

三菱電機株式会社 サーボアンプ  
MELSERVO-J4 シリーズ  
MR-J4-A-RJ

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	5
1. 概要	6
2. システム構成	6
3. GOT について	6
3.1 必要なシステムアプリケーション	6
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/スーパーインポーズウィンドウ設定	7
4. サーボアンプについて	7
4.1 サーボアンプの通信設定	7
4.2 サーボアンプのパラメータ設定	7
5. 画面仕様	8
5.1 表示言語	8
5.2 画面一覧・遷移	8
5.3 画面説明	15
5.3.1 メニュー (B-30001)	15
5.3.2 モニタメニュー (B-30011)	16
5.3.3 運転モニタ (B-30012～30013、30501～30502)	17
5.3.4 グラフモニタ (B-30014)	18
5.3.5 入出力信号モニタ (B-30015)	20
5.3.6 入出力デバイスモニタ (B-30016、30511)	21
5.3.7 診断/調整メニュー (B-30021)	22
5.3.8 チューニング (B-30022、30521)	23
5.3.9 ワンタッチ調整 (B-30023)	24
5.3.10 機械診断 (B-30024、30531)	25
5.3.11 アンプ寿命診断 (B-30025)	26
5.3.12 アラーム (B-30026、30541)	27
5.3.13 ポイントテーブル (B-30031)	28
5.3.14 パラメータ設定 1 メニュー (B-30041)	29
5.3.15 基本設定パラメータ (ROM) (B-30042～30043、30551～30552)	30
5.3.16 ゲイン・フィルタパラメータ (ROM) (B-30045～30047、30561～30564)	31
5.3.17 拡張設定 1 パラメータ (ROM) (B-30049～30051、30571～30573)	32
5.3.18 入出力設定パラメータ (ROM) (B-30053～30055、30581～30582)	33
5.3.19 拡張設定 2 パラメータ (ROM) (B-30057、30591)	34
5.3.20 パラメータ設定 2 メニュー (B-30061)	35
5.3.21 拡張設定 3 パラメータ (ROM) (B-30063)	36
5.3.22 リニアサーボモータ/DD モータ設定パラメータ (ROM) (B-30065、30601)	37
5.3.23 オプション設定パラメータ (ROM) (B-30067)	38
5.3.24 位置決め制御パラメータ (ROM) (B-30069～30071、30611～30612)	39
5.3.25 テスト運転メニュー (B-30081)	40
5.3.26 JOG 運転 (B-30083)	41
5.3.27 位置決め運転 (B-30085)	42
5.3.28 出力信号 (DO) 強制出力 (B-30089)	43
5.3.29 1 ステップ送り (B-30091)	44
5.3.30 言語設定 (W-30002)	45
5.3.31 ワンタッチ調整進捗表示 (W-30011)	46
5.3.32 アラーム発生時状態 (W-30021～30022、30501～30502)	47

5.3.33	ポイントテーブル 絶対値指令 (W-30031～30036)	48
5.3.34	ポイントテーブル 増分値指令 (W-30041～30046)	49
5.3.35	状態表示 (W-30101～30107)	50
5.4	使用デバイス一覧	51
5.5	コメント一覧	60
5.6	スクリプト一覧	62
6.	その他	75
6.1	システムアプリケーションの手動選択方法	75

## 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	
2017/03	BCN-P5999-0870	初版	-
2017/06	BCN-P5999-0870-1a	A 版	A1 : 「5.3.1 メニュー (B-30001)」 備考欄の誤記を修正 「ワンタッチ調整初期選択状態を初期化し、」 → 「ワンタッチ調整初期選択状態の初期化にプロジェクトスクリプトを設定しています。」 A2 : 「5.6 スクリプト一覧」 画面スクリプトの誤記を修正 「B-30022、B-30023」 → 「B-30022～30024」 「B-30531」を追加 A3 : 「5.6.2 画面スクリプト」 スクリプト No. 30150 を追加

\* 管理番号は、右下に記載しています。

### プロジェクトデータ

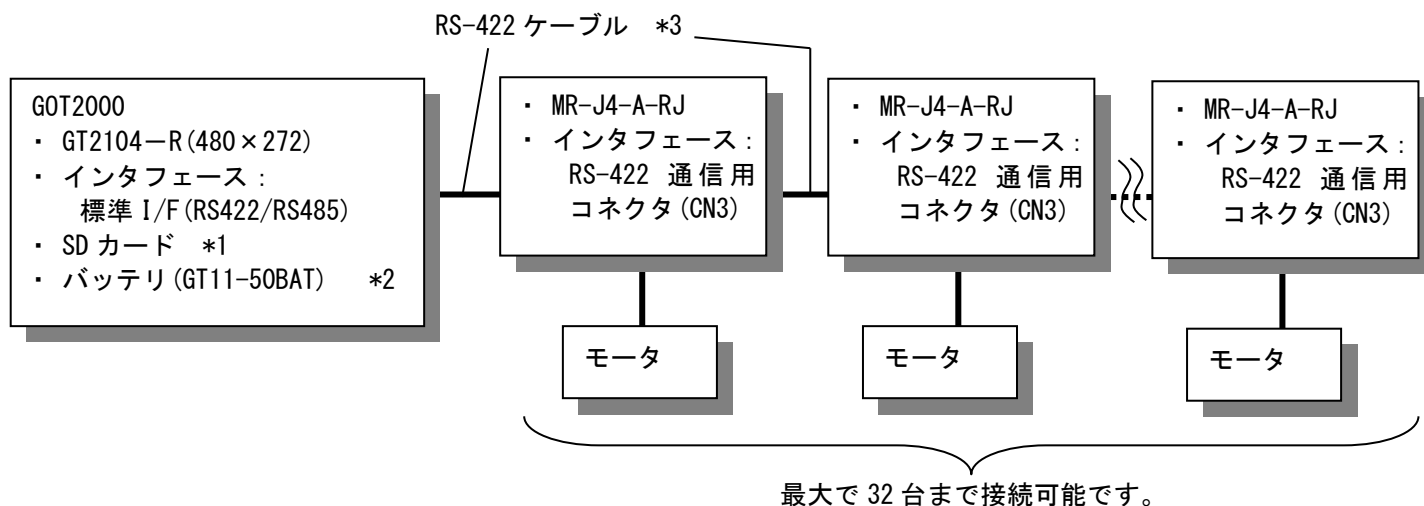
改訂日付	プロジェクトデータ	GT Designer3*	改訂内容	
2017/03	GT21_MITSUBISHI_MR-J4-A-RJ_R_Ver1_J. GTX	1. 170C	初版	-
2017/06	GT21_MITSUBISHI_MR-J4-A-RJ_R_Ver1a_J. GTX	1. 170C	A 版	「プロジェクトを流用作成機能の対象にする」に☑を追加

\* 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 MELSERVO-J4 シリーズ (MR-J4-A-RJ) 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、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 : SD カードは、ロギング機能で使用しています。

\*2 : バッテリーは、時計データおよび SRAM ユーザ領域のロギングデータの停電保持に使用しています。(バッテリーは GOT 本体に標準装備しています。)

\*3 : ケーブルの詳細については、「GOT2000 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 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
通信ドライバ	MELSERVO-J4, J3, J2S/M, JE	
拡張機能	標準フォント	中国語(簡体)*1

\*1 : システムアプリケーションを GOT に書き込む際は、中国語(簡体)のみ手動で選択してください。手動選択方法の詳細については、「6.1 システムアプリケーションの手動選択方法」を参照してください。

### 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)	115200	
データ長	8 bit	
ストップビット	1 bit	
パリティ	偶数	
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	システム構成に存在するサーボアンプの局番を指定
送信ディレイ時間(ms)	0	
局番有無	あり	

### 3.3 作画ソフトウェアのオーバーラップウィンドウ/スーパーインポーズウィンドウ設定

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とスーパーインポーズウィンドウの[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. 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	局番 0
通信機能選択	0040	115200bps、RS-422 通信応答ディレイ時間無効

### 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
運転モード	1006	位置決め制御(ポイントテーブル方式)
パラメータ書込み禁止	00AB	全パラメータの読み込み、書込みが可能
入出力信号自動オン選択	1C00	LSP、LSN、EM2 を自動 ON に設定
機能選択 D-5	0001	アラームコードの出力を設定
その他	初期値	

## 5. 画面仕様

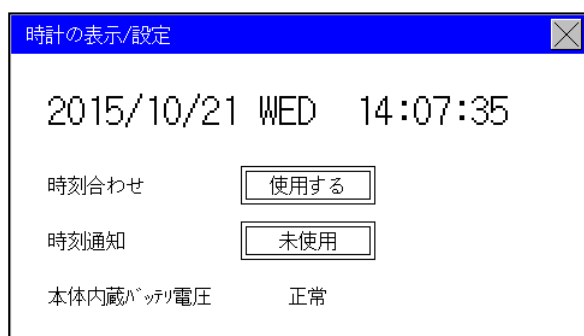
### 5.1 表示言語

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. 499、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。

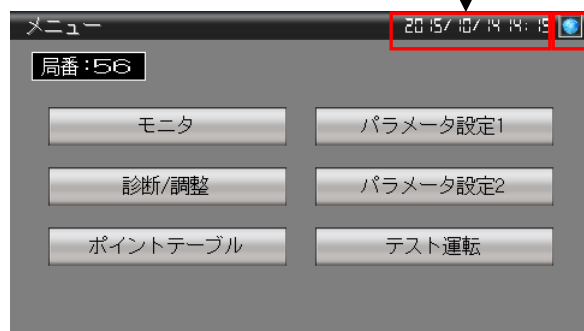
列 No.	言語
1	日本語
2	英語
3	中国語(簡体)

### 5.2 画面一覧・遷移

#### 5.2.1 画面一覧・遷移(共通)



ユーティリティ：時計の表示/設定



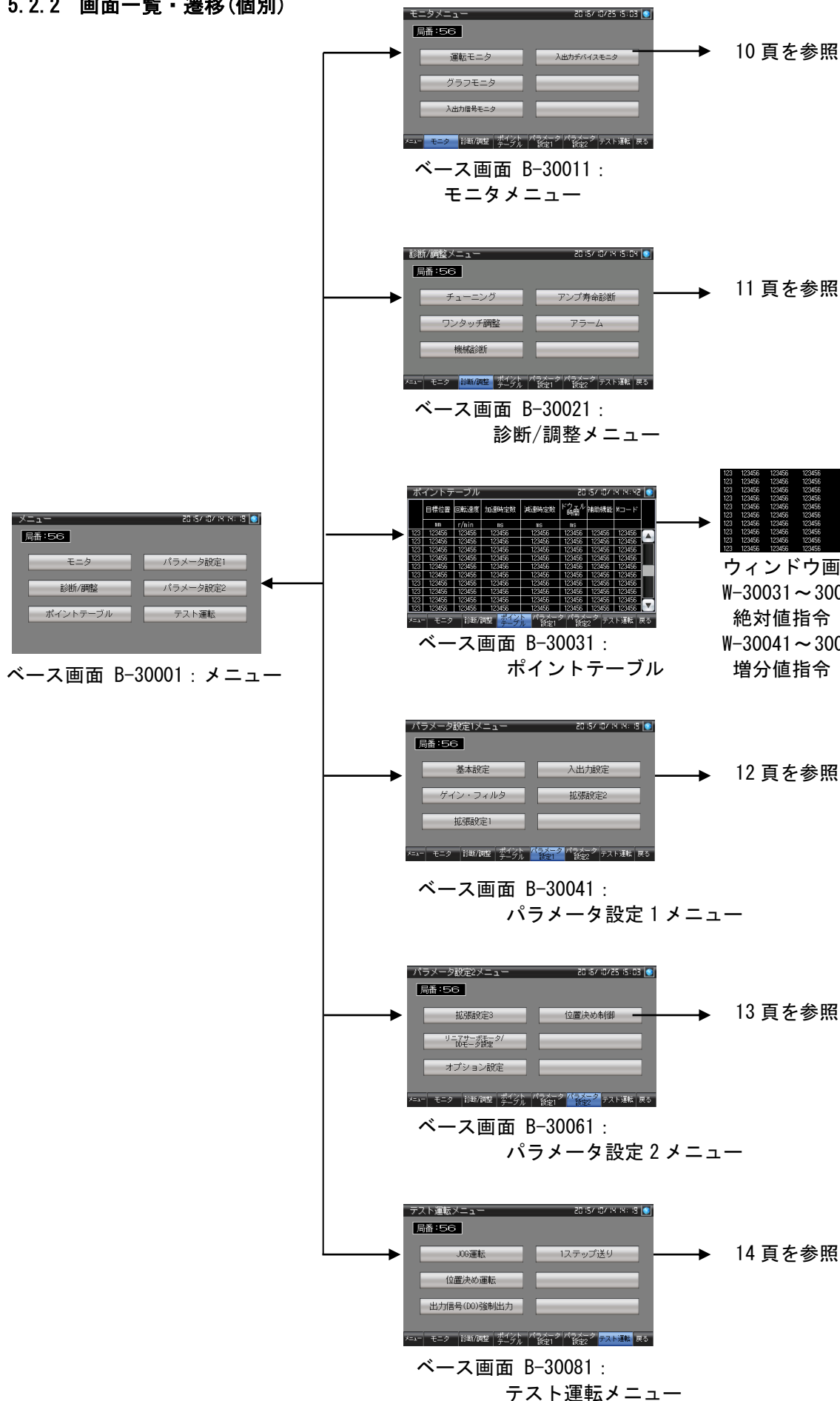
ベース画面 B-30001：メニュー他全ベース画面

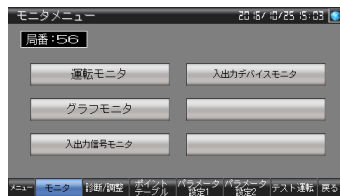


ウィンドウ画面 W-30002：言語設定



### 5.2.2 画面一覧・遷移(個別)

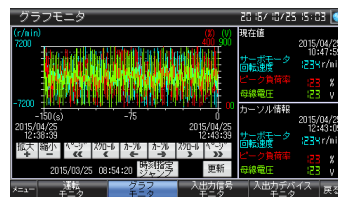




ベース画面 B-30011 :  
モニタメニュー



ベース画面 B-30012~30013、30501~30502 :  
運転モニタ



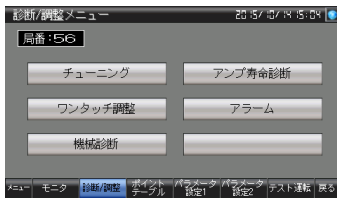
ベース画面 B-30014 :  
グラフモニタ



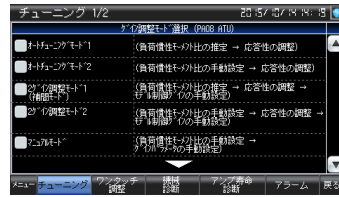
ベース画面 B-30015 :  
入出力信号モニタ



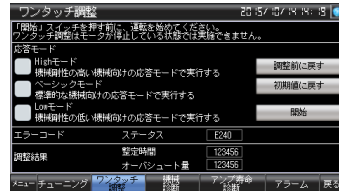
ベース画面 B-30016、30511 :  
入出力デバイスモニタ



ベース画面 B-30021 :  
調整/診断メニュー



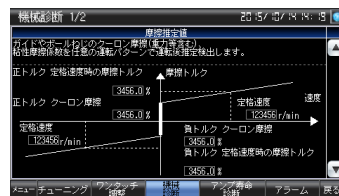
ベース画面 B-30022、30521 :  
チューニング



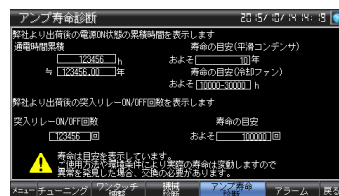
ベース画面 B-30023 :  
ワンタッチ調整



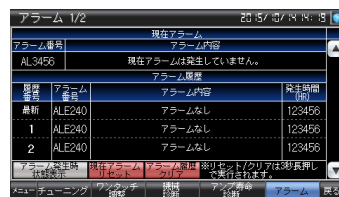
ウィンドウ画面 W-30011 :  
ワンタッチ調整進捗表示



ベース画面 B-30024、30531 :  
機械診断



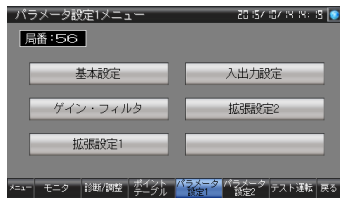
ベース画面 B-30025 :  
アンプ寿命診断



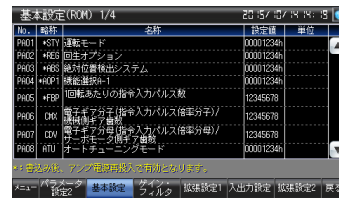
ベース画面 B-30026、30541 :  
アラーム

項目	現在値	単位
停止/パルス黒糖	1234567890	pulse
サーボモータ回転速度	123456	r/min
送り/パルス	1234567890	pulse
指令/パルス黒糖	1234567890	pulse
指令/パルス周波数	1234567890	kpulse/s
アナログ速度指令電圧	123.00	v
アナログ速度制限電圧	123.00	v
アナログトルク指令電圧	123.00	v
アナログトルク制限電圧	123.00	v
再生負荷率	123456	%
実効負荷率	123456	%
ピーク負荷率	123456	%

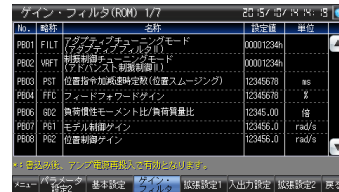
ウィンドウ画面 W-30021~30022、  
30501~30502 :  
アラーム発生時状態



ベース画面 B-30041 :  
パラメータ設定1メニュー



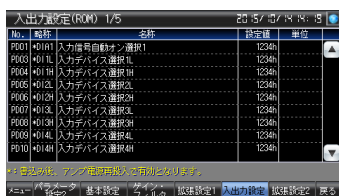
ベース画面 B-30042～30043、30551～30552 :  
基本設定パラメータ (ROM)



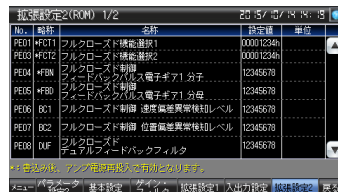
ベース画面 B-30045～30047、30561～30564 :  
ゲイン・フィルタパラメータ (ROM)



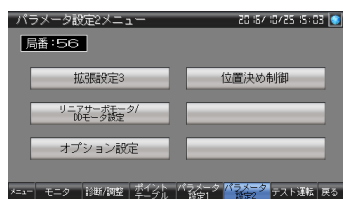
ベース画面 B-30049～30051、30571～30573 :  
拡張設定1パラメータ (ROM)



ベース画面 B-30053～30055、30581～30582 :  
入出力設定パラメータ (ROM)



ベース画面 B-30057、30591 :  
拡張設定2パラメータ (ROM)



ベース画面 B-30061 :  
パラメータ設定 2 メニュー

No.	名称	設定値	単位
PF09	*F05 機能選択F-5	00001234h	
PF15	*06T 電子デジタイミックブレキ作動時間	12345678	ms
PF21	*06T ドライブレコッド動作復帰時間設定	12345678	s
PF23	*05L1 駆動タフドライブ 異常検知レベル	12345678	%
PF24	*05L2 駆動タフドライブ 機能選択	00001234h	
PF25	*DWT SEMI-F47機能 駆動後出力時間	12345678	ms
PF31	*FRI0 機械的制動機能 低速時摩擦係数補正補正速度	12345678	r/min
PF34	*0P9 RS-422通信機能選択3	00001234h	

ベース画面 B-30063 :  
拡張設定 3 パラメータ (ROM)

No.	名称	設定値	単位
PL01	*LIT1 リニアサーボモータ/DDモータ機能選択1	00001234h	
PL02	*LIN1 リニアエンコーダ分解能設定 分子	12345678	um
PL03	*LID1 リニアエンコーダ分解能設定 分母	12345678	um
PL04	*LIT2 リニアサーボモータ/DDモータ機能選択2	1234h	
PL05	*LB1 位置偏差異常検知レベル	12345678	mm
PL06	*LB2 速度偏差異常検知レベル	12345678	r/min
PL07	*LB3 トルク過力異常異常検知レベル	12345678	%

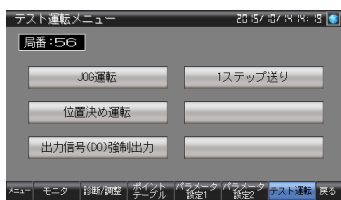
ベース画面 B-30065、30601 :  
リニアサーボモータ/DD モータ  
設定パラメータ (ROM)

No.	名称	設定値	単位
PO12	*003 機能選択0-3	1234h	

ベース画面 B-30067 :  
オプション設定パラメータ (ROM)

No.	名称	設定値	単位
PT01	*CTV 指令モード選択	00001234h	
PT02	*T0P1 機能選択1-1	00001234h	
PT03	*FTY 送り機能選択	00001234h	
PT04	*CTD 座高制御タイプ	00001234h	
PT05	*Z0F 原点復帰速度	12345678	r/min
PT06	*05F クリップ速度	12345678	r/min
PT07	*Z5T 原点シフト量	12345678	
PT08	*0P2 原点復帰位置データ	12345678	
PT09	*06T 原点トリガ検出量	12345678	

ベース画面 B-30069~30071、30611~30612 :  
位置決め制御パラメータ (ROM)



ベース画面 B-30081 :  
テスト運転メニュー



ベース画面 B-30083 :  
JOG 運転

ウィンドウ画面 W-30101~30107 :  
状態表示

速度/パルス受検	1234567890	pulse
サーボモータ回転速度	123456	r/min
送り/パルス	1234567890	pulse
指令/パルス受検	1234567890	pulse
指令/パルス周波数	1234567890	kpulse/s



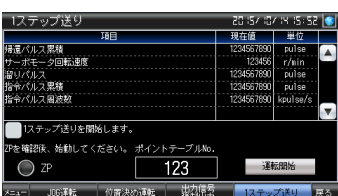
ベース画面 B-30085 :  
位置決め運転

ウィンドウ画面 W-30101~30107 :  
状態表示

速度/パルス受検	1234567890	pulse
サーボモータ回転速度	123456	r/min
送り/パルス	1234567890	pulse
指令/パルス受検	1234567890	pulse
指令/パルス周波数	1234567890	kpulse/s



ベース画面 B-30089 :  
出力信号 (DO) 強制出力



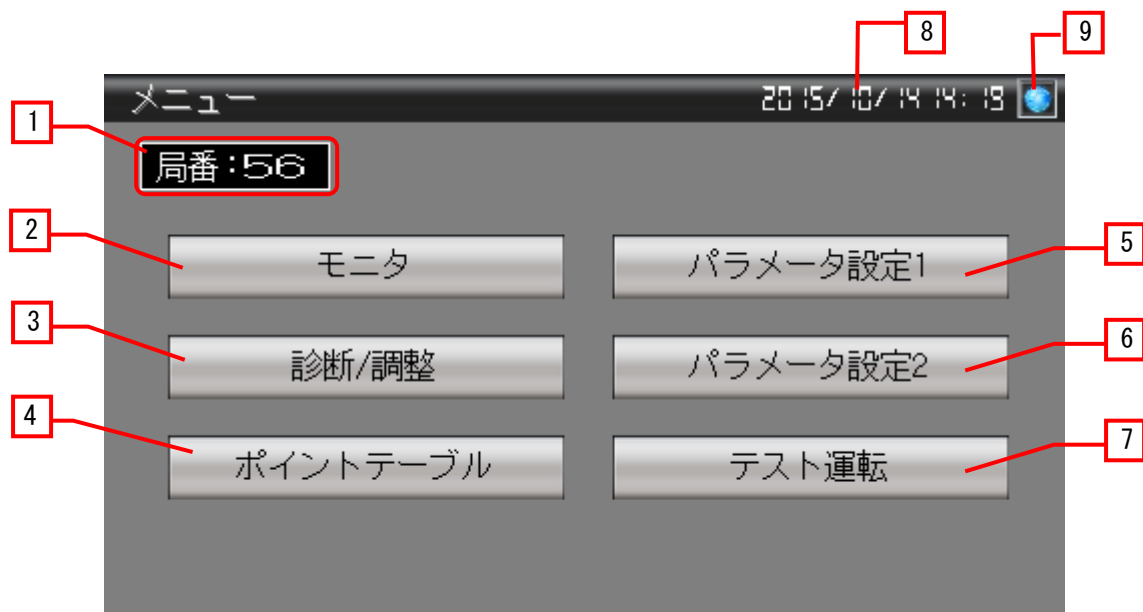
ベース画面 B-30091 :  
1 ステップ送り

ウィンドウ画面 W-30101~30107 :  
状態表示

速度/パルス受検	1234567890	pulse
サーボモータ回転速度	123456	r/min
送り/パルス	1234567890	pulse
指令/パルス受検	1234567890	pulse
指令/パルス周波数	1234567890	kpulse/s

## 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。

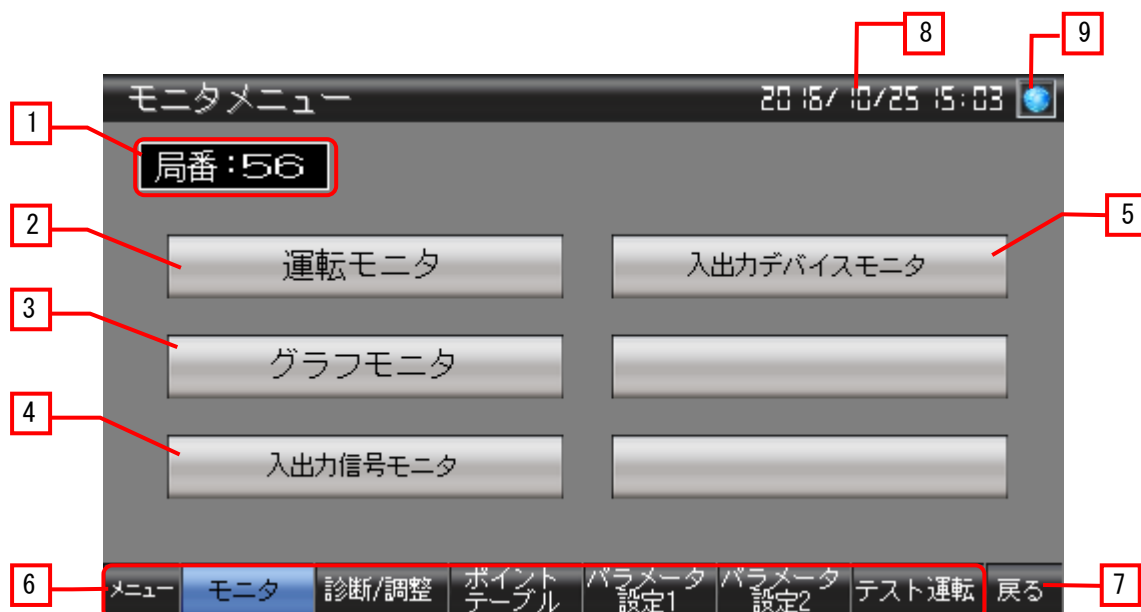
#### 詳細

1. 操作するサーボアンプの局番を表示します。数値をタッチして局番を変更できます。
2. モニタメニュー画面に切り換えます。
3. 診断/調整メニュー画面に切り換えます。
4. ポイントテーブル画面に切り換えます。
5. パラメータ設定1メニュー画面に切り換えます。
6. パラメータ設定2メニュー画面に切り換えます。
7. テスト運転メニュー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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ GOT 起動時に、プロジェクトスクリプトにて局番を「0」に指定しています。また、1ステップ送り用ポイントテーブル No、ワンタッチ調整初期選択状態の初期化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「5.6 スクリプト一覧」を参照してください。

### 5.3.2 モニタメニュー(B-30011)



#### 概要

モニタに関するメニュー画面です。

#### 詳細

1. 操作するサーボアンプの局番を表示します。数値をタッチして局番を変更できます。
2. 運転モニタ画面に切り換えます。
3. グラフモニタ画面に切り換えます。
4. 入出力信号モニタ画面に切り換えます。
5. 入出力デバイスモニタ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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考



### 5.3.3 運転モニタ (B-30012~30013、30501~30502)

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	1234567890	kpulse/s
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	%

Bottom navigation bar: [メニュー] [運転モニタ] [グラフモニタ] [入出力信号モニタ] [入出力デバイスモニタ] [戻る]

#### 概要

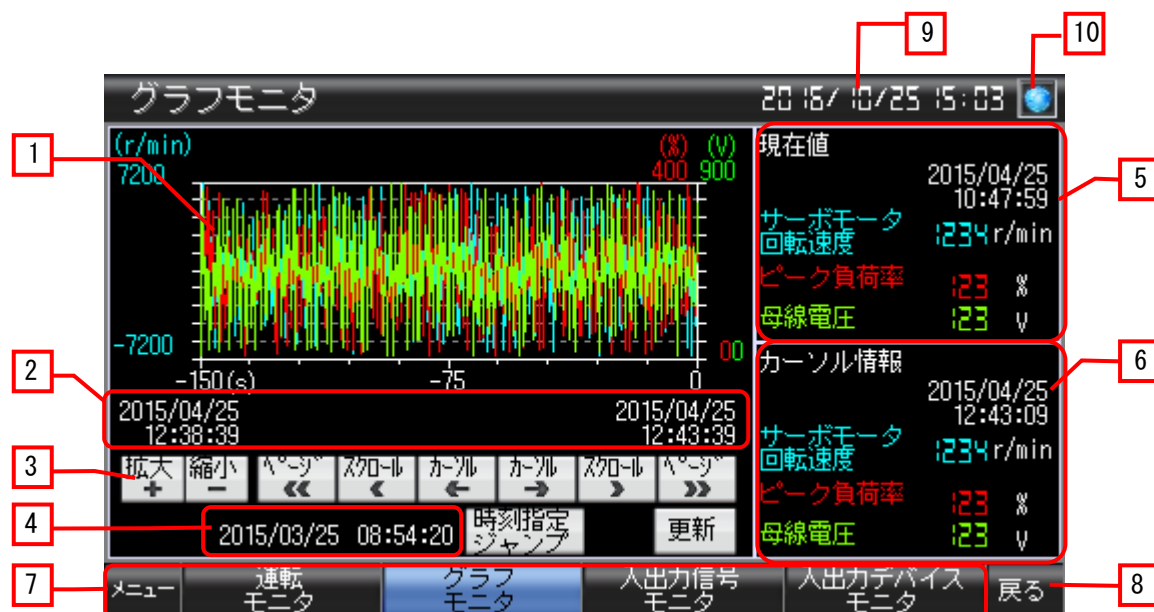
運転中のサーボアンプの状態を表示します。

#### 詳細

1. 各項目の現在値を表示します。
2. 運転モニタの表示項目を切り換えます。
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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

### 5.3.4 グラフモニタ (B-30014)



#### 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数値やヒストリカルトレンドグラフで表示します。

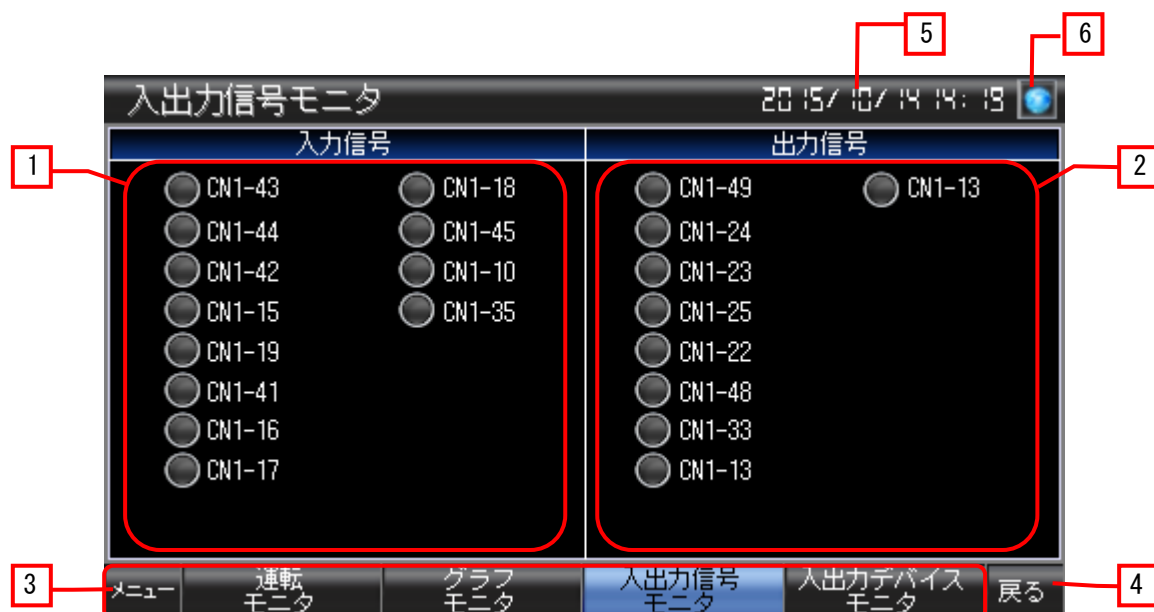
#### 詳細

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、カーソルを表示します。
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<< : ページを左にスクロール表示します。
  - 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< : カーソルを表示し、カーソルを古いデータの方にスクロール表示します。
  - カーソル> : カーソルを表示し、カーソルを新しいデータの方にスクロール表示します。
  - スクロール> : グラフを右にスクロール表示します。
  - ページ>> : ページを右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. 日時を入力し、時刻指定ジャンプスイッチをタッチすると指定した日時をグラフの中央に表示します。画面初回表示時には日時に現在日時を格納します。
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。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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
10. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ モータ回転速度の運転モードの切り換えによる表示制御はプロジェクトスクリプトで設定しています。また、時刻指定ジャンプ用に画面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「5.6 スクリプト一覧」を参照してください。

### 5.3.5 入出力信号モニタ (B-30015)



#### 概要

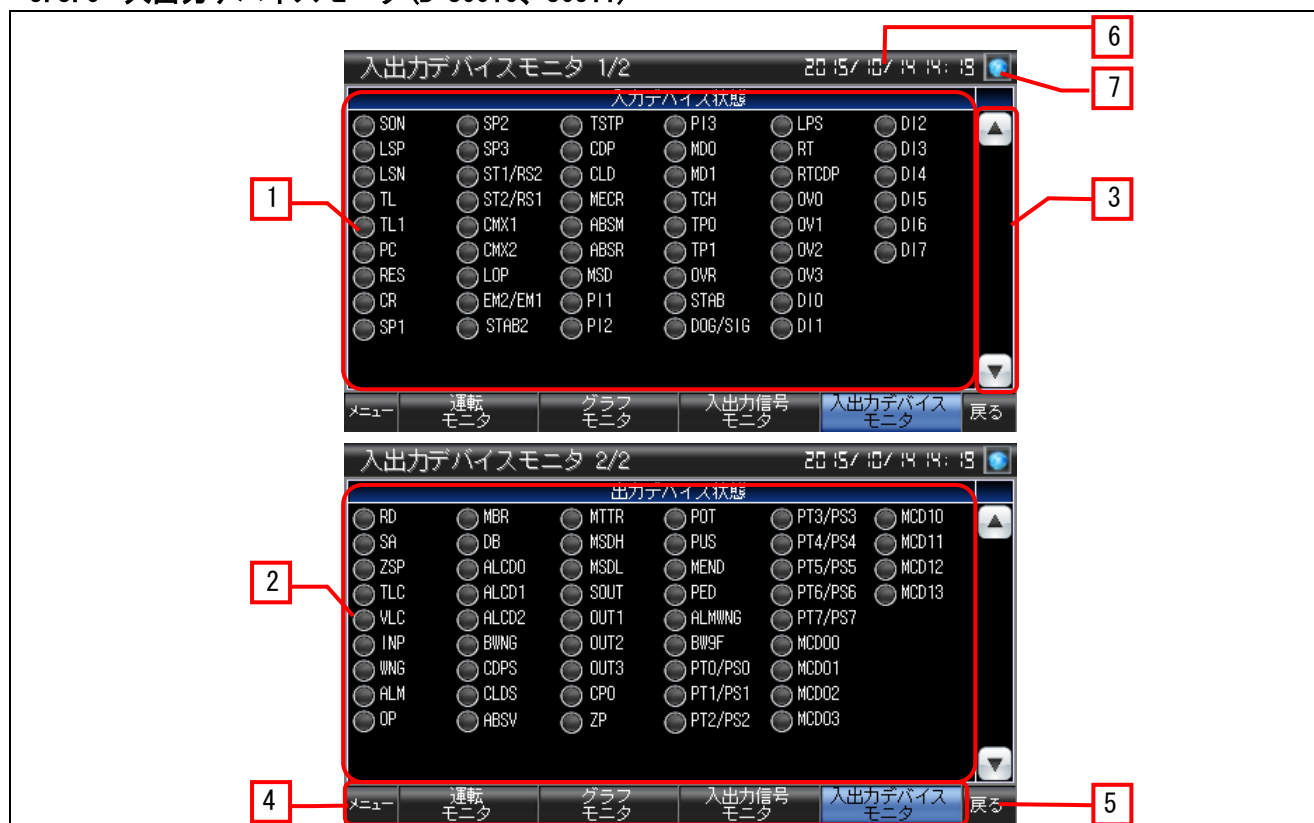
入出力信号の状態を表示します。

#### 詳細

1. 入力信号の状態を表示します。
2. 出力信号の状態を表示します。
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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

### 5.3.6 入出力デバイスモニタ (B-30016、30511)



#### 概要

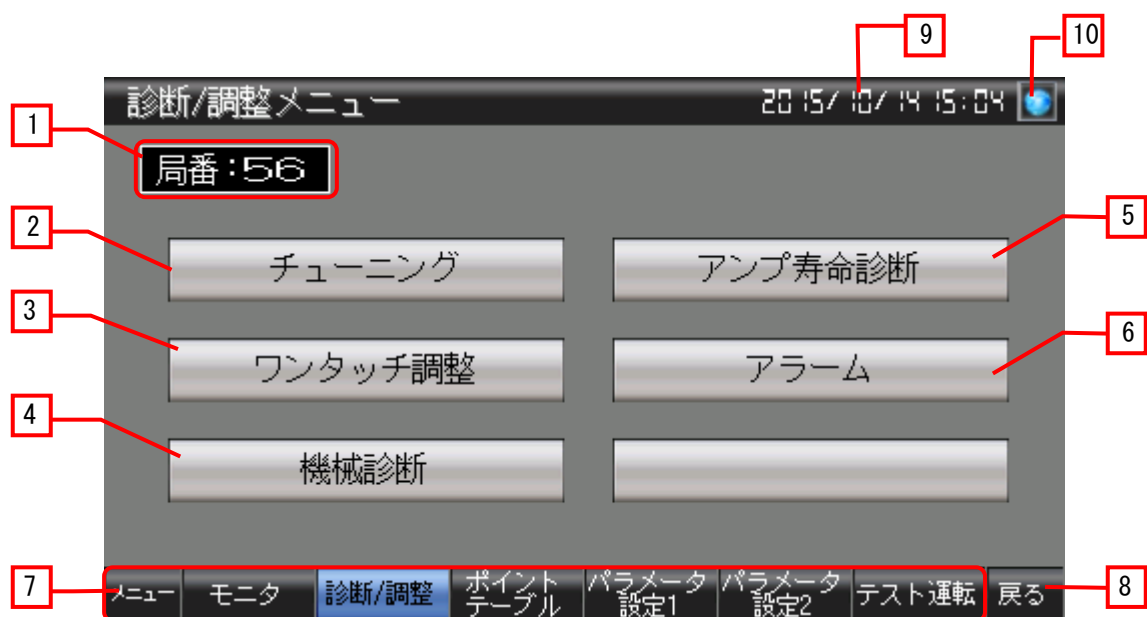
入出力デバイスの状態を表示します。

#### 詳細

1. 入力デバイスの状態を表示します。
2. 出力デバイスの状態を表示します。
3. 入出力デバイスの表示項目を切り換えます。
4. 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。
5. 前回表示していた画面に切り換えます。
6. 現在の日時を表示します。タッチすると、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
7. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

### 5.3.7 診断/調整メニュー (B-30021)



#### 概要

診断/調整に関するメニュー画面です。

#### 詳細

1. 操作するサーボアンプの局番を表示します。数値をタッチして局番を変更できます。
2. チューニング画面に切り換えます。
3. ワンタッチ調整画面に切り換えます。
4. 機械診断画面に切り換えます。
5. アンプ寿命診断画面に切り換えます。
6. アラーム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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
10. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

### 5.3.8 チューニング(B-30022、30521)



#### 概要

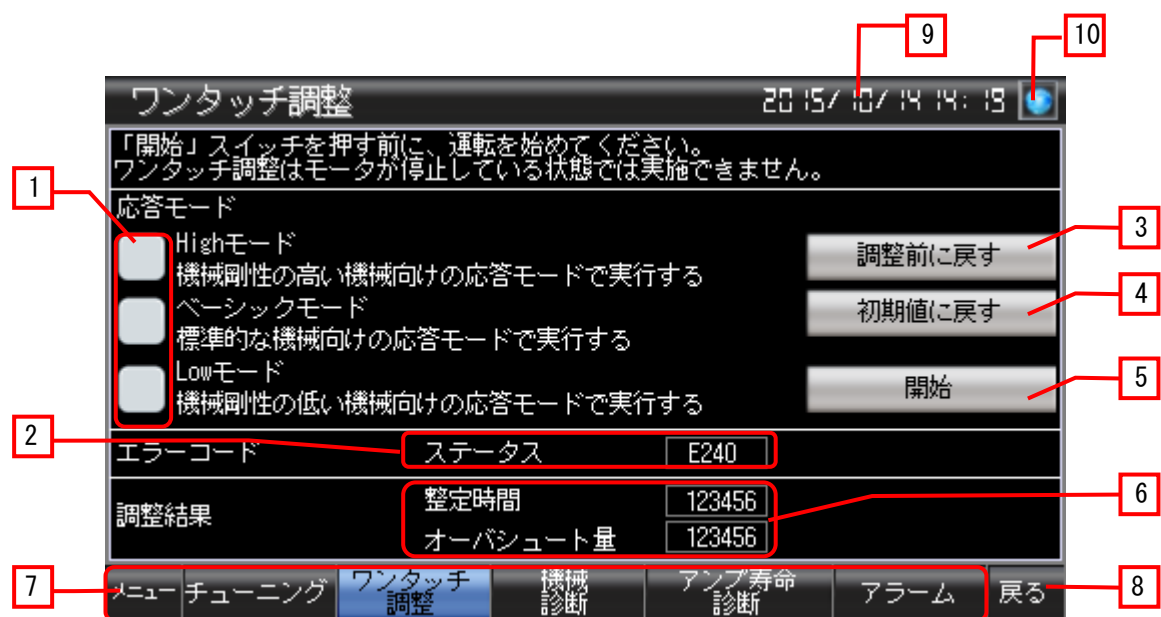
ゲイン調整に必要なパラメータを設定します。

#### 詳細

1. ゲイン調整モードを選択します。選択したモードによって設定できる項目が異なります。
2. 負荷慣性モーメント比を設定します。
3. オートチューニング応答性を設定します。
4. チューニングの表示項目を切り換えます。
5. ゲインパラメータを設定します。
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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

### 5.3.9 ワンタッチ調整 (B-30023)



#### 概要

ワンタッチ調整を実行します。

#### 詳細

1. 応答モードを選択します。
2. エラーコードを表示します。
3. ワンタッチ調整前の状態に戻します。
4. 初期値の状態に戻します。
5. 選択された応答モードでワンタッチ調整を実行します。
6. 調整結果を表示します。
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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
10. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考



5. 3. 10 機械診断 (B-30024、30531)

機械診断 1/2

20 15/ 10/ 19 19: 19

摩擦推定値

ガイドやボールねじのクーロン摩擦 (重力等含む)  
粘性摩擦係数を任意の運転パターンで運転後推定検出します。

正トルク 定格速度時の摩擦トルク

摩擦トルク

正トルク クーロン摩擦

3456.0 %

3456.0 %

定格速度

123456 r/min

速度

123456 r/min

負トルク クーロン摩擦

3456.0 %

負トルク 定格速度時の摩擦トルク

3456.0 %

メニュー チューニング ワンタッチ調整 機械診断 アンプ寿命診断 アラーム 戻る

機械診断 2/2

20 15/ 10/ 19 19: 19

振動推定値

ガイドやボールねじ、ベルト等のがたや経年劣化による  
高感の微小振動を検出します。

モータ運転中

発振周波数

123456 Hz

振動レベル

3456.0 %

モータ停止中

発振周波数

123456 Hz

振動レベル

3456.0 %

メニュー チューニング ワンタッチ調整 機械診断 アンプ寿命診断 アラーム 戻る

概要

機械診断を表示します。

詳細

1. 機械診断の結果を表示します。

2. 機械診断の表示項目を切り換えます。

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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。

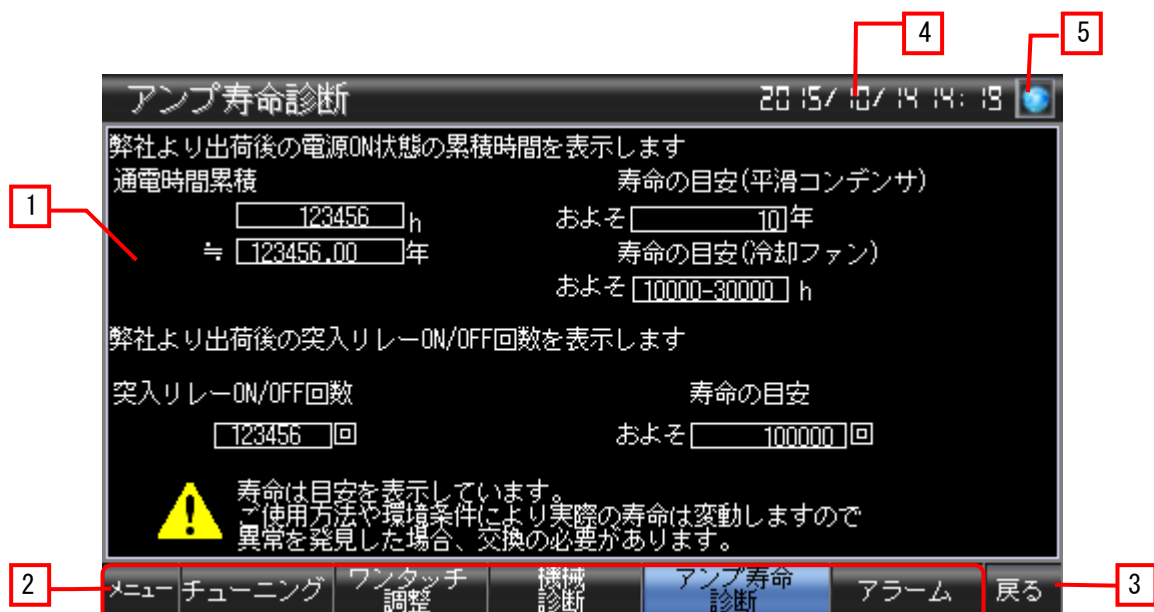
6. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

25/75

BCN-P5999-0870-1a

### 5. 3. 11 アンプ寿命診断 (B-30025)



#### 概要

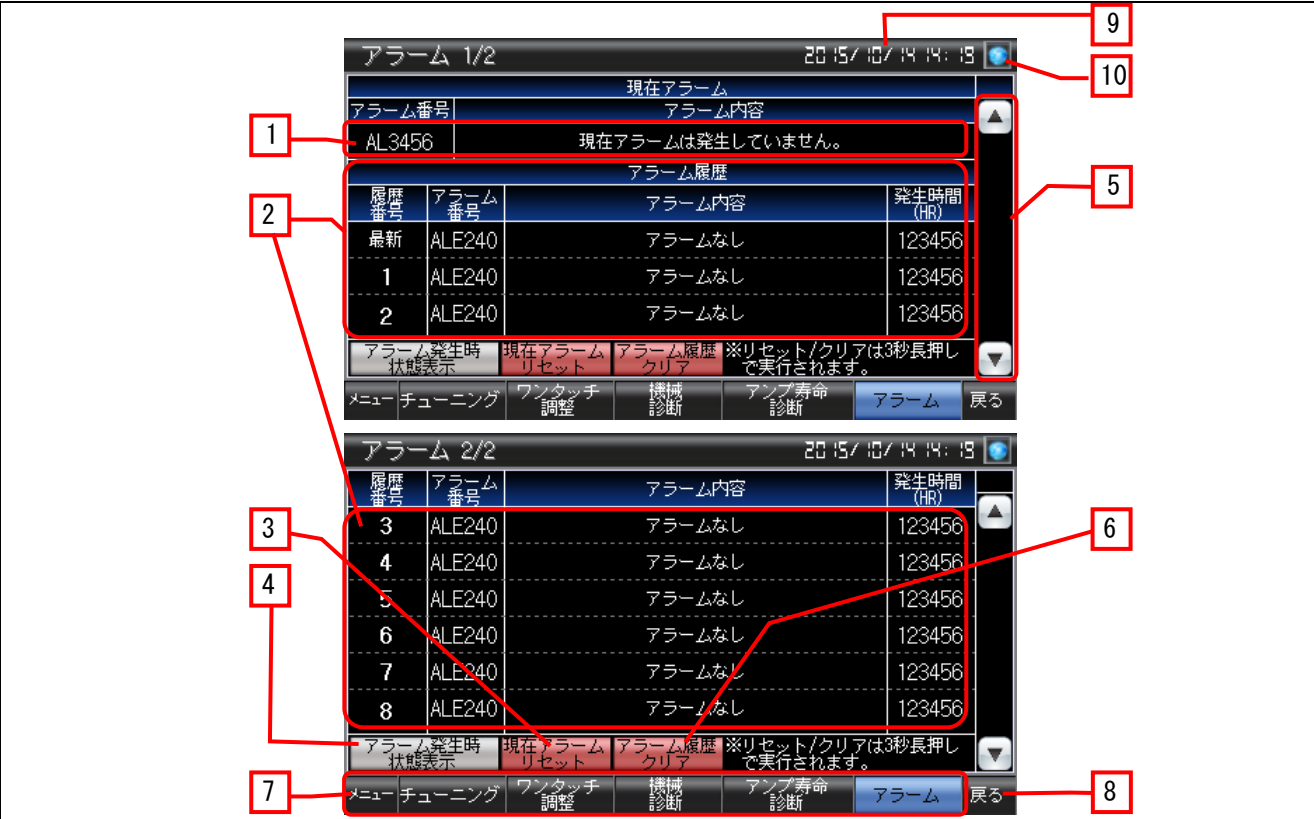
アンプ寿命診断を表示します。

#### 詳細

1. アンプ寿命診断の結果を表示します。
2. 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。
3. 前回表示していた画面に切り換えます。
4. 現在の日時を表示します。タッチすると、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
5. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

5. 3. 12 アラーム (B-30026、30541)



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番号とアラーム内容を表示します。
2. 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。
3. 現在発生しているアラームをリセットします。3 秒長押しで実行します。
4. アラーム発生時状態ウィンドウを表示します。
5. アラームの表示項目を切り換えます。
6. アラーム履歴をクリアします。3 秒長押しで実行します。
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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
10. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

5. 3. 13 ポイントテーブル (B-30031)

The screenshot shows a control panel interface. At the top, the title 'ポイントテーブル' is on the left, and the date/time '2015/10/14 14:42' is on the right. Below the title is a table with 8 columns: '目標位置' (Target Position), '回転速度' (Rotation Speed), '加速時定数' (Acceleration Time Constant), '減速時定数' (Deceleration Time Constant), 'ドウェル時間' (Dwell Time), '補助機能' (Auxiliary Function), and 'Mコード' (M-code). The first column is unlabeled but contains numbers 123. Each row contains the value '123456'. To the right of the table is a vertical scrollbar with up and down arrow buttons. At the bottom is a menu bar with buttons: 'メニュー', 'モニタ', '診断/調整', 'ポイントテーブル' (highlighted in blue), 'パラメータ設定1', 'パラメータ設定2', 'テスト運転', and '戻る'.



	目標位置	回転速度	加速時定数	減速時定数	ドウェル時間	補助機能	Mコード
	mm	r/min	ms	ms	ms		
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456

Callout 1 points to the first row of the table. Callout 2 points to the scrollbar. Callout 3 points to the 'ポイントテーブル' button in the menu bar. Callout 4 points to the '戻る' (Back) button. Callout 5 points to the date/time display. Callout 6 points to a small globe icon next to the date/time.

概要

サーボアンプ内の EEP-ROM のポイントテーブルの表示、設定をします。

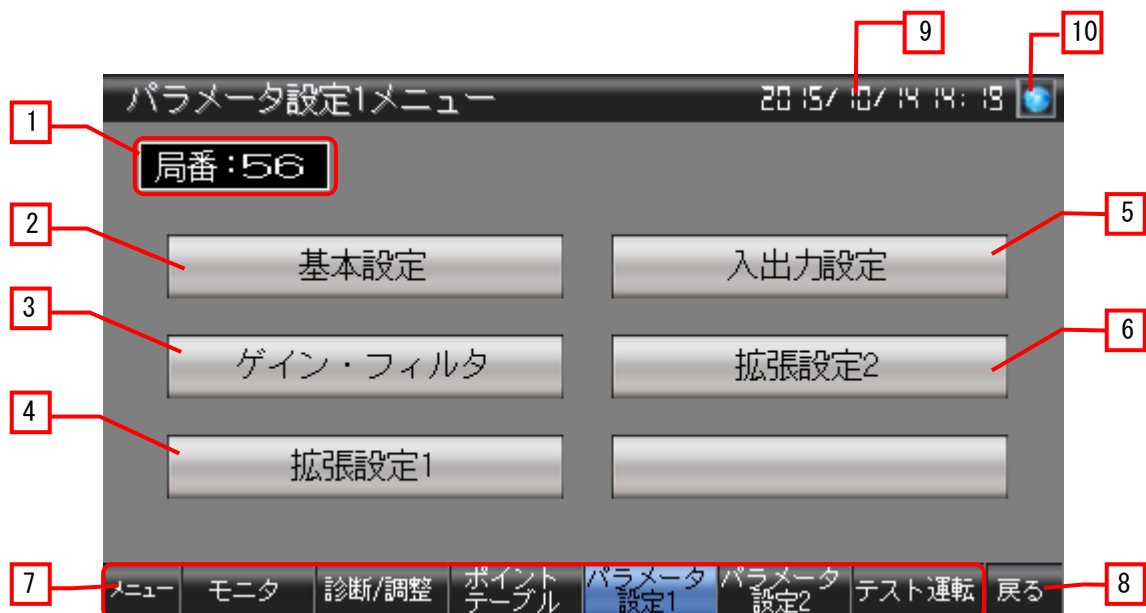
詳細

1. ポイントテーブルを表示、設定します。
2. ポイントテーブルをスクロールします。  
  : 上下に 1 行ずつスクロールします。
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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ポイントテーブルの表示はスーパーインポーズウィンドウを使用しています。
- ・スーパーインポーズウィンドウの表示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「5.6 スクリプト一覧」を参照してください。

### 5.3.14 パラメータ設定1メニュー(B-30041)



#### 概要

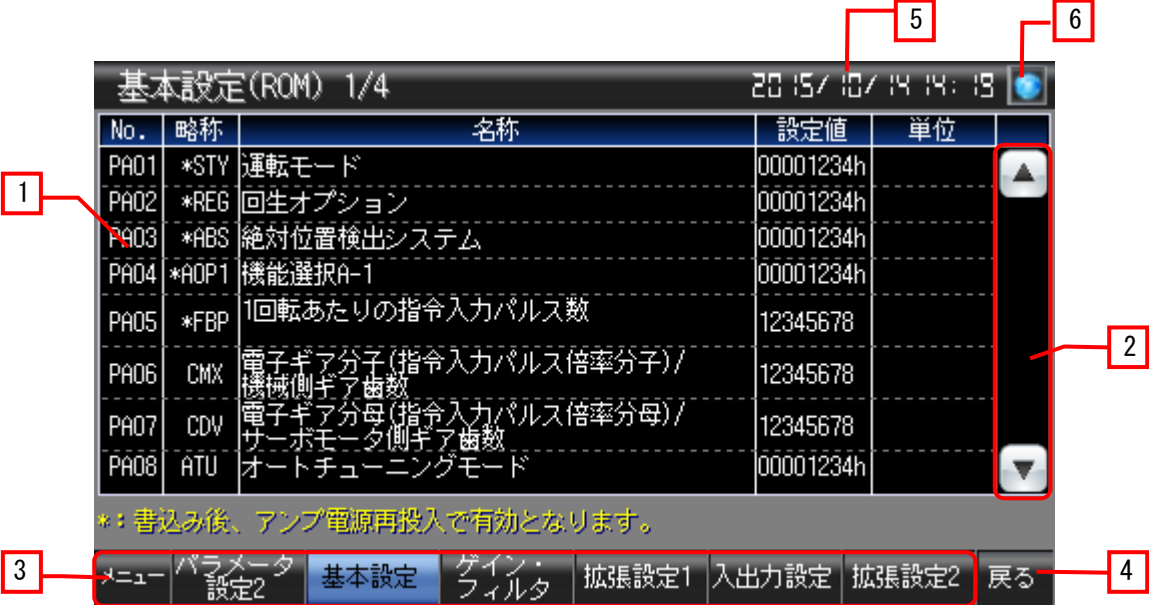
パラメータ設定1に関するメニュー画面です。

#### 詳細

1. 操作するサーボアンプの局番を表示します。数値をタッチして局番を変更できます。
2. 基本設定パラメータ画面に切り換えます。
3. ゲイン・フィルタパラメータ画面に切り換えます。
4. 拡張設定1パラメータ画面に切り換えます。
5. 入出力設定パラメータ画面に切り換えます。
6. 拡張設定2パラメータ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. 15 基本設定パラメータ (ROM) (B-30042~30043、30551~30552)



概要

サーボアンプ内の EEP-ROM の基本設定パラメータの値を表示、設定をします。

詳細

1. パラメータの設定値を表示、設定します。  
(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。)
2. 基本設定パラメータの表示項目を切り換えます。
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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

### 5.3.16 ゲイン・フィルタパラメータ (ROM) (B-30045~30047、30561~30564)

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)	00001234h	
PB02	VRFT	制振制御チューニングモード (アドバンスド制振制御II)	00001234h	
PB03	PST	位置指令加減速時定数(位置スムージング)	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/負荷質量比	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

\*: 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 パラメータ設定2 基本設定 **ゲイン・フィルタ** 拡張設定1 入出力設定 拡張設定2 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の値を表示、設定をします。

#### 詳細

1. パラメータの設定値を表示、設定します。  
(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。)
2. ゲイン・フィルタパラメータの表示項目を切り換えます。
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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

### 5.3.17 拡張設定 1 パラメータ (ROM) (B-30049~30051、30571~30573)



#### 概要

サーボアンプ内の EEP-ROM の拡張設定 1 パラメータの値を表示、設定をします。

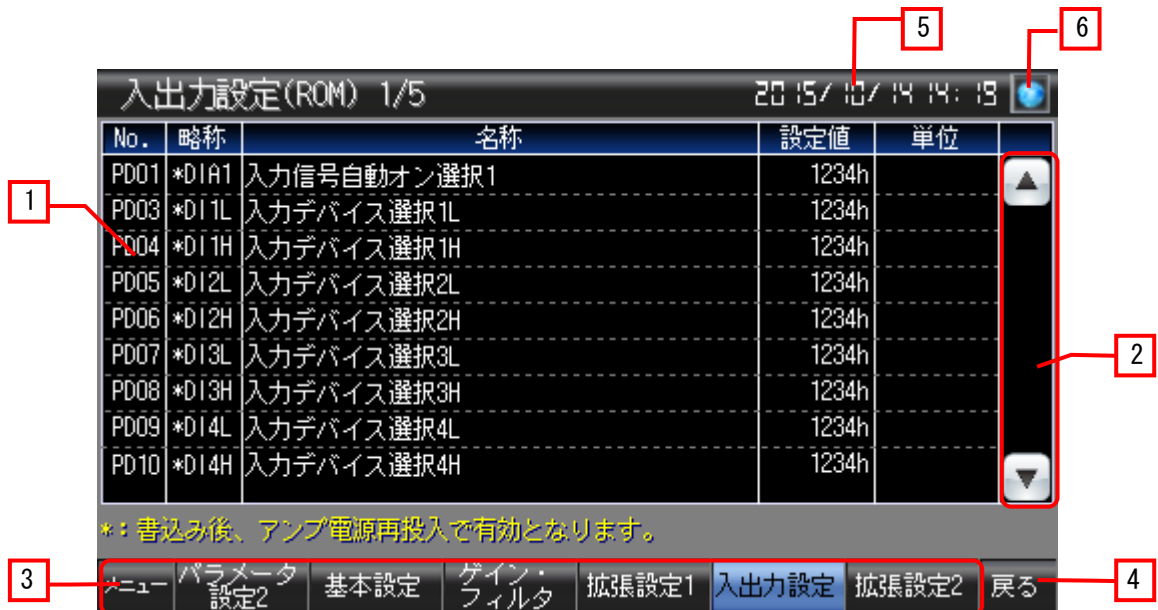
#### 詳細

1. パラメータの設定値を表示、設定します。  
(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。)
2. 拡張設定 1 パラメータの表示項目を切り換えます。
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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考



5. 3. 18 入出力設定パラメータ (ROM) (B-30053~30055、30581~30582)



概要

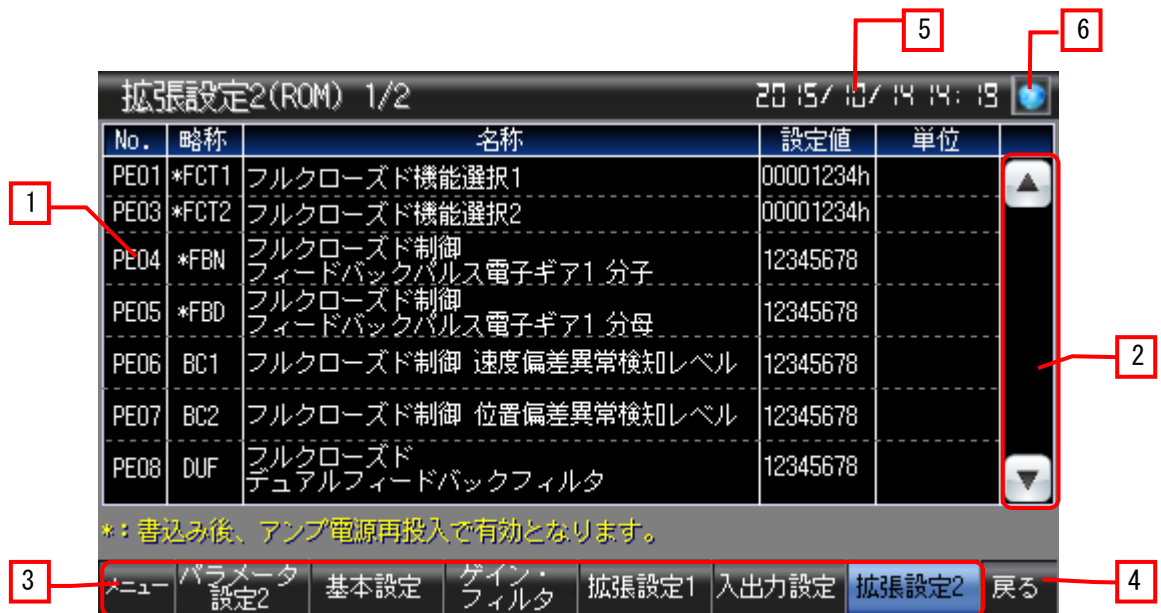
サーボアンプ内の EEP-ROM の入出力設定パラメータの値を表示、設定をします。

詳細

1. パラメータの設定値を表示、設定します。  
(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。)
2. 入出力設定パラメータの表示項目を切り換えます。
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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

5. 3. 19 拡張設定 2 パラメータ (ROM) (B-30057、30591)



概要

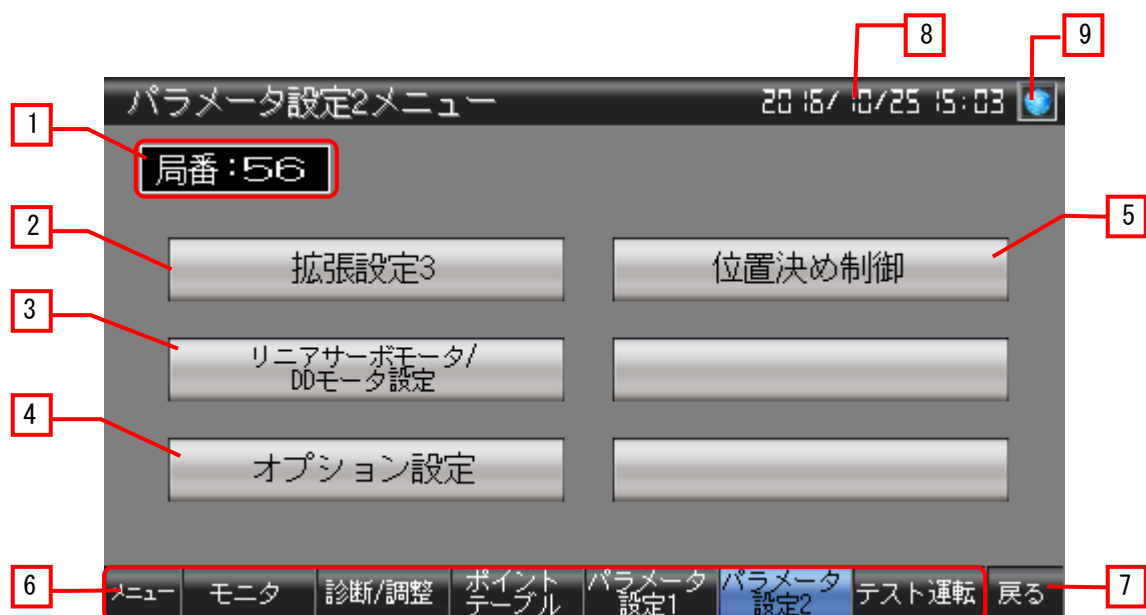
サーボアンプ内の EEP-ROM の拡張設定 2 パラメータの値を表示、設定をします。

詳細

1. パラメータの設定値を表示、設定します。  
(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。)
2. 拡張設定 1 パラメータの表示項目を切り換えます。
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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

### 5. 3. 20 パラメータ設定 2 メニュー (B-30061)



#### 概要

パラメータ設定 2 に関するメニュー画面です。

#### 詳細

1. 操作するサーボアンプの局番を表示します。数値をタッチして局番を変更できます。
2. 拡張設定 3 パラメータ画面に切り換えます。
3. リニアサーボモータ/DD モータ設定パラメータ画面に切り換えます。
4. オプション設定パラメータ画面に切り換えます。
5. 位置決め制御パラメータ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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

### 5. 3. 21 拡張設定 3 パラメータ (ROM) (B-30063)

No.	略称	名称	設定値	単位
PF09	*FOP5	機能選択F-5	00001234h	
PF15	DBT	電子式ダイナミックブレーキ作動時間	12345678	ms
PF21	DRT	ドライブレコード動作切換え時間設定	12345678	s
PF23	OSCL1	振動タフドライブ 発振検知レベル	12345678	%
PF24	*OSCL2	振動タフドライブ 機能選択	00001234h	
PF25	CVAT	SEMI-F47機能 瞬停検出時間	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
PF34	*SOP3	RS-422通信機能選択3	00001234h	

\*: 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   パラメータ設定1   **拡張設定3**   リニアサーボ/DDモータ設定   オプション設定   位置決め制御   戻る

#### 概要

サーボアンプ内の EEP-ROM の拡張設定 3 パラメータの値を表示、設定をします。

#### 詳細

1. パラメータの設定値を表示、設定します。  
(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。)
2. 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。
3. 前回表示していた画面に切り換えます。
4. 現在の日時を表示します。タッチすると、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
5. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

### 5.3.22 リニアサーボモータ/DD モータ設定パラメータ (ROM) (B-30065、30601)

No.	略称	名称	設定値	単位
PL01	*LIT1	リニアサーボモータ/DDモータ機能選択1	00001234h	
PL02	*LIM	リニアエンコーダ分解能設定 分子	12345678	μm
PL03	*LID	リニアエンコーダ分解能設定 分母	12345678	μm
PL04	*LIT2	リニアサーボモータ/DDモータ機能選択2	1234h	
PL05	LB1	位置偏差異常検知レベル	12345678	mm
PL06	LB2	速度偏差異常検知レベル	12345678	r/min
PL07	LB3	トルク/推力偏差異常検知レベル	12345678	%

\*: 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   パラメータ設定1   拡張設定3   **リニアサーボ/DDモータ設定**   オプション設定   位置決め制御   戻る

#### 概要

サーボアンプ内の EEP-ROM のリニアサーボモータ/DD モータ設定パラメータの値を表示、設定をします。

#### 詳細

1. パラメータの設定値を表示、設定します。  
(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。)
2. リニアサーボモータ/DD モータ設定パラメータの表示項目を切り換えます。
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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

### 5.3.23 オプション設定パラメータ (ROM) (B-30067)



## 概要

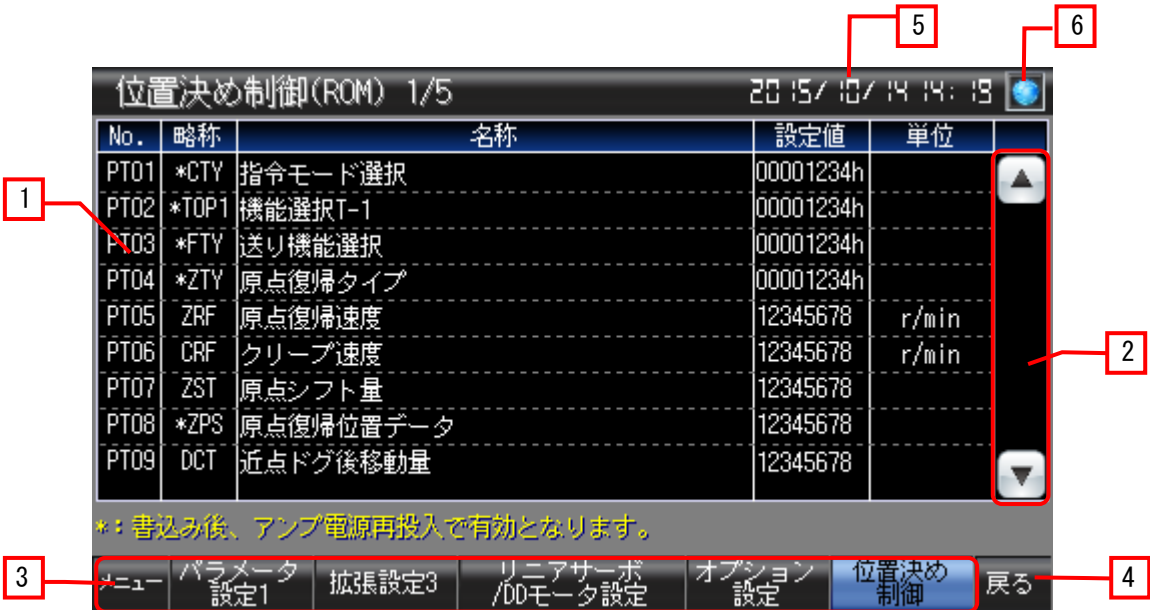
サーボアンプ内の EEP-ROM のオプション設定パラメータの値を表示、設定をします。

**詳細**

1. パラメータの設定値を表示、設定します。  
(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。)
2. 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。
3. 前回表示していた画面に切り換えます。
4. 現在の日時を表示します。タッチすると、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
5. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

5. 3. 24 位置決め制御パラメータ (ROM) (B-30069～30071、30611～30612)



概要

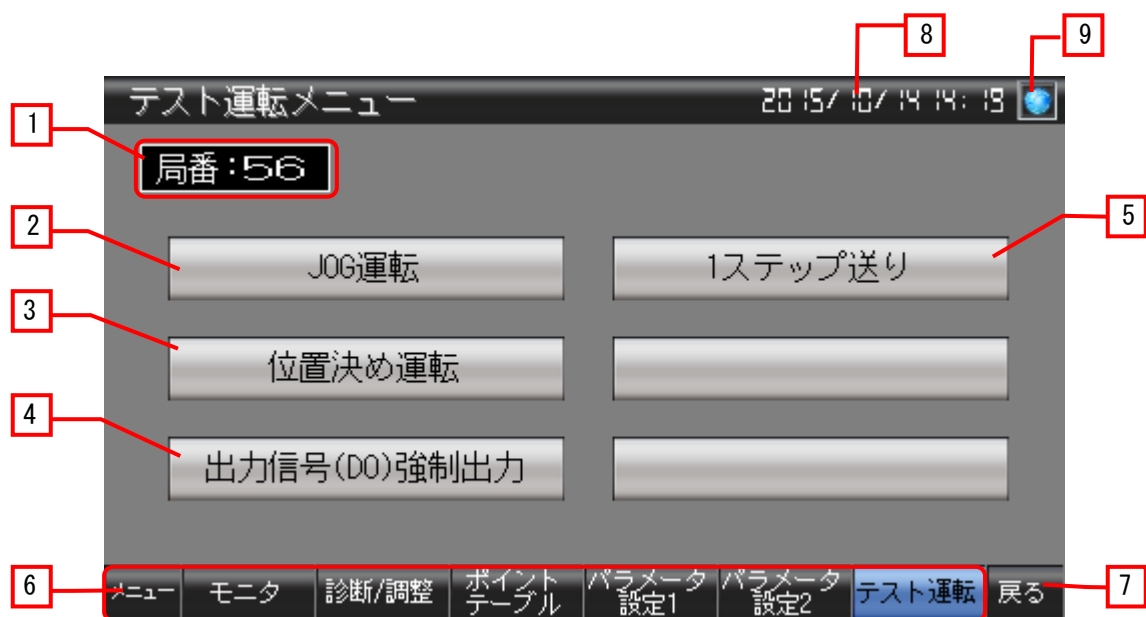
サーボアンプ内の EEP-ROM の位置決め制御パラメータの値を表示、設定をします。

詳細

1. パラメータの設定値を表示、設定します。  
(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。)
2. 位置決め制御パラメータの表示項目を切り換えます。
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. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
5. 現在の日時を表示します。タッチすると、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

### 5.3.25 テスト運転メニュー (B-30081)



#### 概要

テスト運転に関するメニュー画面です。

#### 詳細

1. 操作するサーボアンプの局番を表示します。数値をタッチして局番を変更できます。
2. JOG 運転画面に切り換えます。
3. 位置決め運転画面に切り換えます。
4. 出力信号 (DO) 強制出力画面に切り換えます。
5. 1 ステップ送り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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考



5. 3. 26 JOG 運転 (B-30083)



概要

JOG 運転テストをします。

詳細

1. サーボモータの状態を表示します。
2. JOG 運転モードに切り換えます。JOG 運転モード中に再度タッチすることでテスト運転モードを解除します。
3. モータ回転速度、加減速時定数を設定します。
4. 状態表示の表示項目を切り換えます。
5. JOG 運転を操作します。
  - 正転 : タッチしている間、正転動作を実行します。
  - 逆転 : タッチしている間、逆転動作を実行します。
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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ サーボモータの状態表示はスーパーインポーズを使用しています。
- ・ スーパーインポーズウィンドウの表示や、JOG 運転モードの切り換えモータ回転速度、加減速時定数の設定、正転、逆転動作は画面スクリプトにて制御しています。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。
- ・ テスト運転中は画面切り換えができません。

### 5.3.27 位置決め運転 (B-30085)



## 概要

位置決め運転テストをします。

**詳細**

1. サーマモータの状態を表示します。
2. 位置決め運転モードに切り換えます。位置決め運転モード中に再度タッチすることでテスト運転モードを解除します。
3. モータ回転速度、加減速時定数、移動量を設定します。
4. 状態表示の表示項目を切り換えます。
5. 位置決め運転を操作します。
  - 正転 : 正転動作で位置決め運転を実行します。
  - 逆転 : 逆転動作で位置決め運転を実行します。
  - 一時停止 : 実行中の位置決め運転を一時停止します。
  - 残距離の再始動 : 一時停止中の位置決め運転を再始動します。
  - 残距離のクリア : 一時停止中の位置決め運転をクリアします。
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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・サーボモータの状態表示はスーパーインポーズを使用しています。
- ・スーパーインポーズウィンドウの表示や、位置決め運転モードの切り換え、モータ回転速度、加減速時定数、移動量の設定は画面スクリプトにて制御しています。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。
- ・テスト運転中は画面切り換えができません。

### 5. 3. 28 出力信号 (D0) 強制出力 (B-30089)



#### 概要

出力信号を強制出力します。

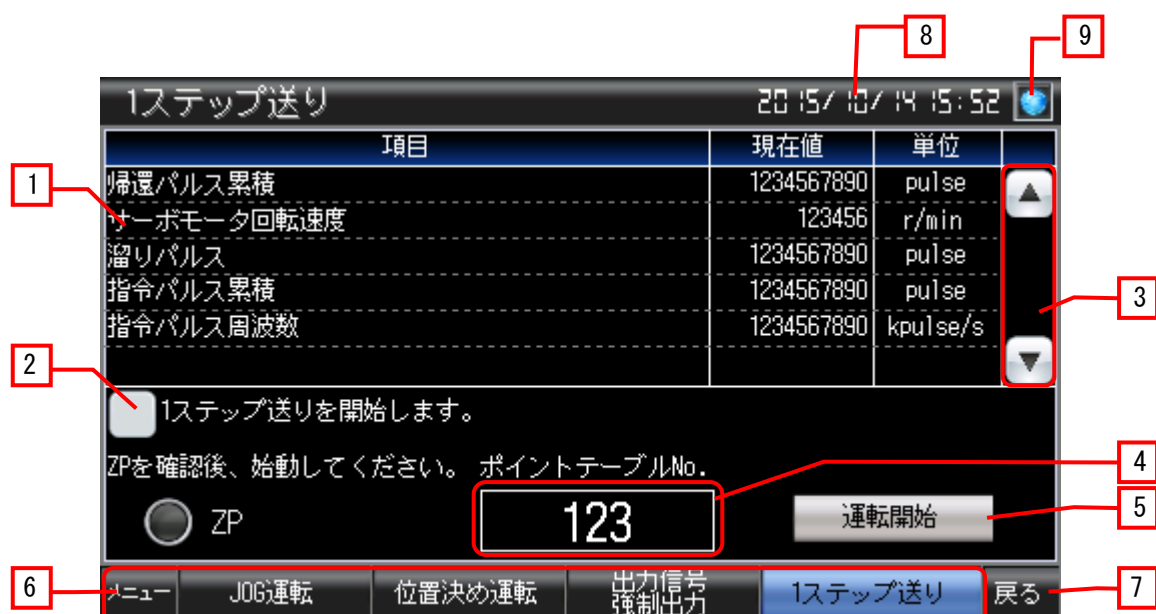
#### 詳細

1. 出力信号 (D0) 強制出力モードに切り換えます。出力信号 (D0) 強制出力モード中に再度タッチすることでテスト運転モードを解除します。
2. 各スイッチをタッチすることで出力信号を強制出力します。出力している信号のランプが点灯します。
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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ 出力信号 (D0) 強制出力モードの切り換えや、出力信号の設定は画面スクリプトにて制御しています。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。
- ・ テスト運転中は画面切り換えができません。

### 5.3.29 1 ステップ送り (B-30091)



#### 概要

1 ステップ送りをします。

#### 詳細

1. サーボモータの状態を表示します。
2. 1 ステップ送りモードに切り換えます。1 ステップ送りモード中に再度タッチすることでテスト運転モードを解除します。
3. 状態表示の表示項目を切り換えます。
4. ポイントテーブル No. を設定します。
5. 設定したポイントテーブル No. にて 1 ステップ送りを実行します。
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、ユーティリティの時計の設定/表示に切り換えます。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ サーボモータの状態表示はスーパーインポーズを使用しています。
- ・ スーパーインポーズウィンドウの表示や、1 ステップ送りモードの切り換え、ポイントテーブル No. の設定、運転動作は画面スクリプトにて制御しています。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。
- ・ テスト運転中は画面切り換えができません。

### 5. 3. 30 言語設定 (W-30002)



#### 概要

GOT で表示する言語を選択します。

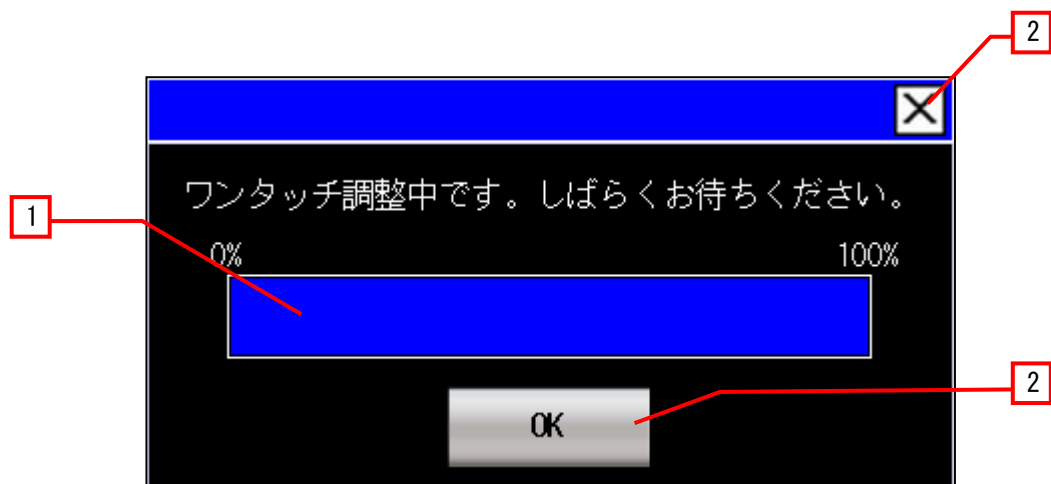
#### 詳細

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。

### 5.3.31 ワンタッチ調整進捗表示 (W-30011)



#### 概要

ワンタッチ調整の進捗状況を表示します。

#### 詳細

1. ワンタッチ調整の進捗状況を表示します。
2. ウィンドウ画面を閉じます。

#### 備考

5. 3. 32 アラーム発生時状態 (W-30021~30022、30501~30502)

✕				
項目	現在値	単位		
1 帰還パルス累積	1234567890	pulse	2 ▲▼	
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	1234567890	kpulse/s		
アナログ速度指令電圧/	123.00	V		
アナログ速度制限電圧				
アナログトルク指令電圧/	123.00	V		
アナログトルク制限電圧				
回生負荷率	123456	%		
実効負荷率	123456	%		
ピーク負荷率	123456	%		

概要

アラーム発生時の状態を表示します。

詳細

- 1. アラーム発生時の状態を表示します。
- 2. 表示項目を切り換えます。
- 3. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

5. 3. 33 ポイントテーブル 絶対値指令 (W-30031~30036)

1

123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456

概要

絶対値指令時のポイントテーブルを表示、設定をします。

詳細

- 絶対値指令時のポイントテーブルを表示、設定をします。

備考

- ポイントテーブル (B-30031) で使用する画面です。



5. 3. 34 ポイントテーブル 増分値指令 (W-30041~30046)

1

123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456

概要

増分値指令時のポイントテーブルを表示、設定をします。

詳細

1. 増分値指令時のポイントテーブルを表示、設定をします。

備考

- ・ ポイントテーブル (B-30031) で使用する画面です。

5. 3. 35 状態表示 (W-30101～30107)

1

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	1234567890	kpulse/s

概要

サーボアンプの状態を表示します。

詳細

1. サーボアンプの状態を表示します。

備考

- ・ JOG 運転 (B-30083)、位置決め運転 (B-30085)、1 ステップ送り (B-30091) で使用する画面です。

## 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 (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	0-100:SP1	現在アラームの消去
	0-100:SP2	アラーム履歴の消去
	0-100:OM0	通常モード(テスト運転モード解除)
	0-100:OM1	JOG 運転
	0-100:OM2	位置決め運転
	0-100:OM4	出力信号(D0)強制出力
	0-100:OM5	1 ステップ送り
	0-100:TMB1	一時停止指定
	0-100:TMB2	始動指令
	0-100:TMB3	位置決め方向の選択(正転)
	0-100:TMB4	位置決め方向の選択(逆転)
	0-100:TMB5	残距離の再始動
	0-100:TMB6	残距離のクリア
	0-100:OTI0	ワンタッチ調整(ベーシックモード)
	0-100:OTI1	ワンタッチ調整(High モード)
	0-100:OTI2	ワンタッチ調整(Low モード)
	0-100:OTI4	ワンタッチ調整(初期値に戻す)
	0-100:OTI5	ワンタッチ調整(調整前に戻す)
ワード	0-100:PA1001	運転モード
	0-100:PA1002	回生オプション
	0-100:PA1003	絶対位置検出システム
	0-100:PA1004	機能選択 A-1
	0-100:PA1005	1 回転あたりの指令入力パルス数
	0-100:PA1006	電子ギア分子(指令入力パルス倍率分子)/機械側ギア歯数
	0-100:PA1007	電子ギア分母(指令入力パルス倍率分母)/サーボモータ側ギア歯数
	0-100:PA1008	オートチューニングモード
	0-100:PA1009	オートチューニング応答性
	0-100:PA1010	インポジション範囲
	0-100:PA1011	正転トルク制限/正方向推力制限
	0-100:PA1012	逆転トルク制限/負方向推力制限
	0-100:PA1013	指令パルス入力形態
	0-100:PA1014	回転方向選択/移動方向選択
	0-100:PA1015	エンコーダ出力パルス
	0-100:PA1016	エンコーダ出力パルス 2
	0-100:PA1017	サーボモータシリーズ設定
	0-100:PA1018	サーボモータタイプ設定
	0-100:PA1019	パラメータ書込み禁止
	0-100:PA1020	タフドライブ設定
	0-100:PA1021	機能選択 A-3
	0-100:PA1023	ドライブレコーダ任意アラームトリガ設定
	0-100:PA1024	機能選択 A-4
	0-100:PA1025	ワンタッチ調整 オーバシュート許容レベル
	0-100:PA1026	機能選択 A-5
	0-100: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)
	0-100:PB1002	制振制御チューニングモード(アドバンス制振制御Ⅱ)
	0-100:PB1003	位置指令加減速時定数(位置スムージング)

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	0-100:PB1004	フィードフォワードゲイン
	0-100:PB1006	負荷慣性モーメント比/負荷質量比
	0-100:PB1007	モデル制御ゲイン
	0-100:PB1008	位置制御ゲイン
	0-100:PB1009	速度制御ゲイン
	0-100:PB1010	速度積分補償
	0-100:PB1011	速度微分補償
	0-100:PB1012	オーバシュート量補正
	0-100:PB1013	機械共振抑制フィルタ 1
	0-100:PB1014	ノッチ形状選択 1
	0-100:PB1015	機械共振抑制フィルタ 2
	0-100:PB1016	ノッチ形状選択 2
	0-100:PB1017	軸共振抑制フィルタ
	0-100:PB1018	ローパスフィルタ設定
	0-100:PB1019	制振制御 1 振動周波数設定
	0-100:PB1020	制振制御 1 共振周波数設定
	0-100:PB1021	制振制御 1 振動周波数ダンピング設定
	0-100:PB1022	制振制御 1 共振周波数ダンピング設定
	0-100:PB1023	ローパスフィルタ選択
	0-100:PB1024	微振動抑制制御
	0-100:PB1025	機能選択 B-1
	0-100:PB1026	ゲイン切換え機能
	0-100:PB1027	ゲイン切換え条件
	0-100:PB1028	ゲイン切換え時定数
	0-100:PB1029	ゲイン切換え 負荷慣性モーメント比/負荷質量比
	0-100:PB1030	ゲイン切換え 位置制御ゲイン
	0-100:PB1031	ゲイン切換え 速度制御ゲイン
	0-100:PB1032	ゲイン切換え 速度積分補償
	0-100:PB1033	ゲイン切換え 制振制御 1 振動周波数設定
	0-100:PB1034	ゲイン切換え 制振制御 1 共振周波数設定
	0-100:PB1035	ゲイン切換え 制振制御 1 振動周波数ダンピング設定
	0-100:PB1036	ゲイン切換え 制振制御 1 共振周波数ダンピング設定
	0-100:PB1045	指令ノッチフィルタ
	0-100:PB1046	機械共振抑制フィルタ 3
	0-100:PB1047	ノッチ形状選択 3
	0-100:PB1048	機械共振抑制フィルタ 4
	0-100:PB1049	ノッチ形状選択 4
	0-100:PB1050	機械共振抑制フィルタ 5
	0-100:PB1051	ノッチ形状選択 5
	0-100:PB1052	制振制御 2 振動周波数設定
	0-100:PB1053	制振制御 2 共振周波数設定
	0-100:PB1054	制振制御 2 振動周波数ダンピング設定
	0-100:PB1055	制振制御 2 共振周波数ダンピング設定
	0-100:PB1056	ゲイン切換え 制振制御 2 振動周波数設定
	0-100:PB1057	ゲイン切換え 制振制御 2 共振周波数設定
	0-100:PB1058	ゲイン切換え 制振制御 2 振動周波数ダンピング設定
	0-100:PB1059	ゲイン切換え 制振制御 2 共振周波数ダンピング設定
	0-100:PB1060	ゲイン切換え モデル制御ゲイン
	0-100:PC1001	JOG 運転加速時定数/加速時定数 1
	0-100:PC1002	JOG 運転減速時定数/減速時定数 1
	0-100:PC1003	S 字加減速時定数
	0-100:PC1004	トルク指令時定数/推力指令時定数
	0-100:PC1005	自動運転速度 1

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	0-100:PC1006	自動運転速度 2
	0-100:PC1007	手動運転速度 1
	0-100:PC1008	内部速度指令 4/制限 4
	0-100:PC1009	内部速度指令 5/制限 5
	0-100:PC1010	内部速度指令 6/制限 6
	0-100:PC1011	内部速度指令 7/制限 7
	0-100:PC1012	アナログ速度指令最大回転速度/制限最大回転速度
	0-100:PC1013	アナログトルク指令最大出力
	0-100:PC1014	アナログモニタ 1 出力
	0-100:PC1015	アナログモニタ 2 出力
	0-100:PC1016	電磁ブレーキシーケンス出力
	0-100:PC1017	零速度
	0-100:PC1018	アラーム履歴クリア
	0-100:PC1019	エンコーダ出力パルス選択
	0-100:PC1020	局番設定
	0-100:PC1021	RS-422 通信機能選択
	0-100:PC1022	機能選択 C-1
	0-100:PC1023	機能選択 C-2
	0-100:PC1024	機能選択 C-3
	0-100:PC1026	機能選択 C-5
	0-100:PC1027	機能選択 C-6
	0-100:PC1030	原点復帰加速時定数/加速時定数 2
	0-100:PC1031	原点復帰減速時定数/減速時定数 2
	0-100:PC1032	指令入力パルス倍率分子 2
	0-100:PC1033	指令入力パルス倍率分子 3
	0-100:PC1034	指令入力パルス倍率分子 4
	0-100:PC1035	内部トルク制限 2/内部推力制限 2
	0-100:PC1036	状態表示選択
	0-100:PC1037	アナログオーバーライドオフセット
	0-100:PC1038	アナログトルク制限オフセット
	0-100:PC1039	アナログモニタ 1 オフセット
	0-100:PC1040	アナログモニタ 2 オフセット
	0-100:PC1043	誤差過大アラーム検知レベル
	0-100:PC1044	機能選択 C-9
	0-100:PC1045	機能選択 C-A
	0-100:PC1051	強制停止時減速時定数
	0-100:PC1054	上下軸引上げ量
	0-100:PC1060	機能選択 C-D
	0-100:PD1001	入力信号自動オン選択 1
	0-100:PD1003	入力デバイス選択 1L
	0-100:PD1004	入力デバイス選択 1H
	0-100:PD1005	入力デバイス選択 2L
	0-100:PD1006	入力デバイス選択 2H
	0-100:PD1007	入力デバイス選択 3L
	0-100:PD1008	入力デバイス選択 3H
	0-100:PD1009	入力デバイス選択 4L
	0-100:PD1010	入力デバイス選択 4H
	0-100:PD1011	入力デバイス選択 5L
	0-100:PD1012	入力デバイス選択 5H
	0-100:PD1013	入力デバイス選択 6L
	0-100:PD1014	入力デバイス選択 6H
	0-100:PD1017	入力デバイス選択 8L
	0-100:PD1018	入力デバイス選択 8H

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	0-100:PD1019	入力デバイス選択 9L
	0-100:PD1020	入力デバイス選択 9H
	0-100:PD1021	入力デバイス選択 10L
	0-100:PD1022	入力デバイス選択 10H
	0-100:PD1023	出力デバイス選択 1
	0-100:PD1024	出力デバイス選択 2
	0-100:PD1025	出力デバイス選択 3
	0-100:PD1026	出力デバイス選択 4
	0-100:PD1028	出力デバイス選択 6
	0-100:PD1029	入力フィルタ設定
	0-100:PD1030	機能選択 D-1
	0-100:PD1031	機能選択 D-2
	0-100:PD1032	機能選択 D-3
	0-100:PD1033	機能選択 D-4
	0-100:PD1034	機能選択 D-5
	0-100:PD1041	入力信号自動オン選択 3
	0-100:PD1042	入力信号自動オン選択 4
	0-100:PD1043	入力デバイス選択 11L
	0-100:PD1044	入力デバイス選択 11H
	0-100:PD1045	入力デバイス選択 12L
	0-100:PD1046	入力デバイス選択 12H
	0-100:PD1047	出力デバイス選択 7
	0-100:PE1001	フルクローズド機能選択 1
	0-100:PE1003	フルクローズド機能選択 2
	0-100:PE1004	フルクローズド制御 フィードバックパルス電子ギア 1 分子
	0-100:PE1005	フルクローズド制御 フィードバックパルス電子ギア 1 分母
	0-100:PE1006	フルクローズド制御 速度偏差異常検知レベル
	0-100:PE1007	フルクローズド制御 位置偏差異常検知レベル
	0-100:PE1008	フルクローズドデュアルフィードバックフィルタ
	0-100:PE1010	フルクローズド機能選択 3
	0-100:PE1034	フルクローズド制御 フィードバックパルス電子ギア 2 分子
	0-100:PE1035	フルクローズド制御 フィードバックパルス電子ギア 2 分母
	0-100:PE1041	機能選択 E-3
	0-100:PF1009	機能選択 F-5
	0-100:PF1015	電子式ダイナミックブレーキ作動時間
	0-100:PF1021	ドライブレコーダ動作切換え時間設定
	0-100:PF1023	振動タフドライブ 発振検知レベル
	0-100:PF1024	振動タフドライブ 機能選択
	0-100:PF1025	SEMI-F47 機能 瞬停検出時間
	0-100:PF1031	機械診断機能 低速時摩擦推低領域判定速度
	0-100:PF1034	RS-422 通信機能選択 3
	0-100:PL1001	リニアサーボモータ/DD モータ機能選択 1
	0-100:PL1002	リニアエンコーダ分解能設定 分子
	0-100:PL1003	リニアエンコーダ分解能設定 分母
	0-100:PL1004	リニアサーボモータ/DD モータ機能選択 2
	0-100:PL1005	位置偏差異常検知レベル
	0-100:PL1006	速度偏差異常検知レベル
	0-100:PL1007	トルク/推力偏差異常検知レベル
	0-100:PL1008	リニアサーボモータ/DD モータ機能選択 3
	0-100:PL1009	磁極検出電圧レベル
	0-100:PL1017	磁極検出 微小位置検出方式 機能選択
	0-100:PL1018	磁極検出 微小位置検出方式 同定信号振
	0-100:PO1012	機能選択 O-3

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	0-100:PT1001	指令モード選択
	0-100:PT1002	機能選択 T-1
	0-100:PT1003	送り機能選択
	0-100:PT1004	原点復帰タイプ
	0-100:PT1005	原点復帰速度
	0-100:PT1006	クリーブ速度
	0-100:PT1007	原点シフト量
	0-100:PT1008	原点復帰位置データ
	0-100:PT1009	近点ドグ後移動量
	0-100:PT1010	押し当て式原点復帰 押し当て時間
	0-100:PT1011	押し当て式原点復帰 トルク制限値
	0-100:PT1012	粗一致出力範囲
	0-100:PT1013	JOG 運転
	0-100:PT1014	バックラッシュ補正量
	0-100:PT1015、 0-100:PT1016	ソフトウェアリミット+
	0-100:PT1017、 0-100:PT1018	ソフトウェアリミット-
	0-100:PT1019、 0-100:PT1020	位置範囲出力アドレス+
	0-100:PT1021、 0-100:PT1022	位置範囲出力アドレス-
	0-100:PT1023	OUT1 出力設定時間
	0-100:PT1024	OUT2 出力設定時間
	0-100:PT1025	OUT3 出力設定時間
	0-100:PT1026	機能選択 T-2
	0-100:PT1027	運転モード選択
	0-100:PT1028	1 回転分割数
	0-100:PT1029	機能選択 T-3
	0-100:PT1034	ポイントテーブル/プログラムデフォルト
	0-100:PT1038	機能選択 T-7
	0-100:PT1039	トルク制御ディレイ時間
	0-100:PT1040	ステーション原点シフト量
	0-100:PT1041	原点復帰禁止選択
	0-100:PT1042	デジタルオーバーライド最低倍率
	0-100:PT1043	デジタルオーバーライド刻み幅
	0-0、0-1、0-100: ST0	帰還パルス累積/サーボモータ端帰還パルス累積(ギア後)
	0-100:ST1	サーボモータ回転速度/サーボモータ速度
	0-100:ST2	溜りパルス
	0-100:ST3	指令パルス累積
	0-100:ST4	指令パルス周波数
	0-100:ST5	アナログ速度指令電圧/アナログ速度制限電圧
	0-100:ST6	アナログトルク指令電圧/アナログトルク制限電圧
	0-100:ST7	回生負荷率
	0-100:ST8	実効負荷率
	0-0、0-1、0-100: ST9	ピーク負荷率
	0-100:ST10	瞬時発生トルク/瞬時発生推力
	0-100:ST11	1 回転内位置/サーボモータエンコーダ 1 回転内位置/仮想 1 回転内位置
	0-100:ST12	ABS カウンタ/サーボモータエンコーダ ABS カウンタ/仮想 ABS カウンタ
	0-100:ST13	負荷慣性モーメント比/負荷質量比
	0-0、0-1、0-100: ST14	母線電圧

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	0-100:ST15	機械端帰還パルス累積
	0-100:ST16	機械端溜りパルス
	0-100:ST17	機械端エンコーダ情報 1/Z 相カウンタ
	0-100:ST18	機械端エンコーダ情報 2
	0-100:ST22	サーボモータサーミスタ温度
	0-100:ST23	サーボモータ端帰還パルス累積(ギア後)
	0-100:ST24	電気角
	0-100:ST30	サーボモータ端・機械端位置偏差
	0-100:ST31	サーボモータ端・機械端速度偏差
	0-100:ST32	エンコーダ内気温度
	0-100:ST33	整定時間
	0-100:ST34	発振検知周波数
	0-100:ST35	タフドライブ回数
	0-100:ST40	ユニット消費電力
	0-100:ST41	ユニット積算電力量
	0-100:ST42	現在位置
	0-100:ST43	指令位置
	0-100:ST44	指令残距離
	0-100:ST45	ポイントテーブル番号/プログラム番号/ステーション位置番号
	0-100:ST46	ステップ番号
	0-100:ST47	アナログオーバーライド電圧
	0-100:ST48	オーバーライドレベル
	0-100:ALM0	現在発生アラーム番号
	0-100:ALM11	アラーム発生時の状態 帰還パルス累積
	0-100:ALM12	アラーム発生時の状態 サーボモータ回転速度
	0-100:ALM13	アラーム発生時の状態 溜りパルス
	0-100:ALM14	アラーム発生時の状態 指令パルス累積
	0-100:ALM15	アラーム発生時の状態 指令パルス周波数
	0-100:ALM16	アラーム発生時の状態 アナログ速度指令電圧/制限電圧
	0-100: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
	0-100:ALM18	アラーム発生時の状態 回生負荷率
	0-100:ALM19	アラーム発生時の状態 実効負荷率
	0-100:ALM20	アラーム発生時の状態 ピーク負荷率
	0-100:ALM21	アラーム発生時の状態 瞬時発生トルク
	0-100:ALM22	アラーム発生時の状態 1 回転内位置
	0-100:ALM23	アラーム発生時の状態 ABS カウンタ
	0-100:ALM24	アラーム発生時の状態 負荷慣性モーメント比
	0-100:ALM25	アラーム発生時の状態 母線電圧
	0-100:ALM26	アラーム発生時の状態 機械端帰還パルス累積
	0-100:ALM27	アラーム発生時の状態 機械端溜りパルス
	0-100:ALM28	アラーム発生時の状態 機械端エンコーダ情報 1
	0-100:ALM29	アラーム発生時の状態 機械端エンコーダ情報 2
	0-100:ALM33	アラーム発生時の状態 サーボサーミスタ温度
	0-100:ALM34	アラーム発生時の状態 サーボモータ端帰還パルス累積(ギア前)
	0-100:ALM35	アラーム発生時の状態 電気角
	0-100:ALM41	アラーム発生時の状態 サーボモータ端・機械端位置偏差
	0-100:ALM42	アラーム発生時の状態 サーボモータ端・機械端速度偏差
	0-100:ALM43	アラーム発生時の状態 エンコーダ内気温度
	0-100:ALM44	アラーム発生時の状態 整定時間
	0-100:ALM45	アラーム発生時の状態 発振検知周波数
	0-100:ALM46	アラーム発生時の状態 タフドライブ回数
	0-100:ALM51	アラーム発生時の状態 ユニット消費電力
	0-100:ALM52	アラーム発生時の状態 ユニット積算電力量



タイプ	デバイス番号	用途
ワード	0-100:ALM53	アラーム発生時の状態 現在位置
	0-100:ALM54	アラーム発生時の状態 指令位置
	0-100:ALM55	アラーム発生時の状態 指令残距離
	0-100:ALM56	アラーム発生時の状態 ポイントテーブル番号/プログラム番号/ステーション番号
	0-100:ALM57	アラーム発生時の状態 ステップ番号
	0-100:ALM58	アラーム発生時の状態 アナログオーバーライド電圧
	0-100:ALM59	アラーム発生時の状態 オーバライドレベル
	0-100:ALM200	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 最新アラーム
	0-100: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
	0-100: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
	0-100: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
	0-100: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
	0-100: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
	0-100: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
	0-100: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
	0-100: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
	0-100:ALM220	アラーム履歴発生時間の読出し 最新アラーム
	0-100:ALM221	アラーム履歴発生時間の読出し 1 個前のアラーム
	0-100:ALM222	アラーム履歴発生時間の読出し 2 個前のアラーム
	0-100:ALM223	アラーム履歴発生時間の読出し 3 個前のアラーム
	0-100:ALM224	アラーム履歴発生時間の読出し 4 個前のアラーム
	0-100:ALM225	アラーム履歴発生時間の読出し 5 個前のアラーム
	0-100:ALM226	アラーム履歴発生時間の読出し 6 個前のアラーム
	0-100:ALM227	アラーム履歴発生時間の読出し 7 個前のアラーム
	0-100:ALM228	アラーム履歴発生時間の読出し 8 個前のアラーム
	0-100:POS1001～ 0-100:POS1255	ポイントテーブル・位置データ No. 1～No. 255
	0-100:SPD1001～ 0-100:SPD1255	ポイントテーブル・速度データ No. 1～No. 255
	0-100:ACT1001～ 0-100:ACT1255	ポイントテーブル・加速時定数 No. 1～No. 255
	0-100:DCT1001～ 0-100:DCT1255	ポイントテーブル・減速時定数 No. 1～No. 255
	0-100:DWL1001～ 0-100:DWL1255	ポイントテーブル・ドウェル No. 1～No. 255
	0-100:AUX1001～ 0-100:AUX1255	ポイントテーブル・補助機能 No. 1～No. 255
	0-100:MCD1001～ 0-100:MCD1255	ポイントテーブル・M コード No. 1～No. 255
	0-100:MD3	機械診断データ 正転トルク時 静摩擦の読出し
	0-100:MD4	機械診断データ 正転トルク時 動摩擦(定格速度時)の読出し
	0-100:MD5	機械診断データ 逆転トルク時 静摩擦の読出し
	0-100:MD6	機械診断データ 逆転トルク時 動摩擦(定格速度時)の読出し
	0-100:MD7	機械診断データ 停止・サーボロック時 振動周波数の読出し
	0-100:MD8	機械診断データ 停止・サーボロック時 振動レベルの読出し
	0-100:MD9	機械診断データ 運転中 振動周波数の読出し
	0-100:MD10	機械診断データ 運転中 振動レベルの読出し
	0-100:MD11	機械診断データ 定格速度の読出し
	0-100:OTS1	ワンタッチ調整 ワンタッチチューニングの状態確認の読出し
	0-100:OTS1	ワンタッチ調整 エラーコードの取得の読出し
	0-100:OTS2	ワンタッチ調整 整定時間
	0-100:OTS3	ワンタッチ調整 オーバシュート量の読出し

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	0-100:D10	入力デバイス状態 1
	0-100:D11	入力デバイス状態 2
	0-100:D12	入力デバイス状態 3
	0-100:D13	外部入力ピン状態
	0-100:D00	出力デバイス状態 1
	0-100:D01	出力デバイス状態 2
	0-100:D02	出力デバイス状態 3
	0-100:D03	出力デバイス状態 4
	0-100:D04	外部出力ピン状態
	0-100:ALD0	アンプ寿命診断 通電時間累積
	0-100:ALD1	アンプ寿命診断 突入リレーON/OFF 回数
	0-100:TMI0	テスト運転時入力信号 1
	0-100:TMI2	テスト運転時入力信号 3
	0-100:TMO0	信号ピンの強制出力
	0-100:TMD0	テスト運転モード用データ (回転速度)
	0-100:TMD1	テスト運転モード用データ (加減速時定数)
	0-100: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	スクリプトトリガ (常時 ON)
	GB100	応答モード選択トリガ
	GB110	テスト運転開始トリガ (JOG 運転)
	GB111	数値書込み完了ビット (モータ回転速度)
	GB112	数値書込み完了ビット (加減速時定数)
	GB113	正転動作開始トリガ
	GB114	逆転動作開始トリガ
	GB115	テスト運転開始トリガ (位置決め運転)
	GB116	数値書込み完了ビット (移動量)
	GB117	テスト運転開始トリガ (出力信号強制出力)
	GB118	テスト運転開始トリガ (1 ステップ送り)
	GB119	ポイントテーブル決定トリガ
	GB120	運転開始前確認トリガ
	GB121	ポイントテーブル決定フラグ
	GB122	運転開始トリガ
	GD310. b0~GD310. b8	出力信号強制出力用ダミーデバイス
	GD340. b0~GD340. b4	ゲイン調整入力許可ビット
ワード	GD10	局番の設定
	GD100	ベース画面切り換え
	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
	GD116	スーパーインポーズウィンドウ 1 画面切り換え
	GD121	言語切り換え
	GD122	システム言語切り換え
	GD200~GD224	入力デバイス表示用
	GD225~GD244	出力デバイス表示用
	GD251~GD253	ヒストリカルトレンドグラフ グラフ情報
	GD260~GD263	ヒストリカルトレンドグラフ カーソル位置時刻
	GD264~GD267	ヒストリカルトレンドグラフ 表示開始位置時刻
	GD268~GD271	ヒストリカルトレンドグラフ 表示終了位置時刻
	GD275~GD277	ヒストリカルトレンドグラフ 表示位置時刻指定
	GD280	モータ種別演算値格納デバイス
	GD300	モータ回転速度

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	GD302	加減速時定数
	GD304	移動量
	GD310	強制出力用デバイス
	GD311	強制出力状態比較デバイス
	GD320	ポイントテーブル No.
	GD330	応答モード選択
	GD340	ゲイン調整モード選択
	GD350	単位取得
	GD355	ポイントテーブルデータオフセット
	GS650～GS652	現在時刻
	TMP100～TMP144	スクリプト演算用:入出力デバイス値取得
	TMP150	スクリプト演算用:指令方式
	TMP151	スクリプト演算用:単位
	TMP152	スクリプト演算用:送り長倍率
	TMP155	スクリプト演算用:運転モード

## 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
499	No. 1～250、2184、10000 ～10001	B-30026、B-30541
500	No. 1	B-30001～B-30612
	No. 2	B-30011～B-30612
	No. 3	B-30001、B-30011、B-30021、B-30031、B-30041、B-30061、 B-30081
	No. 4～8	B-30001
	No. 9～13	B-30011
	No. 14～20	B-30021
	No. 21～26	B-30041
	No. 27～31	B-30061
	No. 32～36	B-30081
	No. 37、38	B-30011、B-30021、B-30031、B-30041、B-30061、B-30081
	No. 39	B-30011、B-30021、B-30031、B-30041、B-30061～ B-30071、B-30081、B-30601、B-30611、B-30612
	No. 40	B-30011、B-30021、B-30031、B-30041～30057、B-30061、 B-30081、B-30551、B-30552、B-30561～B-30564、 B-30571～B-30573、B-30581～B-30583
	No. 41	B-30011、B-30021、B-30031、B-30041、B-30061、B-30081
	No. 42～45	B-30012～B-30016、B-30501、B-30502、B-30511
	No. 46～50	B-30022～B-30026、B-30521、B-30531、B-30541
	No. 52～56	B-30042～B-30057、B-30551、B-30552、B-30561～ B-30564、B-30571～B-30573、B-30581、B-30582、 B-30591
	No. 57～60	B-30063～30071、B-30601、B-30611、B-30612
	No. 61～64	B-30083～30091
	No. 101	B-30001～30081
	No. 151、155～166	B-30012
	No. 152～154	B-30012、B-30013、B-30501、B-30502
	No. 167～205	B-30013
	No. 206～215、223	B-30501
	No. 216～222	B-30502
	No. 251～270	B-30014
	No. 301～303	B-30015
	No. 351～352	B-30016
	No. 353	B-30511
	No. 401～417	B-30023
	No. 451～460	B-30024
	No. 461～466	B-30531
	No. 501～512	B-30025
	No. 551～553	B-30026
	No. 554～563	B-30026、B-50541
	No. 601～609	B-30031
	No. 651、657～664	B-30042
	No. 652～656	B-30042、B-50551、B-50552
	No. 665～673	B-30042、B-50551
	No. 674	B-30042、B-50551、B-30552
	No. 701～706、715	B-30043
	No. 707～713	B-30551
	No. 714	B-30552

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
500	No. 751、757～763、774	B-30045
	No. 752～756、775	B-30045、B-50562～B-564
	No. 764～772、801～806、825	B-30046
	No. 773、807～812、851～856、874	B-30047
	No. 813～820、824	B-30561
	No. 821～823、857～860	B-30562
	No. 861～867	B-30563
	No. 868～873	B-30564
	No. 901～913、926	B-30049
	No. 914～913、924、951～956、975	B-30050
	No. 923、957～964、974、1001	B-30051
	No. 965～971	B-30571
	No. 972、973、1007～1013、1016	B-30572
	No. 1002～1006、1020	B-30051、B-571～B-573
	No. 1014～1015、1018	B-30573
	No. 1051、1057～1065	B-30053
	No. 1052～1056、1074	B-30053、B-581、B-582
	No. 1066～1073、1101～1107、1124	B-30054
	No. 1108～1116、1151～1156、1160	B-30055
	No. 1117～1123、1157、1158	B-30581
	No. 1159	B-30582
	No. 1201、1207～1213	B-30057
	No. 1202～1206、1218	B-30057、B-30591
	No. 1214～1217	B-30591
	No. 1251～1267	B-30063
	No. 1301、1307～1313、1318～1322	B-30065
	No. 1302～1306	B-30065、B-30601
	No. 1314～1317、1322	B-30601
	No. 1351～1358	B-30067
	No. 1401、1407～1415、1416～1422	B-30069
	No. 1402～1406、1425	B-30069、B-30611、B-30612
	No. 1423、1451～1456、1475	B-30070
	No. 1457～1463、1501～1506、1509	B-30071
	No. 1464～1474、1507	B-30611
	No. 1508	B-30612
	No. 1551～1559	B-30083
	No. 1601～1613	B-30085
	No. 1651～1652	B-30089
	No. 1701～1708	B-30091
	No. 1751～1762	B-30022
	No. 1763～1772	B-30521

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
500	No. 1826	W-30002
	No. 1926～1928	W-30021、W-30501、W-30502
	No. 1929～1936、1958	W-30021、W-30101
	No. 1937～1941	W-30021、W-30102
	No. 1942～1953、1960	W-30022、W-30103
	No. 1954～1957、1976～1979	W-30022、W-30104
	No. 1980	W-30104、W-30501
	No. 1981～1986	W-30105、W-30501
	No. 1987～1988、1997	W-30106、W-30501
	No. 1989～1996	W-30106、W-30502
	No. 2001	W-30011
	No. 2011	B-30501
	No. 2012	B-30502
	No. 2013	B-30511
	No. 2014	B-30521
	No. 2015	B-30531
	No. 2016	B-30541
	No. 2017	B-30551
	No. 2018	B-30552
	No. 2019	B-30561
	No. 2020	B-30562
	No. 2021	B-30563
	No. 2022	B-30564
	No. 2023	B-30571
	No. 2024	B-30572
	No. 2025	B-30573
	No. 2026	B-30581
	No. 2027	B-30582
	No. 2028	B-30591
	No. 2029	B-30601
	No. 2030	B-30611
	No. 2031	B-30612

## 5.6 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-30014、B-30016、B-30022～30024、B-30031、B-30083～30091 B-30511、B-30521、B-30531

### 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	立上り GB40
[w:GD10] = 0;       //局番初期値  [w:GD320] = 1;       //1 ステップ送り用ポイントテーブル初期値 [w:GD330] = 2;       //ワンタッチ調整初期選択(ベーシックモード)			

スクリプト No.	30100	スクリプト名	Script30100
コメント	グラフ表示処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre>//運転モード毎にグラフの演算処理に必要な値を変更する [w:TMP155] = ([0-100:w:PA1001] &gt;&gt; 4) &amp;&amp; 0x000F; switch([w:TMP155]) {   case 0: //標準制御モード     [w:GD280] = 36;     break;    case 1: //フルクローズド制御モード     [w:GD280] = 36;     break;    case 4: //リニアサーボモータ制御モード     [w:GD280] = 18;     break;    case 6: //DD モータ制御モード     [w:GD280] = 3;     break; }</pre>			

## 5.6.2 画面スクリプト

### ベース画面 30014

スクリプト No.	30101	スクリプト名	Script30101
コメント	現在時刻取得		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB40
//画面表示時に年月日時分秒を格納 [w:GD275]=[w:GS650]; [w:GD276]=[w:GS651]; [w:GD277]=[w:GS652];			

### ベース画面 30016、30511

スクリプト No.	30105	スクリプト名	Script30105
コメント	入出力デバイスモニタ処理		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
//入力デバイス  //EM2/EM1 [u32:TMP100] = [0-100:u32:DIO] & 0x00040000; //DIO の bit18 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD200] = [u32:TMP100] >> 18; //TMP を右に 18 シフト、GD200 に格納  //STAB [u32:TMP101] = [0-100:u32:DIO] & 0x00100000; //DIO の bit20 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD201] = [u32:TMP101] >> 20; //TMP を右に 20 シフト、GD201 に格納  //TSTP [u32:TMP102] = [0-100:u32:DIO] & 0x01000000; //DIO の bit24 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD202] = [u32:TMP102] >> 24; //TMP を右に 24 シフト、GD202 に格納  //CDP [u32:TMP103] = [0-100:u32:DIO] & 0x08000000; //DIO の bit27 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD203] = [u32:TMP103] >> 27; //TMP を右に 27 シフトし、GD203 に格納  //CLD [u32:TMP104] = [0-100:u32:DIO] & 0x10000000; //DIO の bit28 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD204] = [u32:TMP104] >> 28; //TMP を右に 28 シフト、GD204 に格納  //MECR [u32:TMP105] = [0-100:u32:DIO] & 0x20000000; //DIO の bit29 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD205] = [u32:TMP105] >> 29; //TMP を右に 29 シフト、GD205 に格納  //MSD [u32:TMP106] = [0-100:u32:DI1] & 0x00010000; //DI1 の bit16 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD206] = [u32:TMP106] >> 16; //TMP を右に 16 シフト、GD206 に格納  //PI1 [u32:TMP107] = [0-100:u32:DI1] & 0x00020000; //DI1 の bit17 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD207] = [u32:TMP107] >> 17; //TMP を右に 17 シフト、GD207 に格納  //PI2 [u32:TMP108] = [0-100:u32:DI1] & 0x00040000; //DI1 の bit18 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD208] = [u32:TMP108] >> 18; //TMP を右に 18 シフト、GD208 に格納  //PI3 [u32:TMP109] = [0-100:u32:DI1] & 0x00080000; //DI1 の bit19 を論理積で算出し、TMP に格納			



```

[w:GD209] = [u32:TMP109] >> 19; //TMP を右に 19 シフト、GD209 に格納

//LPS
[u32:TMP110] = [0-100:u32:D12] & 0x00010000; //D12 の bit16 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD210] = [u32:TMP110] >> 16; //TMP を右に 16 シフト、GD210 に格納

//RT
[u32:TMP111] = [0-100:u32:D12] & 0x00020000; //D12 の bit17 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD211] = [u32:TMP111] >> 17; //TMP を右に 17 シフト、GD211 に格納

//RTCDP
[u32:TMP112] = [0-100:u32:D12] & 0x00040000; //D12 の bit18 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD212] = [u32:TMP112] >> 18; //TMP を右に 18 シフト、GD212 に格納

//OV0
[u32:TMP113] = [0-100:u32:D12] & 0x00100000; //D12 の bit20 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD213] = [u32:TMP113] >> 20; //TMP を右に 20 シフト、GD213 に格納

//OV1
[u32:TMP114] = [0-100:u32:D12] & 0x00200000; //D12 の bit21 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD214] = [u32:TMP114] >> 21; //TMP を右に 21 シフト、GD214 に格納

//OV2
[u32:TMP115] = [0-100:u32:D12] & 0x00400000; //D12 の bit22 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD215] = [u32:TMP115] >> 22; //TMP を右に 22 シフト、GD215 に格納

//OV3
[u32:TMP116] = [0-100:u32:D12] & 0x00800000; //D12 の bit23 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD216] = [u32:TMP116] >> 23; //TMP を右に 23 シフト、GD216 に格納

//D10
[u32:TMP117] = [0-100:u32:D12] & 0x01000000; //D12 の bit24 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD217] = [u32:TMP117] >> 24; //TMP を右に 24 シフト、GD217 に格納

//D11
[u32:TMP118] = [0-100:u32:D12] & 0x02000000; //D12 の bit25 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD218] = [u32:TMP118] >> 25; //TMP を右に 25 シフト、GD218 に格納

//D12
[u32:TMP119] = [0-100:u32:D12] & 0x04000000; //D12 の bit26 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD219] = [u32:TMP119] >> 26; //TMP を右に 26 シフト、GD219 に格納

//D13
[u32:TMP120] = [0-100:u32:D12] & 0x08000000; //D12 の bit27 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD220] = [u32:TMP120] >> 27; //TMP を右に 27 シフト、GD220 に格納

//D14
[u32:TMP121] = [0-100:u32:D12] & 0x10000000; //D12 の bit28 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD221] = [u32:TMP121] >> 28; //TMP を右に 28 シフト、GD221 に格納

//D15
[u32:TMP122] = [0-100:u32:D12] & 0x20000000; //D12 の bit29 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD222] = [u32:TMP122] >> 29; //TMP を右に 29 シフト、GD222 に格納

//D16
[u32:TMP123] = [0-100:u32:D12] & 0x40000000; //D12 の bit30 を論理積で算出し、TMP に格納

```

```

[w:GD223] = [u32:TMP123] >> 30; //TMP を右に 30 シフト、GD223 に格納

//D17
[u32:TMP124] = [0-100:u32:D12] & 0x40000000; //D12 の bit31 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD224] = [u32:TMP124] >> 31; //TMP を右に 31 シフト、GD224 に格納

//出力デバイス

//CDPS
[u32:TMP125] = [0-100:u32:D00] & 0x02000000; //D00 の bit25 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD225] = [u32:TMP125] >> 25; //TMP を右に 25 シフト、GD225 に格納

//CLDS
[u32:TMP126] = [0-100:u32:D00] & 0x04000000; //D00 の bit26 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD226] = [u32:TMP126] >> 26; //TMP を右に 26 シフト、GD226 に格納

//ABSV
[u32:TMP127] = [0-100:u32:D00] & 0x08000000; //D00 の bit27 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD227] = [u32:TMP127] >> 27; //TMP を右に 27 シフト、GD227 に格納

//MTTR
[u32:TMP128] = [0-100:u32:D00] & 0x80000000; //D00 の bit31 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD228] = [u32:TMP128] >> 31; //TMP を右に 31 シフト、GD228 に格納

//MSDH
[u32:TMP129] = [0-100:u32:D01] & 0x00080000; //D01 の bit19 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD229] = [u32:TMP129] >> 19; //TMP を右に 19 シフト、GD229 に格納

//MSDL
[u32:TMP130] = [0-100:u32:D01] & 0x00100000; //D01 の bit20 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD230] = [u32:TMP130] >> 20; //TMP を右に 20 シフト、GD230 に格納

//SOUT
[u32:TMP131] = [0-100:u32:D01] & 0x00200000; //D01 の bit21 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD231] = [u32:TMP131] >> 21; //TMP を右に 21 シフト、GD231 に格納

//OUT1
[u32:TMP132] = [0-100:u32:D01] & 0x00400000; //D01 の bit22 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD232] = [u32:TMP132] >> 22; //TMP を右に 22 シフト、GD232 に格納

//OUT2
[u32:TMP133] = [0-100:u32:D01] & 0x00800000; //D01 の bit23 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD233] = [u32:TMP133] >> 23; //TMP を右に 23 シフト、GD233 に格納

//OUT3
[u32:TMP134] = [0-100:u32:D01] & 0x01000000; //D01 の bit24 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD234] = [u32:TMP134] >> 24; //TMP を右に 24 シフト、GD234 に格納

//ALMWNG
[u32:TMP135] = [0-100:u32:D02] & 0x00020000; //D02 の bit17 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD235] = [u32:TMP135] >> 17; //TMP を右に 17 シフト、GD235 に格納

//BW9F
[u32:TMP136] = [0-100:u32:D02] & 0x00040000; //D02 の bit18 を論理積で算出し、TMP に格納

```

```

[w:GD236] = [u32:TMP136] >> 18; //TMP を右に 18 シフト、GD236 に格納

//PT0/PS0
[u32:TMP137] = [0-100:u32:D02] & 0x01000000; //D02 の bit24 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD237] = [u32:TMP137] >> 24; //TMP を右に 24 シフト、GD237 に格納

//PT1/PS1
[u32:TMP138] = [0-100:u32:D02] & 0x02000000; //D02 の bit25 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD238] = [u32:TMP138] >> 25; //TMP を右に 25 シフト、GD238 に格納

//PT2/PS2
[u32:TMP139] = [0-100:u32:D02] & 0x04000000; //D02 の bit26 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD239] = [u32:TMP139] >> 26; //TMP を右に 26 シフト、GD239 に格納

//PT3/PS3
[u32:TMP140] = [0-100:u32:D02] & 0x08000000; //D02 の bit27 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD240] = [u32:TMP140] >> 27; //TMP を右に 27 シフト、GD240 に格納

//PT4/PS4
[u32:TMP141] = [0-100:u32:D02] & 0x10000000; //D02 の bit28 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD241] = [u32:TMP141] >> 28; //TMP を右に 28 シフト、GD241 に格納

//PT5/PS5
[u32:TMP142] = [0-100:u32:D02] & 0x20000000; //D02 の bit29 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD242] = [u32:TMP142] >> 29; //TMP を右に 29 シフト、GD242 に格納

//PT6/PS6
[u32:TMP143] = [0-100:u32:D02] & 0x40000000; //D02 の bit30 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD243] = [u32:TMP143] >> 30; //TMP を右に 30 シフト、GD243 に格納

//PT7/PS7
[u32:TMP144] = [0-100:u32:D02] & 0x80000000; //D02 の bit31 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD244] = [u32:TMP144] >> 31; //TMP を右に 31 シフト、GD244 に格納

```

#### ベース画面 30022、30521

スクリプト No.	30110	スクリプト名	Script30110
コメント	ゲイン調整モード選択		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
<pre> //選択されたゲイン調整モードで動作条件を変更する。 switch([0-100:w:PA1008]) {   case 0x0000: //2 ゲイン調整モード 1     [w:GD340] = 1;     break;   case 0x0001: //オートチューニングモード 1     [w:GD340] = 2;     break;   case 0x0002: //オートチューニングモード 2     [w:GD340] = 4;     break;   case 0x0003: //マニュアルモード     [w:GD340] = 8;     break;   case 0x0004: //2 ゲイン調整モード 2     [w:GD340] = 16;     break; } </pre>			

### ベース画面 30023

スクリプト No.	30115	スクリプト名	Script30115
コメント	応答モード選択		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	立上り GB100
<pre> rst([b:GB100]);  //選択された応答モードでチューニングを開始する。 switch([w:GD330]){   case 1:     set([0-100:b:OTI1]); //High モード     break;   case 2:     set([0-100:b:OTI0]); //ベーシックモード     break;   case 3:     set([0-100:b:OTI2]); //Low モード     break; } </pre>			

### ベース画面 30024、30531

スクリプト No.	30150	スクリプト名	Script30150
コメント	機械診断設定		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre> //推定値の表示 [w:TMP160] = [0-100:w:MD2]&amp;0x000F; if ([w:TMP160] == 1) { //格納した値が1 のとき   set([b:GB130]); } //推定値を表示 else{   rst([b:GB130]); }  [w:TMP161] = [0-100:w:MD2]&amp;0x00F0; [w:TMP162] = [w:TMP161] &gt;&gt; 4; //右に4 シフト、TMP162 へ格納 if ([w:TMP162] == 1) { //格納した値が1 のとき   set([b:GB131]); } //推定値を表示 else{   rst([b:GB131]); }  [w:TMP163] = [0-100:w:MD2]&amp;0x0F00; [w:TMP164] = [w:TMP163] &gt;&gt; 8; //右に8 シフト、TMP164 へ格納 if ([w:TMP164] == 1) { //格納した値が1 のとき   set([b:GB132]); } //推定値を表示 else{   rst([b:GB132]); } </pre>			

### ベース画面 30031

スクリプト No.	30120	スクリプト名	Script30120
コメント	目標位置表示切り換え		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
<pre> [w:TMP150] = [0-100:w:PT1001] &amp; 0x000F ; //指令方式の設定値を TMP に格納 [w:TMP151] = ([0-100:w:PT1001] &gt;&gt; 8) &amp; 0x000F; //単位の設定値を TMP に格納 [w:TMP152] = [0-100:w:PT1003] &amp; 0x000F; //送り長倍率の設定値を TMP に格納 </pre>			

```
[w:GD350] = [w:TMP151]; //単位を GD350 に格納
```

```
if([w:TMP150] == 0) { //絶対値指令方式の時
```

```
    if([w:TMP151] == 0) { //単位が"mm"
        switch([w:TMP152]) { //判定
            case 0: //小数点 3 ケタ
                if([w:GD116] != 30034) {
                    [w:GD116] = 30034;
                }
                break;
            case 1: //小数点 2 ケタ
                if([w:GD116] != 30033) {
                    [w:GD116] = 30033;
                }
                break;
            case 2: //小数点 1 ケタ
                if([w:GD116] != 30032) {
                    [w:GD116] = 30032;
                }
                break;
            case 3: //小数点 0 ケタ
                if([w:GD116] != 30031) {
                    [w:GD116] = 30031;
                }
                break;
        }
    }
}
```

```
if([w:TMP151] == 1) { //単位が"inch"
    switch([w:TMP152]) { //判定
        case 0: //小数点 4 ケタ
            if([w:GD116] != 30035) {
                [w:GD116] = 30035;
            }
            break;
        case 1: //小数点 3 ケタ
            if([w:GD116] != 30034) {
                [w:GD116] = 30034;
            }
            break;
        case 2: //小数点 2 ケタ
            if([w:GD116] != 30033) {
                [w:GD116] = 30033;
            }
            break;
        case 3: //小数点 1 ケタ
            if([w:GD116] != 30032) {
                [w:GD116] = 30032;
            }
            break;
    }
}
```

```
if([w:TMP151] == 2) { //単位が"degree"
    if([w:GD116] != 30036) {
        [w:GD116] = 30036;
    }
}
```

```

}
if([w:TMP151] == 3){ //単位が“pulse”
    if([w:GD116] != 30031){
        [w:GD116] = 30031;
    }
}
}
}

if([w:TMP150] == 1){ //増分値指令方式の時

    if([w:TMP151] == 0){ //単位が“mm”
        switch([w:TMP152]){ //判定
            case 0: //小数点 3 ケタ
                if([w:GD116] != 30044){
                    [w:GD116] = 30044;
                }
                break;
            case 1: //小数点 2 ケタ
                if([w:GD116] != 30043){
                    [w:GD116] = 30043;
                }
                break;
            case 2: //小数点 1 ケタ
                if([w:GD116] != 30042){
                    [w:GD116] = 30042;
                }
                break;
            case 3: //小数点 0 ケタ
                if([w:GD116] != 30041){
                    [w:GD116] = 30041;
                }
                break;
        }
    }
}

if([w:TMP151] == 1){ //単位が“inch”
    switch([w:TMP152]){ //判定
        case 0: //小数点 4 ケタ
            if([w:GD116] != 30045){
                [w:GD116] = 30045;
            }
            break;
        case 1: //小数点 3 ケタ
            if([w:GD116] != 30044){
                [w:GD116] = 30044;
            }
            break;
        case 2: //小数点 2 ケタ
            if([w:GD116] != 30043){
                [w:GD116] = 30043;
            }
            break;
        case 3: //小数点 1 ケタ
            if([w:GD116] != 30042){
                [w:GD116] = 30042;
            }
            break;
    }
}

```

<pre>     } } if([w:TMP151] == 2) { //単位が"degree"     if([w:GD116] != 30046) {         [w:GD116] = 30046;     } } if([w:TMP151] == 3) { //単位が"pulse"     if([w:GD116] != 30041) {         [w:GD116] = 30041;     } } } } </pre>			
スクリプト No.	30010	スクリプト名	Script30010
コメント	スーパーインポーズウィンドウ制御		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB40
<pre> //状態表示画面を表示 [w:GD116] = 30101; </pre>			

### ベース画面 30083

スクリプト No.	30125	スクリプト名	Script30125
コメント	JOG 運転開始/終了		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り/立下り GB110
<pre> //運転開始 if([b:GB110] == ON) {     set([0-100:b:OM1]); //JOG 運転モードに切り替え     set([b:GB111]); //モータ回転速度転送のトリガを ON     set([b:GB112]); //加減速時定数転送のトリガを ON }else{     set([0-100:b:OM0]); //テスト運転モードを解除 } </pre>			
スクリプト No.	30126	スクリプト名	Script30126
コメント	モータ回転速度転送		
データ形式	符号なし BIN32	トリガ種別	立上り GB111
<pre> [0-100:u32:TMD0] = [w:GD300]; //TMD0 デバイスに GD300 の値を代入 rst([b:GB111]); //トリガを OFF する </pre>			
スクリプト No.	30127	スクリプト名	Script30127
コメント	加減速時定数転送		
データ形式	符号なし BIN32	トリガ種別	立上り GB112
<pre> [0-100:u32:TMD1] = [w:GD302]; //TMD1 デバイスに GD302 の値を代入 rst([b:GB112]); //トリガを OFF する </pre>			
スクリプト No.	30128	スクリプト名	Script30128
コメント	正転動作		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り/立下り GB113
<pre> if([b:GB113] == ON) { //トリガが立ったら     [0-100:u32:TMIO] = 0x00000801; //TMIO デバイスに 2049(0x0801) を入れる }else{ //トリガが下がったら     [0-100:u32:TMIO] = 0x00000001; //TMIO デバイスに 1(0x0001) を入れる } </pre>			
スクリプト No.	30129	スクリプト名	Script30129
コメント	逆転動作		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り/立下り GB114
<pre> if([b:GB114] == ON) { //トリガが立ったら     [0-100:u32:TMIO] = 4097; //TMIO デバイスに 4097(0x1001) を入れる </pre>			

<pre> } else {     //トリガが下がったら     [0-100:u32:TM10] = 1;    //TM10 デバイスに 1(0x0001) を入れる } </pre>			
スクリプト No.	30010	スクリプト名	Script30010
コメント	スーパーインポーズウィンドウ消去		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時
<pre> //特定の画面を表示中はスーパーインポーズウィンドウを消去しない //それ以外の画面ではスーパーインポーズウィンドウを消去する [w:GD116] = 0; </pre>			

### ベース画面 30085

スクリプト No.	30130	スクリプト名	Script30130
コメント	位置決め運転開始/終了		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り/立下り GB115
<pre> //運転開始 if([b:GB115] == ON) {     set([0-100:b:OM2]);    //位置決め運転モードに切り替え     set([b:GB111]);    //モータ回転速度転送のトリガを ON     set([b:GB112]);    //加減速時定数転送のトリガを ON     set([b:GB116]);    //移動量転送のトリガを ON } else {     set([0-100:b:OM0]);    //テスト運転モードを解除 } </pre>			
スクリプト No.	30126	スクリプト名	Script30126
コメント	モータ回転速度転送		
データ形式	符号なし BIN32	トリガ種別	立上り GB111
<pre> [0-100:u32:TMD0] = [w:GD300]; //TMD0 デバイスに GD300 の値を代入 rst([b:GB111]);    //トリガを OFF する </pre>			
スクリプト No.	30127	スクリプト名	Script30127
コメント	加減速時定数転送		
データ形式	符号なし BIN32	トリガ種別	立上り GB112
<pre> [0-100:u32:TMD1] = [w:GD302]; //TMD1 デバイスに GD302 の値を代入 rst([b:GB112]);    //トリガを OFF する </pre>			
スクリプト No.	30131	スクリプト名	Script30131
コメント	移動量転送		
データ形式	符号なし BIN32	トリガ種別	立上り GB116
<pre> [0-100:u32:TMD3] = [w:GD304]; //TMD3 デバイスに GD304 の値を代入 [b:GB116] = OFF;    //トリガを OFF する </pre>			
スクリプト No.	30010	スクリプト名	Script30010
コメント	スーパーインポーズウィンドウ消去		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時
<pre> //特定の画面を表示中はスーパーインポーズウィンドウを消去しない //それ以外の画面ではスーパーインポーズウィンドウを消去する [w:GD116] = 0; </pre>			

### ベース画面 30089

スクリプト No.	30135	スクリプト名	Script30135
コメント	出力信号強制出力開始/終了		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り/立下り GB117
<pre> //運転開始 if([b:GB117] == ON) {     [w:GD310] = 0; //ダミーデバイスをクリア     [w:GD311] = 0; //ダミーデバイスをクリア     set([0-100:b:OM4]);    //出力信号強制出力モードに切り替え } </pre>			



<pre> }else{   [w:GD310] = 0; //ダミーデバイスをクリア   [w:GD311] = 0; //ダミーデバイスをクリア   set([0-100:b:OM0]); //テスト運転モードを解除 } </pre>			
スクリプト No.	30136	スクリプト名	Script30136
コメント	出力信号選択		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB117
<pre> if([w:GD311] != [w:GD310]){ //信号に変化があったら   [0-100:u32:TM00] = [w:GD310]; //TM00 に値を格納   [w:GD311] = [w:GD310]; //比較用のデバイスに値を格納 } </pre>			

### ベース画面 30091

スクリプト No.	30140	スクリプト名	Script30140
コメント	1 ステップ送り開始/終了		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り/立下り GB118
<pre> //運転開始 if([b:GB118] == ON){   set([0-100:b:OM5]); //1 ステップ送りモードに切り替え   set([b:GB119]); //ポイントテーブル決定のトリガを ON }else{   set([0-100:b:OM0]); //テスト運転モードを解除   rst([b:GB119]); //トリガを OFF する   rst([b:GB120]); //トリガを OFF する   rst([b:GB121]); //トリガを OFF する   rst([b:GB122]); //トリガを OFF する } </pre>			
スクリプト No.	30141	スクリプト名	Script30141
コメント	ポイントテーブル決定		
データ形式	符号なし BIN32	トリガ種別	立上り GB119
<pre> rst([b:GB119]);  [0-100:u32:TM10] = 0x00000001; //TM10 デバイスに 1(0x0001)を入れる [0-100:u32:TM12] = ([w:GD320] &lt;&lt; 24) + 1; //TM12 デバイスの 24 ビット目以降にポイントテーブルの番号を入れる  set([b:GB121]); //ポイントテーブル決定フラグ </pre>			
スクリプト No.	30142	スクリプト名	Script30142
コメント	運転開始前確認		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB120
<pre> rst([b:GB120]);  //ポイントテーブル決定フラグが立っていたら if([b:GB121]){   set([b:GB122]); //トリガを ON する }else{   [0-100:u32:TM10] = 0x00000001; //TM10 デバイスに 1(0x0001)を入れる   [0-100:u32:TM12] = ([w:GD320] &lt;&lt; 24) + 1; //TM12 デバイスの 24 ビット目以降にポイントテーブルの番号を入れる   set([b:GB122]); //トリガを ON する } </pre>			

スクリプト No.	30143	スクリプト名	Script30143
コメント	運転開始		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB122
rst([b:GB121]); rst([b:GB122]);  [0-100:u32:TMIO] = 0x00000801; //TMIO デバイスに 2049 (0x0801) を入れる			
スクリプト No.	30010	スクリプト名	Script30010
コメント	スーパーインポーズウィンドウ消去		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時
//特定の画面を表示中はスーパーインポーズウィンドウを消去しない //それ以外の画面ではスーパーインポーズウィンドウを消去する [w:GD116] = 0;			

## 6. その他

### 6.1 システムアプリケーションの手動選択方法

GOT へパッケージデータを書き込む時に自動選択されないシステムアプリケーションは、以下の手順で選択してください。

例：中国語（簡体）を選択する場合

