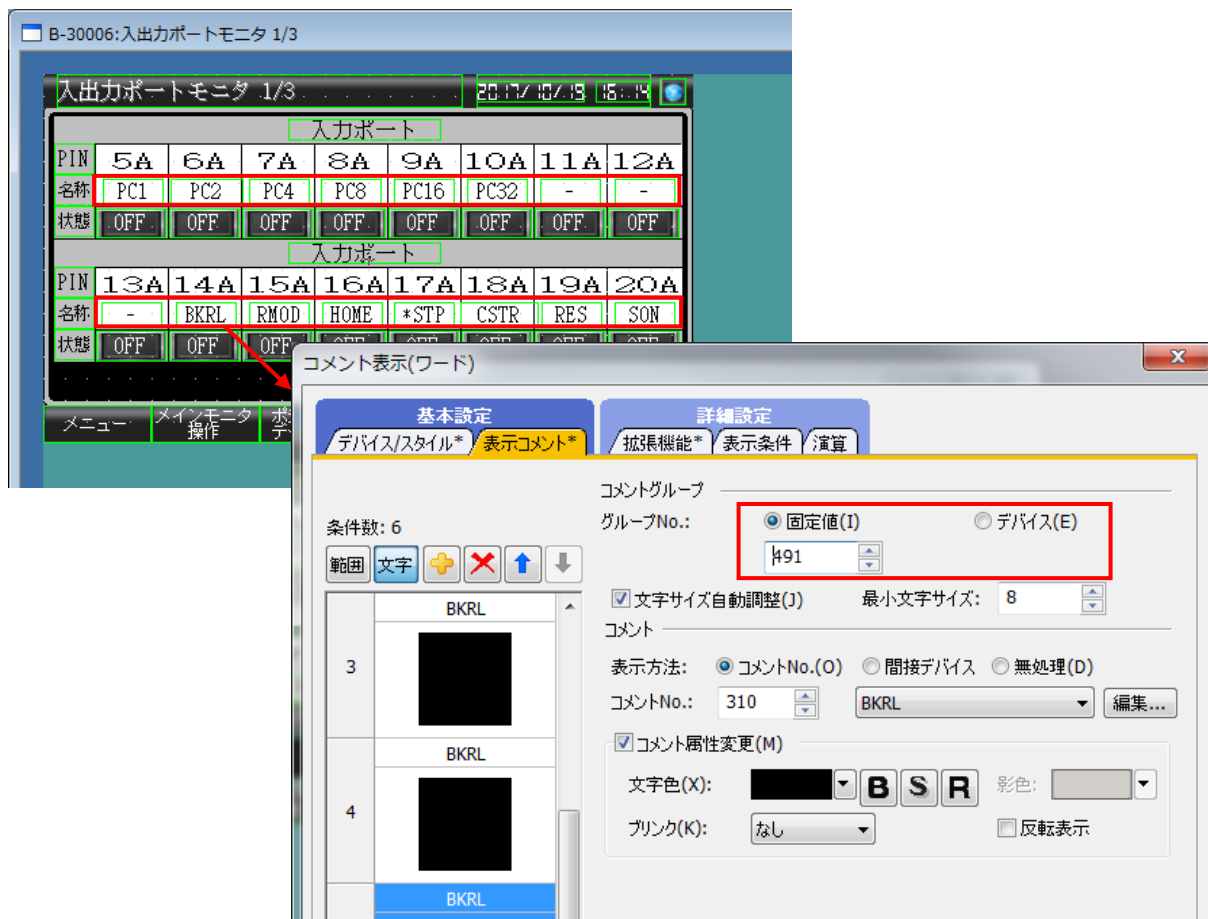
## 6.2 特定のロボットコントローラ専用画面へのカスタマイズについて

本サンプルを、お客様のご利用になるロボットコントローラの専用画面として使用することができます。  
以下に、SCON 専用画面として使用する際のカスタマイズ方法を記載します。

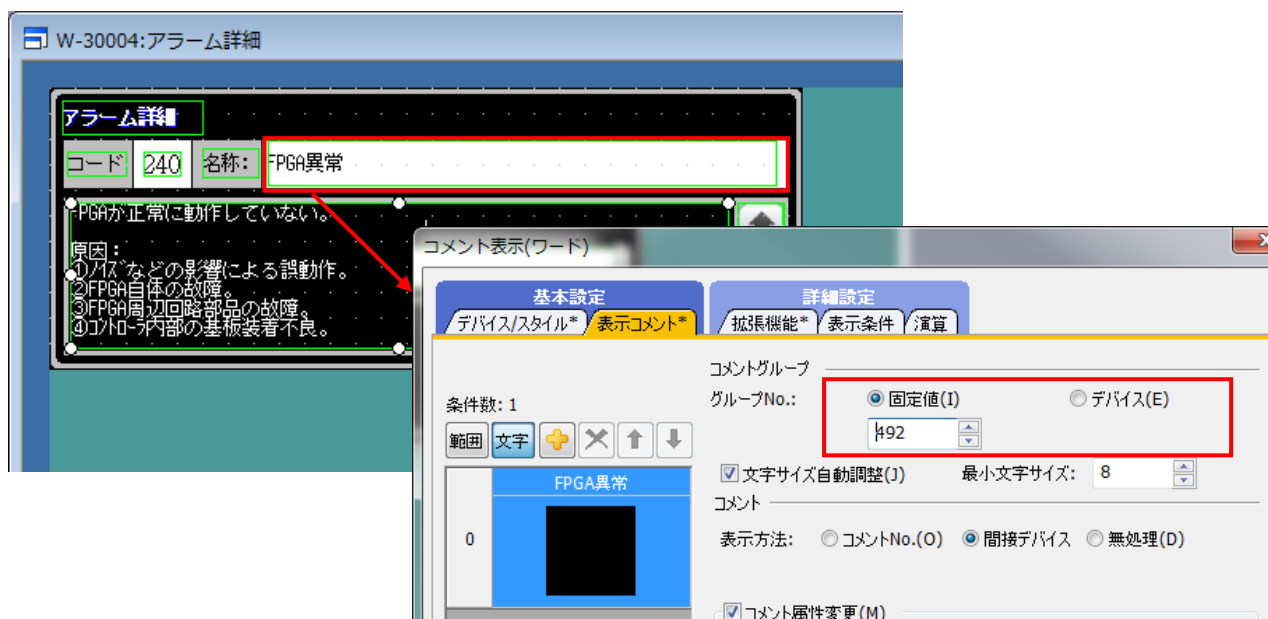
### (1) コメント表示(ワード)の修正

- a. ベース画面 B-30006~30008 の「名称」で使用している[コメントグループ]の[グループ No.]を「固定値」に変更し、「491」を入力します。

※PCON の場合は「497」、ACON の場合は「494」を入力してください。



- b. ウィンドウ画面 W-30004 の「名称」で使用している[コメントグループ]の[グループ No.]を「固定値」に変更し、  
 ” 492” を入力します。  
 ※PCON の場合は” 498”、ACON の場合は” 495” を入力してください。



- c. ウィンドウ画面 W-30004 の「アラーム詳細」で使用している[コメントグループ]の[グループ No.]を「固定値」に変更し、  
 ” 493” を入力します。  
 ※PCON の場合は” 499”、ACON の場合は” 496” を入力してください。



## (2) 画面スクリプトの削除

a. ベース画面 B-30001 の[画面スクリプト]を削除します。

[共通の設定]から[スクリプト]を開きます。その後、画面タブを選択します。

スクリプト No. 30020～30022 を削除します。

