

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

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設定	7
3.3 作画ソフトウェアの Ethernet の設定	7
3.4 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 画面遷移	8
5.3 画面説明	20
5.3.1 メニュー (B-30001)	20
5.3.2 立ち上げ/調整メニュー (B-30011)	21
5.3.3 チューニング 1/3 (B-30012)	22
5.3.4 チューニング 2/3 (B-30013)	23
5.3.5 チューニング 3/3 (B-30014)	24
5.3.6 フィルタ設定 1/6 (B-30015)	25
5.3.7 フィルタ設定 2/6～4/6 (B-30016～30018)	26
5.3.8 フィルタ設定 5/6 (B-30019)	27
5.3.9 フィルタ設定 6/6 (B-30020)	28
5.3.10 制振制御設定 1/3 (B-30021)	29
5.3.11 制振制御設定 2/3 (B-30022)	30
5.3.12 制振制御設定 3/3 (B-30023)	31
5.3.13 ワンタッチ調整 1/2 (B-30024)	32
5.3.14 ワンタッチ調整 2/2 (B-30025)	33
5.3.15 テスト運転メニュー (B-30031)	34
5.3.16 JOG 運転 (B-30033)	35
5.3.17 位置決め運転 (B-30035)	36
5.3.18 出力信号 (DO) 強制出力 (B-30037)	37
5.3.19 パラメータ設定 (ROM) メニュー (B-30041)	38
5.3.20 基本設定パラメータ (ROM) (B-30043～30045)	39
5.3.21 ゲイン・フィルタパラメータ (ROM) (B-30047～30053)	40
5.3.22 拡張設定 1 パラメータ (ROM) (B-30055～30057)	41
5.3.23 入出力設定パラメータ (ROM) (B-30059～30060)	42
5.3.24 拡張設定 2 パラメータ (ROM) (B-30062～30064)	43
5.3.25 拡張設定 3 パラメータ (ROM) (B-30065～30066)	44
5.3.26 リニアサーボモータ/DD モータ設定パラメータ (ROM) (B-30068～30069)	45
5.3.27 パラメータ設定 (RAM) メニュー (B-30071)	46
5.3.28 基本設定パラメータ (RAM) (B-30073～30075)	47
5.3.29 ゲイン・フィルタパラメータ (RAM) (B-30077～30083)	48
5.3.30 拡張設定 1 パラメータ (RAM) (B-30085～30087)	49
5.3.31 入出力設定パラメータ (RAM) (B-30089～30090)	50
5.3.32 拡張設定 2 パラメータ (RAM) (B-30092～30094)	51
5.3.33 拡張設定 3 パラメータ (RAM) (B-30095～30096)	52

5.3.34	リニアサーボモータ/DD モータ設定パラメータ (RAM) (B-30098~30099)	53
5.3.35	保守メニュー (B-30101)	54
5.3.36	アンプ寿命診断 (B-30103)	55
5.3.37	機械診断 (B-30105~30106)	56
5.3.38	機械診断 (グラフ) (B-30107~30111)	57
5.3.39	電力モニタ (B-30113)	59
5.3.40	トラブルシューティングメニュー (B-30201)	61
5.3.41	アラーム一覧 (B-30203~30204)	62
5.3.42	アラーム履歴 (B-30205)	63
5.3.43	モニタメニュー (B-30301)	64
5.3.44	運転モニタ (B-30303~30305)	65
5.3.45	入出力モニタ (B-30307~30308)	66
5.3.46	言語設定 (W-30002)	67
5.3.47	時計設定 (W-30003)	68
5.3.48	有効/無効軸設定 (W-30008)	69
5.3.49	軸選択 (W-30009)	70
5.3.50	アラーム発生時状態表示 (W-30011~30013)	71
5.3.51	しきい値設定 (W-30015~30016)	72
5.3.52	推定値保存 (W-30017)	73
5.3.53	ワンタッチ調整進捗表示 (W-30018)	74
5.3.54	フィルタ 1~5 ノッチ広さ (W-30020、W-30022、W-30024、W-30026、W-30028)	75
5.3.55	フィルタ 1~5 ノッチ深さ (W-30021、W-30023、W-30025、W-30027、W-30029)	76
5.3.56	ローパスフィルタ 設定 (W-30030)	77
5.3.57	軸共振抑制フィルタ 設定 (W-30031)	78
5.3.58	軸共振抑制フィルタ 周波数 (W-30032)	79
5.3.59	軸共振抑制フィルタ ノッチ深さ (W-30033)	80
5.3.60	パラメータ設定 (ROM) メッセージ (W-30041)	81
5.3.61	パラメータ設定 (RAM) メッセージ (W-30071)	82
5.3.62	アンプ寿命診断メッセージ (W-30080)	83
5.3.63	状態表示 (W-30101~30105)	84
5.3.64	機械診断グラフ状態表示 (W-30110~30112)	85
5.3.65	電力モニタ状態表示 (W-30120)	86
5.4	使用デバイス一覧	87
5.5	コメント一覧	95
5.6	レシピ一覧	100
5.7	デバイスデータ転送一覧	106
5.8	スクリプト一覧	109
5.9	ロギング一覧	157
6.	その他	159
6.1	システムアプリケーションの手動選択方法	159
6.2	iQ-R シリーズシーケンサを使用する場合の設定	160
6.3	GOT のモニタ速度についての注意事項	161
6.4	リソースデータを利用するためのユーザカスタマイズについて	161

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	
2017/3	BCN-P5999-0867	初版	-
2017/6	BCN-P5999-0867-1a	A 版	「5. 6. 2 個別設定」 レシピ 3 のブロック 1 の誤記を修正 「符号付き BIN16」 → 「符号なし BIN16」

* 管理番号は、右下に記載しています。

プロジェクトデータ

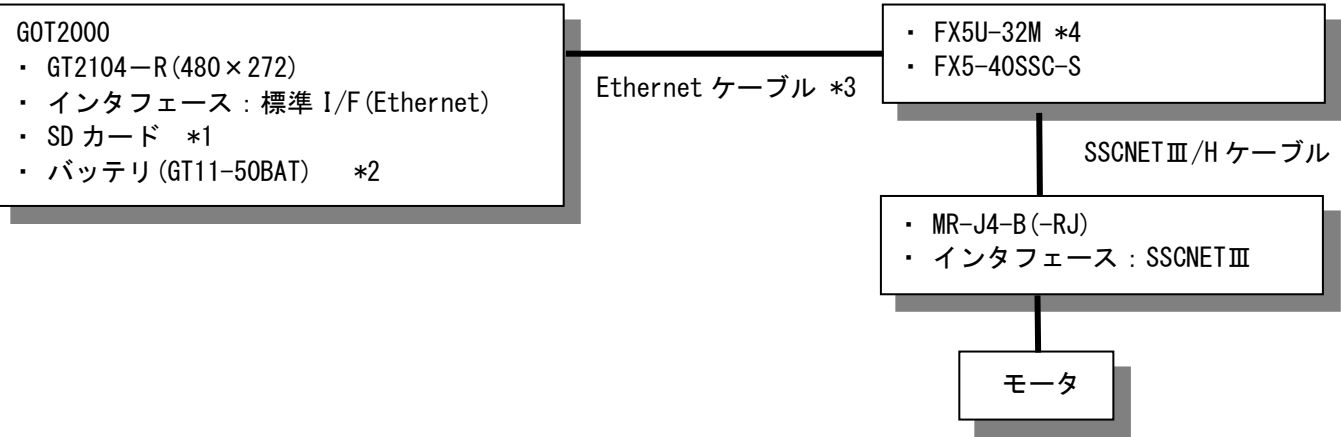
改訂日付	プロジェクトデータ	GT Designer3*	改訂内容	
2017/3	GT21_MITSUBISHI_MR-J4-B_R_Ver1_J. GTX	1. 170C	初版	-
2017/6	GT21_MITSUBISHI_MR-J4-B_R_Ver1a_J. GTX	1. 170C	A 版	「デバイスデータ転送：ID3 推定値転送 3」 ブロック No. 2 及び 4 のデバイス形式を修正 「符号付き BIN16」 → 「符号なし BIN16」

* 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 MELSEC iQ-F シリーズシーケンサを Ethernet で接続し、シンプルモーションユニットを経由して MELSERVO-J4 シリーズ (MR-J4-B) と SSCNETⅢ/H 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・レシピ機能・ユーザアラーム監視で使用しています。
- *2 : バッテリは、時計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。
- *4 : 本サンプルは接続機器設定を変更することで、iQ-Rシリーズシーケンサを使用した構成に対応します。
変更の方法については、「6.2 iQ-Rシリーズシーケンサを使用する場合の設定」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	Ethernet 接続	Ethernet (MELSEC), Q17nNC, CRnD-700, ゲートウェイ
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設定

項 目	設定値	備 考
GOT NET No.	1	
GOT 局番	2	
GOT 標準 Ethernet 設定	下表を参照	
GOT 機器通信用ポート No.	5001	
リトライ回数(回)	3	
立ち上がり時間(秒)	3	
通信タイムアウト時間(秒)	3	
送信ディレイ時間(ms)	0	
サーボ軸切り換えデバイス先頭番号	200	

GOT 標準 Ethernet 設定

項 目	設定値	備 考
GOT 標準 Ethernet 設定を本体に反映する	チェック有り	
GOT IP アドレス	192.168.3.18	
サブネットマスク	255.255.255.0	
デフォルトゲートウェイ	0.0.0.0	
周辺 S/W 通信用ポート No.	5015	
トランスペアレント用ポート No.	5014	

3.3 作画ソフトウェアの Ethernet の設定

	自局	Net No.	局番	機器	IP アドレス	ポート No.	通信方式
1	*	1	1	FX5CPU	192.168.3.250	5562	TCP

3.4 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
機能選択 A-1	2100	EM2/EM1 を使用しない。
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
その他	初期値	

5. 画面仕様

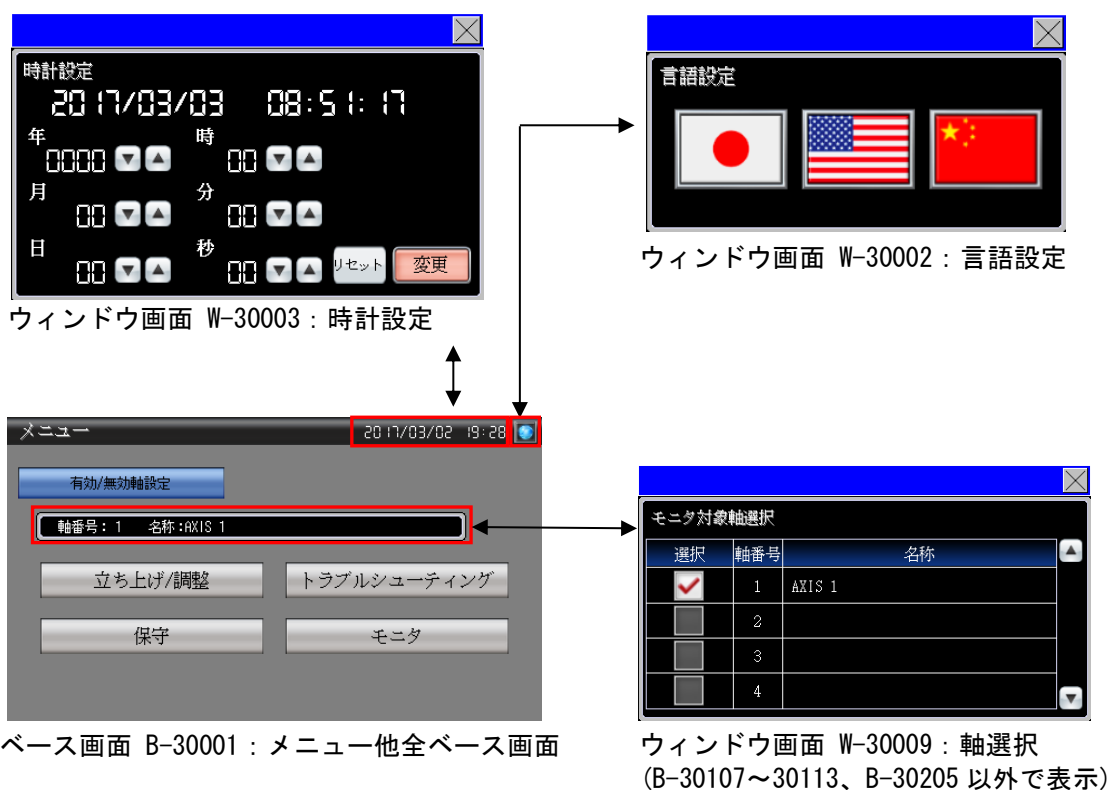
5.1 表示言語

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. 498~500 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。

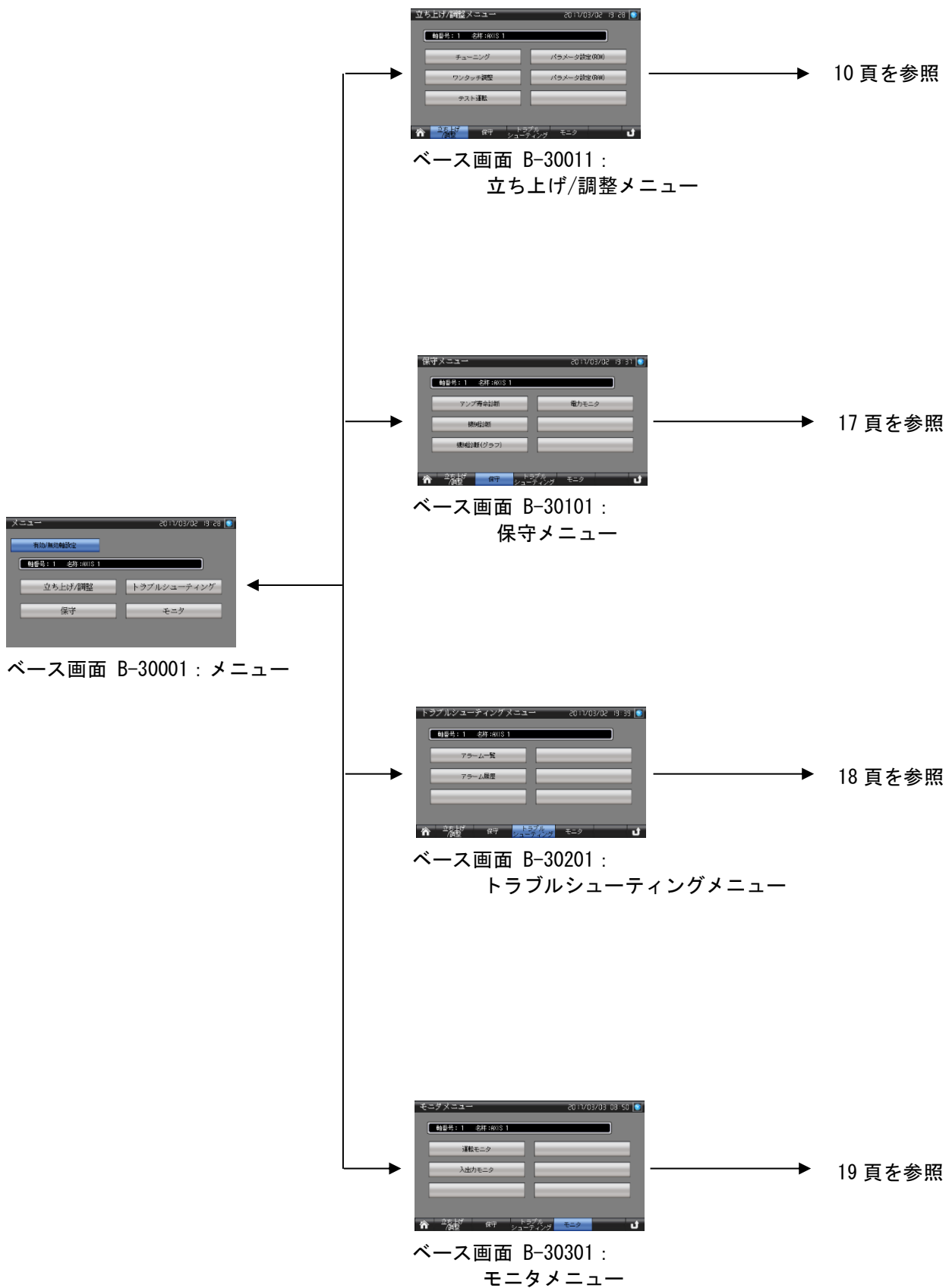
列 No.	言語
1	日本語
2	英語
3	中国語(簡体)

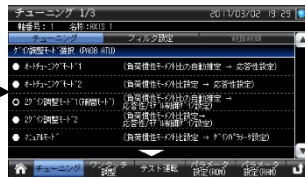
5.2 画面遷移

5.2.1 画面一覧・遷移(共通)



5.2.2 画面一覧・遷移(個別)





ベース画面 B-30012~30014 :
チューニング

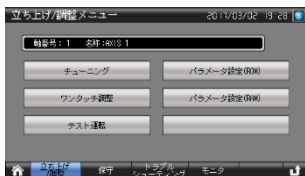


ベース画面 B-30015~30020 :
フィルタ設定

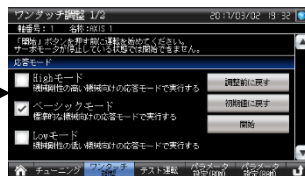
11 頁を参照



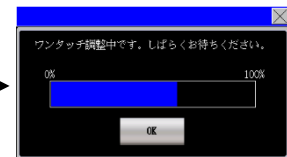
ベース画面 B-30021~30023 :
制振制御設定



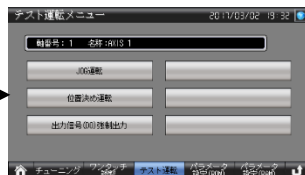
ベース画面 B-30011 :
立ち上げ/調整メニュー



ベース画面 B-30024~30025 :
ワンタッチ調整

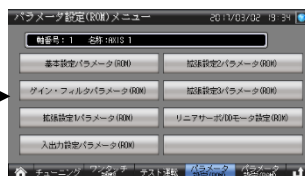


ウィンドウ画面 W-30018 :
ワンタッチ調整進捗表示



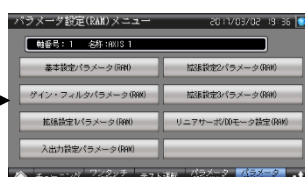
ベース画面 B-30031 :
テスト運転メニュー

12 頁を参照



ベース画面 B-30041 :
パラメータ (ROM) メニュー

13 頁を参照

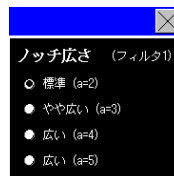


ベース画面 B-30071 :
パラメータ (RAM) メニュー

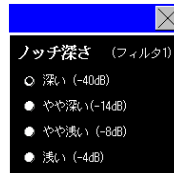
15 頁を参照



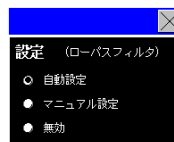
ベース画面 B-30015~30020 :
フィルタ設定



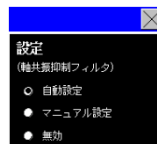
ウィンドウ画面 W-30020、W-30022、W-30024、W-30026、W-30028 :
フィルタ 1~5 ノッチ広さ



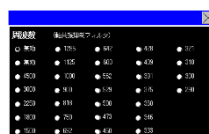
ウィンドウ画面 W-30021、W-30023、W-30025、W-30027、W-30029 :
フィルタ 1~5 ノッチ深さ



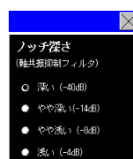
ウィンドウ画面 W-30030 :
ローパスフィルタ 設定



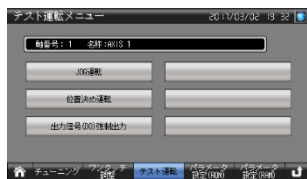
ウィンドウ画面 W-30031 :
軸共振抑制フィルタ 設定



ウィンドウ画面 W-30032 :
軸共振抑制フィルタ 周波数



ウィンドウ画面 W-30033 :
軸共振抑制フィルタ ノッチ深さ



ベース画面 B-30031 :
テスト運転メニュー



ベース画面 B-30033 : JOG 運転

速度/位置	25600	mm/s
サーボ電圧	100	V
サーボ電流	100	A
サーボ電圧	400	V
サーボ電流	0	A

スーパーインポーズ画面
W-30101~30105 : 状態表示



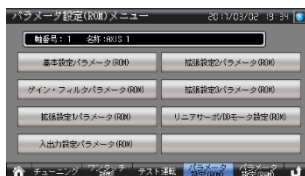
ベース画面 B-30035 :
位置決め運転

速度/位置	25600	mm/s
サーボ電圧	100	V
サーボ電流	100	A
サーボ電圧	400	V
サーボ電流	0	A

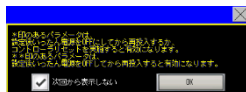
スーパーインポーズ画面
W-30101~30105 : 状態表示



ベース画面 B-30037 :
出力信号 (DO) 強制出力



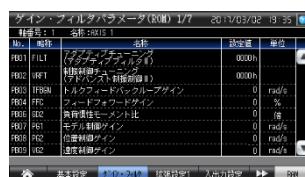
ベース画面 B-30041 :
パラメータ設定 (ROM) メニュー



ウィンドウ画面 W-30041 :
パラメータ設定 (ROM) メッセージ



ベース画面 B-30043~30045 :
基本設定パラメータ (ROM)



ベース画面 B-30047~30053 :
ゲイン・フィルタパラメータ (ROM)



ベース画面 B-30055~30057 :
拡張設定 1 パラメータ (ROM)



ベース画面 B-30059~30060 :
入出力設定パラメータ (ROM)

次頁へ

前頁より

機種番号	名称	測定値	単位
R001	ファクトリー生産品検査1	0.000h	
R002	ファクトリー生産品検査2	0.000h	
R003	0	0	
R004	0	0	
R005	0	0	
R006	0	0	
R007	ファクトリー初期 生産品検査開始レベル	0	h/min
R008	0	0	
R009	ファクトリー中期 生産品検査開始レベル	0	h/min
R010	ファクトリー後期 生産品検査開始レベル	0	h/min
R011	ファクトリー終了 生産品検査開始レベル	0	h/min

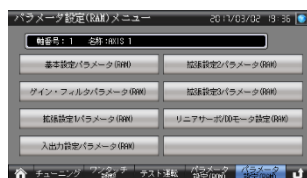
ベース画面 B-30062~30064 :
拡張設定 2 パラメータ (ROM)

機種番号		名称	設定値	単位
#P02	#P02	機殻温度-1	0000h	
#P03	#P03	機殻温度-3	0000h	
#P05	#P05	機殻温度-5	0000h	
#P07	#P07	機殻温度-7	0000h	
#P09	#P09	機殻温度-9	0000h	
#P10	#P10	30日間連続稼働時間	0	h
#P21	#P21	ドライブユニット温度-1 熱検知異常	0	%
#P22	#P22	ドライブユニット温度-2 熱検知レベル	0	%

ベース画面 B-30065～30066 :
拡張設定 3 パラメータ (ROM)

項目名	値	単位
0.00	0.00	0.00
0.01	0.01	0.01
0.02	0.02	0.02
0.03	0.03	0.03
0.04	0.04	0.04
0.05	0.05	0.05
0.06	0.06	0.06
0.07	0.07	0.07

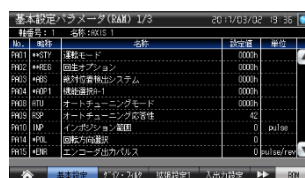
ベース画面 B-30068~30069 :
リニアサーボモータ/
DD モータ設定パラメータ (ROM)



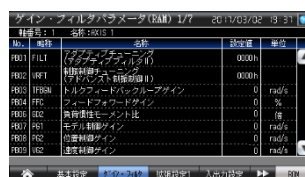
ベース画面 B-30071 :
パラメータ設定 (RAM) メニュー



ウィンドウ画面 W-30071 :
パラメータ設定 (RAM) メッセージ



ベース画面 B-30073~30075 :
基本設定パラメータ (RAM)



ベース画面 B-30077~30083 :
ゲイン・フィルタパラメータ (RAM)



ベース画面 B-30085~30087 :
拡張設定 1 パラメータ (RAM)



ベース画面 B-30089~30090 :
入出力設定パラメータ (RAM)

次頁へ

前頁より

No.	名称	単位	設定値	単位
PE01	フルクロード機械通入1	0000h		
PE02	フルクロード機械通入2	0000h		
PE03	フルクロード機械通入3	0		
PE04	フルクロード機械通入4	0		
PE05	フルクロード機械通入5	0		
PE06	フルクロード機械通入6	0		
PE07	フルクロード機械通入7	0		
PE08	フルクロード機械通入8	0		
PE09	フルクロード機械通入9	0		
PE10	フルクロード機械通入10	0		

ベース画面 B-30092~30094 :
拡張設定 2 パラメータ (RAM)

No.	名称	単位	設定値	単位
PF02	機械通入2	0000h		
PF03	機械通入3	0000h		
PF04	機械通入4	0000h		
PF05	機械通入5	0000h		
PF06	機械通入6	0000h		
PF07	電子ディスプレイ動作時間	0		ms
PF08	ディスプレイ動作時間	0		s
PF09	ディスプレイ動作時間	0		s
PF10	ディスプレイ動作時間	0		s
PF11	ディスプレイ動作時間	0		s
PF12	ディスプレイ動作時間	0		s
PF13	ディスプレイ動作時間	0		s
PF14	ディスプレイ動作時間	0		s
PF15	ディスプレイ動作時間	0		s
PF16	ディスプレイ動作時間	0		s
PF17	ディスプレイ動作時間	0		s
PF18	ディスプレイ動作時間	0		s
PF19	ディスプレイ動作時間	0		s
PF20	ディスプレイ動作時間	0		s
PF21	ディスプレイ動作時間	0		s
PF22	ディスプレイ動作時間	0		s

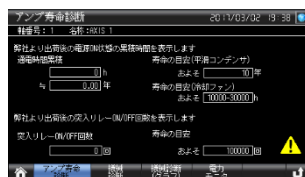
ベース画面 B-30095~30096 :
拡張設定 3 パラメータ (RAM)

No.	名称	単位	設定値	単位
RL01	リニアサーボモータDDモータ機械通入1	0000h		
RL02	リニアサーボモータDDモータ機械通入2	0		ms
RL03	リニアサーボモータDDモータ機械通入3	0		ms
RL04	リニアサーボモータDDモータ機械通入4	0		ms
RL05	リニアサーボモータDDモータ機械通入5	0000h		
RL06	リニアサーボモータDDモータ機械通入6	0		ms
RL07	リニアサーボモータDDモータ機械通入7	0		ms

ベース画面 B-30098~30099 :
リニアサーボモータ/
DD モータ設定パラメータ (RAM)



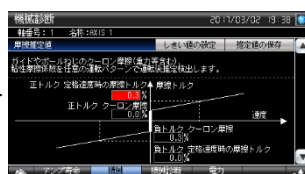
ベース画面 B-30101 :
保守メニュー



ベース画面 B-30103 :
アンプ寿命診断



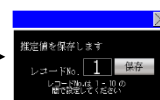
ウィンドウ画面 W-30080 :
アンプ寿命診断メッセージ



ベース画面 B-30105~30106 :
機械診断



ウィンドウ画面
W-30015~30016 :
しきい値設定



ウィンドウ画面 W-30017 :
推定値保存



ベース画面 B-30107~30111 :
機械診断(グラフ)

座	名称	推定値	カーソル値
座	正トルク	2.0	0.0
座	負トルク	0.0	0.0

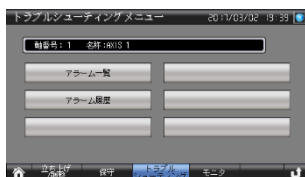
ウィンドウ画面
W-30110~30112 :
機械診断グラフ状態表示



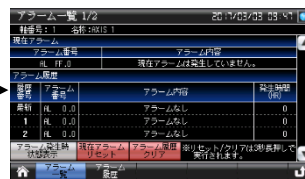
ベース画面 B-30113 :
電力モニタ

	現在値	カーソル位置
ユニット消費電力	10W	0W
ユニット稼働電力量	0Wh	0Wh

ウィンドウ画面 W-30120 :
電力モニタ 状態表示



ベース画面 B-30201 :
トラブルシューティングメニュー



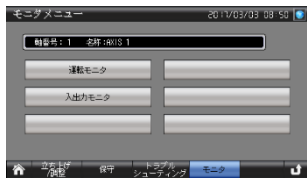
ベース画面 B-30203~30204 :
アラーム一覧



ウィンドウ画面
W-30011~30013 :
アラーム発生時状態表示



ベース画面 B-30205 :
アラーム履歴



ベース画面 B-30301 :
モニターメニュー



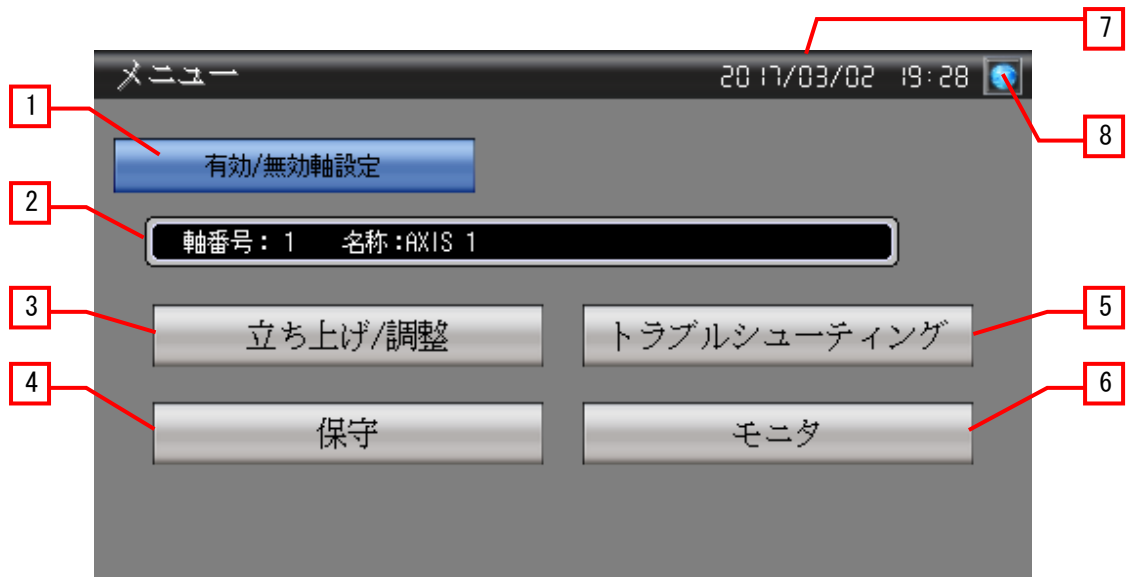
ベース画面 B-30303~30305 :
運転モニタ



ベース画面 B-30307~30308 :
入出力モニタ

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。

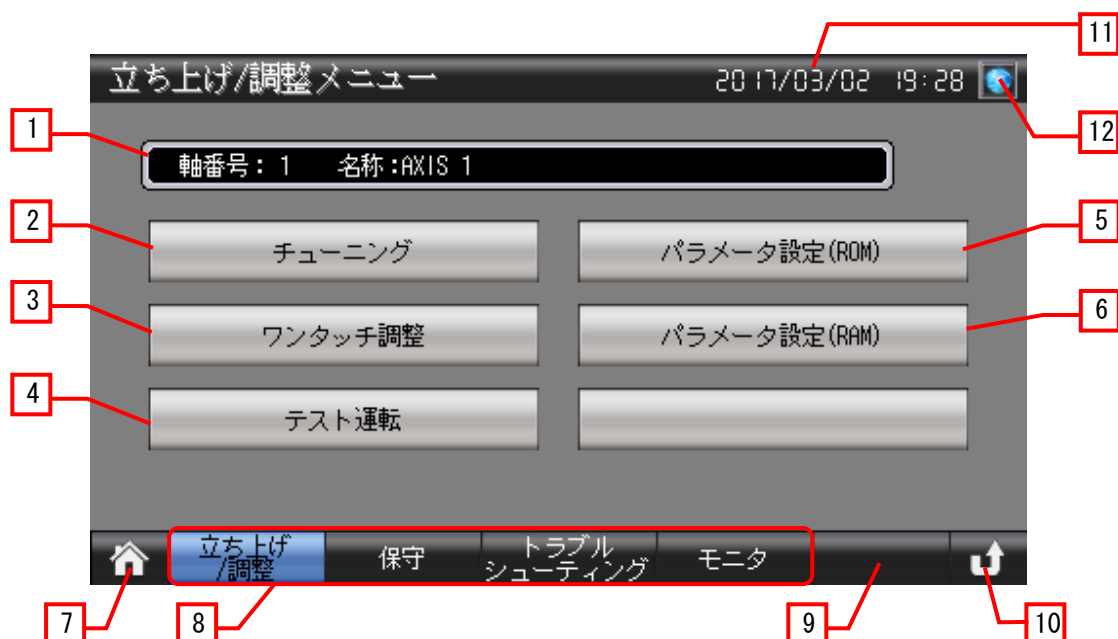
詳細

1. 有効/無効軸設定ウィンドウを表示します。
2. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
3. 立ち上げ/調整メニュー画面に切り換えます。
4. 保守メニュー画面に切り換えます。
5. トラブルシューティングメニュー画面に切り換えます。
6. モニタメニュー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

- ・ 初期設定で軸番号 1 のみ選択が可能です。軸切り換えを使用する場合、有効/無効軸設定画面にて使用する軸の有効化と軸の名称設定(任意)をしてください。
- ・ GOT 起動時に、プロジェクトスクリプトにて軸番号を「1」に指定しています。また、名称オフセット、ワンタッチ調整初期選択状態を初期化し、レシピから有効/無効軸設定を読み出しています。レシピ機能の詳細については「5.6 レシピ一覧」、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。
- ・ 有効/無効軸設定の実行はレシピ機能と画面スクリプトを使用しています。レシピ機能の詳細については「5.6 レシピ一覧」、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。
- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.2 立ち上げ/調整メニュー(B-30011)



概要

立ち上げ/調整に関するメニュー画面です。

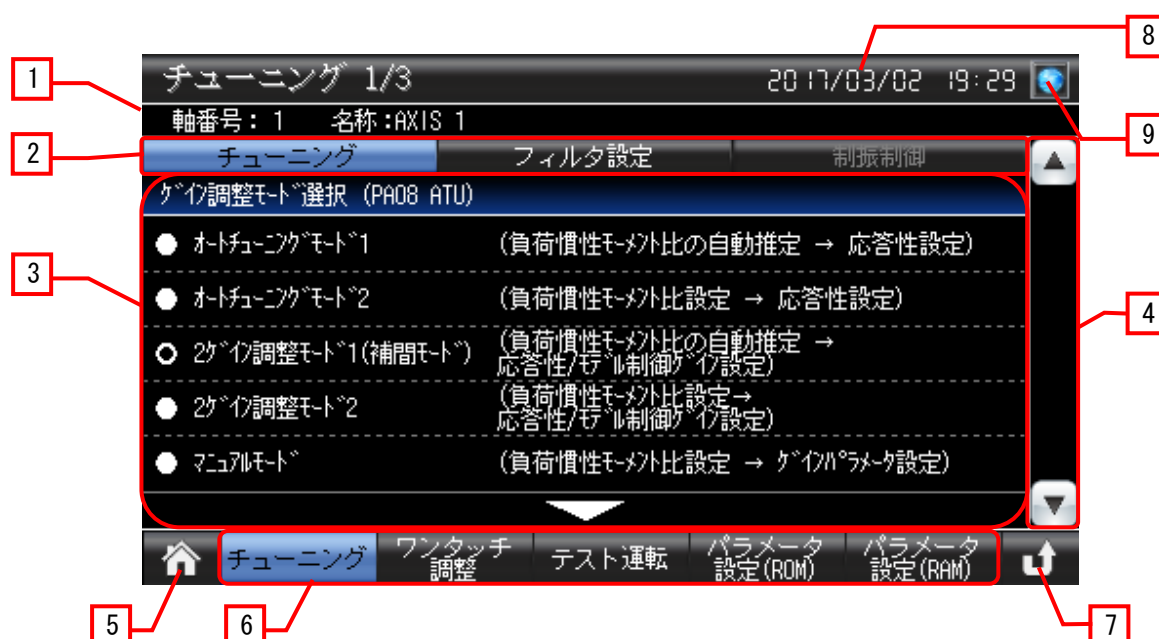
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
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. テスト運転メニュー画面に切り換えます。
5. パラメータ設定 (ROM) メニュー画面に切り換えます。
6. パラメータ設定 (RAM) メニュー画面に切り換えます。
7. メニュー画面に切り換えます。
8. 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。
9. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
10. 前回表示していた画面に切り換えます。
11. 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。
12. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.3 チューニング 1/3 (B-30012)



概要

ゲイン調整に必要なパラメータを設定します。

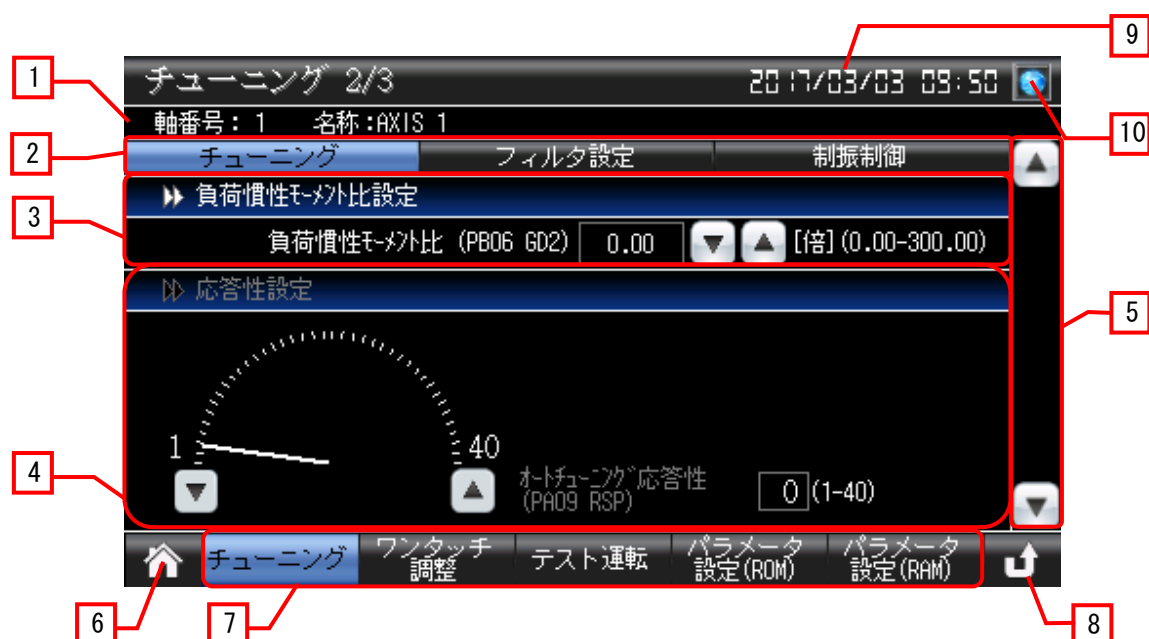
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 各画面に切り換えます。制振制御画面はゲイン調整モードがオートチューニングモード2、2ゲイン調整モード2、マニュアルモードのとき画面を切り換えます。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. 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。
4. チューニングの表示項目を切り換えます。
5. メニュー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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、選択したゲイン調整モードに応じて、各パラメータの入力許可を制御するために、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「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。

5.3.4 チューニング 2/3 (B-30013)



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. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 各画面に切り換えます。制振制御画面はゲイン調整モードがオートチューニングモード 2、2 ゲイン調整モード 2、マニュアルモードのとき画面を切り換えます。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. 負荷慣性モーメント比を設定します。
4. オートチューニング応答性を設定します。
5. チューニングの表示項目を切り換えます。
6. メニュー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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、選択したゲイン調整モードに応じて、各パラメータの入力許可を制御するために、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「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。

5.3.5 チューニング 3/3 (B-30014)



概要

ゲイン調整に必要なパラメータを設定します。

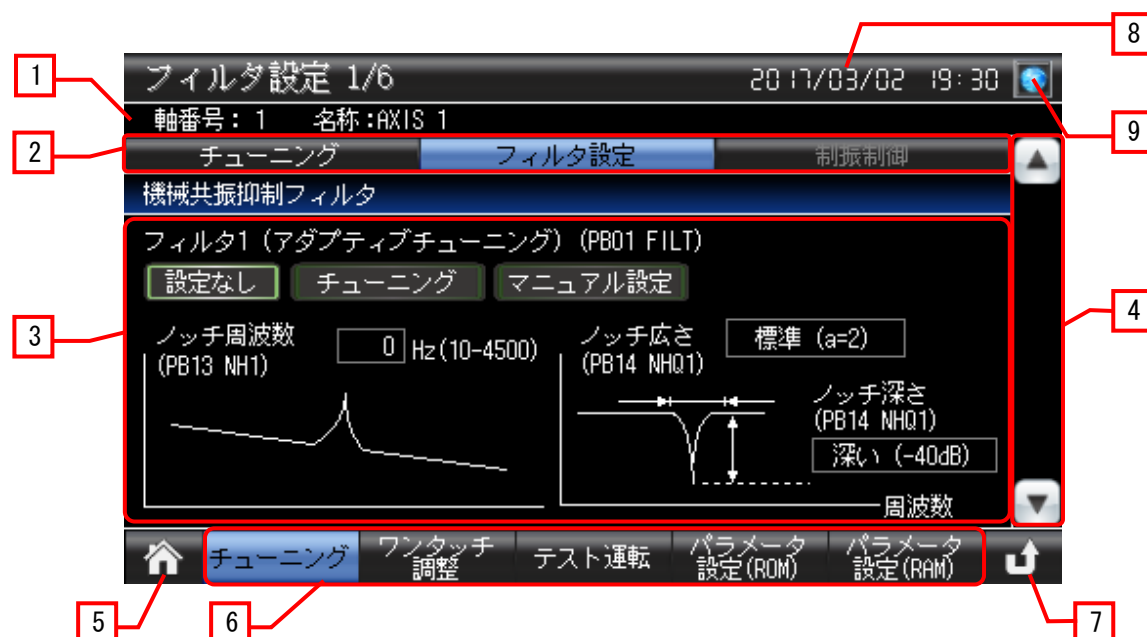
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 各画面に切り換えます。制振制御画面はゲイン調整モードがオートチューニングモード 2、2 ゲイン調整モード 2、マニュアルモードのとき画面を切り換えます。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. ゲインパラメータを設定します。
4. オーバシュート量を設定します。
5. チューニングの表示項目を切り換えます。
6. メニュー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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、選択したゲイン調整モードに応じて、各パラメータの入力許可を制御するために、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「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。

5.3.6 フィルタ設定 1/6 (B-30015)



概要

フィルタ設定に必要なパラメータを設定します。

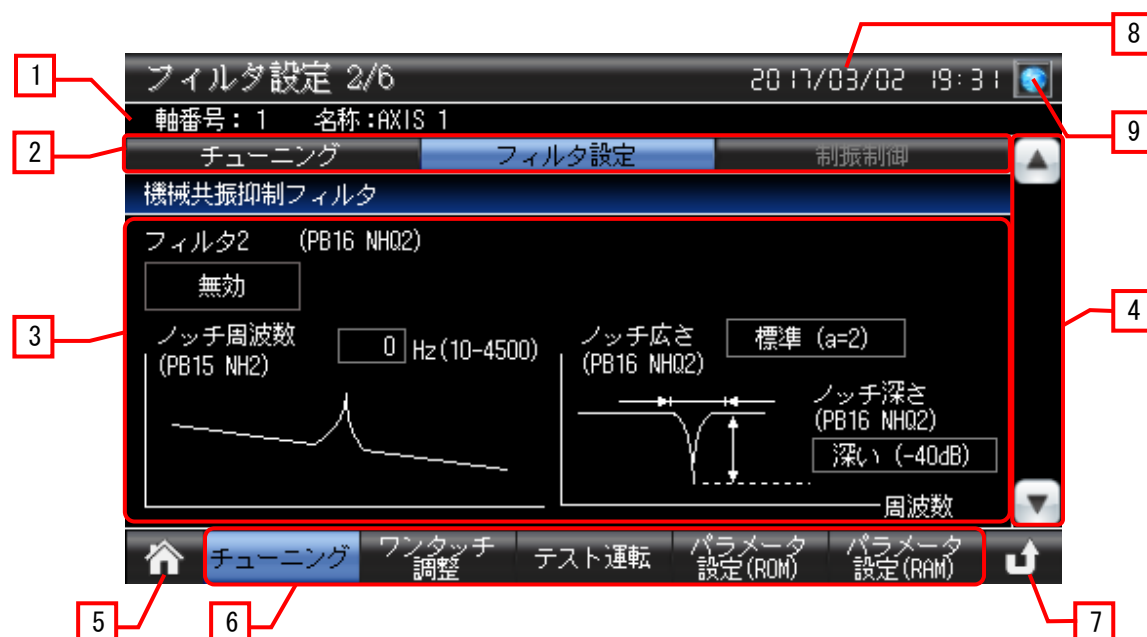
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 各画面に切り換えます。制振制御画面はゲイン調整モード選択がオートチューニングモード 2、2 ゲイン調整モード 2、マニュアルモードのとき画面を切り換えます。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. フィルタ設定 1 (アダプティブチューニング) の設定をします。
4. フィルタ設定の表示項目を切り換えます。
5. メニュー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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、フィルタ設定のパラメータ設定、入力許可を制御するために、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「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ パラメータの設定が完了するまで、画面切り換えはできません。

5.3.7 フィルタ設定 2/6~4/6 (B-30016~30018)



概要

フィルタ設定に必要なパラメータを設定します。

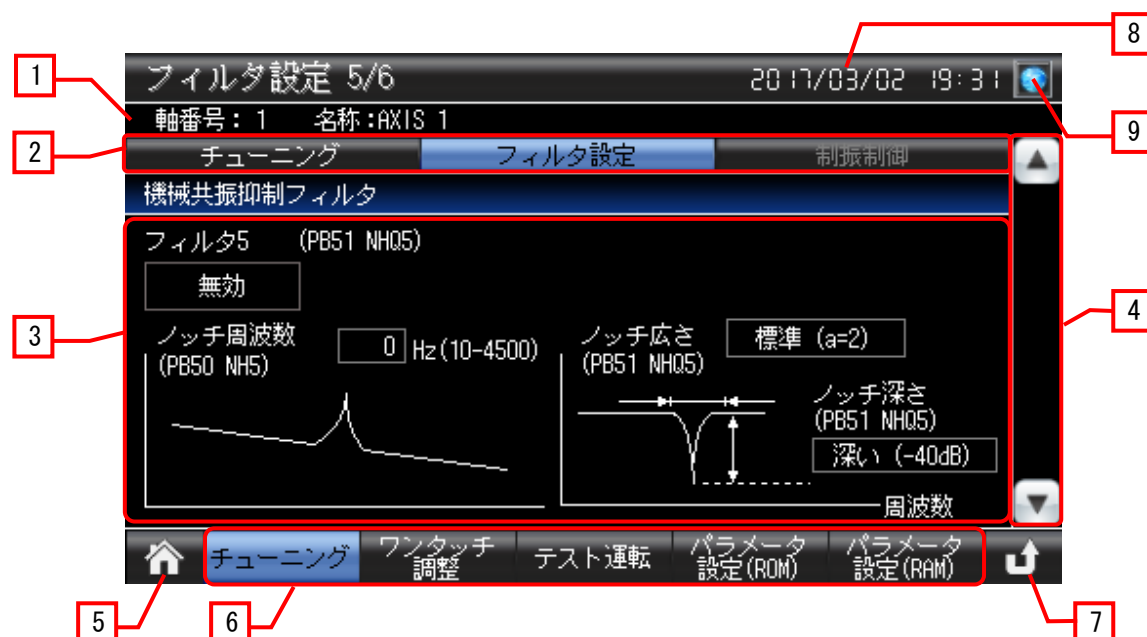
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 各画面に切り換えます。制振制御画面はゲイン調整モード選択がオートチューニングモード 2、2 ゲイン調整モード 2、マニュアルモードのとき画面を切り換えます。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. フィルタの設定をします。
4. フィルタ設定の表示項目を切り換えます。
5. メニュー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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、フィルタ設定のパラメータ設定、入力許可を制御するために、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「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ パラメータの設定が完了するまで、画面切り換えはできません。

5.3.8 フィルタ設定 5/6 (B-30019)



概要

フィルタ設定に必要なパラメータを設定します。

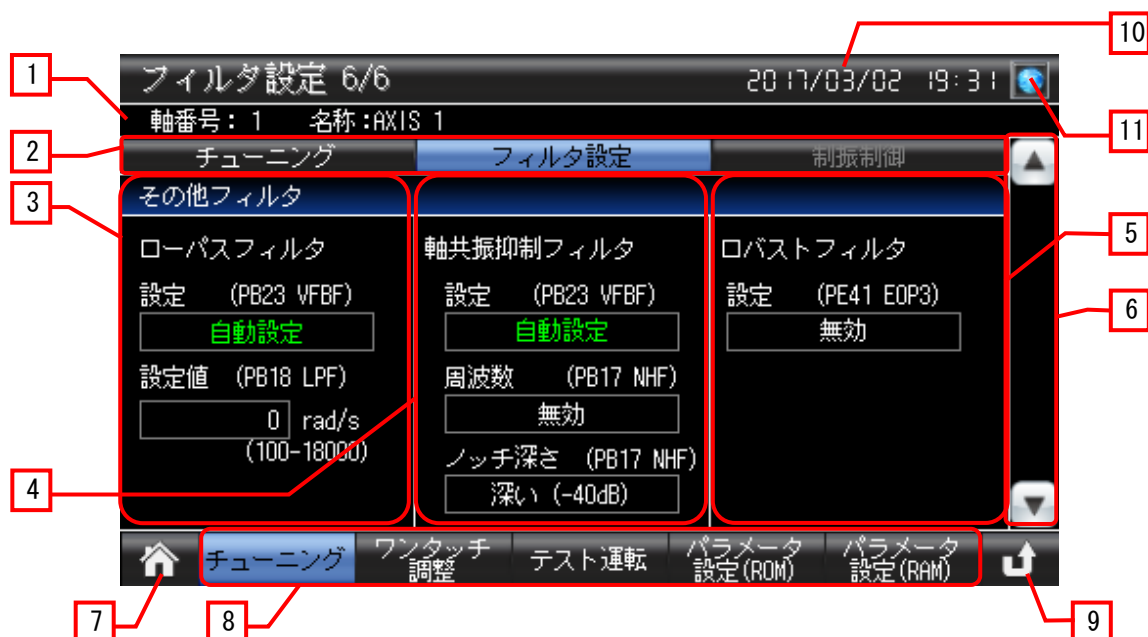
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 各画面に切り換えます。制振制御画面はゲイン調整モード選択がオートチューニングモード 2、2 ゲイン調整モード 2、マニュアルモードのとき画面を切り換えます。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. フィルタの設定をします。フィルタ 5 はロバストフィルタが有効のときは設定できません。
4. フィルタ設定の表示項目を切り換えます。
5. メニュー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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、フィルタ設定のパラメータ設定、入力許可を制御するために、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「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ パラメータの設定が完了するまで、画面切り換えはできません。

5.3.9 フィルタ設定 6/6 (B-30020)



概要

フィルタ設定に必要なパラメータを設定します。

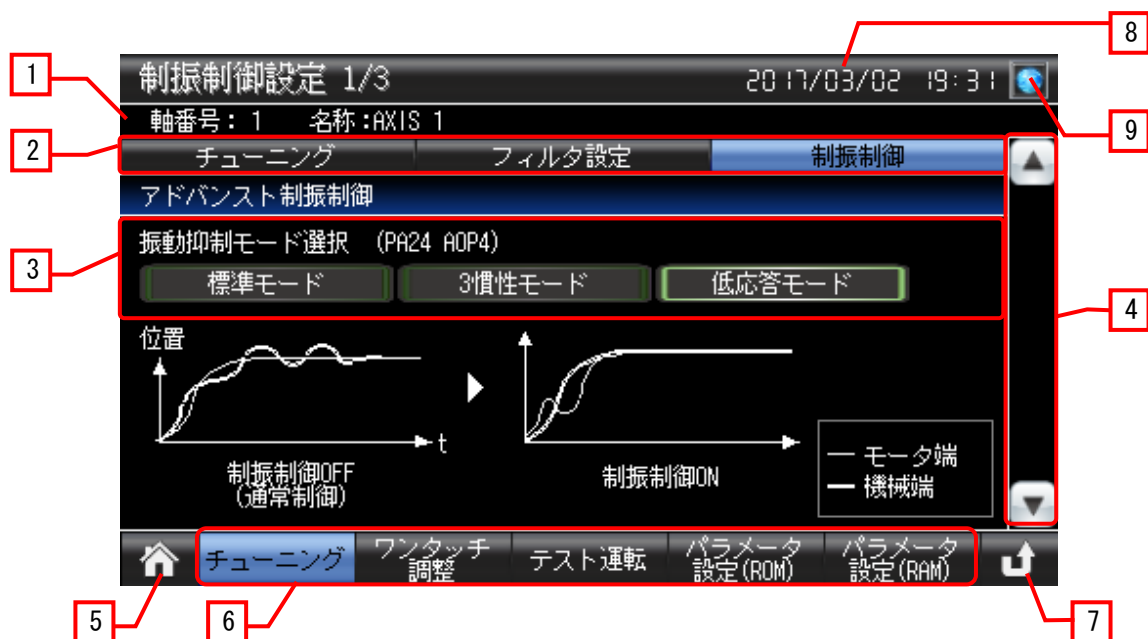
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 各画面に切り換えます。制振制御画面はゲイン調整モード選択がオートチューニングモード2、2ゲイン調整モード2、マニュアルモードのとき画面を切り換えます。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. ローパスフィルタを設定します。
4. 軸共振抑制フィルタを設定します。機械共振抑制フィルタのフィルタ4が有効のときは設定できません。
5. ロバストフィルタを設定します。
6. フィルタ設定の表示項目を切り換えます。
7. メニュー画面に切り換えます。
8. 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。
9. 前回表示していた画面に切り換えます。
10. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
11. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、フィルタ設定のパラメータ設定、入力許可を制御するために、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「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ パラメータの設定が完了するまで、画面切り換えはできません。

5.3.10 制振制御設定 1/3 (B-30021)



概要

制振制御に必要なパラメータを設定します。

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
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. 振動抑制モードを選択します。
4. 制振制御設定の表示項目を切り換えます。
5. メニュー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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、制振制御設定のパラメータ設定、入力許可を制御するために、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「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。

5.3.11 制振制御設定 2/3 (B-30022)



概要

制振制御に必要なパラメータを設定します。

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
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. 制振制御 1 を設定します。
4. 制振制御設定の表示項目を切り換えます。
5. メニュー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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、制振制御設定のパラメータ設定、入力許可を制御するために、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「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。

5.3.12 制振制御設定 3/3 (B-30023)



概要

制振制御に必要なパラメータを設定します。

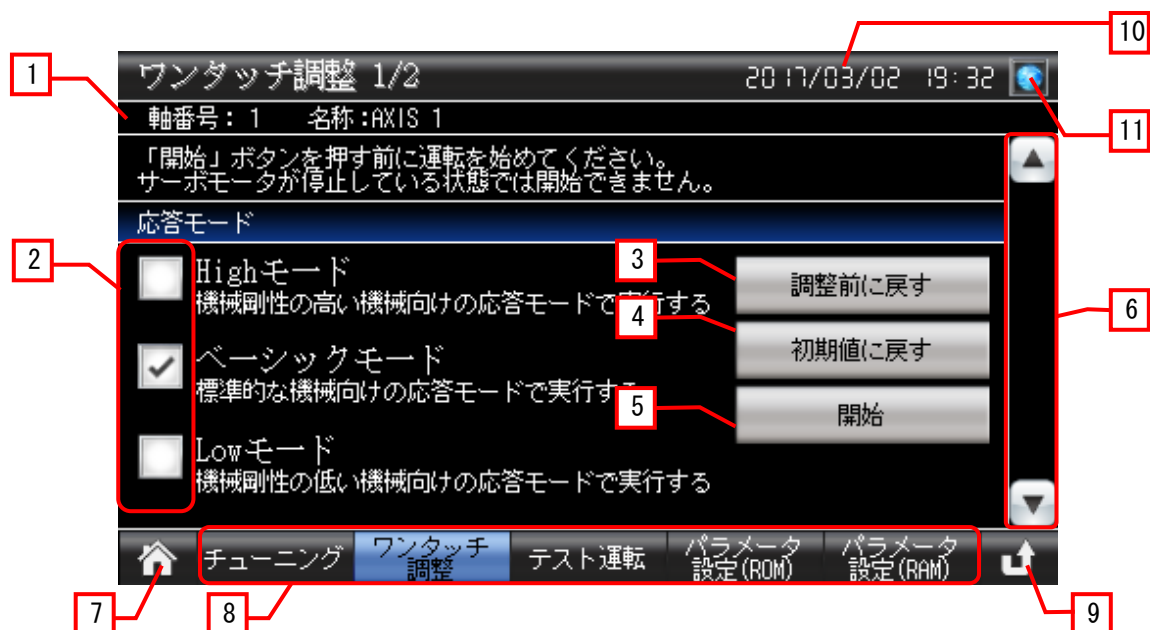
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
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. 制振制御 2 を設定します。振動抑制モードが標準モード、低応答モードのときは設定できません。
4. 制振制御設定の表示項目を切り換えます。
5. メニュー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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、制振制御設定のパラメータ設定、入力許可を制御するために、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「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。

5.3.13 ワンタッチ調整 1/2 (B-30024)



概要

ワンタッチ調整を実行します。

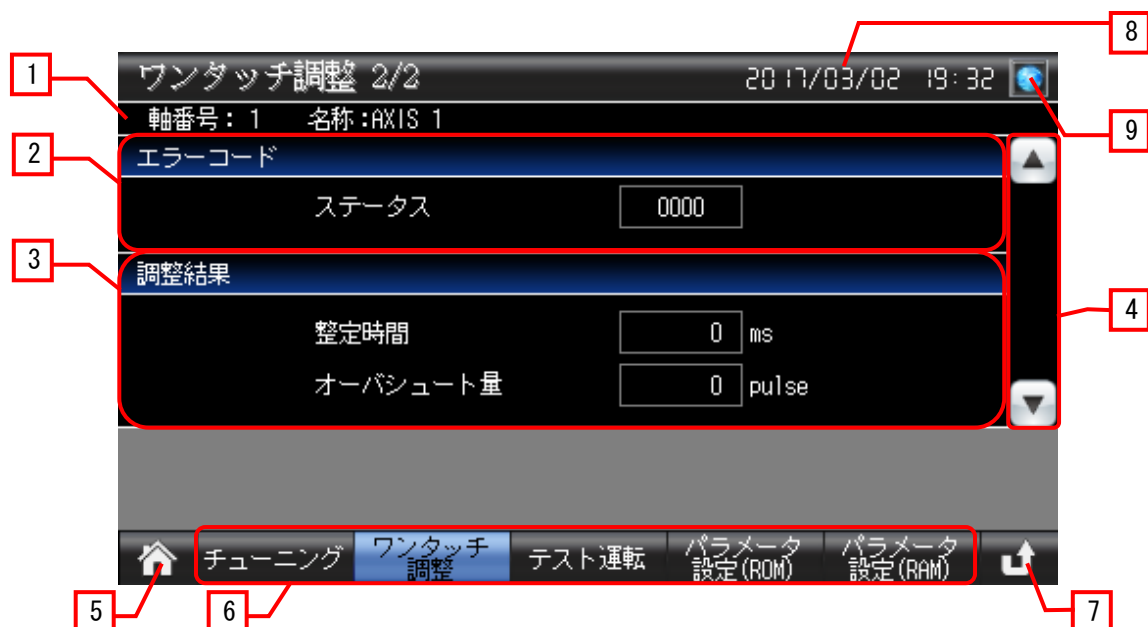
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 応答モードを選択します。
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。実行時にワンタッチ調整進捗表示ウィンドウを表示します。
6. ワンタッチ調整の表示項目を切り換えます。
7. メニュー画面に切り換えます。
8. 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。
9. 前回表示していた画面に切り換えます。
10. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
11. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、選択した応答モードにてワンタッチ調整を実行するために、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「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。

5.3.14 ワンタッチ調整 2/2 (B-30025)



概要

ワンタッチ調整を実行します。

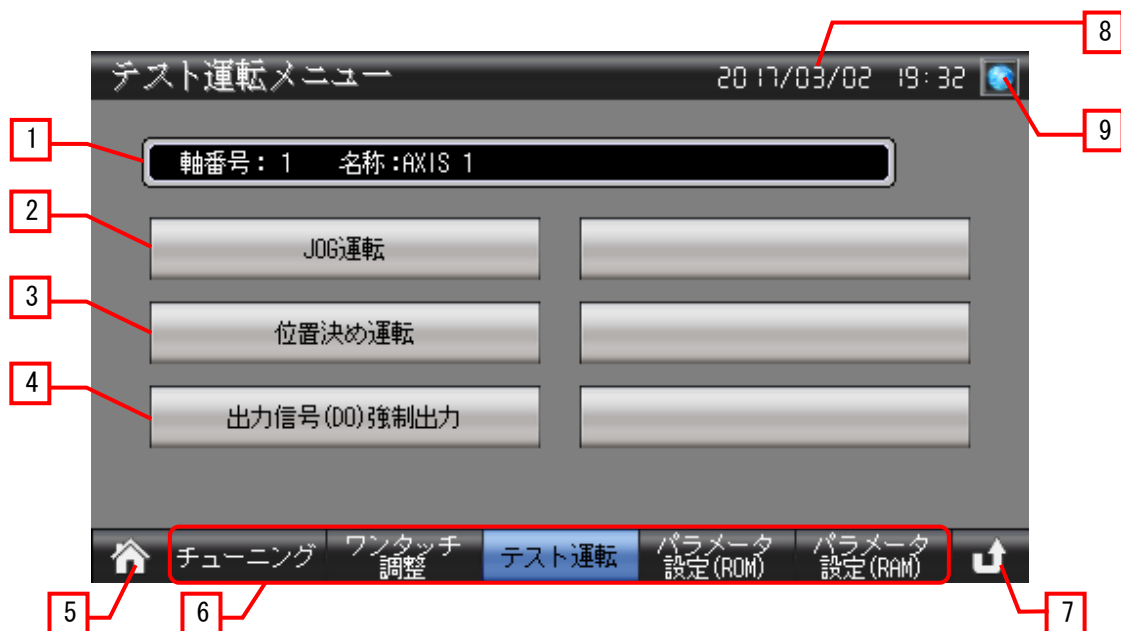
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. エラーコードを表示します。
3. 調整結果を表示します。
4. ワンタッチ調整の表示項目を切り換えます。
5. メニュー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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.15 テスト運転メニュー (B-30031)



概要

テスト運転メニュー画面です。

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
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. メニュー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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.16 JOG 運転(B-30033)



概要

JOG 運転テストをします。

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. サーボモータの状態を表示します。
3. 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。
4. モータ回転速度、加減速時定数を設定します。
5. 状態表示の表示項目を切り換えます。
6. JOG 運転を操作します。
正転 : タッチしている間、正転動作で JOG 運転を開始します。
逆転 : タッチしている間、逆転動作で JOG 運転を開始します。
7. メニュー画面に切り換えます。
8. 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。
9. 前回表示していた画面に切り換えます。
10. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
11. 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ウィンドウを使用しています。
- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、JOG 運転モードの切り換えや、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「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ テスト運転中には画面切り換え、軸切り換えはできません。

5.3.17 位置決め運転(B-30035)



概要

位置決め運転テストをします。

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. サーボモータの状態を表示します。
3. 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。
4. モータ回転速度、加減速時定数、移動量を設定します。
5. 状態表示の表示項目を切り換えます。
6. 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開始します。
 - 逆転 : 逆転動作で位置決め運転を開始します。
 - 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。
7. メニュー画面に切り換えます。
8. 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。
9. 前回表示していた画面に切り換えます。
10. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
11. 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ウィンドウを使用しています。
- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、位置決め運転モードの切り換えや、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「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ テスト運転中には画面切り換え、軸切り換えはできません。

5.3.18 出力信号(D0)強制出力(B-30037)



概要

出力信号を強制出力します。

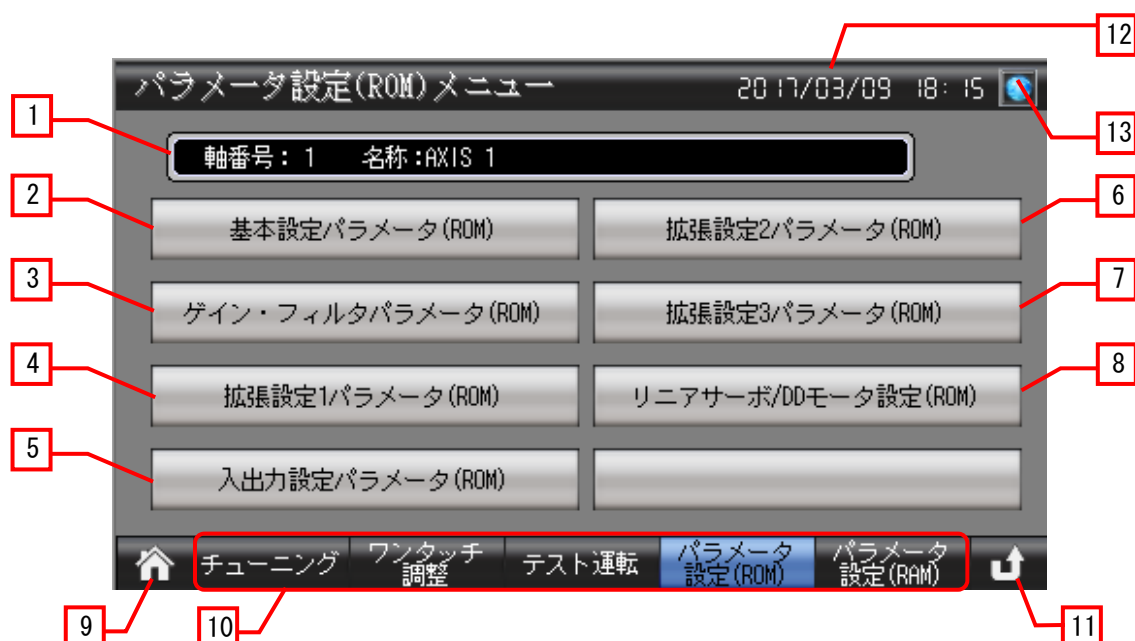
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 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。
3. 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。
4. メニュー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、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 前回表示していた画面に切り換えます。
7. 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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、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「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ テスト運転中には画面切り換え、軸切り換えはできません。

5.3.19 パラメータ設定 (ROM) メニュー (B-30041)



概要

パラメータ設定 (ROM) メニュー画面です。

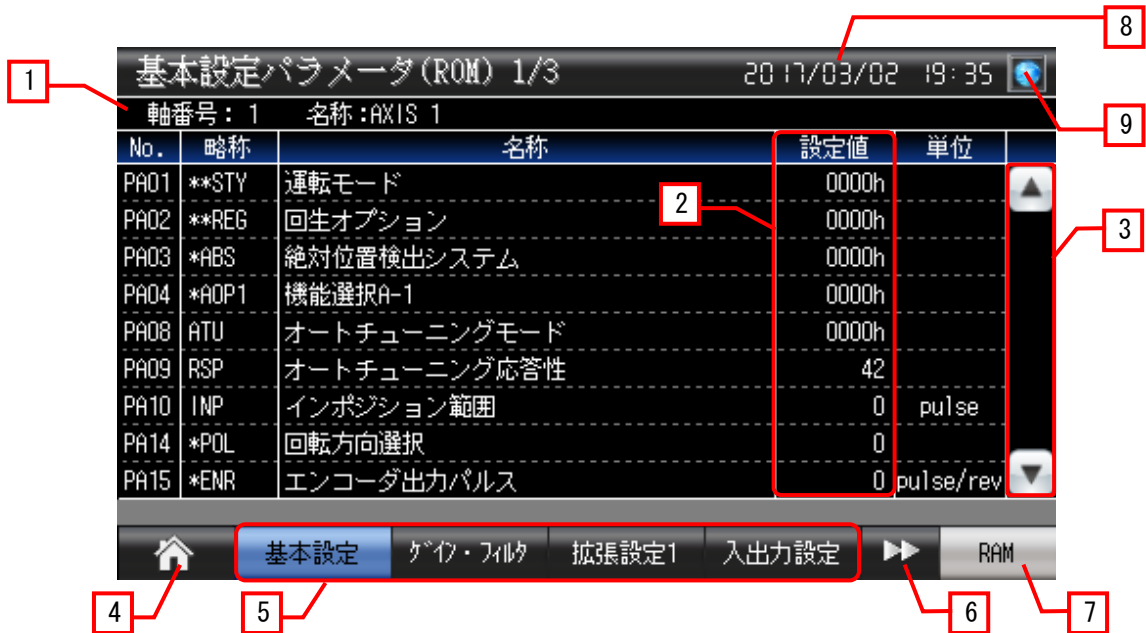
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 基本設定パラメータ (ROM) 画面に切り換えます。
3. ゲイン・フィルタパラメータ (ROM) 画面に切り換えます。
4. 拡張設定 1 パラメータ (ROM) 画面に切り換えます。
5. 入出力設定パラメータ (ROM) 画面に切り換えます。
6. 拡張設定 2 パラメータ (ROM) 画面に切り換えます。
7. 拡張設定 3 パラメータ (ROM) 画面に切り換えます。
8. リニアサーボモータ/DDモータ設定パラメータ (ROM) 画面に切り換えます。
9. メニュー画面に切り換えます。
10. 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。
11. 前回表示していた画面に切り換えます。
12. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
13. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。
- ・ 画面表示時、パラメータ設定 (ROM) メッセージウィンドウを表示します。ウィンドウの表示には、プロジェクト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。

5.3.20 基本設定パラメータ (ROM) (B-30043~30045)



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。

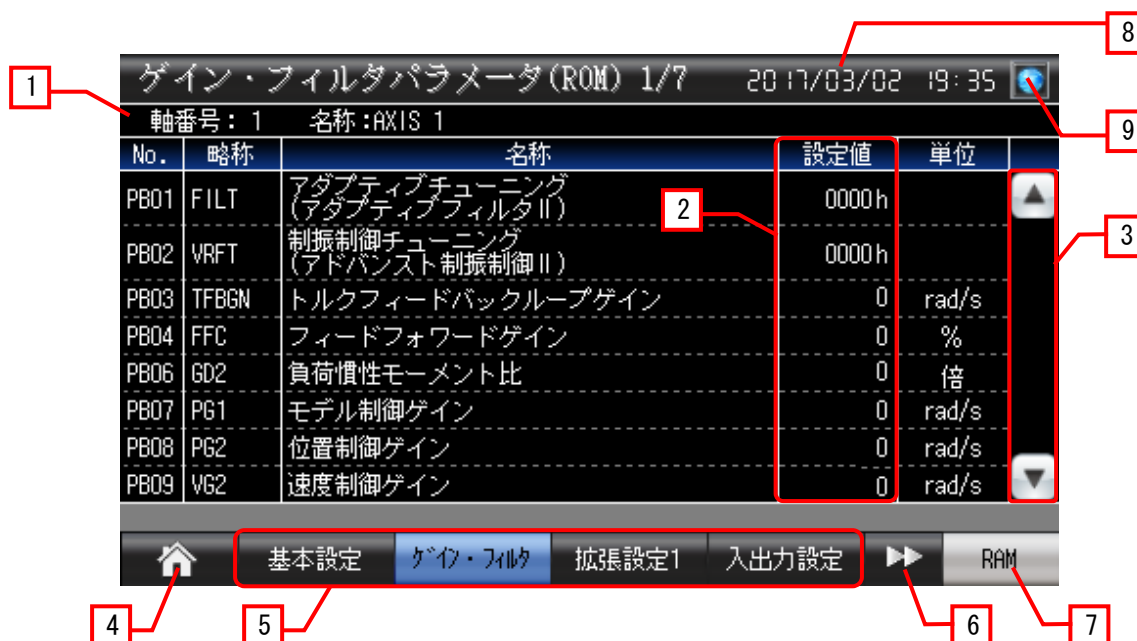
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 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。)
3. 基本設定パラメータの表示項目を切り換えます。
4. メニュー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、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 拡張設定 2 パラメータ (ROM) 画面に切り換えます。
7. 表示されている画面の RAM 画面へ切り換えます。
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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.21 ゲイン・フィルタパラメータ (ROM) (B-30047~30053)



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。

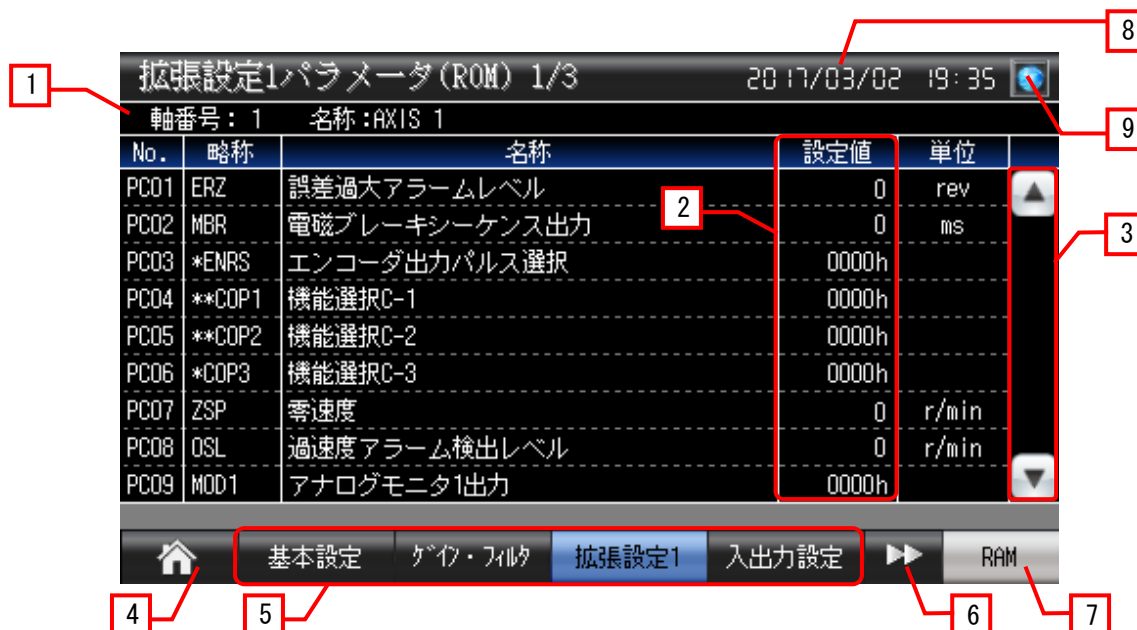
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 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。)
3. ゲイン・フィルタパラメータの表示項目を切り換えます。
4. メニュー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、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 拡張設定 2 パラメータ (ROM) 画面に切り換えます。
7. 表示されている画面の RAM 画面へ切り換えます。
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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.22 拡張設定1パラメータ (ROM) (B-30055~30057)



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。

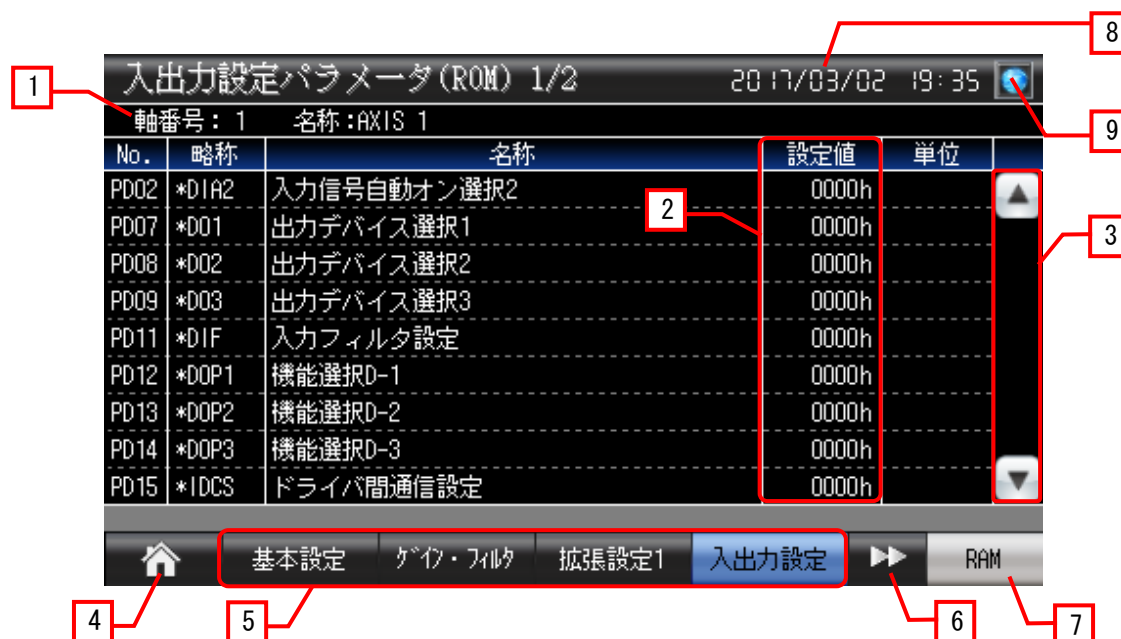
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 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。)
3. 拡張設定 1 パラメータの表示項目を切り換えます。
4. メニュー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、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 拡張設定 2 パラメータ (ROM) 画面に切り換えます。
7. 表示されている画面の RAM 画面へ切り換えます。
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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.23 入出力設定パラメータ (ROM) (B-30059~30060)



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。

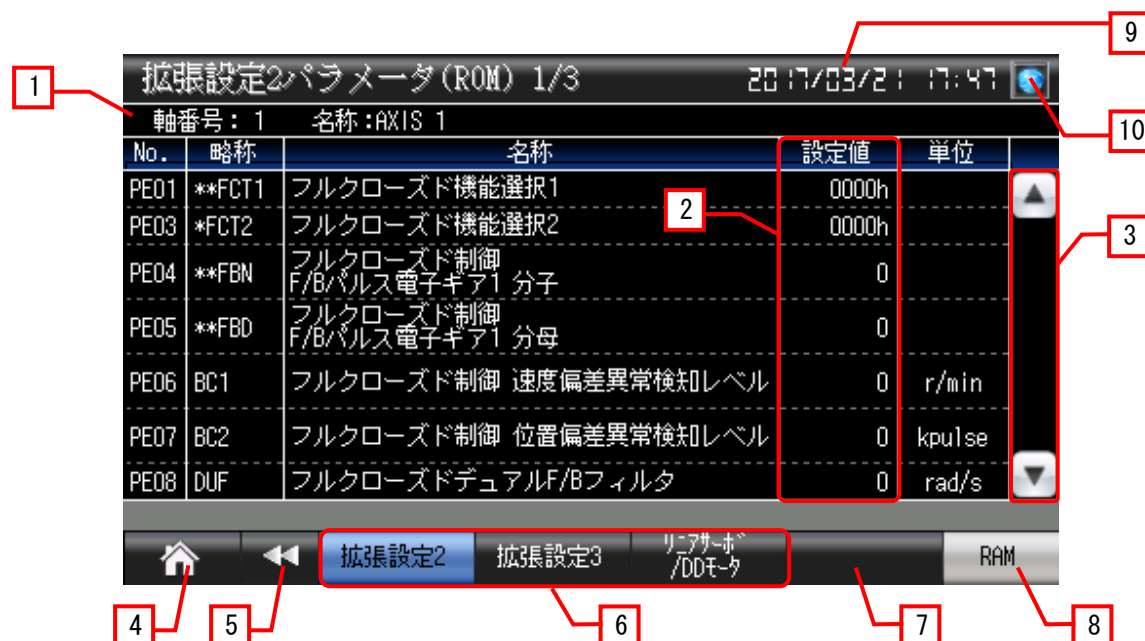
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 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。)
3. 入出力設定パラメータの表示項目を切り換えます。
4. メニュー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、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 拡張設定 2 パラメータ (ROM) 画面に切り換えます。
7. 表示されている画面の RAM 画面へ切り換えます。
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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.24 拡張設定 2 パラメータ (ROM) (B-30062~30064)



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。

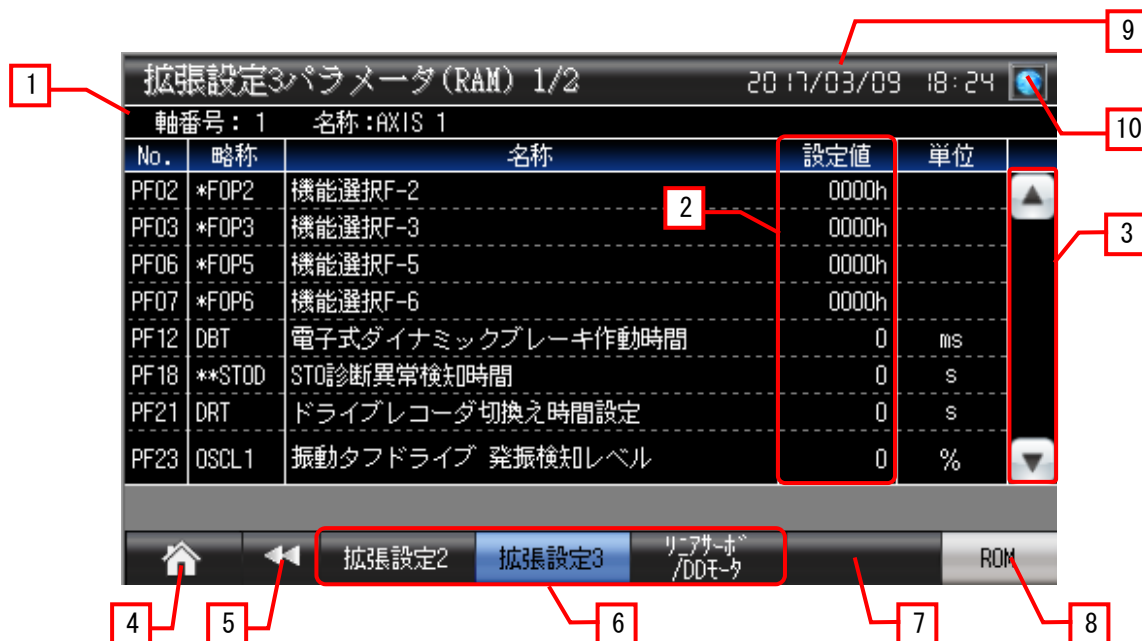
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 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。)
3. 拡張設定 2 パラメータの表示項目を切り換えます。
4. メニュー画面に切り換えます。
5. 基本設定パラメータ (ROM) 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. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
8. 表示されている画面の RAM 画面へ切り換えます。
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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.25 拡張設定3 パラメータ (ROM) (B-30065~30066)



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。

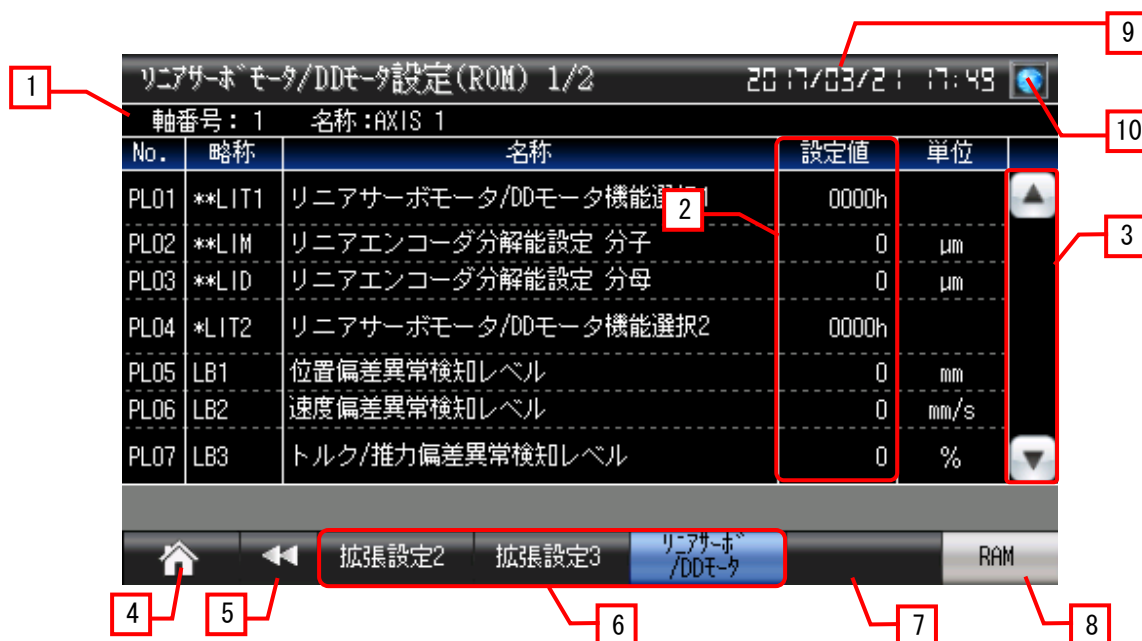
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 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。)
3. 拡張設定 3 パラメータの表示項目を切り換えます。
4. メニュー画面に切り換えます。
5. 基本設定パラメータ (ROM) 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. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
8. 表示されている画面の RAM 画面へ切り換えます。
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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.26 リニアサーボモータ/DDモータ設定パラメータ (ROM) (B-30068~30069)



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。

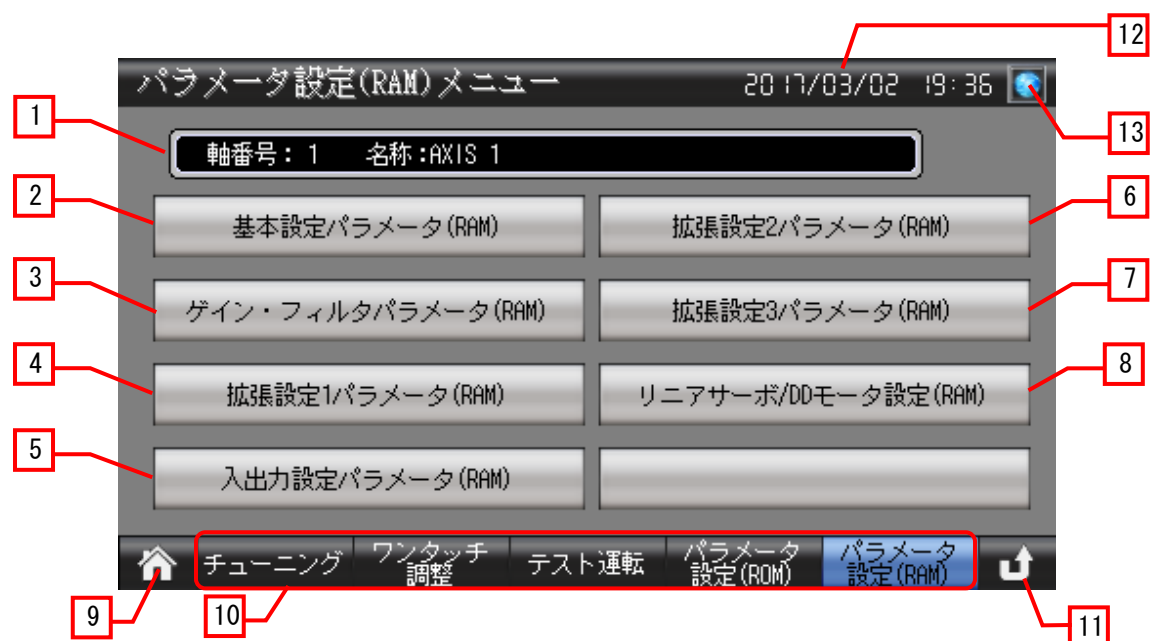
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 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。)
3. 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。
4. メニュー画面に切り換えます。
5. 基本設定パラメータ (ROM) 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. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
8. 表示されている画面の RAM 画面へ切り換えます。
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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.27 パラメータ設定(RAM)メニュー(B-30071)



概要

パラメータ設定 (RAM) メニュー画面です。

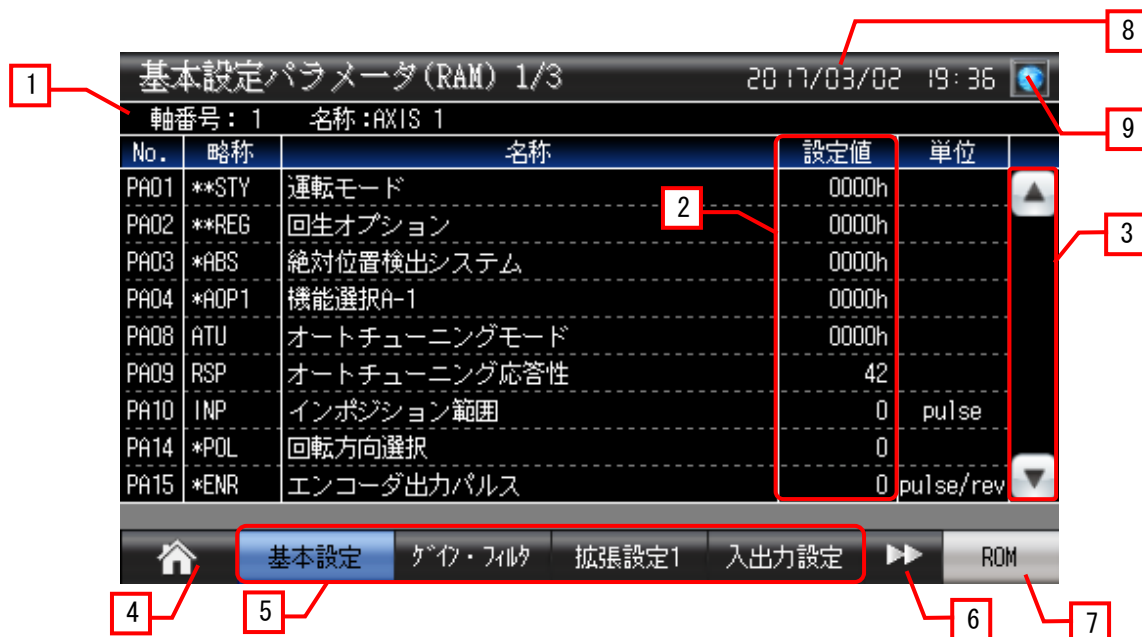
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 基本設定パラメータ (RAM) 画面に切り換えます。
3. ゲイン・フィルタパラメータ (RAM) 画面に切り換えます。
4. 拡張設定 1 パラメータ (RAM) 画面に切り換えます。
5. 入出力設定パラメータ (RAM) 画面に切り換えます。
6. 拡張設定 2 パラメータ (RAM) 画面に切り換えます。
7. 拡張設定 3 パラメータ (RAM) 画面に切り換えます。
8. リニアサーボモータ/DDモータ設定パラメータ (RAM) 画面に切り換えます。
9. メニュー画面に切り換えます。
10. 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。
11. 前回表示していた画面に切り換えます。
12. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
13. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。
- ・ 画面表示時、パラメータ設定 (RAM) メッセージウィンドウを表示します。ウィンドウの表示には、プロジェクト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。

5.3.28 基本設定パラメータ (RAM) (B-30073~30075)



概要

サーボアンプ内の RAM の基本設定パラメータの値を表示、設定をします。

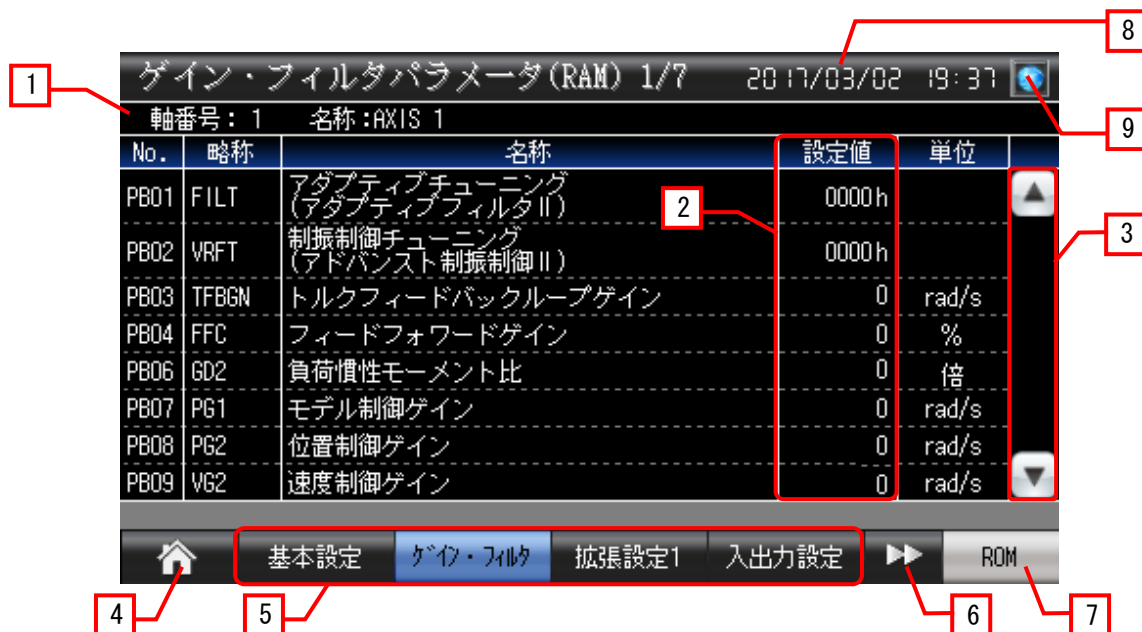
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 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。)
3. 基本設定パラメータの表示項目を切り換えます。
4. メニュー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、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 拡張設定 2 パラメータ (RAM) 画面に切り換えます。
7. 表示されている画面の ROM 画面へ切り換えます。
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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.29 ゲイン・フィルタパラメータ (RAM) (B-30077~30083)



概要

サーボアンプ内の RAM のゲイン・フィルタパラメータの値を表示、設定をします。

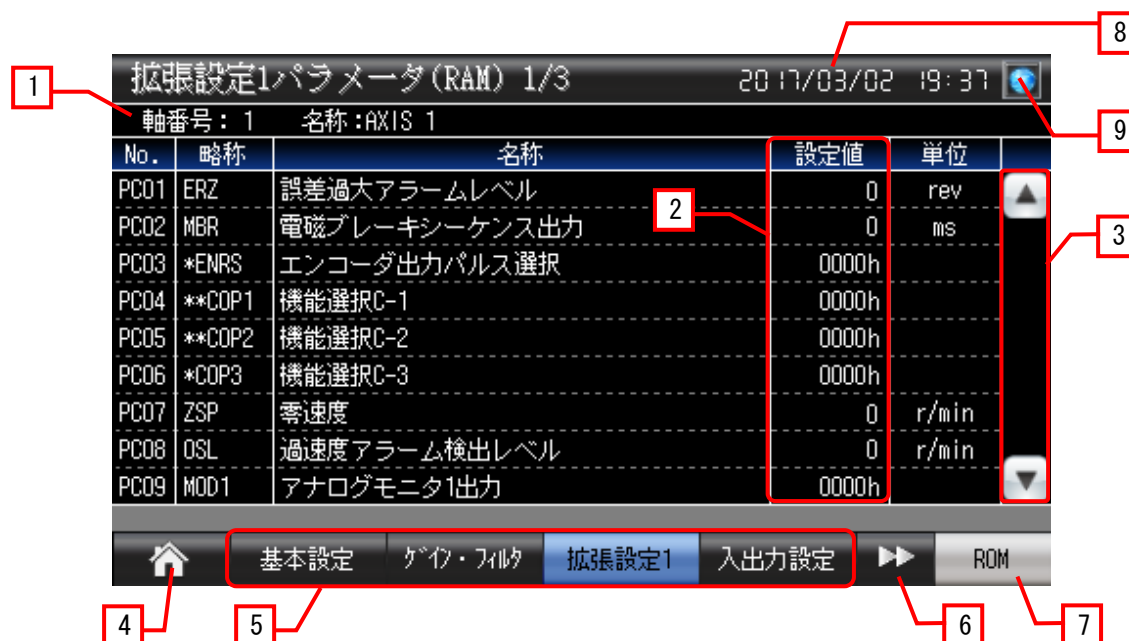
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 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。)
3. ゲイン・フィルタパラメータの表示項目を切り換えます。
4. メニュー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、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 拡張設定 2 パラメータ (RAM) 画面に切り換えます。
7. 表示されている画面の ROM 画面へ切り換えます。
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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.30 拡張設定1パラメータ (RAM) (B-30085~30087)



概要

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

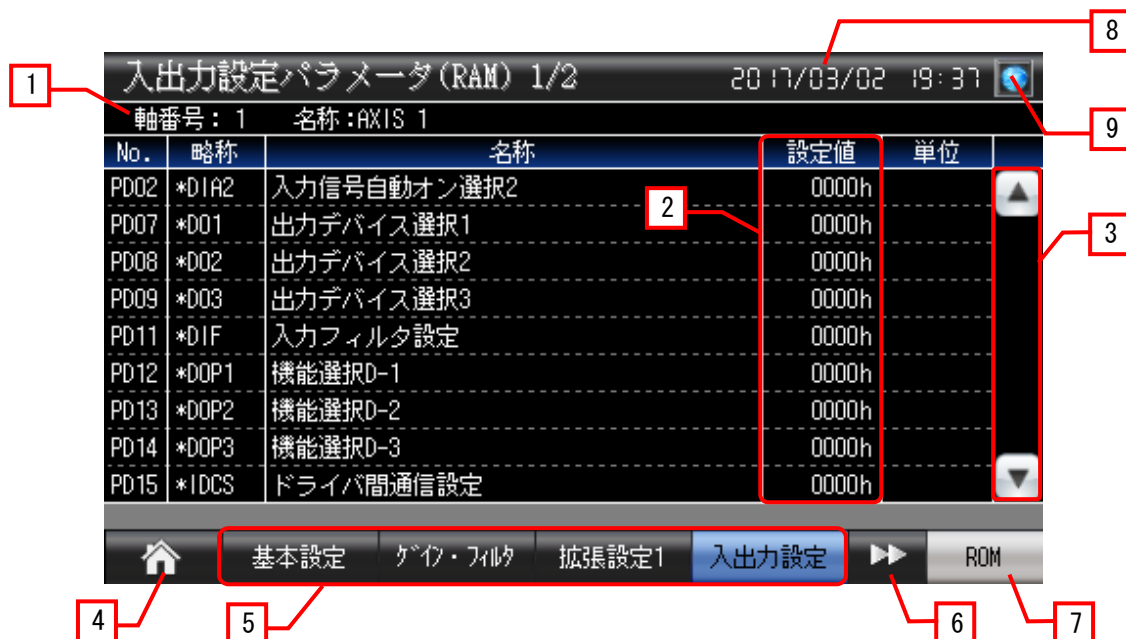
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 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。)
3. 拡張設定 1 パラメータの表示項目を切り換えます。
4. メニュー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、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 拡張設定 2 パラメータ (RAM) 画面に切り換えます。
7. 表示されている画面の ROM 画面へ切り換えます。
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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.31 入出力設定パラメータ (RAM) (B-30089~30090)



概要

サーボアンプ内の RAM の入出力設定パラメータの値を表示、設定をします。

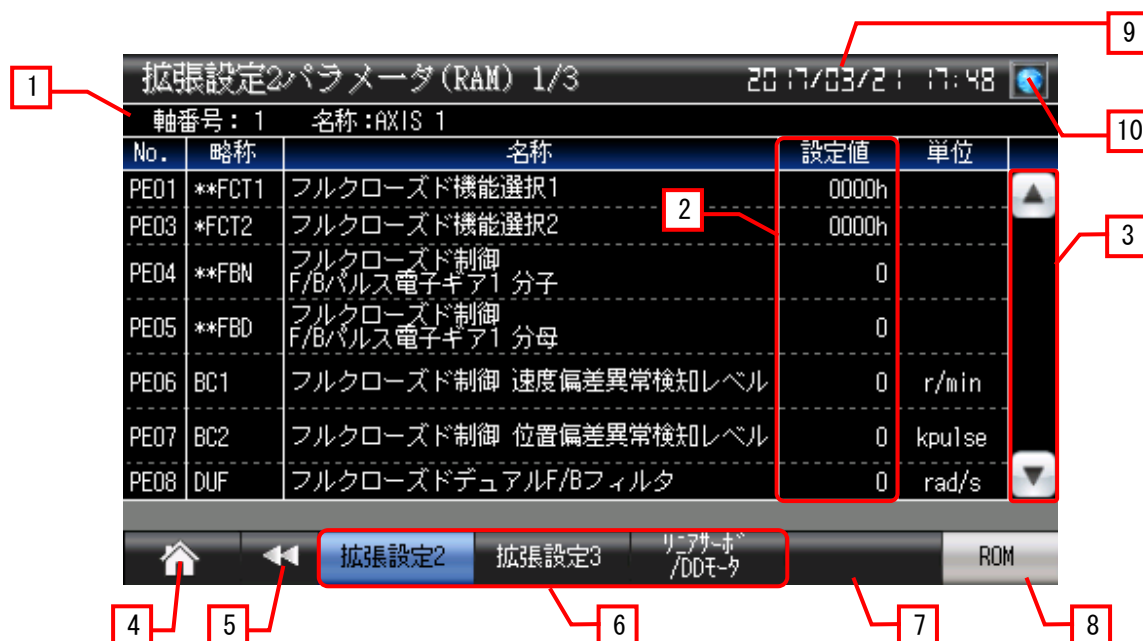
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 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。)
3. 入出力設定パラメータの表示項目を切り換えます。
4. メニュー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、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 拡張設定 2 パラメータ (RAM) 画面に切り換えます。
7. 表示されている画面の ROM 画面へ切り換えます。
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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.32 拡張設定 2 パラメータ (RAM) (B-30092~30094)



概要

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

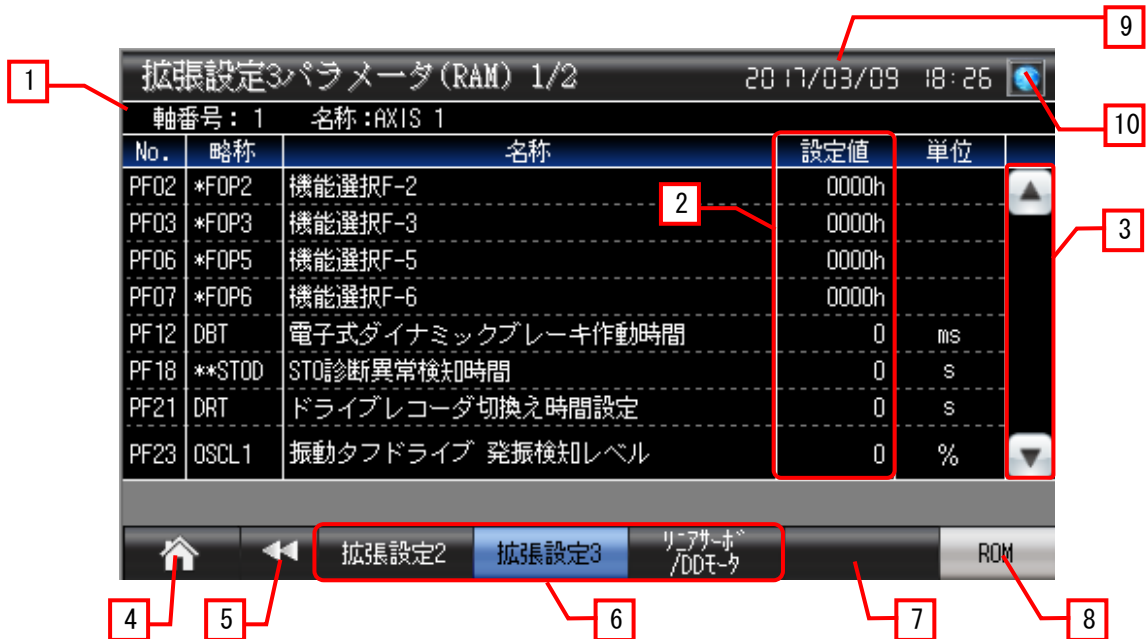
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 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。)
3. 拡張設定 2 パラメータの表示項目を切り換えます。
4. メニュー画面に切り換えます。
5. 基本設定パラメータ (RAM) 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. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
8. 表示されている画面の ROM 画面へ切り換えます。
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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.33 拡張設定3 パラメータ (RAM) (B-30095~30096)



概要

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

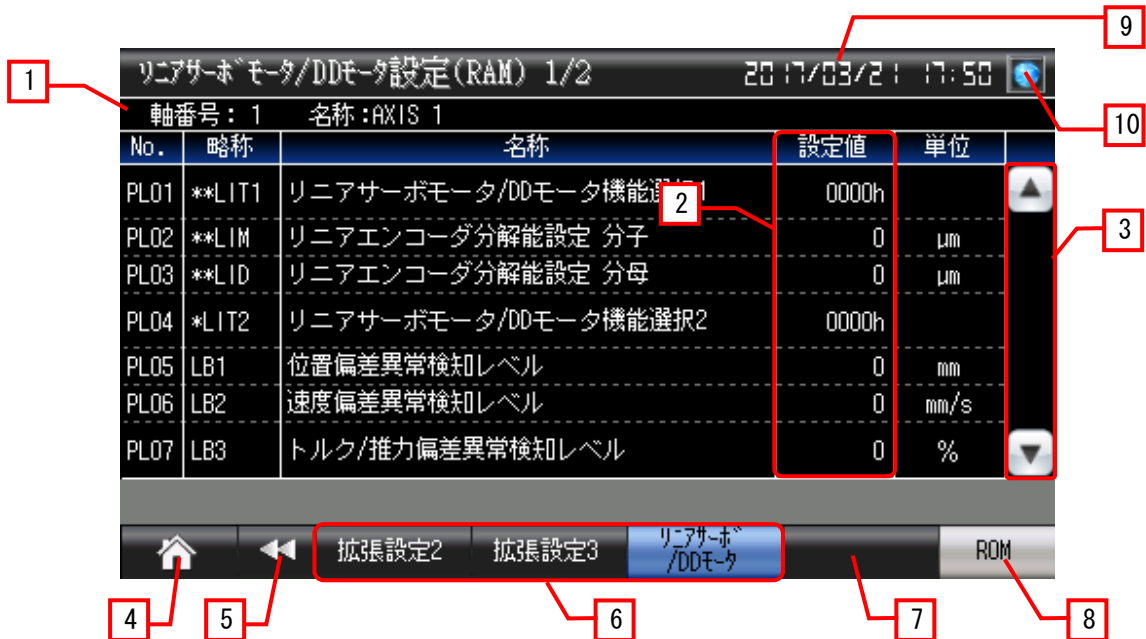
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 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。)
3. 拡張設定 3 パラメータの表示項目を切り換えます。
4. メニュー画面に切り換えます。
5. 基本設定パラメータ (RAM) 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. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
8. 表示されている画面の ROM 画面へ切り換えます。
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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.34 リニアサーボモータ/DDモータ設定パラメータ (RAM) (B-30098~30099)



概要

サーボアンプ内の RAM 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。

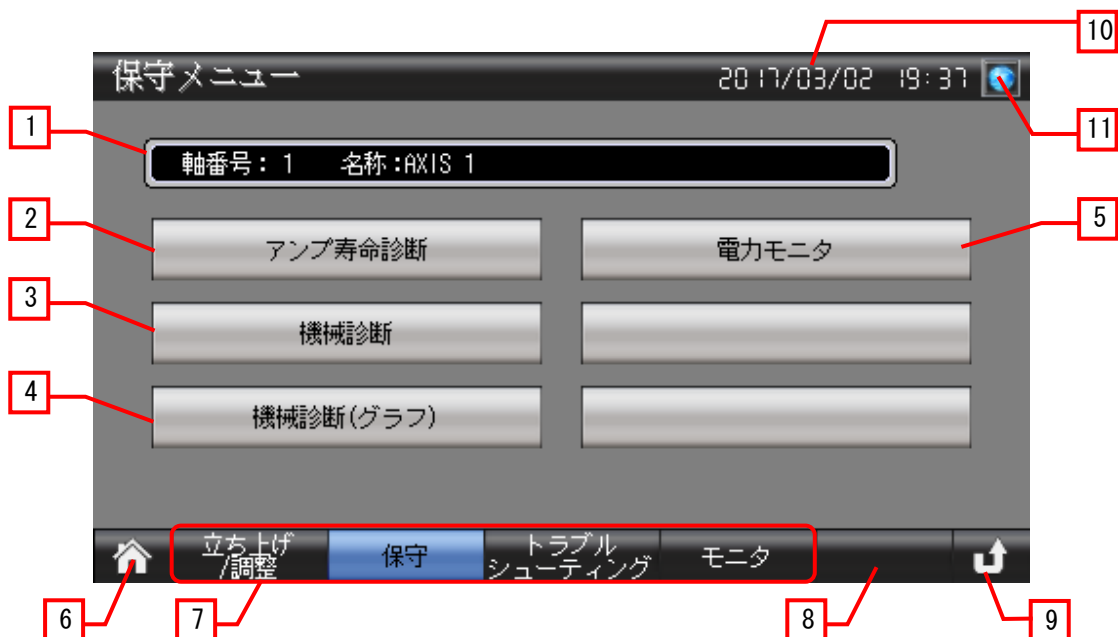
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 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。)
3. 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。
4. メニュー画面に切り換えます。
5. 基本設定パラメータ (RAM) 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. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
8. 表示されている画面の ROM 画面へ切り換えます。
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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.35 保守メニュー(B-30101)



概要

保守に関するメニュー画面です。

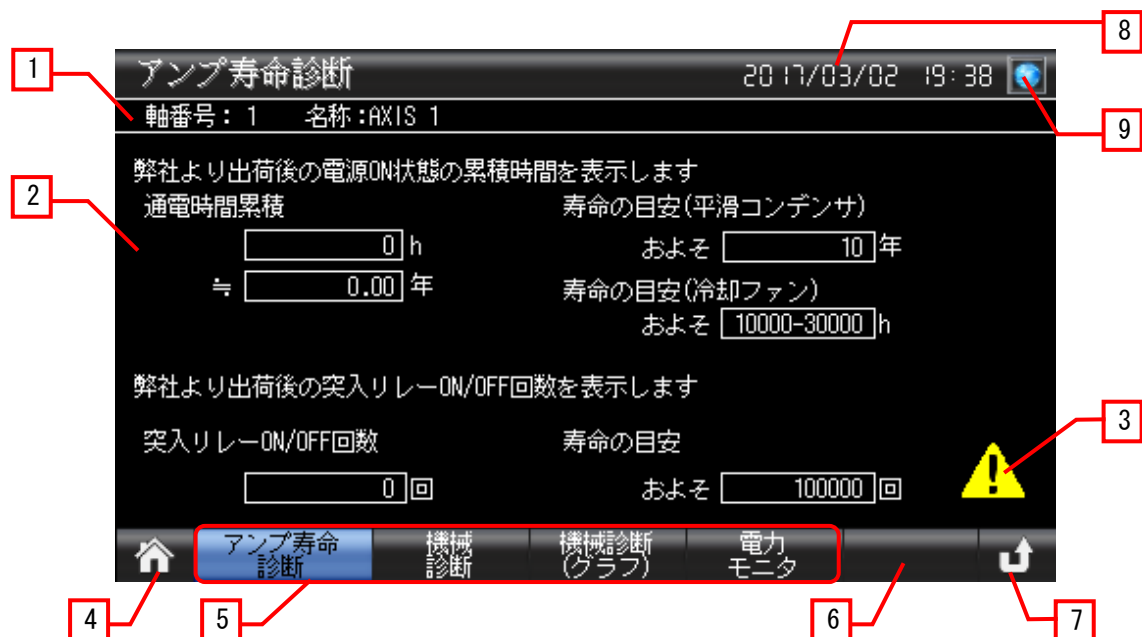
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. アンプ寿命診断画面に切り換えます。
3. 機械診断画面に切り換えます。
4. 機械診断(グラフ)画面に切り換えます。
5. 電力モニタ画面に切り換えます。
6. メニュー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. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
9. 前回表示していた画面に切り換えます。
10. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
11. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.36 アンプ寿命診断 (B-30103)



概要

アンプ寿命診断を表示します。

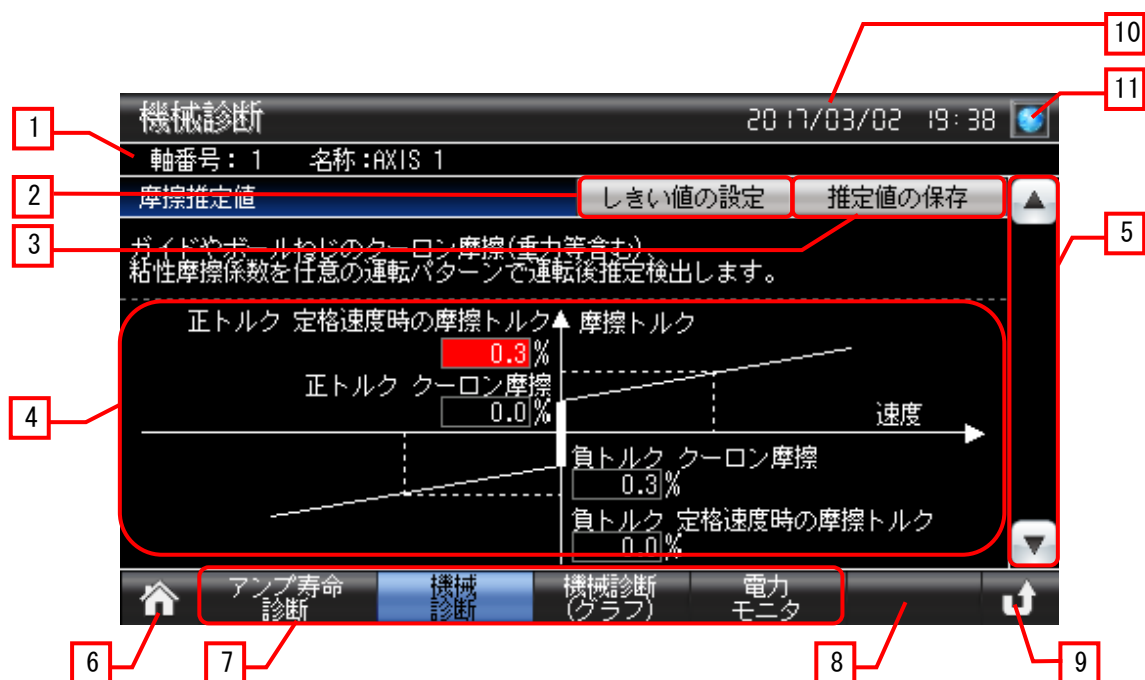
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. アンプ寿命診断の結果を表示します。
3. アンプ寿命診断メッセージウィンドウを表示します。
4. メニュー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、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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. 37 機械診断 (B-30105~30106)



概要

機械診断の推定値の表示、保存、しきい値の設定をします。

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. しきい値設定ウィンドウを表示します。
3. 推定値保存ウィンドウを表示します。
4. 機械診断の推定が完了すると、推定値を表示します。
推定値がしきい値を超過すると、推定値の数値エリアが赤色に変化します。
5. 機械診断の表示項目を切り換えます。
6. メニュー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. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
9. 前回表示していた画面に切り換えます。
10. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
11. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、推定値の保存は、レシピ機能とデバイスデータ転送機能、画面スクリプトを使用しています。レシピ機能の詳細については「5.6 レシピ一覧」、デバイスデータ転送機能の詳細については「5.7 デバイスデータ転送一覧」、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。
- ・ しきい値の設定、実行はレシピ機能と画面スクリプトを使用しています。レシピ機能の詳細については「5.6 レシピ一覧」、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. 38 機械診断(グラフ) (B-30107~30111)



概要

機械診断の推定値をグラフで表示します。

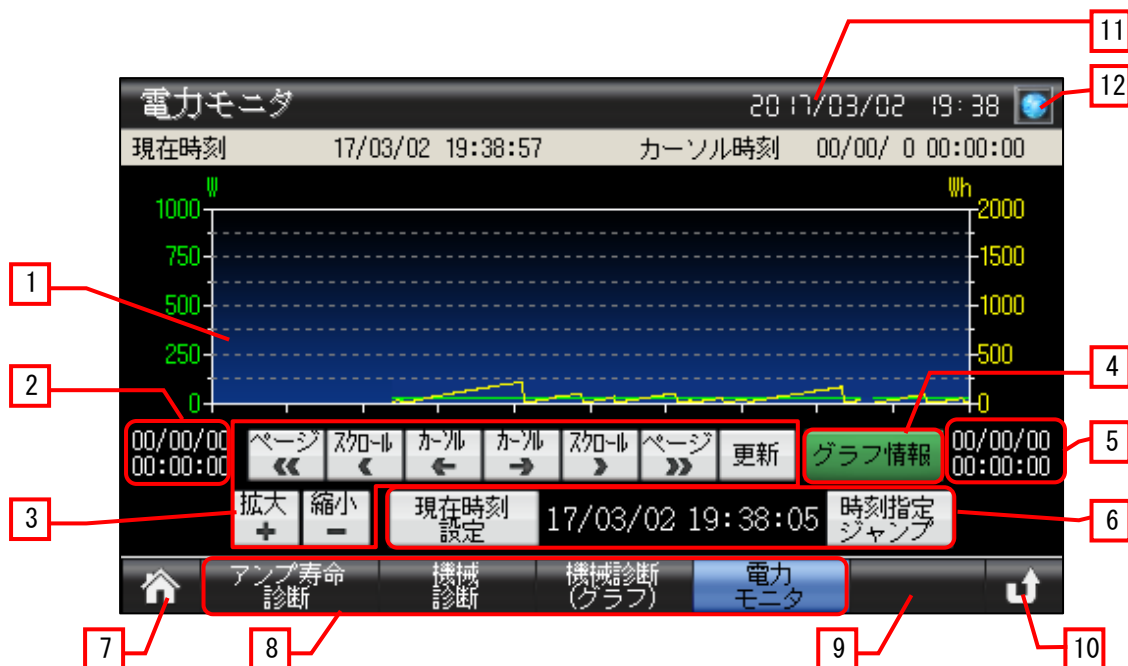
詳細

- 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。
- 推定値をヒストリカルトレンドグラフで表示します。推定値の色は機械診断グラフ状態表示ウィンドウ画面の「推定値」・「カーソル値」の文字色と同色で表示します。グラフ上をタッチすると、カーソルを表示します。
- 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。
- ヒストリカルトレンドグラフの表示終了位置時刻を表示します。
- 機械診断グラフ状態表示ウィンドウを表示します。
- ヒストリカルトレンドグラフの表示開始位置時刻を表示します。
- メニュー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、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
- 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
- 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

- ・ ロギングは推定完了後、1 時間毎に実行します。
- ・ 推定値の表示と非表示、ロギングの開始をするために、プロジェクト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。

5.3.39 電力モニタ (B-30113)



概要

サーボアンプの電力情報を表示します。

詳細

1. ユニット消費電力、ユニット積算電力量をヒストリカルトレンドグラフで表示します。ユニット消費電力は緑色、ユニット積算電力量は黄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. 電力モニタ状態表示ウィンドウ画面を表示します。
5. ヒストリカルトレンドグラフの表示開始位置時刻を表示します。
6. 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、現在日時を表示します。現在時刻設定スイッチをタッチすると、現在時刻を日時情報に表示します。
7. メニュー画面に切り換えます。
8. 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。
9. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
10. 前回表示していた画面に切り換えます。
11. 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。
12. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ 「6」の日時情報に現在時刻を表示するために、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「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。

5.3.40 トラブルシューティングメニュー (B-30201)



概要

トラブルシューティングに関するメニュー画面です。

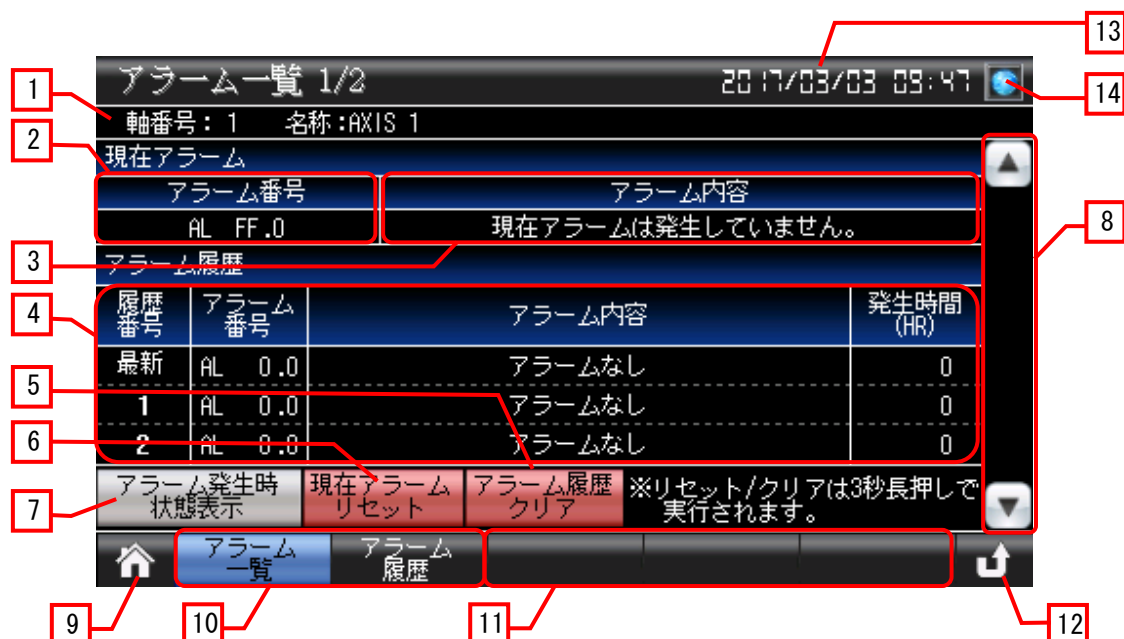
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. アラーム一覧画面に切り換えます。
3. アラーム履歴画面に切り換えます。
4. メニュー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、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.41 アラーム一覧(B-30203~30204)



概要

サーボアンプに格納されているアラームの表示、履歴の確認をします。

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 現在発生しているアラームの番号を表示します。
3. 現在発生しているアラームの内容を表示します。
4. 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。
5. アラーム履歴を3秒長押しでクリアします。
6. 現在発生しているアラームを3秒長押しでリセットします。
7. アラーム発生時状態ウィンドウを表示します。
8. アラーム一覧の表示項目を切り換えます。
9. メニュー画面に切り換えます。
10. 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。
11. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
12. 前回表示していた画面に切り換えます。
13. 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。
14. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.42 アラーム履歴(B-30205)



概要

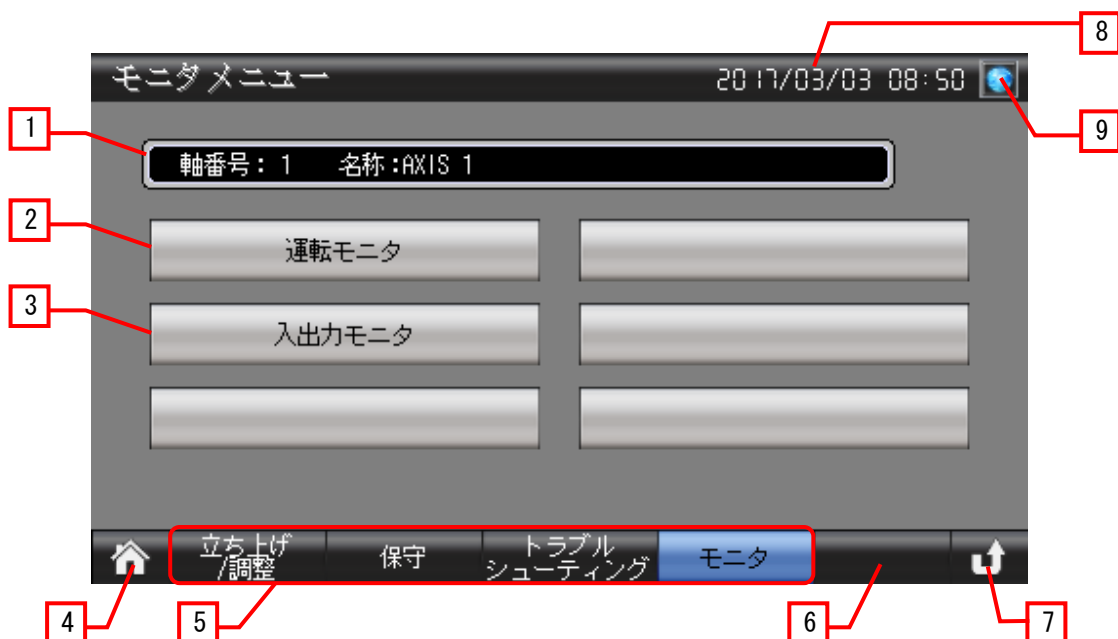
GOT のアラーム機能で収集した、サーボアンプのアラームを表示します。

詳細

1. アラームの情報を表示します。
 発生日時：アラーム発生時の GOT の時刻データを表示します。
 アラーム内容：サーボアンプの発生中アラーム内容を赤字で、復旧アラーム内容を白字で表示します。
 アラーム発生中に、GOT の電源を再投入した場合、電源の再投入前のアラームは復旧になり、新しく発生のアラームが追加されます。(電源の再投入時にアラームが復旧していた場合、追加はされません。)
2. 3 秒長押しで、アラームの情報を全てリストから削除します。
3. アラームを操作します。
 ▲▼ : 上下にページスクロールします。
 ▲▼ : 上下に 1 行ずつスクロールします。
4. メニュー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、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
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

5.3.43 モニタメニュー (B-30301)



概要

モニタに関するメニュー画面です。

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 運転モニタ画面に切り換えます。
3. 入出力モニタ画面に切り換えます。
4. メニュー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、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.44 運転モニタ (B-30303~30305)



概要

運転中のサーボアンプの状態を表示します。

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 各項目の現在値を表示します。
3. 運転モニタの表示項目を切り換えます。
4. メニュー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、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクト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。

5.3.45 入出力モニタ (B-30307~30308)



概要

入出力信号の状態を表示します。

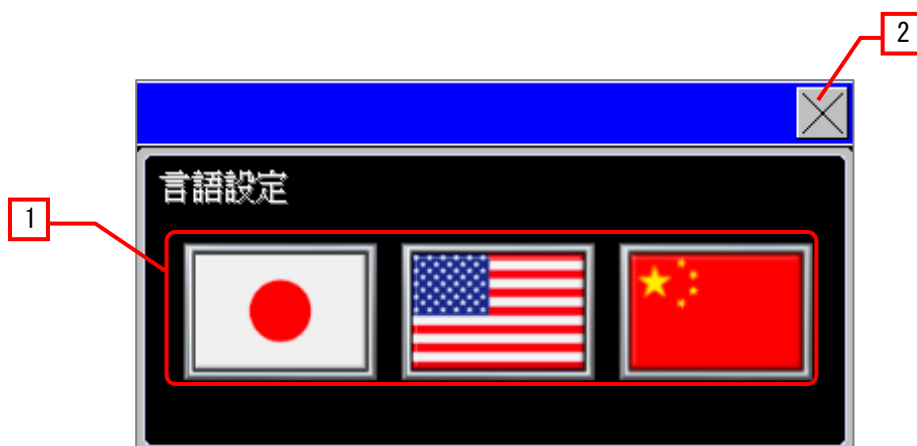
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 入力信号の状態を表示します。
3. 入力デバイスの状態を表示します。
4. 出力信号の状態を表示します。
5. 出力デバイスの状態を表示します。
6. 入出力モニタの表示項目を切り換えます。
7. メニュー画面に切り換えます。
8. 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。
9. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
10. 前回表示していた画面に切り換えます。
11. 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。
12. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、入出力デバイスを読み出すため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「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。

5. 3. 46 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。

5.3.47 時計設定 (W-30003)



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。
- ・ 時刻の変更には、プロジェクト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。

5.3.48 有効/無効軸設定 (W-30008)



概要

有効/無効軸の設定をします。また、有効軸の名称を設定します。

詳細

- 有効/無効を設定します。
有効：GOT上で軸の選択を有効にします。
無効：GOT上で軸の選択を無効にします。
- 軸番号を表示します。
- 名称を設定します。有効軸のみ設定できます。
- 有効/無効軸の表示を上下方向へスクロールします、4軸ごとに表示が切り換わります。
- ウィンドウ画面を閉じます。

備考

- 名称にかなを入力した場合、言語を英語に切り換えると文字化けします。

5.3.49 軸選択 (W-30009)



概要

モニタ対象軸を選択します。

詳細

1. モニタ対象軸を選択します。有効軸のみ選択でき、選択するとウィンドウ画面を閉じます。
2. 軸番号を表示します。
3. 名称を表示します。
4. モニタ対象軸選択画面の表示を上下方向へスクロールします、4 軸ごとに表示が切り換わります。
5. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

- ・ 選択した軸番号が GOT のモニタ対象軸になります。

5.3.50 アラーム発生時状態表示 (W-30011~30013)



項目	現在値	単位
帰還パルス累積	122543	pulse
サーボモータ回転速度	2000	r/min
溜りパルス	100	pulse
指令パルス累積	2268583	pulse
指令パルス周波数	0	kpulse/s
回生負荷率	0	%
実効負荷率	0	%
ピーク負荷率	0	%

概要

アラーム発生時の状態を表示します。

詳細

1. アラーム発生時の各項目の現在値を表示します。
2. 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

5.3.51 しきい値設定 (W-30015~30016)



概要

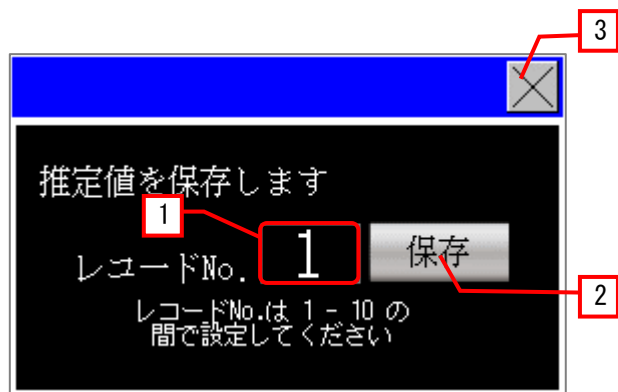
機械診断のしきい値を設定します。

詳細

1. 現在値を表示します。
2. しきい値を表示、設定します。
3. しきい値設定の表示項目を切り換えます。
4. しきい値をレシピに保存せずにウィンドウ画面を閉じます。
5. しきい値をレシピに保存し、ウィンドウ画面を閉じます。
6. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

5.3.52 推定値保存(W-30017)



概要

機械診断の推定値を保存します。

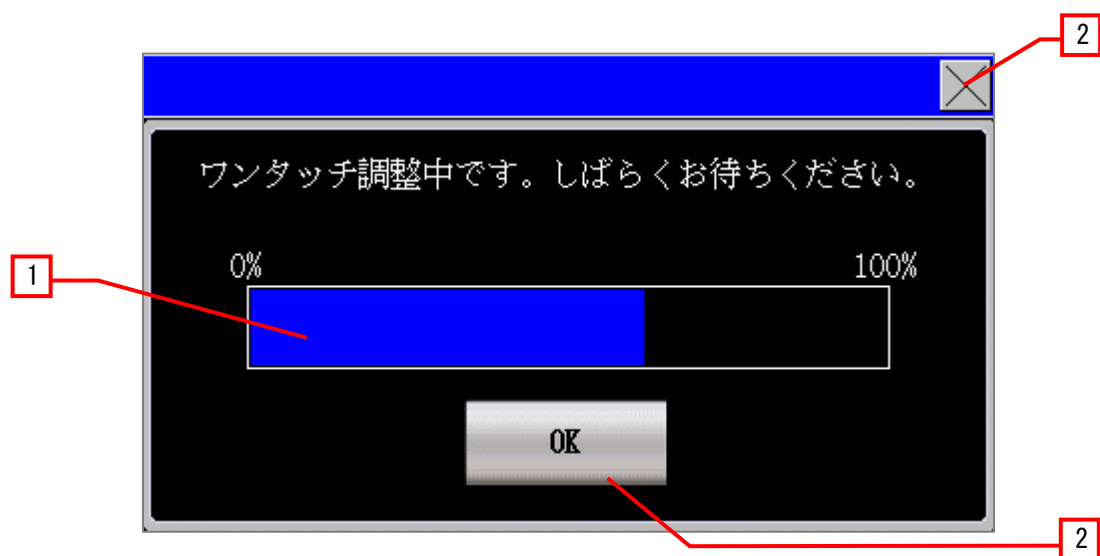
詳細

1. 保存するレコード No. を設定します。
2. 推定値をレシピに保存し、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

- ・ 推定完了していない場合に推定値を保存すると、不定値を「999」に置き換えます。

5.3.53 ワンタッチ調整進捗表示 (W-30018)



概要

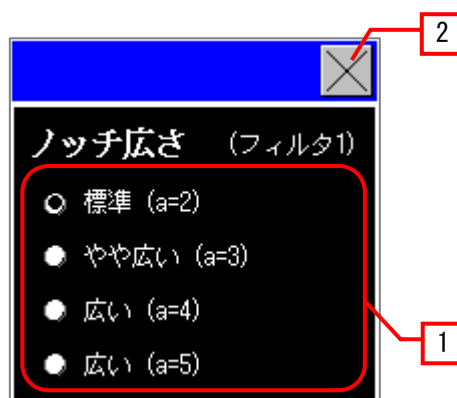
ワンタッチ調整の進捗状況を表示します。

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

5.3.54 フィルタ 1～5 ノッチ広さ (W-30020、W-30022、W-30024、W-30026、W-30028)



概要

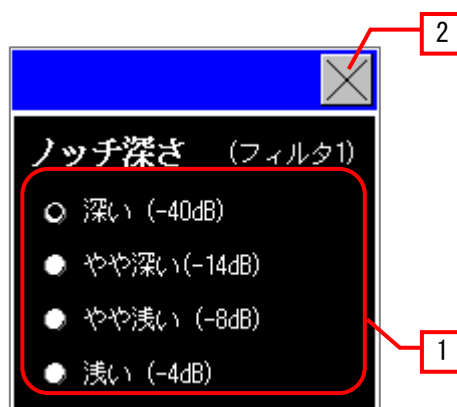
機械共振抑制フィルタのノッチ広さを設定します。

詳細

1. タッチすると、ノッチ広さを設定し、ウィンドウ画面を閉じます。
2. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

5.3.55 フィルタ 1～5 ノッチ深さ (W-30021、W-30023、W-30025、W-30027、W-30029)



概要

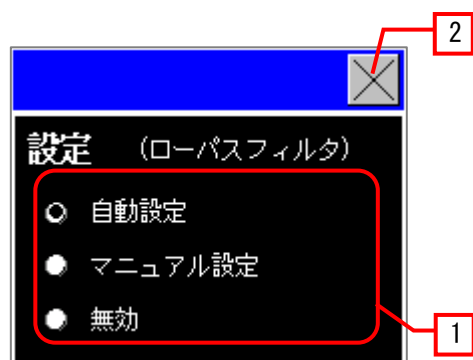
機械共振抑制フィルタのノッチ深さを設定します。

詳細

1. タッチすると、ノッチ深さを設定し、ウィンドウ画面を閉じます。
2. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

5.3.56 ローパスフィルタ 設定 (W-30030)



概要

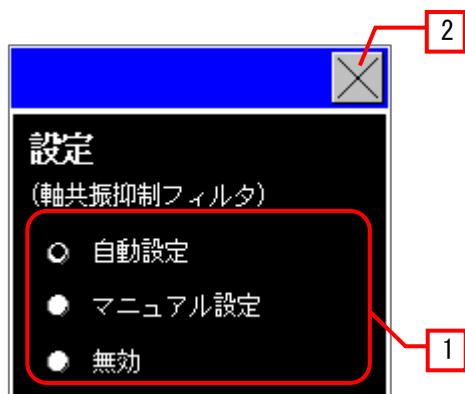
ローパスフィルタの設定を変更します。

詳細

1. タッチすると、ローパスフィルタの設定を変更し、ウィンドウ画面を閉じます。
2. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

5.3.57 軸共振抑制フィルタ 設定 (W-30031)



概要

軸共振抑制フィルタの設定を変更します。

詳細

1. タッチすると、軸共振抑制フィルタの設定を変更し、ウィンドウ画面を閉じます。
2. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

5. 3. 58 軸共振抑制フィルタ 周波数 (W-30032)



概要

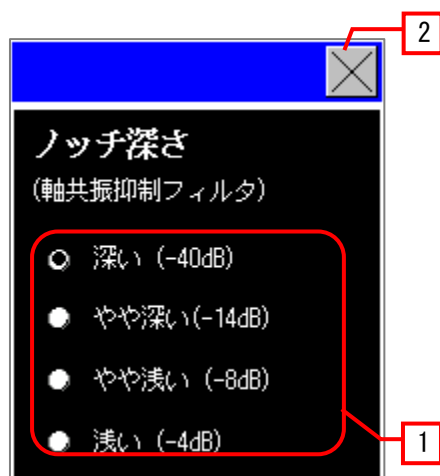
軸共振抑制フィルタの周波数を設定します。

詳細

1. タッチすると、周波数を設定し、ウィンドウ画面を閉じます。
2. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

5.3.59 軸共振抑制フィルタ ノッチ深さ (W-30033)



概要

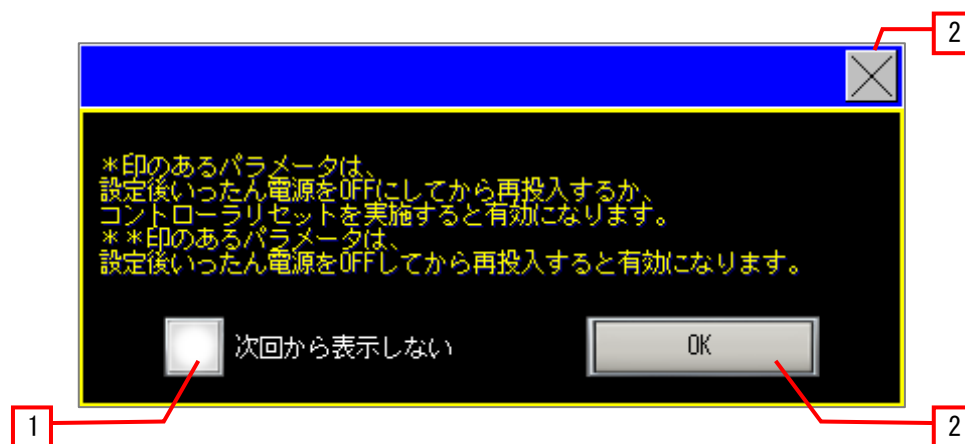
軸共振抑制フィルタのノッチ深さを設定します。

詳細

1. タッチすると、ノッチ深さを設定し、ウィンドウ画面を閉じます。
2. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

5. 3. 60 パラメータ設定 (ROM) メッセージ (W-30041)



概要

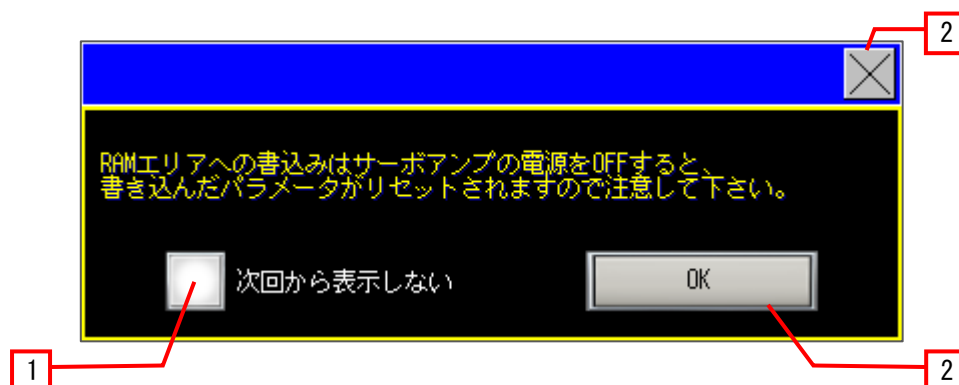
パラメータ設定 (ROM) に関するメッセージを表示します。

詳細

1. メッセージの表示/非表示を選択します。
2. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

5.3.61 パラメータ設定(RAM)メッセージ(W-30071)



概要

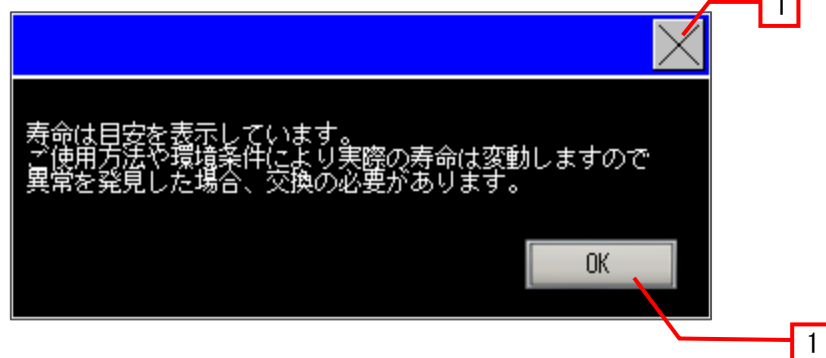
パラメータ設定(RAM)に関するメッセージを表示します。

詳細

1. メッセージの表示/非表示を選択します。
2. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

5.3.62 アンブ寿命診断メッセージ(W-30080)



概要

アンブ寿命診断に関するメッセージを表示します。

詳細

1. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

5. 3. 63 状態表示 (W-30101～30105)

帰還パルス累積	235465	pulse
サーボモータ回転速度	1000	r/min
溜りパルス	100	pulse
指令パルス累積	416311	pulse
指令パルス周波数	0	kpulse/s

1

概要

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。

備考

5.3.64 機械診断グラフ状態表示(W-30110~30112)

線	名称	推定値	カーソル値
<input checked="" type="checkbox"/>	正トルク 定格速度時の 摩擦トルク(%)	2.0	0.0
<input checked="" type="checkbox"/>	正トルク クローン摩擦(%)	0.0	0.0

概要

機械診断グラフの状態を表示、設定します。

詳細

1. ヒストリカルトレンドグラフのグラフ線の表示・非表示を切り換えます。
2. 各パラメータの推定値・カーソル値を表示します。機械診断の推定が完了するまでは、推定値は表示しません。
3. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

5. 3. 65 電力モニタ状態表示 (W-30120)

	現在値	カーソル位置
ユニット消費電力	10W	9W
ユニット積算電力量	0Wh	0Wh

概要

電力モニタのグラフの状態を表示、設定します。

詳細

1. ユニット消費電力・ユニット積算電力量の現在値を表示します。
2. カーソル位置のユニット消費電力・ユニット積算電力量を表示します。
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) 画面設計マニュアル」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	SP1	現在アラームの消去
	SP2	アラーム履歴の消去
	OM0	通常モード(テスト運転モード解除)
	OM1	JOG 運転
	OM2	位置決め運転
	OM4	出力信号(D0)強制出力
	TMB1	一時停止指令
	TMB2	始動指令
	TMB3	位置決め方向の選択(正転)
	TMB4	位置決め方向の選択(逆転)
	TMB5	残距離の再始動
	TMB6	残距離のクリア
	OT10	ワンタッチ調整(ベーシックモード)
	OT11	ワンタッチ調整(High モード)
	OT12	ワンタッチ調整(Low モード)
	OT14	ワンタッチ調整(初期値に戻す)
	OT15	ワンタッチ調整(調整前に戻す)
ワード	PA01、PA1001	運転モード
	PA02、PA1002	回生オプション
	PA03、PA1003	絶対位置検出システム
	PA04、PA1004	機能選択 A-1
	PA08、PA1008	オートチューニングモード
	PA09、PA1009	オートチューニング応答性
	PA10、PA1010	インポジション範囲
	PA14、PA1014	回転方向選択
	PA15、PA1015	エンコーダ出力パルス
	PA16、PA1016	エンコーダ出力パルス 2
	PA17、PA1017	サーボモータシリーズ設定
	PA18、PA1018	サーボモータタイプ設定
	PA19、PA1019	パラメータ書込み禁止
	PA20、PA1020	タフドライブ設定
	PA21、PA1021	機能選択 A-3
	PA22、PA1022	位置制御構成選択
	PA23、PA1023	ドライブレコーダ任意アラームトリガ設定
	PA24、PA1024	機能選択 A-4
	PA25、PA1025	ワンタッチ調整オーバシュート許容レベル
	PA26、PA1026	機能選択 A-5
	PB01、PB1001	アダプティブチューニングモード(アダプティブフィルタⅡ)
	PB02、PB1002	制振制御チューニングモード(アドバンス制振制御Ⅱ)
	PB03、PB1003	トルクフィードバックループゲイン
	PB04、PB1004	フィードフォワードゲイン
	PB06、PB1006	負荷慣性モーメント比
	PB07、PB1007	モデル制御ゲイン
	PB08、PB1008	位置制御ゲイン
	PB09、PB1009	速度制御ゲイン
	PB10、PB1010	速度積分補償

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	PB11、PB1011	速度微分補償
	PB12、PB1012	オーバシュート量補正
	PB13、PB1013	機械共振抑制フィルタ 1
	PB14、PB1014	ノッチ形状選択 1
	PB15、PB1015	機械共振抑制フィルタ 2
	PB16、PB1016	ノッチ形状選択 2
	PB17、PB1017	軸共振抑制フィルタ
	PB18、PB1018	ローパスフィルタ設定
	PB19、PB1019	制振制御 1 振動周波数設定
	PB20、PB1020	制振制御 1 共振周波数設定
	PB21、PB1021	制振制御 1 振動周波数ダンピング設定
	PB22、PB1022	制振制御 1 共振周波数ダンピング設定
	PB23、PB1023	ローパスフィルタ選択
	PB24、PB1024	微振動抑制制御
	PB25、PB1025	機能選択 B-1
	PB26、PB1026	ゲイン切換え機能
	PB27、PB1027	ゲイン切換え条件
	PB28、PB1028	ゲイン切換え時定数
	PB29、PB1029	ゲイン切換え 負荷慣性モーメント比
	PB30、PB1030	ゲイン切換え 位置制御ゲイン
	PB31、PB1031	ゲイン切換え 速度制御ゲイン
	PB32、PB1032	ゲイン切換え 速度積分補償
	PB33、PB1033	ゲイン切換え 制振制御 1 振動周波数設定
	PB34、PB1034	ゲイン切換え 制振制御 1 共振周波数設定
	PB35、PB1035	ゲイン切換え 制振制御 1 振動周波数ダンピング設定
	PB36、PB1036	ゲイン切換え 制振制御 1 共振周波数ダンピング設定
	PB45、PB1045	指令ノッチフィルタ
	PB46、PB1046	機械共振抑制フィルタ 3
	PB47、PB1047	ノッチ形状選択 3
	PB48、PB1048	機械共振抑制フィルタ 4
	PB49、PB1049	ノッチ形状選択 4
	PB50、PB1050	機械共振抑制フィルタ 5
	PB51、PB1051	ノッチ形状選択 5
	PB52、PB1052	制振制御 2 振動周波数設定
	PB53、PB1053	制振制御 2 共振周波数設定
	PB54、PB1054	制振制御 2 振動周波数ダンピング設定
	PB55、PB1055	制振制御 2 共振周波数ダンピング設定
	PB56、PB1056	ゲイン切換え 制振制御 2 振動周波数設定
	PB57、PB1057	ゲイン切換え 制振制御 2 共振周波数設定
	PB58、PB1058	ゲイン切換え 制振制御 2 振動周波数ダンピング設定
	PB59、PB1059	ゲイン切換え 制振制御 2 共振周波数ダンピング設定
	PB60、PB1060	ゲイン切換え モデル制御ゲイン
	PC01、PC1001	誤差過大アラームレベル
	PC02、PC1002	電磁ブレーキシーケンス出力
	PC03、PC1003	エンコーダ出力パルス選択
	PC04、PC1004	機能選択 C-1
	PC05、PC1005	機能選択 C-2
	PC06、PC1006	機能選択 C-3
	PC07、PC1007	零速度
	PC08、PC1008	過速度アラーム検出レベル
	PC09、PC1009	アナログモニタ 1 出力
	PC10、PC1010	アナログモニタ 2 出力
	PC11、PC1011	アナログモニタ 1 オフセット

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	PC12、PC1012	アナログモニタ 2 オフセット
	PC13、PC1013	アナログモニタ F/B 位置出力基準データ下位
	PC14、PC1014	アナログモニタ F/B 位置出力基準データ上位
	PC17、PC1017	機能選択 C-4
	PC18、PC1018	機能選択 C-5
	PC20、PC1020	機能選択 C-7
	PC21、PC1021	アラーム履歴クリア
	PC24、PC1024	強制停止時 減速時定数
	PC26、PC1026	機能選択 C-8
	PC27、PC1027	機能選択 C-9
	PC29、PC1029	機能選択 C-B
	PC31、PC1031	上下軸上げ下げ量
	PC38、PC1038	誤差過大警告レベル
	PD02、PD1002	入力信号自動オン選択 2
	PD07、PD1007	出力デバイス選択 1
	PD08、PD1008	出力デバイス選択 2
	PD09、PD1009	出力デバイス選択 3
	PD11、PD1011	入力フィルタ設定
	PD12、PD1012	機能選択 D-1
	PD13、PD1013	機能選択 D-2
	PD14、PD1014	機能選択 D-3
	PD15、PD1015	ドライバ間通信設定
	PD16、PD1016	ドライバ間通信 マスタ設定時 送信データ選択 1
	PD17、PD1017	ドライバ間通信 マスタ設定時 送信データ選択 2
	PD20、PD1020	ドライバ間通信 スレーブ設定時 マスタ軸番号選択 1
	PD30、PD1030	マスタ/スレーブ運転 スレーブ側トルク指令係数
	PD31、PD1031	マスタ/スレーブ運転 スレーブ側速度制限係数
	PD32、PD1032	マスタ/スレーブ運転 スレーブ側速度制限調整値
	PE01、PE1001	フルクローズド機能選択 1
	PE03、PE1003	フルクローズド機能選択 2
	PE04、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
	PE05、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
	PE06、PE1006	フルクローズド制御 速度偏差異常検知レベル
	PE07、PE1007	フルクローズド制御 位置偏差異常検知レベル
	PE08、PE1008	フルクローズドデュアルフィードバックフィルタ
	PE10、PE1010	フルクローズド機能選択 3
	PE34、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
	PE35、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
	PE41、PE1041	機能選択 E-3
	PE44、PE1044	ロストモーション正側補正值選択
	PE45、PE1045	ロストモーション負側補正值選択
	PE46、PE1046	ロストモーションフィルタ設定
	PE47、PE1047	トルクオフセット
	PE48、PE1048	ロストモーション補正機能選択
	PE49、PE1049	ロストモーション補正タイミング
	PE50、PE1050	ロストモーション補正不感帯
	PF02、PF1002	機能選択 F-2
	PF03、PF1003	機能選択 F-3
	PF06、PF1006	機能選択 F-5
	PF07、PF1007	機能選択 F-6
	PF12、PF1012	電子式ダイナミックブレーキ作動時間
	PF18、PF1018	STO 診断異常検知時間
	PF21、PF1021	ドライブレコーダ切換え時間設定

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	PF23、PF1023	振動タフドライブ 発振検知レベル
	PF24、PF1024	振動タフドライブ機能選択
	PF25、PF1025	SEMI-F47 機能 瞬停検出時間
	PF31、PF1031	機械診断機能 低速時摩擦推定領域判定速度
	PL1、PL1001	リニアサーボモータ/DD モータ機能選択 1
	PL2、PL1002	リニアエンコーダ分解能設定 分子
	PL3、PL1003	リニアエンコーダ分解能設定 分母
	PL4、PL1004	リニアサーボモータ/DD モータ機能選択 2
	PL5、PL1005	位置偏差異常検知レベル
	PL6、PL1006	速度偏差異常検知レベル
	PL7、PL1007	トルク/推力偏差異常検知レベル
	PL8、PL1008	リニアサーボモータ/DD モータ機能選択 3
	PL9、PL1009	磁極検出電圧レベル
	PL17、PL1017	磁極検出 微小位置検出方式 機能選択
	PL18、PL1018	磁極検出 微小位置検出方式 同定信号振
	ST0	帰還パルス累積
	ST1	サーボモータ回転速度
	ST2	溜りパルス
	ST3	指令パルス累積
	ST4	指令パルス周波数
	ST7	回生負荷率
	ST8	実効負荷率
	ST9	ピーク負荷率
	ST10	瞬時発生トルク
	ST11	1 回転内位置
	ST12	ABS カウンタ
	ST13	負荷慣性モーメント比
	ST14	母線電圧
	ST15	機械端帰還パルス累積
	ST17	機械端エンコーダ情報 1
	ST18	機械端エンコーダ情報 2
	ST22	サーボモータサーミスタ温度
	ST32	エンコーダ内気温度
	ST33	整定時間
	ST34	発振検知周波数
	ST35	タフドライブ回数
	ST40	ユニット消費電力
	ST41	ユニット積算電力量
	ALM0	現在アラーム番号の読出し
	ALM1	現在アラーム詳細データの読出し
	ALM11	アラーム発生時の状態 帰還パルス累積
	ALM12	アラーム発生時の状態 サーボモータ回転速度
	ALM13	アラーム発生時の状態 溜りパルス
	ALM14	アラーム発生時の状態 指令パルス累積
	ALM15	アラーム発生時の状態 指令パルス周波数
	ALM18	アラーム発生時の状態 回生負荷率
	ALM19	アラーム発生時の状態 実効負荷率
	ALM20	アラーム発生時の状態 ピーク負荷率
	ALM21	アラーム発生時の状態 瞬時発生トルク
	ALM22	アラーム発生時の状態 1 回転内位置
	ALM23	アラーム発生時の状態 ABS カウンタ
	ALM24	アラーム発生時の状態 負荷慣性モーメント比
	ALM25	アラーム発生時の状態 母線電圧

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	ALM26	アラーム発生時の状態 機械端帰還パルス累積
	ALM28	アラーム発生時の状態 機械端エンコーダ情報 1
	ALM29	アラーム発生時の状態 機械端エンコーダ情報 2
	ALM33	アラーム発生時の状態 サーボモータサーミスタ温度
	ALM43	アラーム発生時のエンコーダ内部温度
	ALM44	アラーム発生時の整定時間
	ALM45	アラーム発生時の発振検知周波数
	ALM46	アラーム発生時のタフドライブ回数
	ALM51	アラーム発生時のユニット消費電力
	ALM52	アラーム発生時のユニット積算電力量
	ALM200	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 最新アラーム
	ALM201	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 1 個前のアラーム
	ALM202	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 2 個前のアラーム
	ALM203	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 3 個前のアラーム
	ALM204	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 4 個前のアラーム
	ALM205	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 5 個前のアラーム
	ALM206	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 6 個前のアラーム
	ALM207	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 7 個前のアラーム
	ALM208	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 8 個前のアラーム
	ALM220	アラーム履歴発生時間の読出し 最新アラーム
	ALM221	アラーム履歴発生時間の読出し 1 個前のアラーム
	ALM222	アラーム履歴発生時間の読出し 2 個前のアラーム
	ALM223	アラーム履歴発生時間の読出し 3 個前のアラーム
	ALM224	アラーム履歴発生時間の読出し 4 個前のアラーム
	ALM225	アラーム履歴発生時間の読出し 5 個前のアラーム
	ALM226	アラーム履歴発生時間の読出し 6 個前のアラーム
	ALM227	アラーム履歴発生時間の読出し 7 個前のアラーム
	ALM228	アラーム履歴発生時間の読出し 8 個前のアラーム
	ALM240	アラーム履歴アラーム詳細データ 最新アラーム
	ALM241	アラーム履歴アラーム詳細データ 1 個前のアラーム
	ALM242	アラーム履歴アラーム詳細データ 2 個前のアラーム
	ALM243	アラーム履歴アラーム詳細データ 3 個前のアラーム
	ALM244	アラーム履歴アラーム詳細データ 4 個前のアラーム
	ALM245	アラーム履歴アラーム詳細データ 5 個前のアラーム
	ALM246	アラーム履歴アラーム詳細データ 6 個前のアラーム
	ALM247	アラーム履歴アラーム詳細データ 7 個前のアラーム
	ALM248	アラーム履歴アラーム詳細データ 8 個前のアラーム
	D10	入力デバイス状態
	D11	入力デバイス状態
	D13	外部入力ピン状態
	D00	出力デバイス状態
	D01	出力デバイス状態
	D04	外部出力ピン状態
	TM10	テスト運転時入力信号
	TM00	信号ピンの強制出力
	TMD0	テスト運転モード用データ (回転速度)
	TMD1	テスト運転モード用データ (加減速時定数)
	TMD3	テスト運転モード用データ (移動量)
	MD2	機械診断データ 機械診断ステータスの読出し
	MD3	機械診断データ 正転トルク時 静摩擦の読出し
	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
	MD5	機械診断データ 逆転トルク時 静摩擦の読出し
	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

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	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
	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
	MD9	機械診断データ 運転中 振動周波数の読出し
	MD10	機械診断データ 運転中 振動レベルの読出し
	OTS0	ワンタッチチューニングの状態確認の読出し
	OTS1	エラーコードの取得の読出し
	OTS2	整定時間の読出し
	OTS3	オーバシュート量の読出し
	ALD0	通電時間累積
	ALD1	突入リレーON/OFF 回数

5.4.2 GOT の内部デバイス

タイプ	デバイス番号	用途
ビット	GB40	常時 ON(スクリプトトリガで使用)
	GB100	ワンタッチ調整開始
	GB110	JOG 運転開始スイッチ
	GB111	モータ回転速度 書込み完了&スクリプトトリガ
	GB112	加減速時定数 書込み完了&スクリプトトリガ
	GB113	正転スイッチスクリプトトリガ
	GB114	逆転スイッチスクリプトトリガ
	GB115	位置決め運転開始スイッチ
	GB116	移動量 書込み完了&スクリプトトリガ
	GB117	出力信号 (DO) 強制出力開始スイッチ
	GB120	パラメータ設定 (ROM) メッセージ表示 スクリプトトリガ
	GB121	パラメータ設定 (RAM) メッセージ表示 スクリプトトリガ
	GB1000~GB1002	推定完了信号
	GB1050~GB1057	しきい値超過信号
	GB1070	推定値 保存スイッチ
	GB1071~GB1073	推定値 保存完了信号
	GB1100	推定値 レシピ書き込みトリガ
	GB1101	推定値 レシピ読み出しトリガ
	GB1150	しきい値 レシピ書き込みトリガ
	GB1151	しきい値 レシピ読み出しトリガ
	GB1160~GB1162	推定値 転送開始トリガ
	GB1165~GB1167	推定値 デバイスデータ転送開始フラグ
	GB1170	推定値 レシピ保存スクリプトトリガ
	GB1200~GB1219	フィルタ設定 入力信号
	GB1220~GB1222	制振制御 入力信号
	GB1250	フィルタ設定・制振制御 入力完了信号
	GB1300	レシピ3 書き込みトリガデバイス
	GB1301	レシピ3 読み出しトリガデバイス
	GB1400~GB1401	フィルタ設定 画面切り換え制御ビット
	GB1519	スクロール上 スクリプトトリガ
	GB1520	スクロール下 スクリプトトリガ
	GB1521~GB1584	有効/無効軸設定ビット
	GB1620~GB1627	有効/無効軸設定 ビットランプ動作条件
	GB1629~GB1692	軸選択状態ビット
	GB1694	有効/無効軸 画面起動フラグ
	GB1695	軸選択 画面起動フラグ
	GB1696	軸選択スクロール上 スクリプトトリガ
	GB1697	軸選択スクロール下 スクリプトトリガ
	GB1698	軸選択時処理 スクリプトトリガ
	GB1699	レシピ3 保存開始フラグ

タイプ	デバイス番号	用途
ビット	GB1701	ユーザアラーム監視 バッファリングデータ消去トリガデバイス
	GB1800	現在時刻設定 スクリプトトリガ
	GB1900～GB1907	ヒストリカルトレンドグラフ グラフ線消去用デバイス
	GB1910～GB1912	推定完了信号 ロギングトリガ
	GB2001	時計設定 スクリプトトリガ
	GD1110. b0	レシピ共通書き込み中通知信号
	GD1110. b1	レシピ共通読み出し中通知信号
	GD1140. b0～b4	ゲイン調整入力許可ビット
	GD1351. b0～b3	出力信号 (D0) 強制出力 タッチスイッチ&スクリプトトリガ
	GD1450. b0	デバイスデータ転送 推定値転送 1 トリガデバイス
	GD1451. b0	デバイスデータ転送 推定値転送 1 処理中通知信号
	GD1452. b0	デバイスデータ転送 推定値転送 2 トリガデバイス
	GD1453. b0	デバイスデータ転送 推定値転送 2 処理中通知信号
	GD1454. b0	デバイスデータ転送 推定値転送 3 トリガデバイス
	GD1455. b0	デバイスデータ転送 推定値転送 3 処理中通知信号
	GD1551. b0～b3	フィルタ 1 設定 代入用デバイス
	GD1553. b4～b7	フィルタ 1 ノッチ深さ 代入用デバイス
	GD1553. b8～b11	フィルタ 1 ノッチ広さ 代入用デバイス
	GD1555. b0	フィルタ 2 設定 タッチスイッチ
	GD1556. b0～b3	フィルタ 2 設定 代入用デバイス
	GD1556. b4～b7	フィルタ 2 ノッチ深さ 代入用デバイス
	GD1556. b0～b3	フィルタ 2 ノッチ広さ 代入用デバイス
	GD1559. b0	フィルタ 3 設定 タッチスイッチ
	GD1560. b0～b3	フィルタ 3 設定 代入用デバイス
	GD1560. b4～b7	フィルタ 3 ノッチ深さ 代入用デバイス
	GD1560. b8～b11	フィルタ 3 ノッチ広さ 代入用デバイス
	GD1563. b0	フィルタ 4 設定 タッチスイッチ
	GD1564. b0～b3	フィルタ 4 設定 代入用デバイス
	GD1564. b4～b7	フィルタ 4 ノッチ深さ 代入用デバイス
	GD1564. b8～b11	フィルタ 4 ノッチ広さ 代入用デバイス
	GD1567. b0	フィルタ 5 設定 タッチスイッチ
	GD1568. b0～b3	フィルタ 5 設定 代入用デバイス
	GD1568. b4～b7	フィルタ 5 ノッチ深さ 代入用デバイス
	GD1568. b8～b11	フィルタ 5 ノッチ広さ 代入用デバイス
	GD1572. b4～b7	ローパスフィルタ 設定 代入用デバイス
	GD1574. b0～b3	軸共振抑制フィルタ 設定 代入用デバイス
	GD1576. b0～b7	軸共振抑制フィルタ 周波数 代入用デバイス
	GD1576. b8～b11	軸共振抑制フィルタ ノッチ深さ 代入用デバイス
	GD1578. b0	ロバストフィルタ 設定 タッチスイッチ
	GD1579. b0～b3	ロバストフィルタ 設定 代入用デバイス
	GD1609. b0、GD1616. b0	軸共振抑制フィルタ 入力許可ビット
	GD1612. b0、GD1619. b0	フィルタ 5 入力許可ビット
	GD1621. b0～b3	振動抑制モード選択 代入用デバイス
	GD1623. b0～b3	制御設定 1 代入用デバイス
	GD1623. b4～b7	制御設定 2 代入用デバイス
	GD1625. b0、GD1627. b1	制御設定 2 入力許可ビット
	GD1626. b1	制御設定 1 入力許可ビット
	GS512. b0	時刻変更信号
ワード	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

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	GD122	システム言語切り換え
	GD200～GD215	サーボ軸切り替えデバイス
	GD300～GD939	軸名称
	GD940	軸名称オフセット値
	GD941	有効/無効軸設定・軸選択 ビットランプオフセット
	GD942	有効/無効軸設定・軸選択 名称オフセット
	GD943	軸番号 切り換えスイッチ No
	GD1060～GD1065	時計のデジスイッチ
	GD1100	推定値 レシピレコード No.
	GD1110	レシピ共通設定
	GD1130	応答モード選択
	GD1140	ゲイン調整モード選択
	GD1201	モータ回転速度 数値入力
	GD1203	加減速時定数 数値入力
	GD1205	移動量 数値入力
	GD1351	強制出力用デバイス
	GD1352	強制出力状態比較デバイス
	GD1400～GD1414	しきい値
	GD1420～GD1434	推定値 保存用デバイス
	GD1450～GD1451	デバイスデータ転送 推定値転送 1
	GD1452～GD1453	デバイスデータ転送 推定値転送 2
	GD1454～GD1455	デバイスデータ転送 推定値転送 3
	GD1500～GD1507	入力デバイスモニタ表示用
	GD1510～GD1523	出力デバイスモニタ表示用
	GD1531～GD1534	有効/無効軸設定情報
	GD1550～GD1579	フィルタ設定用
	GD1600～GD1619	フィルタ設定モニタ表示用
	GD1620～GD1624	制振制御設定用
	GD1625～GD1627	制振制御モニタ表示用
	GD1700	ユーザアラーム監視 アラーム情報格納用デバイス
	GD1802～GD1805	ヒストリカルトレンドグラフ グラフ情報 (B-30111)
	GD1806～GD1809	ヒストリカルトレンドグラフ カーソル位置時刻 (B-30111)
	GD1820～GD1823	ヒストリカルトレンドグラフ 表示開始位置時刻 (B-30111)
	GD1824～GD1827	ヒストリカルトレンドグラフ 表示終了位置時刻 (B-30111)
	GD1840～GD1842	ヒストリカルトレンドグラフ 表示位置時刻指定 (B-30111)
	GD1900～GD1903	ヒストリカルトレンドグラフ 表示開始位置時刻 (B-30107～30109)
	GD1904～GD1907	ヒストリカルトレンドグラフ 表示終了位置時刻 (B-30107～30109)
	GD1908～GD1911	ヒストリカルトレンドグラフ カーソル位置時刻 (B-30107～30109)
	GD1915～GD1930	ヒストリカルトレンドグラフ グラフ情報 (B-30107～30109)
	GS513～GS516	変更時刻
	GS650～GS652	現在時刻
	TMP70～TMP202	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
498	No. 1～4312、10000～10001	B-30205(ユーザアラーム監視 ID 30001)
499	No. 1～250、2184、10000～10001	B-30203～30204
500	No. 1	B-30001～30308
	No. 2～3	B-30001
	No. 4～6	B-30011
	No. 7～8	B-30301
	No. 9	B-30001
	No. 10～11	B-30011
	No. 12～13	B-30101
	No. 14	B-30201
	No. 16～18	B-30031
	No. 19～25	B-30041
	No. 26～32	B-30071
	No. 34	B-30001
	No. 36	B-30011
	No. 37～39	B-30012～30025、B-B-30031、B-30041、B-30071
	No. 40～41	B-30303～30305、B-30307～30308
	No. 43～44	B-30012～30025、B-30031、B-30041、B-30071
	No. 45～46	B-30103、B-30105～30107、B-30109、B-30111、B-30113
	No. 47	B-30203～30205
	No. 49～51	B-30033、B-30035、B-30037
	No. 52	B-30043～30060
	No. 53	B-30043～30060、B-30073～30090
	No. 54～55	B-30043～30060
	No. 56～57	B-30062～30069
	No. 58	B-30062～30069、B-30092～30099
	No. 59	B-30073～30090
	No. 61～62	B-30073～30090
	No. 63～65	B-30092～30099
	No. 67	B-30011、B-30101、B-30201、B-30301
	No. 71	B-30041、B-30071
	No. 72	B-30301
	No. 73	B-30011
	No. 74	B-30041
	No. 75	B-30071
	No. 76	B-30031
	No. 77	B-30101
	No. 78	B-30201
	No. 79	W-30009
	No. 80～81	B-30043～30069、B-30073～30099
	No. 82	B-30043～30069、B-30073～30099、W-30008～30009
	No. 83	W-30011～30013
	No. 84	B-30043～30069、B-30073～30099
	No. 85	B-30303～30305、W-30011～30013
	No. 86	B-30043～30069、B-30073～30099、W-30303～30305、W-30011～30013
	No. 87	B-30012、B-30047、B-30050、B-30077、B-30080、B-30304
	No. 88	B-30305、B-30013、W-30105
	No. 89	W-30008
	No. 90	B-30073～30099

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
500	No. 91	B-30043～30069
	No. 92	W-30041
	No. 93	W-30071
	No. 94	W-30008、B-
	No. 95	W-30008、B-30009
	No. 96	B-30012～30025、B-30033～B-30037、B-30043～30069、 B-30073～30099、B-30103、B-30105～30106、B-30203～ 30204、B-30303～30305、B-30307～30308
	No. 97	W-30009
	No. 98～99	W-30008
	No. 100	B-30303
	No. 101	B-30304
	No. 102～106	W-30011、B-30101
	No. 109～113	W-30011、B-30012、B-30101
	No. 114～118	W-30012、B-30103
	No. 119～123	W-30012、B-30013、B-30104
	No. 124～126	W-30013、B-30105
	No. 129	B-30305
	No. 130	B-30024
	No. 131	B-30025
	No. 132	B-30012
	No. 133	B-30013
	No. 134	B-30014
	No. 150～152	B-30307
	No. 153～155	B-30308
	No. 250	B-30012～30014
	No. 251～261	B-30012
	No. 262～266	B-30013
	No. 267～273	B-30014
	No. 300	B-30015～30020
	No. 301	B-30015
	No. 302	B-30020
	No. 303～304	B-30020、W-30030～30031
	No. 305	W-30030～30031
	No. 306	B-30015
	No. 307～308	B-30015～30019、W-30020、B-30022、B-30024、B-30026、 B-30028
	No. 309	B-30015～30020、W-30021、B-30023、B-30025、B-30027、 B-30029
	No. 310	B-30020、W-30030～30032
	No. 311	B-30016～30019
	No. 312～314	W-30020、B-30022、B-30024、B-30026、B-30028
	No. 315	B-30015～30019、W-30020、B-30022、B-30024、B-30026、 B-30028
	No. 316～318	W-30021、B-30023、B-30025、B-30027、B-30029
	No. 319	B-30015～30019、BW-30021、B-30023、B-30025、B-30027、 B-30029
	No. 320	B-30015～30019、W-30032
	No. 321	B-30015
	No. 322	B-30016
	No. 323	B-30017
	No. 324	B-30018
	No. 325	B-30019

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
500	No. 328	B-30015
	No. 329	B-300105～30019
	No. 330～334	B-30020
	No. 336	B-30019
	No. 337	B-30020
	No. 338	W-30020、B-30021
	No. 339	W-30022、B-30023
	No. 340	W-30024、B-30025
	No. 341	W-30026、B-30027
	No. 342	W-30028、B-30029
	No. 343	W-30030
	No. 344	W-30031
	No. 345	B-30016
	No. 346	B-30017
	No. 347	B-30018
	No. 348	B-30019
	No. 349	W-30031
	No. 350	B-30021
	No. 351～352	B-30021～30023
	No. 353	B-30021
	No. 356	B-30022
	No. 357	B-30023
	No. 358	B-30022～30023
	No. 359	B-30022
	No. 360～364	B-30022～30023
	No. 365～369	B-30021
	No. 373～375	B-30021
	No. 376	B-30022
	No. 377	B-30023
	No. 401～411	B-30024
	No. 412～416	B-30025
	No. 450～456	B-30105
	No. 458～459	B-30105
	No. 460～468	B-30106
	No. 500～510	B-30103
	No. 511	W-30080
	No. 551～559	B-30203、B-30204
	No. 604～612	B-30043、B-30073
	No. 613～621	B-30044、B-30074
	No. 622～623	B-30045、B-30075
	No. 624	B-30043
	No. 625	B-30044
	No. 626	B-30045
	No. 627	B-30073
	No. 628	B-30074
	No. 629	B-30075
	No. 656～663	B-30047、B-30077
	No. 664～672	B-30048、B-30078
	No. 673～680	B-30049、B-30079
	No. 681～688	B-30050、B-30080
	No. 689～696	B-30051、B-30081
	No. 697～703	B-30052、B-30082
	No. 704～706	B-30053、B-30083

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
500	No. 707	B-30047
	No. 708	B-30048
	No. 709	B-30049
	No. 710	B-30050
	No. 711	B-30051
	No. 712	B-30052
	No. 713	B-30053
	No. 714	B-30077
	No. 715	B-30078
	No. 716	B-30079
	No. 717	B-30080
	No. 718	B-30081
	No. 719	B-30082
	No. 720	B-30083
	No. 754～762	B-30055、B-30085
	No. 763～770	B-30056、B-30086
	No. 771～777	B-30057、B-30087
	No. 778	B-30055
	No. 779	B-30056
	No. 780	B-30057
	No. 781	B-30085
	No. 782	B-30086
	No. 783	B-30087
	No. 852～860	B-30059、B-30089
	No. 861～866	B-30060、B-30090
	No. 867	B-30059
	No. 868	B-30060
	No. 869	B-30089
	No. 870	B-30090
	No. 902～908	B-30062、B-30092
	No. 909～915	B-30063、B-30093
	No. 916～919	B-30064、B-30094
	No. 920	B-30062
	No. 921	B-30063
	No. 922	B-30064
	No. 923	B-30092
	No. 924	B-30093
	No. 925	B-30094
	No. 952～957	B-30065、B-30095
	No. 958～960	B-30066、B-30096
	No. 961～962	B-30068、B-30095
	No. 963	B-30065
	No. 964	B-30066
	No. 965	B-30095
	No. 966	B-30096
	No. 1002～1008	B-30068、B-30098
	No. 1009～1012	B-30069、B-30099
	No. 1013	B-30068
	No. 1014	B-30069
	No. 1015	B-30098
	No. 1016	B-30099
	No. 1050～1055	B-30033
	No. 1100～1107	B-30035

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
500	No. 1150～1151	B-30037
	No. 1211	W-30002
	No. 1251	W-30003
	No. 1253～1260	W-30003
	No. 1351～1353	W-30018
	No. 1400～1407	W-30015
	No. 1408～1414	W-30016
	No. 1451～1454	W-30017
	No. 1500～1529	W-30032
	No. 1550～1558	B-30107、B-30109、B-30111、B-30113
	No. 1561	B-30113
	No. 1562～1564	W-30120
	No. 1566	B-30113
	No. 1600～1601	W-30110
	No. 1602～1603	W-30111
	No. 1604～1607	W-30112
	No. 1608～1609	W-30107、B-30109、B-30111、B-30113
	No. 1610～1613	W-30110、B-30111、B-30112
	No. 1614～1616	W-30107、B-30109、B-30111
	No. 1617	W-30107、B-30109、B-30111、B-30113

5.6 レシピ一覧

5.6.1 共通設定

外部通知情報	
外部通知デバイス	GD1110
レシピ No. 通知デバイス	GD1111
レコード No. 通知デバイス	GD1112

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	A:標準 SD カード
	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	GB1150 ON
	読み出しトリガデバイス 1	GB1151 ON
	レコード No. デバイス	未使用
ブロック数		8
レコード数		1
ブロック 1	デバイス	GD1402
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 2	デバイス	GD1400
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 3	デバイス	GD1404
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 4	デバイス	GD1406
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 5	デバイス	GD1408
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1

項 目		設 定
ブロック 6	デバイス	GD1410
	デバイス形式	符号なし BIN16
	点数	1
ブロック 7	デバイス	GD1412
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 8	デバイス	GD1414
	デバイス形式	符号なし BIN16
	点数	1

レシピ No. 30002 レシピ 2

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	A:標準 SD カード
	フォルダ名	Package1¥recipe
	ファイル名	ARP30002. G2P
トリガデバイス	書き込みトリガデバイス 1	GB1100 ON
	読み出しトリガデバイス 1	GB1101 ON
	レコード No. デバイス	GD1100
ブロック数		9
レコード数		10
ブロック 1	デバイス	GD200
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 2	デバイス	GD1422
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 3	デバイス	GD1420
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1

項 目		設 定
ブロック 4	デバイス	GD1424
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 5	デバイス	GD1426
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 6	デバイス	GD1428
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 7	デバイス	GD1430
	デバイス形式	符号なし BIN16
	点数	1
ブロック 8	デバイス	GD1432
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 9	デバイス	GD1434
	デバイス形式	符号なし BIN16
	点数	1

レシピ No. 30003 レシピ 3

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	A:標準 SD カード
	フォルダ名	Package1¥recipe
	ファイル名	ARP30003. G2P
トリガデバイス	書き込みトリガデバイス 1	GB1300
	読み出しトリガデバイス 1	GB1301
	レコード No. デバイス	未使用
ブロック数		33
レコード数		1

項 目		設 定
ブロック 1	デバイス	GD1531
	デバイス形式	符号なし BIN16
	点数	4
ブロック 2	デバイス	GD300
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 3	デバイス	GD320
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 4	デバイス	GD340
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 5	デバイス	GD360
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 6	デバイス	GD380
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 7	デバイス	GD400
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 8	デバイス	GD420
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 9	デバイス	GD440
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 10	デバイス	GD460
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 11	デバイス	GD480
	デバイス形式	文字列
	点数	20

項 目		設 定
ブロック 12	デバイス	GD500
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 13	デバイス	GD520
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 14	デバイス	GD540
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 15	デバイス	GD560
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 16	デバイス	GD580
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 17	デバイス	GD600
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 18	デバイス	GD620
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 19	デバイス	GD640
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 20	デバイス	GD660
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 21	デバイス	GD680
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 22	デバイス	GD700
	デバイス形式	文字列
	点数	20

項 目		設 定
ブロック 23	デバイス	GD720
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 24	デバイス	GD740
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 25	デバイス	GD760
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 26	デバイス	GD780
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 27	デバイス	GD800
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 28	デバイス	GD820
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 29	デバイス	GD840
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 30	デバイス	GD860
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 31	デバイス	GD880
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 32	デバイス	GD900
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 33	デバイス	GD920
	デバイス形式	文字列
	点数	20

5.7 デバイスデータ転送一覧

ID : 1 推定値転送 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	GD1450
	トリガデバイス	GD1450. b0
	転送元先反転フラグ	GD1450. b1
外部通知情報	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知 デバイス	GD1451
	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD1451. b0
	BCD 変換エラー通知信号	GD1451. b14
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD1451. b15
デバイス	ブロック数	2
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	U01-A100-MD3
	転送先デバイス	GD1420
	オフセット	なし
ブロック 2	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	U01-A100-MD4
	転送先デバイス	GD1422
	オフセット	なし

ID : 2 推定値転送 2

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	GD1452
	トリガデバイス	GD1452. b0
	転送元先反転フラグ	GD1452. b1
外部通知情報	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知 デバイス	GD1453
	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD1453. b0
	BCD 変換エラー通知信号	GD1453. b14
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD1453. b15
デバイス	ブロック数	2

項 目		設 定
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	U01-A100-MD5
	転送先デバイス	GD1424
	オフセット	なし
ブロック 2	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	U01-A100-MD6
	転送先デバイス	GD1426
	オフセット	なし

ID : 3 推定値転送 3

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	GD1454
	トリガデバイス	GD1454. b0
	転送元先反転フラグ	GD1454. b1
外部通知情報	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD1455
	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD1455. b0
	BCD 変換エラー通知信号	GD1455. b14
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD1455. b15
デバイス	ブロック数	4
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	U01-A100-MD9
	転送先デバイス	GD1428
	オフセット	なし
ブロック 2	デバイス形式	符号なし BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	U01-A100-MD10
	転送先デバイス	GD1430
	オフセット	なし

項 目		設 定
ブロック 3	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	U01-A100-MD7
	転送先デバイス	GD1432
	オフセット	なし
ブロック 4	デバイス形式	符号なし BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	U01-A100-MD8
	転送先デバイス	GD1434
	オフセット	なし

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-30012～30014、B-30015～30020、B-30021～30023、B-30024 B-30033～30037、B-30041、B-30071、B-30105～30106、B-30113、B-30307～30308

5.8.1 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
<pre>[w:GD1130] = 2; //ワンタッチ調整初期選択(ベーシックモード) [w:GD1100] =1; //機械診断 推定値レコード No. 設定 [w:GD200] = 1; //軸番号初期値 [w:GD940] = 0; //軸名称オフセット値初期値 set([b:GB1300]); //レシピ書き込み実行</pre>			
スクリプト No.	30020	スクリプト名	Script30020
コメント	レシピ書き込みトリガ OFF		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1300
<pre>if ([b:GD1110.b0] == ON) { //レコード書き込み中時 rst([b:GB1300]); //レシピ書き込みトリガデバイスリセット }</pre>			
スクリプト No.	30025	スクリプト名	Script30025
コメント	軸選択画面起動時		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB1695
<pre>//軸選択ウィンドウ起動時、各種設定の内容を反映します。 [w:GD941] = (([w:GD200] - 1) >> 3) * 4; //ビットランプのオフセット [w:GD942] = (([w:GD200] - 1) >> 3) * 80; //名称のオフセット //有効になっている軸番号に対応した内部デバイス (GB1521～) を ON します。 [u32:TMP200] = [u32:GD1531] ; [u32:TMP201] = [u32:GD1533] ; [w:TMP0202] = 0; while([w:TMP202] < 32) { if((([u32:TMP200] & 0x00000001) == 1) { set([b:GB1521[w:TMP202]]); } [u32:TMP200] = [u32:TMP200] >> 1; [w:TMP202] = [w:TMP202] + 1; } while([w:TMP202] < 64) { if((([u32:TMP201] & 0x00000001) == 1) { set([b:GB1521[w:TMP0202]]); } [u32:TMP201] = [u32:TMP201] >> 1;</pre>			

```

[w:TMP202] = [w:TMP202] + 1;
}

//軸選択ウィンドウで表示するビットランプを ON します。
[w:TMP203] = [w:GD200] - 1;
set([b:GB1629[w:TMP203]]);

//表示している軸番号で、有効になっている軸番号のみ動作条件を OFF します。
//OFF=使用可能 ON=使用不可
[w:TMP200] = [w:GD941];
[w:TMP201] = 0;
while([w:TMP201] < 4)
{
    if([b:GB1521[w:TMP200]] == OFF)
    {
        rst([b:GB1620[w:TMP201]]); //動作条件 OFF
    }else{
        set([b:GB1620[w:TMP201]]); //動作条件 ON
    }

    [w:TMP200] = [w:TMP200] + 1;
    [w:TMP201] = [w:TMP201] + 1;
}

rst([b:GB1695]);

```

スクリプト No.	30026	スクリプト名	Script30026
コメント	軸選択時処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1698

```

//軸番号の切り換えを実施します。
//また、軸番号を切り換える際に必要な設定も行います。

[w:TMP200] = [w:GD943] + [w:GD941]; //選択された軸番号を計算します。
[w:TMP201] = 0;

//選択された軸番号に対応したビットを ON します。
while([w:TMP201] < 32)
{
    if((([w:TMP201] + 1) == [w:TMP200]))
    {
        set([b:GB1629[w:TMP201]]);
    }else{
        rst([b:GB1629[w:TMP201]]);
    }
    [w:TMP201] = [w:TMP201] + 1;
}

//画面を閉じる時の処理。
//選択された軸番号に対応した処理を実施します。
[w:TMP201] = 0;

while([w:TMP201] < 32)
{
    if([b:GB1629[w:TMP201]] == ON)
    {
        [w:TMP200] = [w:TMP201] + 1;
    }
}

```

```

    break;
}
[w:TMP201] = [w:TMP201] + 1;
}

switch([w:TMP200])
{
    case 1:    [w:GD200] = 1;        //軸番号 1
               [w:GD940] = 0;
               break;

    case 2:    [w:GD200] = 2;        //軸番号 2
               [w:GD940] = 20;
               break;

    case 3:    [w:GD200] = 3;        //軸番号 3
               [w:GD940] = 40;
               break;

    case 4:    [w:GD200] = 4;        //軸番号 4
               [w:GD940] = 60;
               break;

    case 5:    [w:GD200] = 5;        //軸番号 5
               [w:GD940] = 80;
               break;

    case 6:    [w:GD200] = 6;        //軸番号 6
               [w:GD940] = 100;
               break;

    case 7:    [w:GD200] = 7;        //軸番号 7
               [w:GD940] = 120;
               break;

    case 8:    [w:GD200] = 8;        //軸番号 8
               [w:GD940] = 140;
               break;

    case 9:    [w:GD200] = 9;        //軸番号 9
               [w:GD940] = 160;
               break;

    case 10:   [w:GD200] = 10;       //軸番号 10
               [w:GD940] = 180;
               break;

    case 11:   [w:GD200] = 11;       //軸番号 11
               [w:GD940] = 200;
               break;

    case 12:   [w:GD200] = 12;       //軸番号 12
               [w:GD940] = 220;
               break;
}

```

```

case 13: [w:GD200] = 13;      //軸番号 13
        [w:GD940] = 240;
        break;

case 14: [w:GD200] = 14;      //軸番号 14
        [w:GD940] = 260;
        break;

case 15: [w:GD200] = 15;      //軸番号 15
        [w:GD940] = 280;
        break;

case 16: [w:GD200] = 16;      //軸番号 16
        [w:GD940] = 300;
        break;

case 17: [w:GD200] = 17;      //軸番号 17
        [w:GD940] = 320;
        break;

case 18: [w:GD200] = 18;      //軸番号 18
        [w:GD940] = 340;
        break;

case 19: [w:GD200] = 19;      //軸番号 19
        [w:GD940] = 360;
        break;

case 20: [w:GD200] = 20;      //軸番号 20
        [w:GD940] = 380;
        break;

case 21: [w:GD200] = 21;      //軸番号 21
        [w:GD940] = 400;
        break;

case 22: [w:GD200] = 22;      //軸番号 22
        [w:GD940] = 420;
        break;

case 23: [w:GD200] = 23;      //軸番号 23
        [w:GD940] = 440;
        break;

case 24: [w:GD200] = 24;      //軸番号 24
        [w:GD940] = 460;
        break;

case 25: [w:GD200] = 25;      //軸番号 25
        [w:GD940] = 480;
        break;

case 26: [w:GD200] = 26;      //軸番号 26
        [w:GD940] = 500;
        break;

```



```

case 27: [w:GD200] = 27;      //軸番号 27
        [w:GD940] = 520;
        break;

case 28: [w:GD200] = 28;      //軸番号 28
        [w:GD940] = 540;
        break;

case 29: [w:GD200] = 29;      //軸番号 29
        [w:GD940] = 560;
        break;

case 30: [w:GD200] = 30;      //軸番号 30
        [w:GD940] = 580;
        break;

case 31: [w:GD200] = 31;      //軸番号 31
        [w:GD940] = 600;
        break;

case 32: [w:GD200] = 32;      //軸番号 32
        [w:GD940] = 620;
        break;

default: break;
}

```

rst([b:GB1698]);

スクリプト No.	30027	スクリプト名	Script30027
コメント	軸選択スクロール上		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB1696

//画面を上スクロールします。

//ビットランプのオフセットを設定します。

//スクロールはループするようにします。

```

if([w:GD941] >= 4)
{
    [w:GD941] = [w:GD941] - 4;
}else{
    [w:GD941] = 28;
}

```

//名称のオフセットを設定します。

[w:GD942] = [w:GD941] * 20;

//表示している軸番号で、有効になっている軸番号のみ動作条件を OFF します。

//OFF=使用可能 ON=使用不可

```

[w:TMP200] = [w:GD941];
[w:TMP201] = 0;
while([w:TMP201] < 4)
{
    if([b:GB1521[w:TMP200]] == OFF)
    {
        rst([b:GB1620[w:TMP201]]); //動作条件 OFF
    }else{

```

<pre> set([b:GB1620[w:TMP0201]]); //動作条件 ON } [w:TMP0200] = [w:TMP0200] + 1; [w:TMP0201] = [w:TMP0201] + 1; } </pre>			
スクリプト No.	30028	スクリプト名	Script30028
コメント	軸選択スクロール下		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB1697
<pre> //画面を下スクロールします。 //ビットランプのオフセットを設定します。 //スクロールはループするようにします。 if([w:GD941] < 28) { [w:GD941] = [w:GD941] + 4; }else{ [w:GD941] = 0; } //名称のオフセットを設定します。 [w:GD942] = [w:GD941] * 20; //表示している軸番号で、有効になっている軸番号のみ動作条件を OFF します。 //OFF=使用可能 ON=使用不可 [w:TMP0200] = [w:GD941]; [w:TMP0201] = 0; while([w:TMP0201] < 4) { if([b:GB1521[w:TMP200]] == OFF) { rst([b:GB1620[w:TMP0201]]); //動作条件 OFF }else{ set([b:GB1620[w:TMP0201]]); //動作条件 ON } [w:TMP0200] = [w:TMP0200] + 1; [w:TMP0201] = [w:TMP0201] + 1; } </pre>			
スクリプト No.	30201	スクリプト名	Script30201
コメント	推定値ロギング		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	周期 5 秒
<pre> //推定完了の判別（正トルク） if (([u16:U01-A1-MD2] & 0x000F) == 1) { //値が1のとき set([b:GB1910]); //推定完了 }else{ rst([b:GB1910]); //推定未完了 } //推定完了の判別（負トルク） if (([u16:U01-A1-MD2] >> 4 & 0x000F) == 1) { //値が1のとき set([b:GB1911]); //推定完了 }else{ rst([b:GB1911]); //推定未完了 } </pre>			

```
//推定完了の判別（振動）
if ( ( [u16:U01-A1-MD2] >> 8 & 0x000F ) == 1 ) { //値が1のとき
    set([b:GB1912]); //推定完了
}else{
    rst([b:GB1912]); //推定未完了
}
```

スクリプト No.	30300	スクリプト名	Script30300
コメント	アラーム発生検知		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時

```
//発生したアラーム番号、詳細番号を元に発生したエラーを識別します。
//[s16:U01-A1-ALM0] : アラーム番号
//[s16:U01-A1-ALM1] : アラーム詳細番号
```

```
switch([s16:U01-A1-ALM1])
{
    case 0:
        if([s16:U01-A1-ALM0] == 2184) {
            [w:GD1700] = 299;
        }else{
            [w:GD1700] = [s16:U01-A1-ALM0];
        }
        break;

    case 1:
        [w:GD1700] = [s16:U01-A1-ALM0];
        break;

    case 2:
        [w:GD1700] = 300 + [s16:U01-A1-ALM0];
        break;

    case 3:
        [w:GD1700] = 600 + [s16:U01-A1-ALM0];
        break;

    case 4:
        [w:GD1700] = 900 + [s16:U01-A1-ALM0];
        break;

    case 5:
        [w:GD1700] = 1200 + [s16:U01-A1-ALM0];
        break;

    case 6:
        [w:GD1700] = 1500 + [s16:U01-A1-ALM0];
        break;

    case 7:
        [w:GD1700] = 1800 + [s16:U01-A1-ALM0];
        break;

    case 8:
        [w:GD1700] = 2100 + [s16:U01-A1-ALM0];
        break;
```

```

case 9:
    [w:GD1700] = 2400 + [s16:U01-A1-ALM0];
break;

case 10:
    [w:GD1700] = 2700 + [s16:U01-A1-ALM0];
break;

case 11:
    [w:GD1700] = 3000 + [s16:U01-A1-ALM0];
break;

case 12:
    [w:GD1700] = 3300 + [s16:U01-A1-ALM0];
break;

case 13:
    [w:GD1700] = 3600 + [s16:U01-A1-ALM0];
break;

case 14:
    [w:GD1700] = 3900 + [s16:U01-A1-ALM0];
break;

case 15:
    [w:GD1700] = 4200 + [s16:U01-A1-ALM0];
break;

}

```

スクリプト No.	30002	スクリプト名	Script30002
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年月を取得 // GD1060 : 年 (0) // GD1061 : 月 (0) // GD1062 : 日 (0) // GD1063 : 時 (0) // GD1064 : 分 (0) // GD1065 : 秒 (0) [w:TMP100] = [w:GS650] & 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] >> 12; //桁合せ [w:TMP118] = [w:TMP110] * 10; // BCD→BIN [w:TMP101] = [w:GS650] & 0x0F00; //設定用時計データより年の下 2 桁の 1 の位を取得 [w:TMP111] = [w:TMP101] >> 8; // BCD→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] & 0x00F0; //設定用時計データより月の 10 の位を取得 [w:TMP112] = [w:TMP102] >> 4; //桁合せ [w:TMP119] = [w:TMP112] * 10; // BCD→BIN [w:TMP103] = [w:GS650] & 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] & 0xF000; //設定用時計データより日の下 2 桁の 10 の位を取得 </pre>			

```

[w:TMP113] = [w:TMP104] >> 12;    //桁合せ
[w:TMP120] = [w:TMP113] * 10;    // BCD→BIN
[w:TMP105] = [w:GS651] & 0x0F00;  //設定用時計データより日の下2桁の1の位を取得
[w:TMP114] = [w:TMP105] >> 8;    // BCD→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] & 0x00F0;  //設定用時計データより時の10の位を取得
[w:TMP115] = [w:TMP106] >> 4;    ///桁合せ
[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.	30003	スクリプト名	Script30003
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.	30004	スクリプト名	Script30004
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 (O)
```

```
// GD101 : ダイアログウィンドウデバイス (I)
```

```
if([u16:GD101]==30003){ //W-30003"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 30001

スクリプト No.	30021	スクリプト名	Script30021
コメント	有効無効軸画面起動時		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB1694
<pre>//ウィンドウ起動時、各種設定の内容を反映します。 [w:GD941] = 0; //ビットランプのオフセット [w:GD942] = 0; //名称のオフセット //1～8 軸の間で、有効になっている軸番号のみ動作条件を OFF します。 //OFF=使用可能 ON=使用不可 [w:TMP200] = 0; while([w:TMP200] < 8) { if([b:GB1521[w:TMP200]] == OFF) { rst([b:GB1620[w:TMP200]]); //動作条件 OFF }else{ set([b:GB1620[w:TMP200]]); //動作条件 ON } [w:TMP200] = [w:TMP200] + 1; } </pre>			
スクリプト No.	30018	スクリプト名	Script30018
コメント	レシピ保存前処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB1699
<pre>//有効になっている軸番号に対応した内部デバイスを ON します。 [u32:TMP200] = [u32:GD1531] ; [u32:TMP201] = [u32:GD1533] ; [w:TMP202] = 0; while([w:TMP202] < 32) { if(([u32:TMP200] & 0x00000001) == 1) { set([b:GB1521[w:TMP202]]); } [u32:TMP200] = [u32:TMP200] >> 1; [w:TMP202] = [w:TMP202] + 1; } while([w:TMP202] < 64) { if(([u32:TMP201] & 0x00000001) == 1) { set([b:GB1521[w:TMP202]]); } [u32:TMP201] = [u32:TMP201] >> 1; [w:TMP202] = [w:TMP202] + 1; } </pre>			

//軸選択ウィンドウで表示するビットランプを ON します。

[w:TMP203] = [w:GD200] - 1;

set([b:GB1629[w:TMP203]]);

rst([b:GB1699]); //レシピ保存開始フラグリセット

スクリプト No.	30022	スクリプト名	Script30022
コメント	レシピ保存		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1694

//有効/無効軸設定ウィンドウで設定した内容を、レシピへ保存。

if([w:GD104] == 0) { //オーバーラップウィンドウ 2 画面切替デバイスが“0”の場合(ウィンドウ 2 画面が閉じている時)

[w:TMP200] = 0;

[u32:TMP201] = [u32:GD1531]; //現在の軸設定の状態を格納します。

[u32:TMP202] = [u32:GD1533];

//設定した ON/OFF の状態をワードデバイスに反映します。

while([w:TMP200] < 32)

{

if([b:GB1521[w:TMP200]] == ON)

{

[u32:TMP203] = 0x00000001 << [w:TMP200] ;

[u32:TMP201] = [u32:TMP201] | [u32:TMP203];

}else{

[u32:TMP203] = 0x00000001 << [w:TMP200] ;

[u32:TMP201] = [u32:TMP201] & (~[u32:TMP203]);

}

[w:TMP200] = [w:TMP200] + 1;

}

while([w:TMP200] < 64)

{

if([b:GB1521[w:TMP200]] == ON)

{

[u32:TMP203] = 0x00000001 << [w:TMP200] - 32;

[u32:TMP202] = [u32:TMP202] | [u32:TMP203];

}else{

[u32:TMP203] = 0x00000001 << [w:TMP200] - 32;

[u32:TMP202] = [u32:TMP202] & (~[u32:TMP203]);

}

[w:TMP200] = [w:TMP200] + 1;

}

[u32:GD1531] = [u32:TMP201]; //反映した結果を GD1531 へ設定します。

[u32:GD1533] = [u32:TMP202]; //反映した結果を GD1533 へ設定します。

set([b:GB1301]); //レシピ読み出し実行

rst([b:GB1694]); //有効/無効軸画面起動フラグリセット

}

スクリプト No.	30019	スクリプト名	Script30019
コメント	レシピ保存後処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GD1110.b1
//レシピの読み出し中通知信号を確認後、読み出しトリガを OFF します。 rst([b:GB1301]);			
スクリプト No.	30023	スクリプト名	Script30023
コメント	スクロール上		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB1519
//画面を上スクロールします。 //ビットランプのオフセットを設定します。 //スクロールはループするようにします。 if([w:GD941] >= 4) { [w:GD941] = [w:GD941] - 4; }else{ [w:GD941] = 28; } //名称のオフセットを設定します。 [w:GD942] = [w:GD941] * 20; //表示している軸番号で、有効になっている軸番号のみ動作条件を OFF します。 //OFF=使用可能 ON=使用不可 [w:TMP200] = [w:GD941]; [w:TMP201] = 0; while([w:TMP201] < 4) { if([b:GB1521[w:TMP200]] == OFF) { rst([b:GB1620[w:TMP201]]); //動作条件 OFF }else{ set([b:GB1620[w:TMP201]]); //動作条件 ON } [w:TMP200] = [w:TMP200] + 1; [w:TMP201] = [w:TMP201] + 1; }			
スクリプト No.	30024	スクリプト名	Script30024
コメント	スクロール下		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB1520
//画面を下スクロールします。 //ビットランプのオフセットを設定します。 //スクロールはループするようにします。 if([w:GD941] < 28) { [w:GD941] = [w:GD941] + 4; }else{ [w:GD941] = 0; } //名称のオフセットを設定します。 [w:GD942] = [w:GD941] * 20;			

```

//表示している軸番号で、有効になっている軸番号のみ動作条件を OFF します。
//OFF=使用可能 ON=使用不可
[w:TMP200] = [w:GD941];
[w:TMP201] = 0;
while([w:TMP201] < 4)
{
    if([b:GB1521[w:TMP200]] == OFF)
    {
        rst([b:GB1620[w:TMP201]]); //動作条件 OFF
    }else{
        set([b:GB1620[w:TMP201]]); //動作条件 ON
    }

    [w:TMP200] = [w:TMP200] + 1;
    [w:TMP201] = [w:TMP201] + 1;
}

```

ベース画面 30012～30020

スクリプト No.	30145	スクリプト名	Script30145
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([w:U01-A100-PA1008]){ case 0x0000: //2 ゲイン調整モード 1 [w:GD1140] = 1; break; case 0x0001: //オートチューニングモード 1 [w:GD1140] = 2; break; case 0x0002: //オートチューニングモード 2 [w:GD1140] = 4; break; case 0x0003: //マニュアルモード [w:GD1140] = 8; break; case 0x0004: //2 ゲイン調整モード 2 [w:GD1140] = 16; break; } //状態表示画面を表示 if (([b:GD1140.b2]==ON) ([b:GD1140.b3]==ON) ([b:GD1140.b4]==ON)){ set([b:GB1401]); } else{ rst ([b:GB1401]); } </pre>			

ベース画面 30015～30019

スクリプト No.	30150	スクリプト名	Script30150
コメント	フィルタ設定モニタ		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
<pre> //フィルタ 1 [w:GD1600] = [w:U01-A100-PB1001] & 0x000F; </pre>			

```

[w:TMP150] = [w:U01-A100-PB1014] & 0x0F00;
[w:GD1601] = [w:TMP150] >>8 ;

[w:TMP151] = [w:U01-A100-PB1014] & 0x00F0;
[w:GD1602] = [w:TMP151] >>4 ;

//フィルタ 2
[w:GD1603] = [w:U01-A100-PB1016] & 0x000F;

[w:TMP152] = [w:U01-A100-PB1016] & 0x0F00;
[w:GD1604] = [w:TMP152] >>8 ;

[w:TMP153] = [w:U01-A100-PB1016] & 0x00F0;
[w:GD1605] = [w:TMP153] >>4 ;

//フィルタ 3
[w:GD1606] = [w:U01-A100-PB1047] & 0x000F;

[w:TMP154] = [w:U01-A100-PB1047] & 0x0F00;
[w:GD1607] = [w:TMP154] >>8 ;

[w:TMP155] = [w:U01-A100-PB1047] & 0x00F0;
[w:GD1608] = [w:TMP155] >>4 ;

//フィルタ 4
[w:GD1609] = [w:U01-A100-PB1049] & 0x000F;

[w:TMP156] = [w:U01-A100-PB1049] & 0x0F00;
[w:GD1610] = [w:TMP156] >>8 ;

[w:TMP157] = [w:U01-A100-PB1049] & 0x00F0;
[w:GD1611] = [w:TMP157] >>4 ;

//フィルタ 5
if ( [w:GD1619] == 1 ) { //ロバストフィルタが ON の場合
    [w:GD1612] = 2;
}
else {
    [w:GD1612] = [w:U01-A100-PB1051] & 0x000F;
}

[w:TMP158] = [w:U01-A100-PB1051] & 0x0F00;
[w:GD1613] = [w:TMP158] >>8 ;

[w:TMP159] = [w:U01-A100-PB1051] & 0x00F0;
[w:GD1614] = [w:TMP159] >>4 ;

//ロバストフィルタ
[w:GD1619] = [w:U01-A100-PE1041] & 0x000F;

```

```
//画面切り替え制御
```

```
if ( ([b:GB1200]==OFF) && ([b:GB1201]==OFF) && ([b:GB1202]==OFF) && ([b:GB1203]==OFF) &&
([b:GB1204]==OFF) &&
([b:GB1205]==OFF) && ([b:GB1206]==OFF) && ([b:GB1207]==OFF) && ([b:GB1208]==OFF) &&
([b:GB1209]==OFF) &&
([b:GB1210]==OFF) && ([b:GB1211]==OFF) && ([b:GB1212]==OFF) && ([b:GB1213]==OFF) &&
([b:GB1214]==OFF) ) {

    rst ([b:GB1400]);
}
```

ベース画面 30015

スクリプト No.	30151	スクリプト名	Script30151
コメント	フィルタ 1 設定		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1200

```
[w:GD1551]=[w:U01-A100-PB1001];
```

```
switch([w:GD1550]) {
    case 0 : //GD1551 に 0000 を挿入
        [b:GD1551.b0]=0;
        [b:GD1551.b1]=0;
        [b:GD1551.b2]=0;
        [b:GD1551.b3]=0;
        set([b:GB1250]); //入力信号を ON
        break;
```

```
    case 1: //GD1551 に 0001 を挿入
        [b:GD1551.b0]=1;
        [b:GD1551.b1]=0;
        [b:GD1551.b2]=0;
        [b:GD1551.b3]=0;
        set([b:GB1250]); //入力信号を ON
        break;
```

```
    case 2: //GD1551 に 0002 を挿入
        [b:GD1551.b0]=0;
        [b:GD1551.b1]=1;
        [b:GD1551.b2]=0;
        [b:GD1551.b3]=0;
        set([b:GB1250]); //入力信号を ON
        break;
```

```
}
```

```
if ( [b:GB1250] == ON ) { //入力信号を ON したら
    [w:U01-A100-PB1001]=[w:GD1551]; //GD1551 を PB1001 へ代入
    rst([b:GB1200]);
    rst([b:GB1250]);
}
```

スクリプト No.	30152	スクリプト名	Script30152
コメント	フィルタ 1 ノッチ広さ		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1201

```
[w:GD1553]=[w:U01-A100-PB1014];
```

```
switch([w:GD1552]) {
```

```

case 0 : //GD1553 に 0000 を挿入
[b:GD1553.b8]=0;
[b:GD1553.b9]=0;
[b:GD1553.b10]=0;
[b:GD1553.b11]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

```

```

case 1 : //GD1553 に 0100 を挿入
[b:GD1553.b8]=1;
[b:GD1553.b9]=0;
[b:GD1553.b10]=0;
[b:GD1553.b11]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

```

```

case 2 : //GD1553 に 0200 を挿入
[b:GD1553.b8]=0;
[b:GD1553.b9]=1;
[b:GD1553.b10]=0;
[b:GD1553.b11]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

```

```

case 3 : //GD1553 に 0300 を挿入
[b:GD1553.b8]=1;
[b:GD1553.b9]=1;
[b:GD1553.b10]=0;
[b:GD1553.b11]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

```

```

}

```

```

if ( [b:GB1250] == ON ) { //入力信号を ON したら
[w:U01-A100-PB1014]=[w:GD1553]; //GD1553 を PB1014 へ代入
rst([b:GB1201]);
rst([b:GB1250]);
}

```

スクリプト No.	30153	スクリプト名	Script30153
コメント	フィルタ 1 ノッチ深さ		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1202

```

[w:GD1553]=[w:U01-A100-PB1014];

switch([w:GD1554]) {
case 0 : //GD1553 に 0000 を挿入
[b:GD1553.b4]=0;
[b:GD1553.b5]=0;
[b:GD1553.b6]=0;
[b:GD1553.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

case 1 : //GD1553 に 0010 を挿入
[b:GD1553.b4]=1;
[b:GD1553.b5]=0;

```

```

[b:GD1553.b6]=0;
[b:GD1553.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

case 2 : //GD1553 に 0020 を挿入
[b:GD1553.b4]=0;
[b:GD1553.b5]=1;
[b:GD1553.b6]=0;
[b:GD1553.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

case 3 : //GD1553 に 0030 を挿入
[b:GD1553.b4]=1;
[b:GD1553.b5]=1;
[b:GD1553.b6]=0;
[b:GD1553.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //入力信号を ON したら
[w:U01-A100-PB1014]=[w:GD1553]; //GD1553 を PB1014 へ代入
rst([b:GB1202]);
rst([b:GB1250]);
}

```

ベース画面 30016

スクリプト No.	30154	スクリプト名	Script30154
コメント	フィルタ 2 設定		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1203
<pre> [w:GD1556]=[w:U01-A100-PB1016]; switch([w:GD1555]) { case 0 : //GD1556 に 0000 を挿入 [b:GD1556.b0]=0; [b:GD1556.b1]=0; [b:GD1556.b2]=0; [b:GD1556.b3]=0; set([b:GB1250]); //入力信号を ON break; case 1 : //GD1556 に 0001 を挿入 [b:GD1556.b0]=1; [b:GD1556.b1]=0; [b:GD1556.b2]=0; [b:GD1556.b3]=0; set([b:GB1250]); //入力信号を ON break; } if ([b:GB1250] == ON) { //入力信号を ON したら [w:U01-A100-PB1016]=[w:GD1556]; //GD1556 を PB1016 へ代入 rst([b:GB1203]); </pre>			

<pre> rst([b:GB1250]); } </pre>			
スクリプト No.	30155	スクリプト名	Script30155
コメント	フィルタ 2 ノッチ広さ		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1204
<pre> [w:GD1556]=[w:U01-A100-PB1016]; switch([w:GD1557]) { case 0 : //GD1556 に 0000 を挿入 [b:GD1556.b8]=0; [b:GD1556.b9]=0; [b:GD1556.b10]=0; [b:GD1556.b11]=0; set([b:GB1250]); //入力信号を ON break; case 1 : //GD1556 に 0100 を挿入 [b:GD1556.b8]=1; [b:GD1556.b9]=0; [b:GD1556.b10]=0; [b:GD1556.b11]=0; set([b:GB1250]); //入力信号を ON break; case 2 : //GD1556 に 0200 を挿入 [b:GD1556.b8]=0; [b:GD1556.b9]=1; [b:GD1556.b10]=0; [b:GD1556.b11]=0; set([b:GB1250]); //入力信号を ON break; case 3 : //GD1556 に 0300 を挿入 [b:GD1556.b8]=1; [b:GD1556.b9]=1; [b:GD1556.b10]=0; [b:GD1556.b11]=0; set([b:GB1250]); //入力信号を ON break; } if ([b:GB1250] == ON) { //入力信号を ON したら [w:U01-A100-PB1016]=[w:GD1556]; //GD1556 を PB1016 へ代入 rst([b:GB1204]); rst([b:GB1250]); } </pre>			
スクリプト No.	30156	スクリプト名	Script30156
コメント	フィルタ 2 ノッチ深さ		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1205
<pre> [w:GD1556]=[w:U01-A100-PB1016]; switch([w:GD1558]) { case 0 : //GD1556 に 0000 を挿入 [b:GD1556.b4]=0; [b:GD1556.b5]=0; </pre>			

```

[b:GD1556.b6]=0;
[b:GD1556.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

case 1 : //GD1556 に 0010 を挿入
[b:GD1556.b4]=1;
[b:GD1556.b5]=0;
[b:GD1556.b6]=0;
[b:GD1556.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

case 2 : //GD1556 に 0020 を挿入
[b:GD1556.b4]=0;
[b:GD1556.b5]=1;
[b:GD1556.b6]=0;
[b:GD1556.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

case 3 : //GD1556 に 0030 を挿入
[b:GD1556.b4]=1;
[b:GD1556.b5]=1;
[b:GD1556.b6]=0;
[b:GD1556.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;
}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //入力信号を ON したら
[w:U01-A100-PB1016]=[w:GD1556]; //GD1556 を PB1016 へ代入
rst([b:GB1205]);
rst([b:GB1250]);
}

```

ベース画面 30017

スクリプト No.	30157	スクリプト名	Script30157
コメント	フィルタ 3 設定		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1206
<pre> [w:GD1560]=[w:U01-A100-PB1047]; switch([w:GD1559]) { case 0 : //GD1560 に 0000 を挿入 [b:GD1560.b0]=0; [b:GD1560.b1]=0; [b:GD1560.b2]=0; [b:GD1560.b3]=0; set([b:GB1250]); //入力信号を ON break; case 1 : //GD1560 に 0001 を挿入 [b:GD1560.b0]=1; [b:GD1560.b1]=0; [b:GD1560.b2]=0; </pre>			


```

    [b:GD1560.b3]=0;
    set([b:GB1250]); //入力信号を ON
    break;
}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //入力信号を ON したら
    [w:U01-A100-PB1047]=[w:GD1560]; //GD1560 を PB1047 へ代入
    rst([b:GB1206]);
    rst([b:GB1250]);
}

```

スクリプト No.	30158	スクリプト名	Script30158
コメント	フィルタ 3 ノッチ広さ		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1207

```

[w:GD1560]=[w:U01-A100-PB1047];

```

```

switch([w:GD1561]) {
    case 0 : //GD1560 に 0000 を挿入
        [b:GD1560.b8]=0;
        [b:GD1560.b9]=0;
        [b:GD1560.b10]=0;
        [b:GD1560.b11]=0;
        set([b:GB1250]); //入力信号を ON
        break;

```

```

    case 1 : //GD1560 に 0100 を挿入
        [b:GD1560.b8]=1;
        [b:GD1560.b9]=0;
        [b:GD1560.b10]=0;
        [b:GD1560.b11]=0;
        set([b:GB1250]); //入力信号を ON
        break;

```

```

    case 2 : //GD1560 に 0200 を挿入
        [b:GD1560.b8]=0;
        [b:GD1560.b9]=1;
        [b:GD1560.b10]=0;
        [b:GD1560.b11]=0;
        set([b:GB1250]); //入力信号を ON
        break;

```

```

    case 3 : //GD1560 に 0300 を挿入
        [b:GD1560.b8]=1;
        [b:GD1560.b9]=1;
        [b:GD1560.b10]=0;
        [b:GD1560.b11]=0;
        set([b:GB1250]); //入力信号を ON
        break;

```

```

}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //入力信号を ON したら
    [w:U01-A100-PB1047]=[w:GD1560]; //GD1560 を PB1047 へ代入
    rst([b:GB1207]);
    rst([b:GB1250]);
}

```

スクリプト No.	30159	スクリプト名	Script30159
コメント	フィルタ 3 ノッチ深さ		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1208
<pre> [w:GD1560]=[w:U01-A100-PB1047]; switch([w:GD1562]) { case 0 : //GD1560 に 0000 を挿入 [b:GD1560.b4]=0; [b:GD1560.b5]=0; [b:GD1560.b6]=0; [b:GD1560.b7]=0; set([b:GB1250]); //入力信号を ON break; case 1 : //GD1560 に 0010 を挿入 [b:GD1560.b4]=1; [b:GD1560.b5]=0; [b:GD1560.b6]=0; [b:GD1560.b7]=0; set([b:GB1250]); //入力信号を ON break; case 2 : //GD1560 に 0020 を挿入 [b:GD1560.b4]=0; [b:GD1560.b5]=1; [b:GD1560.b6]=0; [b:GD1560.b7]=0; set([b:GB1250]); //入力信号を ON break; case 3 : //GD1560 に 0030 を挿入 [b:GD1560.b4]=1; [b:GD1560.b5]=1; [b:GD1560.b6]=0; [b:GD1560.b7]=0; set([b:GB1250]); //入力信号を ON break; } if ([b:GB1250] == ON) { //入力信号を ON したら [w:U01-A100-PB1047]=[w:GD1560]; //GD1560 を PB1047 へ代入 rst([b:GB1208]); rst([b:GB1250]); } </pre>			

ベース画面 30018

スクリプト No.	30160	スクリプト名	Script30160
コメント	フィルタ 4 設定		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1209
<pre> [w:GD1564]=[w:U01-A100-PB1049]; switch([w:GD1563]) { case 0 : //GD1564 に 0000 を挿入 [b:GD1564.b0]=0; [b:GD1564.b1]=0; </pre>			

```

[b:GD1564.b2]=0;
[b:GD1564.b3]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

case 1 : //GD1564 に 0001 を挿入
[b:GD1564.b0]=1;
[b:GD1564.b1]=0;
[b:GD1564.b2]=0;
[b:GD1564.b3]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;
}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //入力信号を ON したら
[w:U01-A100-PB1049]=[w:GD1564]; //GD1564 を PB1049 へ代入
rst([b:GB1209]);
rst([b:GB1250]);
}

```

スクリプト No.	30161	スクリプト名	Script30161
コメント	フィルタ 4 ノッチ広さ		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1210

```

[w:GD1564]=[w:U01-A100-PB1049];

switch([w:GD1565]) {
case 0 : //GD1564 に 0000 を挿入
[b:GD1564.b8]=0;
[b:GD1564.b9]=0;
[b:GD1564.b10]=0;
[b:GD1564.b11]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

case 1 : //GD1564 に 0100 を挿入
[b:GD1564.b8]=1;
[b:GD1564.b9]=0;
[b:GD1564.b10]=0;
[b:GD1564.b11]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

case 2 : //GD1564 に 0200 を挿入
[b:GD1564.b8]=0;
[b:GD1564.b9]=1;
[b:GD1564.b10]=0;
[b:GD1564.b11]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

case 3 : //GD1564 に 0300 を挿入
[b:GD1564.b8]=1;
[b:GD1564.b9]=1;
[b:GD1564.b10]=0;
[b:GD1564.b11]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;
}

```

```

}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //入力信号を ON したら
    [w:U01-A100-PB1049]=[w:GD1564]; //GD1564 を PB1049 へ代入
    rst([b:GB1210]);
    rst([b:GB1250]);
}

```

スクリプト No.	30162	スクリプト名	Script30162
コメント	フィルタ 4 ノッチ深さ		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1211

```

[w:GD1564]=[w:U01-A100-PB1049];

```

```

switch([w:GD1566]) {
    case 0 : //GD1564 に 0000 を挿入
        [b:GD1564.b4]=0;
        [b:GD1564.b5]=0;
        [b:GD1564.b6]=0;
        [b:GD1564.b7]=0;
        set([b:GB1250]); //入力信号を ON
        break;

    case 1 : //GD1564 に 0010 を挿入
        [b:GD1564.b4]=1;
        [b:GD1564.b5]=0;
        [b:GD1564.b6]=0;
        [b:GD1564.b7]=0;
        set([b:GB1250]); //入力信号を ON
        break;

    case 2 : //GD1564 に 0020 を挿入
        [b:GD1564.b4]=0;
        [b:GD1564.b5]=1;
        [b:GD1564.b6]=0;
        [b:GD1564.b7]=0;
        set([b:GB1250]); //入力信号を ON
        break;

    case 3 : //GD1564 に 0030 を挿入
        [b:GD1564.b4]=1;
        [b:GD1564.b5]=1;
        [b:GD1564.b6]=0;
        [b:GD1564.b7]=0;
        set([b:GB1250]); //入力信号を ON
        break;
}

```

```

}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //入力信号を ON したら
    [w:U01-A100-PB1049]=[w:GD1564]; //GD1564 を PB1049 へ代入
    rst([b:GB1211]);
    rst([b:GB1250]);
}

```

ベース画面 30019

スクリプト No.	30163	スクリプト名	Script30163
コメント	フィルタ 5 設定		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1212
<pre> [w:GD1568]=[w:U01-A100-PB1051]; switch([w:GD1567]) { case 0 : //GD1568 に 0000 を挿入 [b:GD1568.b0]=0; [b:GD1568.b1]=0; [b:GD1568.b2]=0; [b:GD1568.b3]=0; set([b:GB1250]); //入力信号を ON break; case 1 : //GD1568 に 0001 を挿入 [b:GD1568.b0]=1; [b:GD1568.b1]=0; [b:GD1568.b2]=0; [b:GD1568.b3]=0; set([b:GB1250]); //入力信号を ON break; } if ([b:GB1250] == ON) { //入力信号を ON したら [w:U01-A100-PB1051]=[w:GD1568]; //GD1568 を PB1051 へ代入 rst([b:GB1212]); rst([b:GB1250]); } </pre>			
スクリプト No.	30164	スクリプト名	Script30164
コメント	フィルタ 5 ノッチ広さ		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1213
<pre> [w:GD1568]=[w:U01-A100-PB1051]; switch([w:GD1569]) { case 0 : //GD1568 に 0000 を挿入 [b:GD1568.b8]=0; [b:GD1568.b9]=0; [b:GD1568.b10]=0; [b:GD1568.b11]=0; set([b:GB1250]); //入力信号を ON break; case 1 : //GD1568 に 0100 を挿入 [b:GD1568.b8]=1; [b:GD1568.b9]=0; [b:GD1568.b10]=0; [b:GD1568.b11]=0; set([b:GB1250]); //入力信号を ON break; case 2 : //GD1568 に 0200 を挿入 [b:GD1568.b8]=0; [b:GD1568.b9]=1; [b:GD1568.b10]=0; </pre>			

```

[b:GD1568.b11]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

case 3 : //GD1568 に 0300 を挿入
[b:GD1568.b8]=1;
[b:GD1568.b9]=1;
[b:GD1568.b10]=0;
[b:GD1568.b11]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //入力信号を ON したら
[w:U01-A100-PB1051]=[w:GD1568]; //GD1568 を PB1051 へ代入
rst([b:GB1213]);
rst([b:GB1250]);
}

```

スクリプト No.	30165	スクリプト名	Script30165
コメント	フィルタ 5 ノッチ深さ		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1214

```

[w:GD1568]=[w:U01-A100-PB1051];

switch([w:GD1570]) {
case 0 : //GD1568 に 0000 を挿入
[b:GD1568.b4]=0;
[b:GD1568.b5]=0;
[b:GD1568.b6]=0;
[b:GD1568.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

case 1 : //GD1568 に 0010 を挿入
[b:GD1568.b4]=1;
[b:GD1568.b5]=0;
[b:GD1568.b6]=0;
[b:GD1568.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

case 2 : //GD1568 に 0020 を挿入
[b:GD1568.b4]=0;
[b:GD1568.b5]=1;
[b:GD1568.b6]=0;
[b:GD1568.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

case 3 : //GD1568 に 0030 を挿入
[b:GD1568.b4]=1;
[b:GD1568.b5]=1;
[b:GD1568.b6]=0;
[b:GD1568.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;
}

```

```

}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //入力信号を ON したら
    [w:U01-A100-PB1051]=[w:GD1568]; //GD1568 を PB51 へ代入
    rst([b:GB1214]);
    rst([b:GB1250]);
}

```

ベース画面 30020

スクリプト No.	30170	スクリプト名	Script30170
コメント	フィルタ設定モニタ 2		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
<pre> //ローパスフィルタ [w:TMP160] = [w:U01-A100-PB1023] & 0x00F0; [w:GD1615] = [w:TMP160] >>4 ; //軸共振抑制フィルタ if ([w:GD1609] == 1) { //フィルタ 4 が ON のとき [w:GD1616] =3; } else { [w:GD1616] = [w:U01-A100-PB1023] & 0x000F; } [w:GD1617] = [w:U01-A100-PB1017] & 0x00FF; [w:TMP161] = [w:U01-A100-PB1017] & 0x0F00; [w:GD1618] = [w:TMP161] >>8 ; //ロバストフィルタ [w:GD1619] = [w:U01-A100-PE1041] & 0x000F; //フィルタ 4 [w:GD1609] = [w:U01-A100-PB1049] & 0x000F; //画面切り替え制御 if (([b:GB1215]==OFF) && ([b:GB1216]==OFF) && ([b:GB1217]==OFF) && ([b:GB1218]==OFF) && ([b:GB1219]==OFF)) { rst ([b:GB1400]); } </pre>			
スクリプト No.	30171	スクリプト名	Script30171
コメント	ローパスフィルタ 設定		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1215
<pre> [w:GD1572]=[w:U01-A100-PB1023]; switch([w:GD1571]) { case 0 : //GD1572 に 0000 を挿入 [b:GD1572.b4]=0; [b:GD1572.b5]=0; </pre>			

```
[b:GD1572.b6]=0;
[b:GD1572.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 1 : //GD1572 に 0010 を挿入
[b:GD1572.b4]=1;
[b:GD1572.b5]=0;
[b:GD1572.b6]=0;
[b:GD1572.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 2 : //GD1572 に 0020 を挿入
[b:GD1572.b4]=0;
[b:GD1572.b5]=1;
[b:GD1572.b6]=0;
[b:GD1572.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;
```

```
}
```

```
if ( [b:GB1250] == ON ) { //入力信号を ON したら
[w:U01-A100-PB1023]=[w:GD1572]; //GD1572 を PB1023 へ代入
rst([b:GB1215]);
rst([b:GB1250]);
}
```

スクリプト No.	30172	スクリプト名	Script30172
コメント	軸共振抑制フィルタ 設定		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1216

```
[w:GD1574]=[w:U01-A100-PB1023];

switch([w:GD1573]) {
case 0 : //GD1574 に 0000 を挿入
[b:GD1574.b0]=0;
[b:GD1574.b1]=0;
[b:GD1574.b2]=0;
[b:GD1574.b3]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

case 1 : //GD1574 に 0001 を挿入
[b:GD1574.b0]=1;
[b:GD1574.b1]=0;
[b:GD1574.b2]=0;
[b:GD1574.b3]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

case 2 : //GD1574 に 0002 を挿入
[b:GD1574.b0]=0;
[b:GD1574.b1]=1;
[b:GD1574.b2]=0;
[b:GD1574.b3]=0;
```



```

    set([b:GB1250]); //入力信号を ON
    break;

}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //入力信号を ON したら
    [w:U01-A100-PB1023]=[w:GD1574]; //GD1574 を PB1023 へ代入
    rst([b:GB1216]);
    rst([b:GB1250]);
}

```

スクリプト No.	30173	スクリプト名	Script30173
コメント	軸共振抑制フィルタ 周波数		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1217

```

[w:GD1576]=[w:U01-A100-PB1017];

```

```

switch([w:GD1575]) {
    case 0 : //GD1576 に 0000 を挿入
        [b:GD1576.b0]=0;
        [b:GD1576.b1]=0;
        [b:GD1576.b2]=0;
        [b:GD1576.b3]=0;
        [b:GD1576.b4]=0;
        [b:GD1576.b5]=0;
        [b:GD1576.b6]=0;
        [b:GD1576.b7]=0;
        set([b:GB1250]); //入力信号を ON
        break;

    case 1 : //GD1576 に 0001 を挿入
        [b:GD1576.b0]=1;
        [b:GD1576.b1]=0;
        [b:GD1576.b2]=0;
        [b:GD1576.b3]=0;
        [b:GD1576.b4]=0;
        [b:GD1576.b5]=0;
        [b:GD1576.b6]=0;
        [b:GD1576.b7]=0;
        set([b:GB1250]); //入力信号を ON
        break;

    case 2 : //GD1576 に 0002 を挿入
        [b:GD1576.b0]=0;
        [b:GD1576.b1]=1;
        [b:GD1576.b2]=0;
        [b:GD1576.b3]=0;
        [b:GD1576.b4]=0;
        [b:GD1576.b5]=0;
        [b:GD1576.b6]=0;
        [b:GD1576.b7]=0;
        set([b:GB1250]); //入力信号を ON
        break;

    case 3 : //GD1576 に 0003 を挿入
        [b:GD1576.b0]=1;
        [b:GD1576.b1]=1;
        [b:GD1576.b2]=0;

```

```
[b:GD1576.b3]=0;  
[b:GD1576.b4]=0;  
[b:GD1576.b5]=0;  
[b:GD1576.b6]=0;  
[b:GD1576.b7]=0;  
set([b:GB1250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 4 : //GD1576 に 0004 を挿入  
[b:GD1576.b0]=0;  
[b:GD1576.b1]=0;  
[b:GD1576.b2]=1;  
[b:GD1576.b3]=0;  
[b:GD1576.b4]=0;  
[b:GD1576.b5]=0;  
[b:GD1576.b6]=0;  
[b:GD1576.b7]=0;  
set([b:GB1250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 5 : //GD1576 に 0005 を挿入  
[b:GD1576.b0]=1;  
[b:GD1576.b1]=0;  
[b:GD1576.b2]=1;  
[b:GD1576.b3]=0;  
[b:GD1576.b4]=0;  
[b:GD1576.b5]=0;  
[b:GD1576.b6]=0;  
[b:GD1576.b7]=0;  
set([b:GB1250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 6 : //GD1576 に 0006 を挿入  
[b:GD1576.b0]=0;  
[b:GD1576.b1]=1;  
[b:GD1576.b2]=1;  
[b:GD1576.b3]=0;  
[b:GD1576.b4]=0;  
[b:GD1576.b5]=0;  
[b:GD1576.b6]=0;  
[b:GD1576.b7]=0;  
set([b:GB1250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 7 : //GD1576 に 0007 を挿入  
[b:GD1576.b0]=1;  
[b:GD1576.b1]=1;  
[b:GD1576.b2]=1;  
[b:GD1576.b3]=0;  
[b:GD1576.b4]=0;  
[b:GD1576.b5]=0;  
[b:GD1576.b6]=0;  
[b:GD1576.b7]=0;  
set([b:GB1250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 8 : //GD1576 に 0008 を挿入
[b:GD1576.b0]=0;
[b:GD1576.b1]=0;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=0;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 9 : //GD1576 に 0009 を挿入
[b:GD1576.b0]=1;
[b:GD1576.b1]=0;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=0;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 10 : //GD1576 に 000A を挿入
[b:GD1576.b0]=0;
[b:GD1576.b1]=1;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=0;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 11 : //GD1576 に 000B を挿入
[b:GD1576.b0]=1;
[b:GD1576.b1]=1;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=0;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 12 : //GD1576 に 000C を挿入
[b:GD1576.b0]=0;
[b:GD1576.b1]=0;
[b:GD1576.b2]=1;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=0;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
```

```
[b:GD1576.b7]=0;  
set([b:GB1250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 13 : //GD1576 に 000D を挿入  
[b:GD1576.b0]=1;  
[b:GD1576.b1]=0;  
[b:GD1576.b2]=1;  
[b:GD1576.b3]=1;  
[b:GD1576.b4]=0;  
[b:GD1576.b5]=0;  
[b:GD1576.b6]=0;  
[b:GD1576.b7]=0;  
set([b:GB1250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 14 : //GD1576 に 000E を挿入  
[b:GD1576.b0]=0;  
[b:GD1576.b1]=1;  
[b:GD1576.b2]=1;  
[b:GD1576.b3]=1;  
[b:GD1576.b4]=0;  
[b:GD1576.b5]=0;  
[b:GD1576.b6]=0;  
[b:GD1576.b7]=0;  
set([b:GB1250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 15 : //GD1576 に 000F を挿入  
[b:GD1576.b0]=1;  
[b:GD1576.b1]=1;  
[b:GD1576.b2]=1;  
[b:GD1576.b3]=1;  
[b:GD1576.b4]=0;  
[b:GD1576.b5]=0;  
[b:GD1576.b6]=0;  
[b:GD1576.b7]=0;  
set([b:GB1250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 16 : //GD1576 に 0010 を挿入  
[b:GD1576.b0]=0;  
[b:GD1576.b1]=0;  
[b:GD1576.b2]=0;  
[b:GD1576.b3]=0;  
[b:GD1576.b4]=1;  
[b:GD1576.b5]=0;  
[b:GD1576.b6]=0;  
[b:GD1576.b7]=0;  
set([b:GB1250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 17 : //GD1576 に 0011 を挿入  
[b:GD1576.b0]=1;  
[b:GD1576.b1]=0;  
[b:GD1576.b2]=0;
```

```
[b:GD1576.b3]=0;  
[b:GD1576.b4]=1;  
[b:GD1576.b5]=0;  
[b:GD1576.b6]=0;  
[b:GD1576.b7]=0;  
set([b:GB1250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 18 : //GD1576 に 0012 を挿入  
[b:GD1576.b0]=0;  
[b:GD1576.b1]=1;  
[b:GD1576.b2]=0;  
[b:GD1576.b3]=0;  
[b:GD1576.b4]=1;  
[b:GD1576.b5]=0;  
[b:GD1576.b6]=0;  
[b:GD1576.b7]=0;  
set([b:GB1250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 19 : //GD1576 に 0013 を挿入  
[b:GD1576.b0]=1;  
[b:GD1576.b1]=1;  
[b:GD1576.b2]=0;  
[b:GD1576.b3]=0;  
[b:GD1576.b4]=1;  
[b:GD1576.b5]=0;  
[b:GD1576.b6]=0;  
[b:GD1576.b7]=0;  
set([b:GB1250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 20 : //GD1576 に 0014 を挿入  
[b:GD1576.b0]=0;  
[b:GD1576.b1]=0;  
[b:GD1576.b2]=1;  
[b:GD1576.b3]=0;  
[b:GD1576.b4]=1;  
[b:GD1576.b5]=0;  
[b:GD1576.b6]=0;  
[b:GD1576.b7]=0;  
set([b:GB1250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 21 : //GD1576 に 0015 を挿入  
[b:GD1576.b0]=1;  
[b:GD1576.b1]=0;  
[b:GD1576.b2]=1;  
[b:GD1576.b3]=0;  
[b:GD1576.b4]=1;  
[b:GD1576.b5]=0;  
[b:GD1576.b6]=0;  
[b:GD1576.b7]=0;  
set([b:GB1250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 22 : //GD1576 に 0016 を挿入
[b:GD1576.b0]=0;
[b:GD1576.b1]=1;
[b:GD1576.b2]=1;
[b:GD1576.b3]=0;
[b:GD1576.b4]=1;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 23 : //GD1576 に 0017 を挿入
[b:GD1576.b0]=1;
[b:GD1576.b1]=1;
[b:GD1576.b2]=1;
[b:GD1576.b3]=0;
[b:GD1576.b4]=1;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 24 : //GD1576 に 0018 を挿入
[b:GD1576.b0]=0;
[b:GD1576.b1]=0;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=1;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 25 : //GD1576 に 0019 を挿入
[b:GD1576.b0]=1;
[b:GD1576.b1]=0;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=1;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 26 : //GD1576 に 001A を挿入
[b:GD1576.b0]=0;
[b:GD1576.b1]=1;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=1;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
```

```
[b:GD1576.b7]=0;  
set([b:GB1250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 27 : //GD1576 に 001B を挿入  
[b:GD1576.b0]=1;  
[b:GD1576.b1]=1;  
[b:GD1576.b2]=0;  
[b:GD1576.b3]=1;  
[b:GD1576.b4]=1;  
[b:GD1576.b5]=0;  
[b:GD1576.b6]=0;  
[b:GD1576.b7]=0;  
set([b:GB1250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 28 : //GD1576 に 001C を挿入  
[b:GD1576.b0]=0;  
[b:GD1576.b1]=0;  
[b:GD1576.b2]=1;  
[b:GD1576.b3]=1;  
[b:GD1576.b4]=1;  
[b:GD1576.b5]=0;  
[b:GD1576.b6]=0;  
[b:GD1576.b7]=0;  
set([b:GB1250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 29 : //GD1576 に 001D を挿入  
[b:GD1576.b0]=1;  
[b:GD1576.b1]=0;  
[b:GD1576.b2]=1;  
[b:GD1576.b3]=1;  
[b:GD1576.b4]=1;  
[b:GD1576.b5]=0;  
[b:GD1576.b6]=0;  
[b:GD1576.b7]=0;  
set([b:GB1250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 30 : //GD1576 に 001E を挿入  
[b:GD1576.b0]=0;  
[b:GD1576.b1]=1;  
[b:GD1576.b2]=1;  
[b:GD1576.b3]=1;  
[b:GD1576.b4]=1;  
[b:GD1576.b5]=0;  
[b:GD1576.b6]=0;  
[b:GD1576.b7]=0;  
set([b:GB1250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 31 : //GD1576 に 001F を挿入  
[b:GD1576.b0]=1;  
[b:GD1576.b1]=1;  
[b:GD1576.b2]=1;
```

```

[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=1;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

```

```

}

```

```

if ( [b:GB1250] == ON ) { //入力信号を ON したら
    [w:U01-A100-PB1017]=[w:GD1576]; //GD1576 を PB1017 へ代入
    rst([b:GB1217]);
    rst([b:GB1250]);
}

```

スクリプト No.	30174	スクリプト名	Script30174
コメント	軸共振抑制フィルタ ノッチ深さ		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1218

```

[w:GD1576]=[w:U01-A100-PB1017];

```

```

switch([w:GD1577]) {
    case 0 : //GD1576 に 0000 を挿入
        [b:GD1576.b8]=0;
        [b:GD1576.b9]=0;
        [b:GD1576.b10]=0;
        [b:GD1576.b11]=0;
        set([b:GB1250]); //入力信号を ON
        break;

```

```

    case 1 : //GD1576 に 0100 を挿入
        [b:GD1576.b8]=1;
        [b:GD1576.b9]=0;
        [b:GD1576.b10]=0;
        [b:GD1576.b11]=0;
        set([b:GB1250]); //入力信号を ON
        break;

```

```

    case 2 : //GD1576 に 0200 を挿入
        [b:GD1576.b8]=0;
        [b:GD1576.b9]=1;
        [b:GD1576.b10]=0;
        [b:GD1576.b11]=0;
        set([b:GB1250]); //入力信号を ON
        break;

```

```

    case 3 : //GD1576 に 0300 を挿入
        [b:GD1576.b8]=1;
        [b:GD1576.b9]=1;
        [b:GD1576.b10]=0;
        [b:GD1576.b11]=0;
        set([b:GB1250]); //入力信号を ON
        break;

```

```

}

```

```

if ( [b:GB1250] == ON ) { //入力信号を ON したら

```


<pre> [w:U01-A100-PB1017]=[w:GD1576]; //GD1576 を PB1017 へ代入 rst([b:GB1218]); rst([b:GB1250]); } </pre>			
スクリプト No.	30175	スクリプト名	Script30175
コメント	ロバストフィルタ 設定		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1219
<pre> [w:GD1579]=[w:U01-A100-PE1041]; switch([w:GD1578]) { case 0 : //GD1579 に 0000 を挿入 [b:GD1579.b0]=0; [b:GD1579.b1]=0; [b:GD1579.b2]=0; [b:GD1579.b3]=0; set([b:GB1250]); //入力信号を ON break; case 1 : //GD1579 に 0001 を挿入 [b:GD1579.b0]=1; [b:GD1579.b1]=0; [b:GD1579.b2]=0; [b:GD1579.b3]=0; set([b:GB1250]); //入力信号を ON break; } if ([b:GB1250] == ON) { //入力信号を ON したら [w:U01-A100-PE1041]=[w:GD1579]; //GD1579 を PE41 へ代入 rst([b:GB1219]); rst([b:GB1250]); } </pre>			

ベース画面 30021～30023

スクリプト No.	30180	スクリプト名	Script30180
コメント	制振制御モニタ		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
<pre> //振動抑制モード選択 [w:GD1625] = [w:U01-A100-PA1024] & 0x000F; //制振制御 1 [w:GD1626] = [w:U01-A100-PB1002] & 0x000F; //制振制御 2 [w:TMP165] = [w:U01-A100-PB1002] & 0x00F0; [w:GD1627] = [w:TMP165] >>4 ; </pre>			

ベース画面 30021

スクリプト No.	30183	スクリプト名	Script30183
コメント	振動制御モード選択		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1220
<pre> [w:GD1621]=[w:U01-A100-PA1024]; switch([w:GD1620]) { case 0 : //GD1621 に 0000 を挿入 [b:GD1621.b0]=0; </pre>			

```

[b:GD1621.b1]=0;
[b:GD1621.b2]=0;
[b:GD1621.b3]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

case 1 : //GD1621 に 0001 を挿入
[b:GD1621.b0]=1;
[b:GD1621.b1]=0;
[b:GD1621.b2]=0;
[b:GD1621.b3]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

case 2 : //GD1621 に 0002 を挿入
[b:GD1621.b0]=0;
[b:GD1621.b1]=1;
[b:GD1621.b2]=0;
[b:GD1621.b3]=0;
set([b:GB1250]); //入力信号を ON
break;

}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //入力信号を ON したら
[w:U01-A100-PA1024]=[w:GD1621]; //GD1621 を PA1024 へ代入
rst([b:GB1220]);
rst([b:GB1250]);
}

```

ベース画面 30022

スクリプト No.	30181	スクリプト名	Script30181
コメント	制御設定 1		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1221
<pre> [w:GD1623]=[w:U01-A100-PB1002]; switch([w:GD1622]) { case 0 : //GD1623 に 0000 を挿入 [b:GD1623.b0]=0; [b:GD1623.b1]=0; [b:GD1623.b2]=0; [b:GD1623.b3]=0; set([b:GB1250]); //入力信号を ON break; case 1 : //GD1623 に 0001 を挿入 [b:GD1623.b0]=1; [b:GD1623.b1]=0; [b:GD1623.b2]=0; [b:GD1623.b3]=0; set([b:GB1250]); //入力信号を ON break; case 2 : //GD1623 に 0002 を挿入 [b:GD1623.b0]=0; [b:GD1623.b1]=1; </pre>			

```

    [b:GD1623.b2]=0;
    [b:GD1623.b3]=0;
    set([b:GB1250]); //入力信号を ON
    break;

}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //入力信号を ON したら
    [w:U01-A100-PB1002]=[w:GD1623]; //GD1623 を PB1002 へ代入
    rst([b:GB1221]);
    rst([b:GB1250]);
}

```

ベース画面 30023

スクリプト No.	30182	スクリプト名	Script30182
コメント	制御設定 2		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 1222
<pre> [w:GD1623]=[w:U01-A100-PB1002]; switch([w:GD1624]) { case 0 : //GD1623 に 0010 を挿入 [b:GD1623.b4]=0; [b:GD1623.b5]=0; [b:GD1623.b6]=0; [b:GD1623.b7]=0; set([b:GB1250]); //入力信号を ON break; case 1 : //GD1623 に 0010 を挿入 [b:GD1623.b4]=1; [b:GD1623.b5]=0; [b:GD1623.b6]=0; [b:GD1623.b7]=0; set([b:GB1250]); //入力信号を ON break; case 2 : //GD1623 に 0020 を挿入 [b:GD1623.b4]=0; [b:GD1623.b5]=1; [b:GD1623.b6]=0; [b:GD1623.b7]=0; set([b:GB1250]); //入力信号を ON break; } if ([b:GB1250] == ON) { //入力信号を ON したら [w:U01-A100-PB1002]=[w:GD1623]; //GD1623 を PB1002 へ代入 rst([b:GB1222]); rst([b:GB1250]); } </pre>			

ベース画面 30024

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	符号付き 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:GD1130]){ case 1: set([b:U01-A100-OTI1]); //High モード break; case 2: set([b:U01-A100-OTI0]); //ベーシックモード break; case 3: set([b:U01-A100-OTI2]); //Low モード break; } </pre>			

ベース画面 30033

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([b:U01-A100-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([b:U01-A100-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> [u32:U01-A100-TMD0] = [w:GD1201]; //TMD0 デバイスに GD1201 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> [u32:U01-A100-TMD1] = [w:GD1203]; //TMD1 デバイスに GD1203 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 [u32:U01-A100-TMI0] = 0x00000801; //TMI0 デバイスに 2049 (0x0801) を入れる }else{ //トリガが下がったら [u32:U01-A100-TMI0] = 0x00000001; //TMI0 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 [u32:U01-A100-TM10] = 4097; //TM10 デバイスに 4097 (0x1001) を入れる } else { //トリガが下がったら [u32:U01-A100-TM10] = 1; //TM10 デバイスに 1 (0x0001) を入れる } </pre>			
スクリプト No.	30120	スクリプト名	Script30120
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 30035

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 ([b:U01-A100-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 ([b:U01-A100-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> [u32:U01-A100-TMD0] = [w:GD1201]; //TMD0 デバイスに GD1201 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> [u32:U01-A100-TMD1] = [w:GD1203]; //TMD1 デバイスに GD1203 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> [u32:U01-A100-TMD3] = [w:GD1205]; //TMD3 デバイスに GD1205 の値を代入 [b:GB116] = OFF; //トリガを OFF する </pre>			
スクリプト No.	30120	スクリプト名	Script30120
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 30037

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:GD1351] = 0; //ダミーデバイスをクリア [w:GD1352] = 0; //ダミーデバイスをクリア set ([b:U01-A100-OM4]); //出力信号強制出力モードに切り替え } else { [w:GD1351] = 0; //ダミーデバイスをクリア [w:GD1352] = 0; //ダミーデバイスをクリア set ([b:U01-A100-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 BIN32	トリガ種別	ON 中 GB117
<pre>if ([w:GD1352] != [w:GD1351]) { //信号に変化があったら [u32:U01-A100-TM00] = [w:GD1351]; //TM00 に値を格納 [w:GD1352] = [w:GD1351]; //比較用のデバイスに値を格納 }</pre>			

ベース画面 30041

スクリプト No.	30190	スクリプト名	Script30190
コメント	パラメータ設定 (ROM) メッセージ表示		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB40
<pre>if ([b:GB120]==OFF) { [w:GD104]=30041; }</pre>			

ベース画面 30071

スクリプト No.	30191	スクリプト名	Script30191
コメント	パラメータ設定 (RAM) メッセージ表示		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB40
<pre>if ([b:GB121]==OFF) { [w:GD104]=30071; }</pre>			

ベース画面 30105～30106

スクリプト No.	30104	スクリプト名	Script30104
コメント	しきい値の初回読出し		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB40
<pre>//画面を表示した時にしきい値を読み出します。 set ([b:GB1150]);</pre>			
スクリプト No.	30100	スクリプト名	Script30100
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:TMP180] = [w:U01-A100-MD2]&0x000F; if ([w:TMP180] == 1) { //格納した値が1 のとき set ([b:GB1000]); } //推定値を表示 else {</pre>			

```

    rst([b:GB1000]);
}

[w:TMP181] = [w:U01-A100-MD2]&0x00F0;
[w:TMP182] = [w:TMP181] >> 4; //右に 4 シフト、TMP182 へ格納
if ([w:TMP182] == 1) { //格納した値が 1 のとき
    set([b:GB1001]); } //推定値を表示
else{
    rst([b:GB1001]);
}

[w:TMP183] = [w:U01-A100-MD2]&0x0F00;
[w:TMP184] = [w:TMP183] >> 8; //右に 8 シフト、TMP184 へ格納
if ([w:TMP184] == 1) { //格納した値が 1 のとき
    set([b:GB1002]); } //推定値を表示
else{
    rst([b:GB1002]);
}

//レシピトリガ リセット
if( [b:GD1110.b0] == ON ){ //書込み完了通知信号が ON していたら
    rst([b:GB1150]); //しきい値書込みトリガ OFF
}

if( [b:GD1110.b1] == ON ){ //読出し完了通知信号が ON していたら
    rst([b:GB1101]); //推定値読出しトリガ OFF
    rst([b:GB1151]); //しきい値読出しトリガ OFF
}

```

スクリプト No.	30101	スクリプト名	Script30101
コメント	しきい値超過判定 1		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1000

//推定値がしきい値を超えているか判定します。

```

//MD3
if( [s16:U01-A100-MD3] > [s16:GD1400] ) { //MD3 がしきい値を超えたとき
    set ([b:GB1050]); //数値表示の背景色を変更
}
else{ //超えていないとき
    rst ([b:GB1050]);
}

```

```

//MD4
if( [s16:U01-A100-MD4] > [s16:GD1402] ) { //MD4 がしきい値を超えたとき
    set ([b:GB1051]); //数値表示の背景色を変更
}
else{ //超えていないとき
    rst ([b:GB1051]);
}

```

スクリプト No.	30102	スクリプト名	Script30102
コメント	しきい値超過判定 2		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1001

//推定値がしきい値を超えているか判定します。

```

//MD5
if( [s16:U01-A100-MD5] < [s16:GD1404] ) { //MD5 がしきい値を超えたとき
    set ([b:GB1052]); //数値表示の背景色を変更
}

```

```

}
else[ //超えていないとき
    rst ([b:GB1052]);
}

//MD6
if( [s16:U01-A100-MD6] < [s16:GD1406] ) { //MD6 がしきい値を超えたとき
    set ([b:GB1053]); //数値表示の背景色を変更
}
else[ //超えていないとき
    rst ([b:GB1053]);
}

```

スクリプト No.	30103	スクリプト名	Script30103
コメント	しきい値超過判定 3		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1002

//推定値がしきい値を超えているか判定します。

```

//MD7
if( [w:U01-A100-MD7] > [w:GD1412] ) { //MD7 がしきい値を超えたとき
    set ([b:GB1056]); //数値表示の背景色を変更
}
else[ //しきい値を超えていないとき
    rst ([b:GB1056]);
}

//MD8
if( [u16:U01-A100-MD8] > [u16:GD1414] ) { //MD8 がしきい値を超えたとき
    set ([b:GB1057]); //数値表示の背景色を変更
}
else[ //しきい値を超えていないとき
    rst ([b:GB1057]);
}

//MD9
if( [w:U01-A100-MD9] > [w:GD1408] ) { //MD9 がしきい値を超えたとき
    set ([b:GB1054]); //数値表示の背景色を変更
}
else[ //しきい値を超えていないとき
    rst ([b:GB1054]);
}

//MD10
if( [u16:U01-A100-MD10] > [u16:GD1410] ) { //MD10 がしきい値を超えたとき
    set ([b:GB1055]); //数値表示の背景色を変更
}
else[ //しきい値を超えていないとき
    rst ([b:GB1055]);
}

```

スクリプト No.	30106	スクリプト名	Script30106
コメント	推定値転送設定		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB1070

//推定値を GD へ転送します

```

//MD3-4
if([b:GB1000]==ON) { //推定完了の場合
    set([b:GD1450.b0]); //デバイスデータ転送開始トリガ ON
}

```



```

    set([b:GB1160]); //スクリプト開始トリガ ON
}
else[ //推定未完了の場合
    [s16:GD1420]=9990;
    [s16:GD1422]=9990;
    set([b:GB1071]); //移動完了
}

//MD5-6
if([b:GB1001]==ON) { //推定完了の場合
    set([b:GD1452.b0]); //デバイスデータ転送開始トリガ ON
    set([b:GB1161]); //スクリプト開始トリガ ON
}
else[ //推定未完了の場合
    [s16:GD1424]=9990;
    [s16:GD1426]=9990;
    set([b:GB1072]); //移動完了
}

//MD7-10
if([b:GB1002]==ON) { //推定完了の場合
    set([b:GD1454.b0]); //デバイスデータ転送開始トリガ ON
    set([b:GB1162]); //スクリプト開始トリガ ON
}
else[ //推定未完了の場合
    [w:GD1428]=999;
    [u16:GD1430]=9990;
    [w:GD1432]=999;
    [u16:GD1434]=9990;
    set([b:GB1073]); //移動完了
}

```

//推定値レシピ保存スクリプトトリガ ON
 set([b:GB1170]);

スクリプト No.	30107	スクリプト名	Script30107
コメント	推定値転送 1		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1160

```

if([b:GD1451.b0]==ON) { //転送中信号が ON のとき
    set([b:GB1165]); //転送開始フラグ ON
    rst([b:GD1450.b0]); //転送トリガ OFF
}

```

```

if([b:GB1165]==ON&&[b:GD1451.b0]==OFF) {
    set([b:GB1071]); //転送完了フラグ ON
    rst([b:GB1165]); //転送開始フラグ OFF
    rst([b:GB1160]); //スクリプトトリガ OFF
}

```

スクリプト No.	30108	スクリプト名	Script30108
コメント	推定値転送 2		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1161

```

if([b:GD1453.b0]==ON) { //転送中信号が ON のとき
    set([b:GB1166]); //転送開始フラグ ON
    rst([b:GD1452.b0]); //転送トリガ OFF
}

```

<pre> if([b:GB1166]==ON&&[b:GD1453.b0]==OFF) { set([b:GB1072]); //転送完了フラグ ON rst([b:GB1166]); //転送開始フラグ OFF rst([b:GB1161]); //スクリプトトリガ OFF } </pre>			
スクリプト No.	30109	スクリプト名	Script30109
コメント	推定値転送 3		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1162
<pre> if([b:GD1455.b0]==ON) { //転送中信号が ON のとき set([b:GB1167]); //転送開始フラグ ON rst([b:GD1454.b0]); //転送トリガ OFF } if([b:GB1167]==ON&&[b:GD1455.b0]==OFF) { set([b:GB1073]); //転送完了フラグ ON rst([b:GB1167]); //転送開始フラグ OFF rst([b:GB1162]); //スクリプトトリガ OFF } </pre>			
スクリプト No.	30110	スクリプト名	Script30110
コメント	推定値レシピ保存		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB1170
<pre> if([b:GB1071]==ON&&[b:GB1072]==ON&&[b:GB1073]==ON) { //転送完了フラグが全て ON したら set([b:GB1101]); //推定値レシピ読出しトリガ ON //各フラグ OFF rst([b:GB1071]); rst([b:GB1072]); rst([b:GB1073]); rst([b:GB1070]); //推定値保存スイッチ rst([b:GB1170]); //レシピ保存スクリプトトリガ } </pre>			
スクリプト No.	30105	スクリプト名	Script30105
コメント	しきい値の読み出し		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立下り GB1180
<pre> //しきい値設定ウィンドウを閉じたとき、保存されている設定値を適用します。 set([b:GB1150]); </pre>			

ベース画面 30113

スクリプト No.	30200	スクリプト名	Script30200
コメント	現在時刻設定		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	OFF 中 GB1800
<pre> //現在時刻の情報を格納 [w:GD1840]=[w:GS650]; //年月の情報を格納 [w:GD1841]=[w:GS651]; //日時の情報を格納 [w:GD1842]=[w:GS652]; //分秒の情報を格納 set([b:GB1800]); </pre>			

ベース画面 30307~30308

スクリプト No.	30050	スクリプト名	Script30050
コメント	入出力デバイスモニタ処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre>//入力デバイス //EMG [u32:TMP70] = [u32:U01-A100-DI0] & 0x00020000; //DI0 の bit17 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD1500] = [u32:TMP70] >> 17; //TMP を右に 17 シフト、GD1500 に格納 //EM2/1 [u32:TMP71] = [u32:U01-A100-DI0] & 0x00040000; //DI0 の bit18 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD1501] = [u32:TMP71] >> 18; //TMP を右に 18 シフト、GD1501 に格納 //CRDY [u32:TMP72] = [u32:U01-A100-DI0] & 0x00080000; //DI0 の bit19 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD1502] = [u32:TMP72] >> 19; //TMP を右に 19 シフト、GD1502 に格納 //CDP [u32:TMP73] = [u32:U01-A100-DI0] & 0x08000000; //DI0 の bit27 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD1503] = [u32:TMP73] >> 27; //TMP を右に 27 シフト、GD1503 に格納 //CLD [u32:TMP74] = [u32:U01-A100-DI0] & 0x10000000; //DI0 の bit28 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD1504] = [u32:TMP74] >> 28; //TMP を右に 28 シフト、GD1504 に格納 //FLS [u32:TMP75] = [u32:U01-A1-DI1] & 0x00010000; //DI1 の bit16 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD1505] = [u32:TMP75] >> 16; //TMP を右に 16 シフト、GD1505 に格納 //RLS [u32:TMP76] = [u32:U01-A1-DI1] & 0x00020000; //DI1 の bit17 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD1506] = [u32:TMP76] >> 17; //TMP を右に 17 シフト、GD1506 に格納 //DOG [u32:TMP77] = [u32:U01-A1-DI1] & 0x00040000; //DI1 の bit18 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD1507] = [u32:TMP77] >> 18; //TMP を右に 18 シフト、GD1507 に格納 //出力デバイス //ALM2 [u32:TMP78] = [u32:U01-A100-D00] & 0x00010000; //D00 の bit16 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD1510] = [u32:TMP78] >> 16; //TMP を右に 16 シフト、GD1510 に格納 //RDY [u32:TMP79] = [u32:U01-A100-D00] & 0x00080000; //D00 の bit19 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD1511] = [u32:TMP79] >> 19; //TMP を右に 19 シフトし、GD1511 に格納 //STO [u32:TMP80] = [u32:U01-A100-D00] & 0x00200000; //D00 の bit21 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD1512] = [u32:TMP80] >> 21; //TMP を右に 21 シフトし、GD1512 に格納 //SMPD</pre>			

```

[u32:TMP81] = [u32:U01-A100-D00] & 0x00400000; //D00 の bit22 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD1513] = [u32:TMP81] >> 22; //TMP を右に 22 シフト、GD1513 に格納

//CDPS
[u32:TMP82] = [u32:U01-A100-D00] & 0x02000000; //D00 の bit25 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD1514] = [u32:TMP82] >> 25; //TMP を右に 25 シフト、GD1514 に格納

//CLDS
[u32:TMP83] = [u32:U01-A100-D00] & 0x04000000; //D00 の bit26 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD1515] = [u32:TMP83] >> 26; //TMP を右に 26 シフト、GD1515 に格納

//ABSV
[u32:TMP84] = [u32:U01-A100-D00] & 0x08000000; //D00 の bit27 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD1516] = [u32:TMP84] >> 27; //TMP を右に 27 シフト、GD1516 に格納

//IPF
[u32:TMP85] = [u32:U01-A100-D00] & 0x20000000; //D00 の bit29 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD1517] = [u32:TMP85] >> 29; //TMP を右に 29 シフト、GD1517 に格納

//SPC
[u32:TMP86] = [u32:U01-A100-D00] & 0x40000000; //D00 の bit30 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD1518] = [u32:TMP86] >> 30; //TMP を右に 30 シフト、GD1518 に格納

//MTTR
[u32:TMP87] = [u32:U01-A100-D00] & 0x80000000; //D00 の bit31 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD1519] = [u32:TMP87] >> 31; //TMP を右に 31 シフト、GD1519 に格納

//SFLS
[u32:TMP88] = [u32:U01-A1-D01] & 0x00010000; //D01 の bit16 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD1520] = [u32:TMP88] >> 16; //TMP を右に 16 シフト、GD1520 に格納

//SRLS
[u32:TMP89] = [u32:U01-A1-D01] & 0x00020000; //D01 の bit17 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD1521] = [u32:TMP89] >> 17; //TMP を右に 17 シフト、GD1521 に格納

//SDOG
[u32:TMP90] = [u32:U01-A1-D01] & 0x00040000; //D01 の bit18 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD1522] = [u32:TMP90] >> 18; //TMP を右に 18 シフト、GD1522 に格納

//SSV3
[u32:TMP91] = [u32:U01-A1-D01] & 0x00800000; //D01 の bit23 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD1523] = [u32:TMP91] >> 23; //TMP を右に 23 シフト、GD1523 に格納

```

5.9 ロギング一覧

ロギング ID : 30001 ロギング 1

項目		設定
ロギング方式	保存ファイル数	10
	1 ファイル内ログ件数	288
	ファイル終端トリガ	なし
ロギングトリガ	トリガ種別	周期
	周期 (x100ms)	3000
ブロック数		2
ブロック 1	デバイス	U01-A1-ST40
	デバイス形式	符号付き BIN32
	点数	1
ブロック 2	デバイス	U01-A1-ST41
	デバイス形式	符号付き BIN32
	点数	1
保存先	ドライブ名	A: 標準 SD カード
	フォルダ名	Package1¥LOG30001
	ファイル名	LOG30001
	ファイル名に日付情報を付加する	なし
追加ファイル出力	追加でファイルを出力する	なし

ロギング ID : 30002 ロギング 2

項目		設定
ロギング方式	保存ファイル数	10
	1 ファイル内ログ件数	1
	ファイル終端トリガ	なし
ロギングトリガ	トリガ種別	ON 中周期
	デバイス	GB1910
	周期 (x100ms)	36000
ブロック数		2
ブロック 1	デバイス	U01-A1-MD4
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 2	デバイス	U01-A1-MD3
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
保存先	ドライブ名	A: 標準 SD カード
	フォルダ名	Package1¥LOG30002
	ファイル名	LOG30002
	ファイル名に日付情報を付加する	なし
追加ファイル出力	追加でファイルを出力する	なし

ロギング ID : 30003 ロギング 3

項目		設定
ロギング方式	保存ファイル数	10
	1 ファイル内ログ件数	1
	ファイル終端トリガ	なし
ロギングトリガ	トリガ種別	ON 中周期
	デバイス	GB1911
	周期 (x100ms)	36000

項目		設定
ブロック数		2
ブロック 1	デバイス	U01-A1-MD6
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 2	デバイス	U01-A1-MD5
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
保存先	ドライブ名	A: 標準 SD カード
	フォルダ名	Package1¥LOG30003
	ファイル名	LOG30003
	ファイル名に日付情報を付加する	なし
追加ファイル出力	追加でファイルを出力する	なし

ロギング ID : 30004 ロギング 4

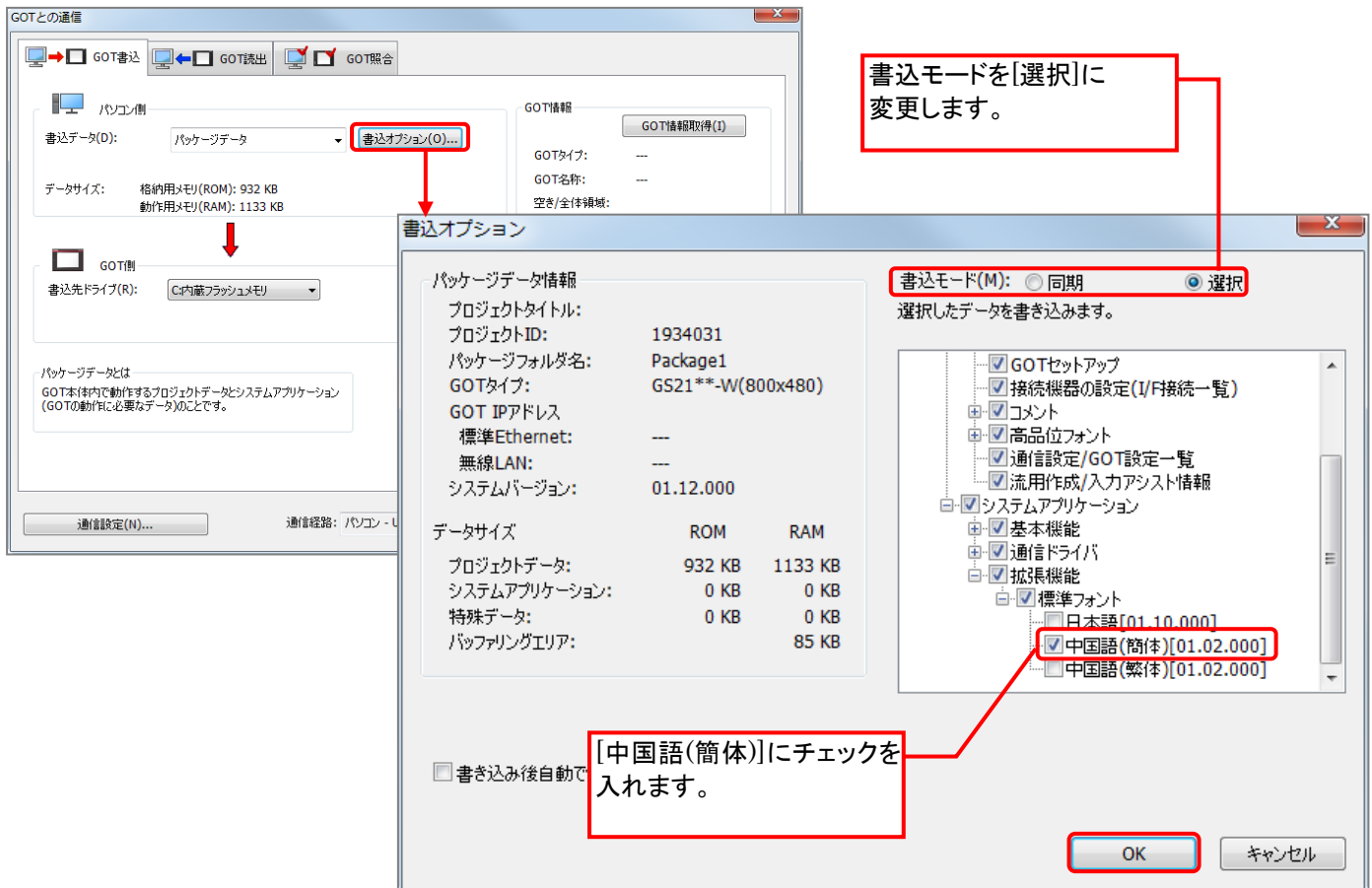
項目		設定
ロギング方式	ファイル保存モード	
	保存ファイル数	10
	1 ファイル内ログ件数	1
	ファイル終端トリガ	なし
ロギングトリガ	トリガ種別	ON 中周期
	デバイス	GB1912
	周期 (x100ms)	36000
ブロック数		4
ブロック 1	デバイス	U01-A1-MD9
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 2	デバイス	U01-A1-MD10
	デバイス形式	符号なし BIN16
	点数	1
ブロック 3	デバイス	U01-A1-MD7
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 4	デバイス	U01-A1-MD8
	デバイス形式	符号なし BIN16
	点数	1
保存先	ドライブ名	A: 標準 SD カード
	フォルダ名	Package1¥LOG30004
	ファイル名	LOG30004
	ファイル名に日付情報を付加する	なし
追加ファイル出力	追加でファイルを出力する	なし

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



6.2 iQ-R シリーズシーケンサを使用する場合の設定

MELSEC iQ-R シリーズシーケンサを使用して接続する場合、接続機器設定と作画上のサーボアンプのデバイスの設定を変更する必要があります。

- (1) 接続機器設定をシステム構成に合わせて変更します。
- (2) [デバイス一括変更]でシステム構成にあわせてサーボアンプのデバイスに設定した[ユニット No.]を変更します。すべての画面、共通の設定、すべてのスクリプトを対象にし、サーボアンプのデバイス設定を変更してください。サーボアンプのデバイスの詳細については、「5.4 使用デバイス一覧」を参照してください。

デバイス一括変更

属性

☒ デバイス(D) ☐ ネットワーク設定(W) ☐ CH No.(H)

☐ 色(C) ☐ 図形(S)

検索(F) 変更(R)

対象

☒ すべての画面(A)

☐ 編集画面内(E)

☐ 画面範囲内(N): From: 1 To: 32767 ベース画面

☐ カテゴリ(G): スイッチ

☐ 選択範囲内(T)

☒ 共通の設定(M) (画面単位の設定は除く)

☐ スクリプトテキスト(P): すべてのスクリプト

削除 クリア(L) インポート(I) エクスポート(X)

表示方法(Y): ☒ 個別 ☐ 一括

	デバイス	変更前	変更後	点数
163	ビット	U01-A1-TMB6	U01-A1-TMB6	1
164	ビット	U01-A1-OTI4	U01-A1-OTI4	1
165	ビット	U01-A1-OTI5	U01-A1-OTI5	1
166	ワード	U01-A1-PA1002	U01-A1-PA1002	1
167	ワード	U01-A1-PA1003	U01-A1-PA1003	1
168	ワード	U01-A1-PA1004	U01-A1-PA1004	1
169	ワード	U01-A1-PA1008	U01	
170	ワード	U01-A1-PA1009	U01	
171	ワード	U01-A1-PA1010	U01	

<符号付きBIN16> CH1 MELSEC iQ-R, RnMT

デバイス

PA 1002

7 8 9 D E F

4 5 6 A B C

1 2 3

0 Back CL

シンプルモーション ユニットNo.: 01 軸番号: 1

ネットワーク設定

CPU号機: 0

☒ 自局 ☐ 他局

デバイスコメント画面に切り換え

OK キャンセル

説明

【種別】
WORD

【範囲】
デバイス:
1-32
1001-1032
ユニットNo.:
00-FF
軸番号:
1-32

システム構成に合わせて、ユニット No. を変更します。

6.3 GOT のモニタ速度についての注意事項

サーボアンプのデバイスのある画面を表示中は、バックグラウンドのアラームデータ、ロギングデータなどの収集が遅れる場合があります。

6.4 リソースデータを利用するためのユーザカスタマイズについて

本サンプルでは、消費電力量や機械診断の推定値にロギング機能を使用し、SD カードにデータを保存しています。保存したデータを持ち帰り、検証等に利用できます。保存したデータを持ち帰る手段としては、下記の機能があります。

(1) 「ファイル転送機能」

ファイル転送機能(FTP 転送)は、GOT を FTP クライアントにして、外部の FTP サーバに対してファイルの書き込みを行う機能です。ファイル転送機能については、「GT Designer3 (GOT2000) 画面設計マニュアル」を参照してください。