

株式会社アイエイアイ ロボットコントローラ  
SCON シリーズ  
SCON-C-60IHA-CC-0-1

サンプル画面説明書

三菱電機株式会社

## サンプルのご利用について

---

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

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

## 目次

---

改訂履歴	4
1. 概要	5
2. システム構成	5
3. GOT について	5
3.1 自動で選択されるシステムアプリケーション	5
3.2 作画ソフトウェアの接続機器の設定	6
3.3 作画ソフトウェアのオーバーラップウィンドウ設定	6
4. ロボットコントローラについて	6
4.1 ロボットコントローラの通信設定	6
4.2 ロボットコントローラのパラメータ設定	6
5. 画面仕様	7
5.1 表示言語	7
5.2 画面一覧・遷移	7
5.3 画面説明	11
5.3.1 メニュー (B-30001)	11
5.3.2 メインモニタ操作 (B-30002)	12
5.3.3 ポジションデータ編集 (B-30003)	14
5.3.4 入出力ポートモニタ (B-30004)	16
5.3.5 パラメータ設定 (B-30005)	17
5.3.6 マニュアル表示-言語 1 (B-30500)、言語 2 (B-30501)、言語 3 (B-30502)	18
5.3.7 アラームリセット (W-30001)	20
5.3.8 言語設定 (W-30002)	21
5.3.9 時計設定 (W-30003)	22
5.3.10 ポジションデータ コピーエラー (W-30004)	23
5.3.11 ポジションデータ コピー中 (W-30005)	24
5.3.12 ポジションデータ コピー (W-30006)	25
5.3.13 ポジションデータ バックアップ・リストア (W-30007)	26
5.3.14 ポジションデータ 編集 (W-30008)	27
5.3.15 アラーム詳細 (W-30009)	28
5.4 使用デバイス一覧	29
5.5 コメント一覧	31
5.6 レシピ一覧	33
5.7 デバイスデータ転送一覧	41
5.8 スクリプト一覧	51
6. マニュアル表示について	61
6.1 マニュアル表示用ドキュメントデータの準備	61
6.2 ドキュメントの総ページ数の変更	62
6.3 「マニュアル表示」スイッチの設定	64
7. テンプレート	65

## 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
2014/8	BCN-P5999-0196	初版

\* 管理番号は、右下に記載しています。

### プロジェクトデータ

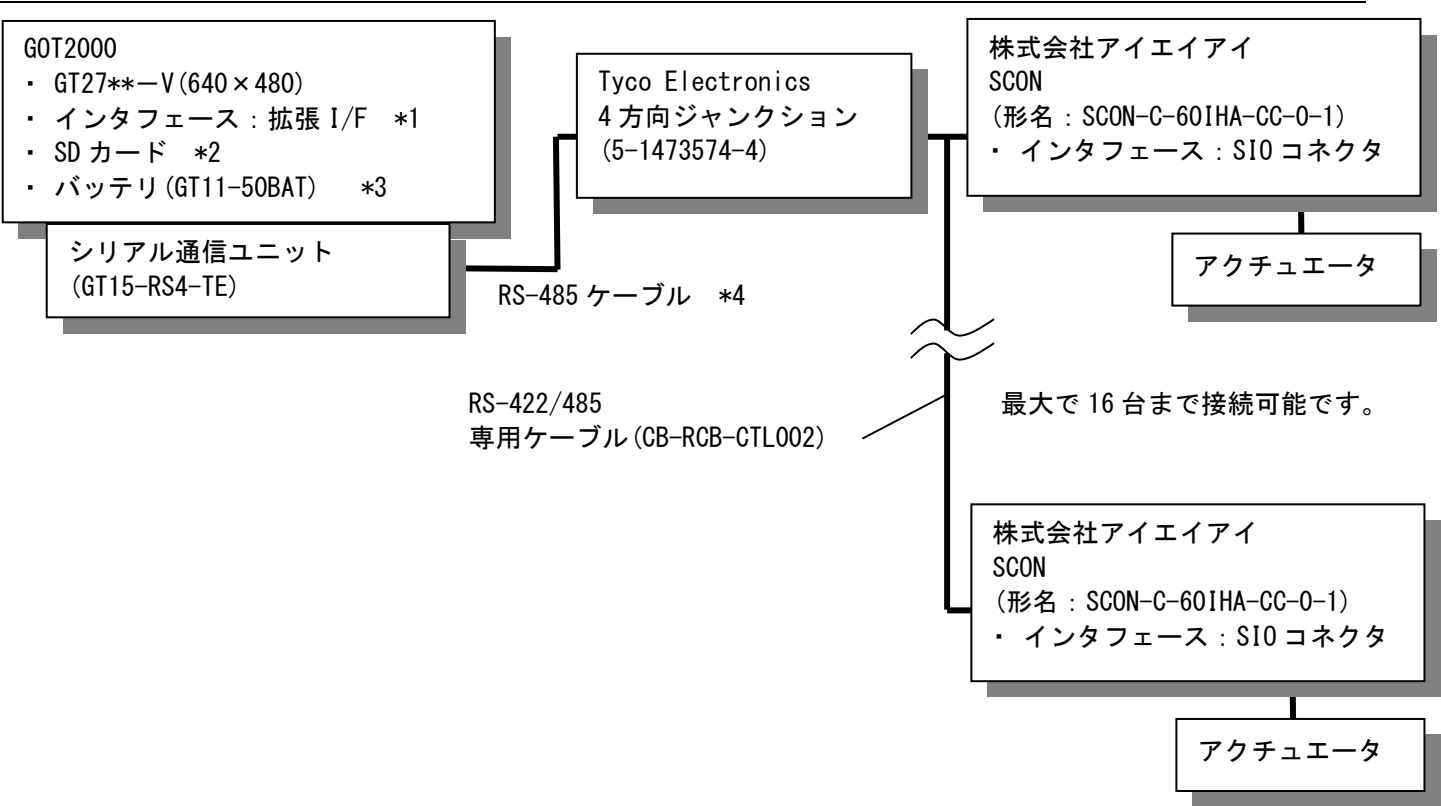
改訂日付	プロジェクトデータ	GT Designer3*	改訂内容
2014/8	IAI_SCON_V_Ver1_J. GTX	1.117X	初版

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

1. 概要

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

2. システム構成



\*1 : 標準 I/F の RS-422/485 を使用して接続することも可能です。  
\*2 : SD カードは、ドキュメント表示機能・レシピ機能で使用しています。  
\*3 : バッテリーは、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。)  
\*4 : ケーブルの詳細については、「GOT2000 シリーズ接続マニュアル(他社機器接続編 1)」を参照してください。

3. GOT について

3.1 自動で選択されるシステムアプリケーション

種類	システムアプリケーションの名称		
基本機能	基本システムアプリケーション		
	標準フォント	日本語	
通信ドライバ	アイエイアイ ロボシリンダ		
拡張機能	標準フォント		中国語(簡体)
	アウトラインフォント	ゴシック	英数かな
			日本語漢字
			中国(簡体)漢字
	デバイスデータ転送		
	ドキュメント表示		

### 3.2 作画ソフトウェアの接続機器の設定

項目	設定値	備考
ボーレート (BPS)	115200	
データ長	8 bit	
ストップビット	1 bit	
パリティ	なし	
リトライ回数 (回)	3	
通信タイムアウト時間 (秒)	3	
自局アドレス	0	ロボットコントローラの軸番号を設定します。
送信ディレイ時間 (ms)	5	

### 3.3 作画ソフトウェアのオーバーラップウィンドウ設定

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

## 4. ロボットコントローラについて

### 4.1 ロボットコントローラの通信設定

項目	設定値	備考
通信速度 (bps)	115200 bps	パラメータで変更可能です。
ビット長	8 bit	固定値のため変更できません。
ストップビット	1 bit	固定値のため変更できません。
パリティ	なし	固定値のため変更できません。

### 4.2 ロボットコントローラのパラメータ設定

弊社で動作確認した際の設定値は下記となります。

#### (1) パラメータの設定

項目	設定値	備考
S10 通信速度	115200 bps	初期値 : 38400 bps
PIO パターン	0	初期値 : 0 (位置決めモード)
PIO ジョグ速度	100 mm/sec	初期値 : 100 mm/sec

#### (2) ロボットコントローラのスイッチ設定

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

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

## 5. 画面仕様

### 5.1 表示言語

画面上に表示する文字列は、日本語・英語・中国語(簡体)の3言語で切り換え表示できます。各言語の文字列は、コメントグループ No. 497~500 の列 No. 1~3 に下記のように登録しています。言語切り換えデバイスに列 No. を格納すると列 No. に対応した言語を表示します。

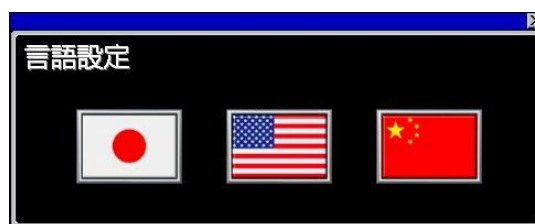
列 No.	言語
1	日本語
2	英語
3	中国語(簡体)

### 5.2 画面一覧・遷移

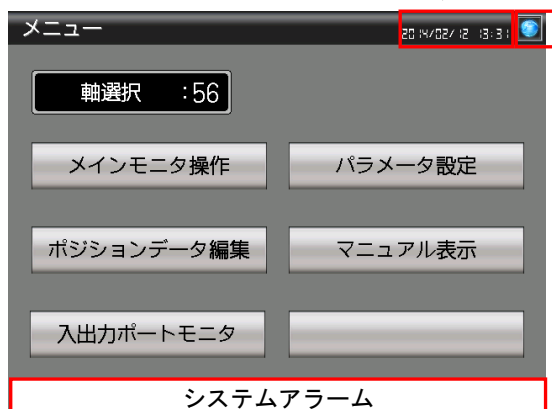
#### 5.2.1 画面一覧・遷移(共通)



ウィンドウ画面 W-30003 : 時計設定



ウィンドウ画面 W-30002 : 言語設定



ベース画面 B-30001 : メニュー他全ベース画面



ウィンドウ画面 W-30001 : アラームリセット

メニュー

第 22 / 22 回

軸選択 :56

メインモニタ操作

パラメータ設定

ポジションデータ編集

マニュアル表示

入出力ポートモニタ

次項へ



**アラーム評価**

コード	0E5	名称	I/Oデータ受信エラー
<p>シリアルデータ受信方式のI/Oデータは、I/OデータとI/Oデータとはシリアルデータに一致する必要がある状態で行われています。本エラーは、I/Oデータの要求に対してI/Oデータ 側から正常なデータ応答されなかった場合を示します。</p>			
<p><b>原因:</b> I/Oデータ 中継ケーブル、I/Oデータ側配線ケーブルの接続。</p>			

ボジョニョータデータ編集													2010/01/04 15:56				
No.	品名	数量	単位	価格	金額	数量	単位	価格	金額	数量	単位	価格	金額	数量	単位	価格	金額
60	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	65	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	66	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00
61	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	67	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	68	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00
62	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	69	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	70	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00
63	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	71	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	72	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00
64	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	73	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	74	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00
65	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	75	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	76	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00
66	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	77	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	78	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00
67	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	79	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	80	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00
68	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	81	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	82	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00
69	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	83	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	84	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00
70	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	85	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	86	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00
71	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	87	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	88	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00
72	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	89	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	90	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00
73	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	91	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	92	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00
74	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	93	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	94	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00
75	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	95	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	96	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00
76	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	97	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	98	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00
77	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	99	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00	100	ボジョニョータ	20.0	kg	1.50	30.00

ボジョニョータデータ

コピー

ボジョニョータデータ

戻る

進む

終了

メニュー

ボジョニョータデータ

ボジョニョータデータ

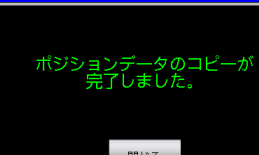
ボジョニョータデータ

ボジョニョータデータ

ボジョニョータデータ

ポジションデータのコピーが失敗しました。  
コピーする範囲を見直してください。  
(コピーできる点数は612点です。)

問じる



ポジションデータのコピーが完了しました。

問じる

Figure 1-10 shows the Copy operation screen. It features two main input sections for 'コピー元番号' (Copy Source Number) and 'コピー先番号' (Copy Destination Number). Each section has a '先頭' (Start) and a '終了' (End) or '回数' (Count) field. A green '実行' (Execute) button is located to the right of the input fields. Below the input fields is a numeric keypad with buttons for digits 1 through 9, 0, DEL, AC, and ENT.

BCN-P5999-0196



前項より

前項より



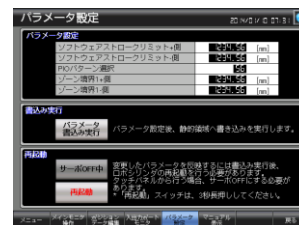
ウィンドウ画面 W-30007 :  
ポジションデータ  
バックアップ・リストア



ウィンドウ画面 W-30008 :  
ポジションデータ 編集



ベース画面 B-30004 : 入出力ポートモニタ



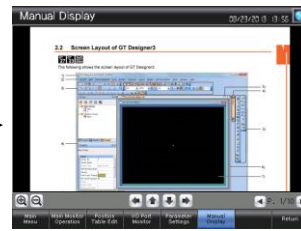
ベース画面 B-30005 : パラメータ設定



ベース画面 B-30500 :  
マニュアル表示-言語 1

次項へ

前項より



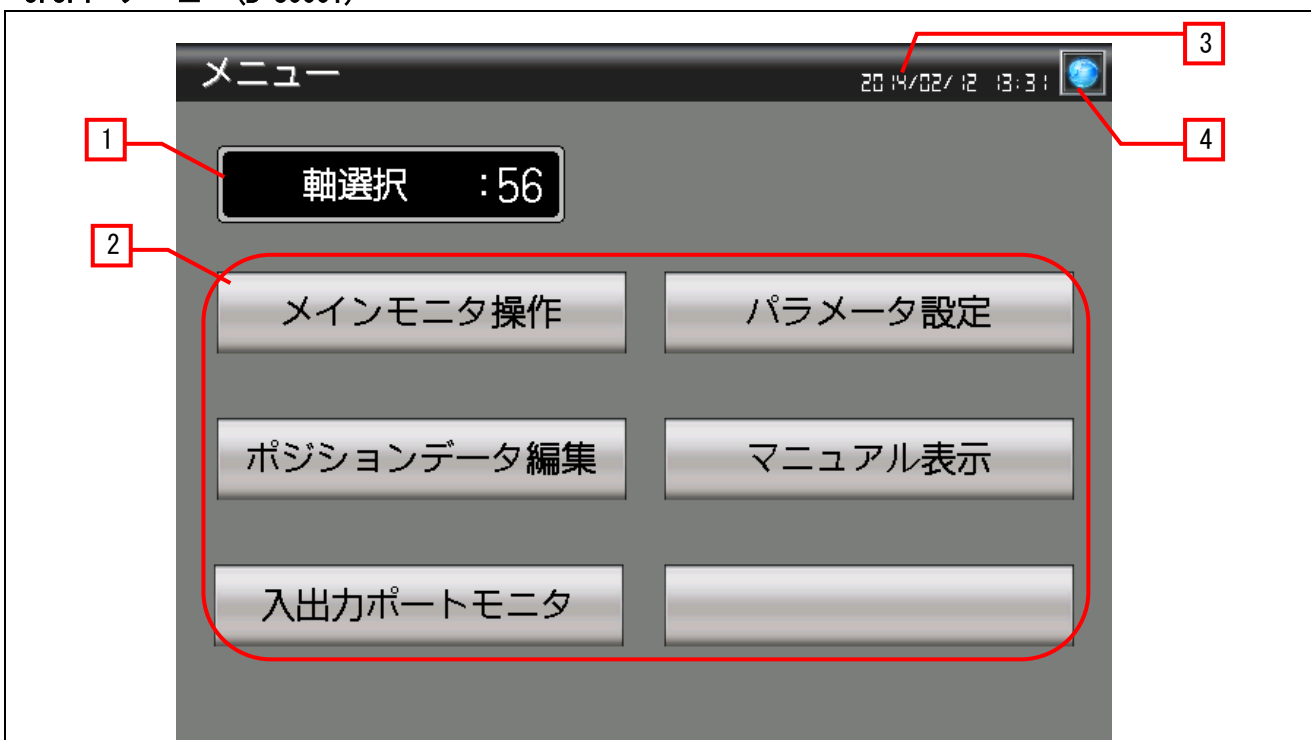
ベース画面 B-30501 :  
マニュアル表示-言語 2



ベース画面 B-30502 :  
マニュアル表示-言語 3

## 5.3 画面説明

### 5.3.1 メニュー (B-30001)



#### 概要

メニュー画面です。

#### 詳細

1. 操作する軸を選択します。
2. 各画面に切り換えます。
3. 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。
4. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ 複数台のロボットコントローラをモニタする場合は、接続機器設定の自局アドレスで設定した局番のロボットコントローラが必ず存在するようにしてください。このサンプルでは「0」を設定しています。自局アドレス設定の詳細については、「GOT2000 シリーズ接続マニュアル(他社機器接続編 1)」を参照してください。
- ・ マニュアル表示スイッチは、現在表示されている言語に対応したマニュアル表示画面に切り換えます。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下部にアラームメッセージを表示します。メッセージの左端をタッチすると、表示位置が画面上部、画面中央、画面下部の順に切り換わります。それ以外をタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

### 5.3.2 メインモニタ操作 (B-30002)



#### 概要

ロボットコントローラの状態を表示します。また、アクチュエータを操作します。

#### 詳細

1. 現在位置・現在速度・現在電流を表示します。
2. 発生中のアラームのコードを表示します。詳細スイッチはアラームの詳細を表示するウィンドウ画面を表示します。アラームが発生していない場合は動作しません。
3. PIO の有効または無効を切り換えます。
4. ロボットコントローラの状態を表示します。
  - AUTO : 運転モードを表示します。
  - PIO : PIO/Modbus 切り換え設定により切り換えた結果または現在の状態を表示します。
  - 原点確認センサ : 原点確認センサ機能搭載機種では、センサの入力状態を表示します。非搭載機種では常に消灯します。
  - 停止中 : 移動中(原点復帰、押付け動作中含む)を表示します。一時停止中は消灯します。
  - サーボ OFF : サーボ ON/OFF 状態を表示します。サーボ OFF 状態では、ロボットコントローラは一切の移動動作指令を受け付けません。
  - 原点復帰中 : 原点復帰完了で点灯します。原点復帰していない状態で移動指令を行うとアラームが発生します。
  - 重故障 : コールドスタートレベルまたは動作解除レベルのアラームが発生した場合に点灯します。
  - 軽故障 : メッセージレベルのアラームが発生した場合に点灯します。
  - 非常停止 : 非常停止入力および駆動源遮断等で、ロボットコントローラが非常停止状態であることを表示します。
  - ABS バッテリ電圧低下 : アブソリュートバッテリーの電圧状態を表示します。電圧低下により ON します。
5. サーボ ON/OFF・原点復帰・アラームリセットを実行するスイッチです。
  - サーボ ON/OFF : サーボの ON/OFF をします。

- 原点復帰 : 原点復帰をします。
- アラームリセット : アラームをリセットし、2 秒後に OFF します。
6. アクチュエータを手動で操作する際の速度・イン칭ング距離・取込先 No. を設定します。
    - 速度 : 手動操作時の移動速度を設定します。
    - イン칭ング距離 : 位置決め目標位置を設定します。
    - 取込先 No. : 現在位置を取り込むポジション No. を設定します。
  7. ジョグモードとイン칭ングモードを切り換えます。
  8. 取込先 No. で設定したポジション No. の目標位置に現在位置を反映します。
  9. アクチュエータを手動で操作します。ジョグモード・イン칭ングモードで動作が異なります
    - ジョグモード : タッチしている間、前進または後退します。
    - イン칭ングモード : イン칭ング距離で設定した距離を前進または後退します。
  10. ポジション移動を実行するポジション No. を設定します。
  11. ポジション移動を実行するポジション No. を増減します。長押しすると連続で増減します。
  12. 指定したポジション No. の設定を実行します。1 秒長押ししてください。
  13. ポジション移動が完了したポジション No. を表示します。
  14. 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。
  15. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
  16. 前回表示していた画面に切り換えます。
  17. 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。
  18. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ 原点復帰が完了していない場合、アクチュエータの手動操作はロボットコントローラのパラメータで動作します。ロボットコントローラのパラメータについては、「4.2 ロボットコントローラのパラメータ設定」を参照してください。
- ・ アクチュエータの手動操作、現在位置の取込み、ポジションデータの実行は画面スクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については、「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ マニュアル表示スイッチは、現在表示されている言語に対応したマニュアル表示画面に切り換えます。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下部にアラームメッセージを表示します。メッセージの左端をタッチすると、表示位置が画面上部、画面中央、画面下部の順に切り換わります。それ以外をタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。


### 5.3.3 ポジションデータ編集(B-30003)



#### 概要

ポジションデータを表示、編集します。また、ポジションデータのバックアップ/リストアをします。

#### 詳細

1. ポジションデータを表示します。各項目の詳細は、「5.3.14 ポジションデータ 編集画面(W-30008)」を参照してください。
2. ポジションデータの行をタッチすると、ポジションデータを編集するためのウィンドウを表示します。
3. ポジションデータをコピーするためのウィンドウを表示します。
4. ポジションデータのバックアップ/リストアをするためのウィンドウを表示します。
5. ポジションデータをスクロールします。スイッチを長押しすると、連続でスクロールします。  

  - : 100 件分、下へスクロールします。
  - : 10 件分、下へスクロールします。
  - : 10 件分、上へスクロールします。
  - : 100 件分、上へスクロールします。
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. 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

- ・ ポジションデータは最大で No. 511 まで表示、編集可能です。
- ・ ポジションデータのコピーは、デバイスデータ転送機能と画面スクリプトを使用しています。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。
- ・ ポジションデータのバックアップ/リストアは、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。
- ・ マニュアル表示スイッチは、現在表示されている言語に対応したマニュアル表示画面に切り換えます。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下部にアラームメッセージを表示します。メッセージの左端をタッチすると、表示位置が画面上部、画面中央、画面下部の順に切り換わります。それ以外をタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

### 5.3.4 入出力ポートモニタ (B-30004)



#### 概要

ロボットコントローラの入出力ポートの状態を表示します。

#### 詳細

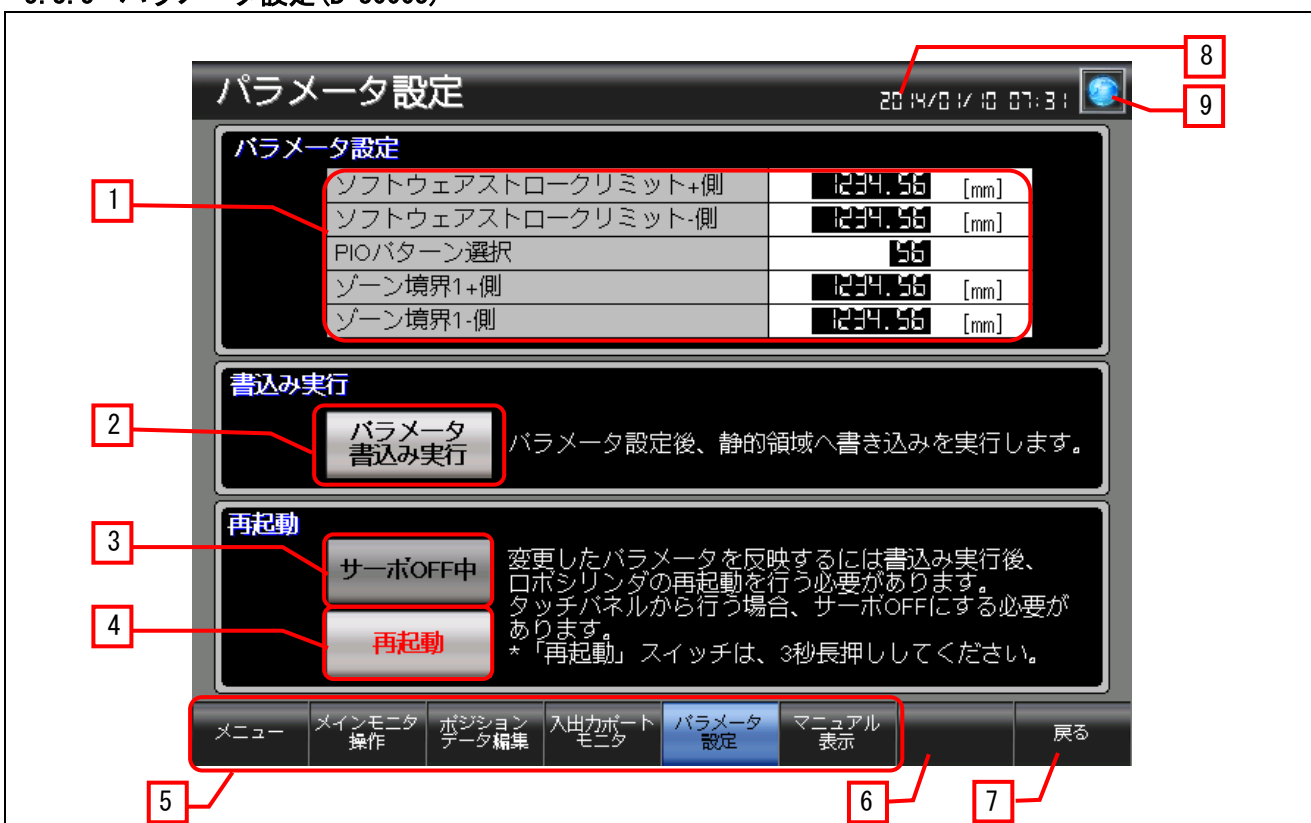
1. 入力ポートの状態を表示します。PIOパターン毎に、各PINの名称が変わります。
2. 出力ポートの状態を表示します。PIOパターン毎に、各PINの名称が変わります。
3. 特殊入力ポートの状態を表示します。
4. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
5. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
6. 前回表示していた画面に切り換えます。
7. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
8. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ マニュアル表示スイッチは、現在表示されている言語に対応したマニュアル表示画面に切り換えます。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下部にアラームメッセージを表示します。メッセージの左端をタッチすると、表示位置が画面上部、画面中央、画面下部の順に切り換わります。それ以外をタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。



### 5.3.5 パラメータ設定 (B-30005)



#### 概要

ロボットコントローラのパラメータ設定、および再起動をします。

#### 詳細

1. ロボットコントローラのパラメータを入力します。  
ソフトウェアストロークリミット+側 : アクチュエータの+側のストロークリミットを設定します。  
ソフトウェアストロークリミット-側 : アクチュエータの-側のストロークリミットを設定します。  
PIOパターン選択 : PIOの動作パターンを設定します。  
ゾーン境界1+側 : PIOパターンが0、4、5、およびパルス列入力モードを選択時に、ゾーン出力信号がON状態になる領域の+側を設定します。  
ゾーン境界1-側 : PIOパターンが0、4、5、およびパルス列入力モードを選択時に、ゾーン出力信号がON状態になる領域の-側を設定します。
2. 設定したパラメータを静的領域へ書き込みます。
3. サーボをOFFします。
4. ロボットコントローラを再起動します。3秒長押ししてください。  
再起動は、サーボOFF状態でのみ実行可能です。サーボがOFFになっていることを確認してから行ってください。
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

- ・パラメータの設定範囲は、アクチュエータの種類によって異なります。詳細は、アクチュエータのマニュアルを参照してください。
- ・マニュアル表示スイッチは、現在表示されている言語に対応したマニュアル表示画面に切り換えます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下部にアラームメッセージを表示します。メッセージの左端をタッチすると、表示位置が画面上部、画面中央、画面下部の順に切り換わります。それ以外をタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。






### 5.3.6 マニュアル表示-言語 1 (B-30500)、言語 2 (B-30501)、言語 3 (B-30502)



#### 概要

表示中の言語に対応したマニュアルを表示します。

#### 詳細

1. マニュアル表示-言語 1 (B-30500)～言語 3 (B-30502)は、それぞれドキュメント ID 201～203 のドキュメントを表示します。画面初回表示時は1 ページ目を表示します。ドキュメント上をタッチした状態で 8 方向にフリックするとドキュメントを 8 方向にスクロール表示します。ドキュメントの端が表示されている状態でフリックすると、ページを切り換えます。ピンチアウト・ピンチインすると、大・中・小の3段階で、ドキュメントが切り換わります。
2. 表示しているドキュメントを操作します。  
 : 表示しているドキュメントを拡大/縮小します。  
 : 表示しているドキュメントを左右にスクロールします。  
 : 表示しているドキュメントを上下にスクロールします。
3. 表示しているドキュメントのページを操作します。  
 : 表示しているドキュメントのページ数を表示します。数値をタッチするとページ番号を変更できます。  
 : 表示しているドキュメントをページ送り/ページ戻しします。
4. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
5. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
6. 前回表示していた画面に切り換えます。
7. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
8. 言語設定ウィンドウを表示します。

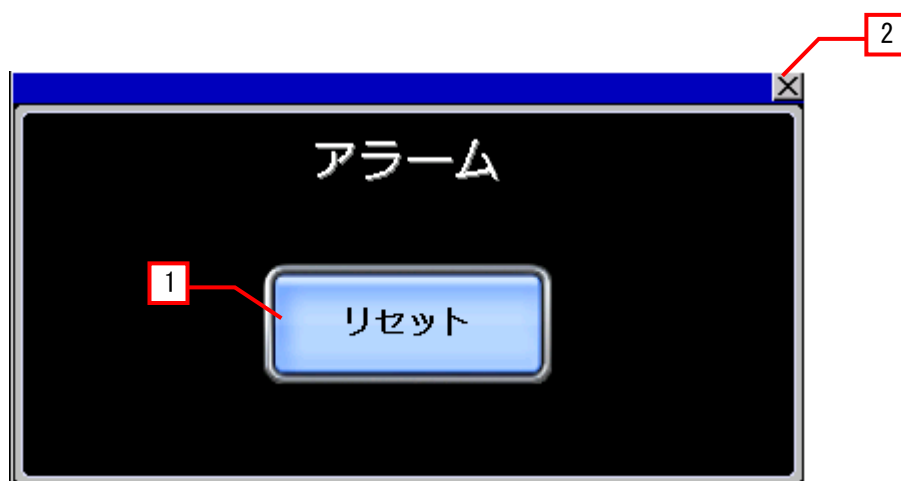
## 備考

- ・ マニュアルの言語は、マニュアル用に作成するドキュメントの言語となります。マニュアル以外のタイトルやスイッチ銘板の言語は、コメントグループ No. 500 の列 No. 1～3 に設定されているコメントの言語となります。ドキュメント(ドキュメント ID)とコメントグループ No. 500 の列 No. の関係は下表となります。

ベース画面	ドキュメント ID	列 No.
マニュアル表示-言語 1(B-30500)	201	1
マニュアル表示-言語 2(B-30501)	202	2
マニュアル表示-言語 3(B-30502)	203	3

- ・ GOT 起動時に、プロジェクトスクリプトにてドキュメントページ No. に 1 を設定しています。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。
- ・ マニュアル表示用のドキュメントデータは、お客様で作成してください。詳細については、「6. マニュアル表示について」を参照してください。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下部にアラームメッセージを表示します。メッセージの左端をタッチすると、表示位置が画面上部、画面中央、画面下部の順に切り換わります。それ以外をタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

### 5.3.7 アラームリセット (W-30001)



#### 概要

システムアラームをリセットします。

#### 詳細

1. システムアラームをリセットし、1 秒後に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

### 5.3.8 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。
- ・ マニュアル表示-言語 1～言語 3 のいずれかのベース画面を表示中に言語設定ウィンドウで言語を切り換えた場合、選択した言語に対応したマニュアル表示画面に切り換わるよう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。





### 5.3.9 時計設定 (W-30003)



#### 概要

GOT の時計データを変更します。

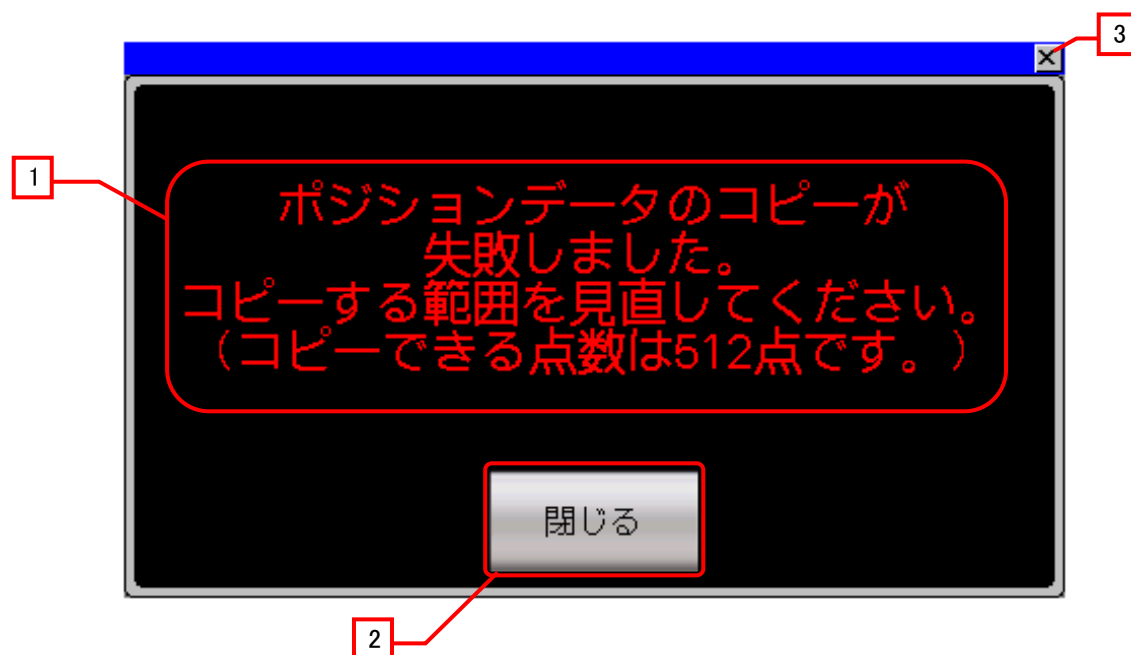
#### 詳細

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。
- ・ 変更する日時の年・月・日・時・分・秒の数値表示にオブジェクトスクリプトを設定しています。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。

### 5.3.10 ポジションデータ コピーエラー (W-30004)



#### 概要

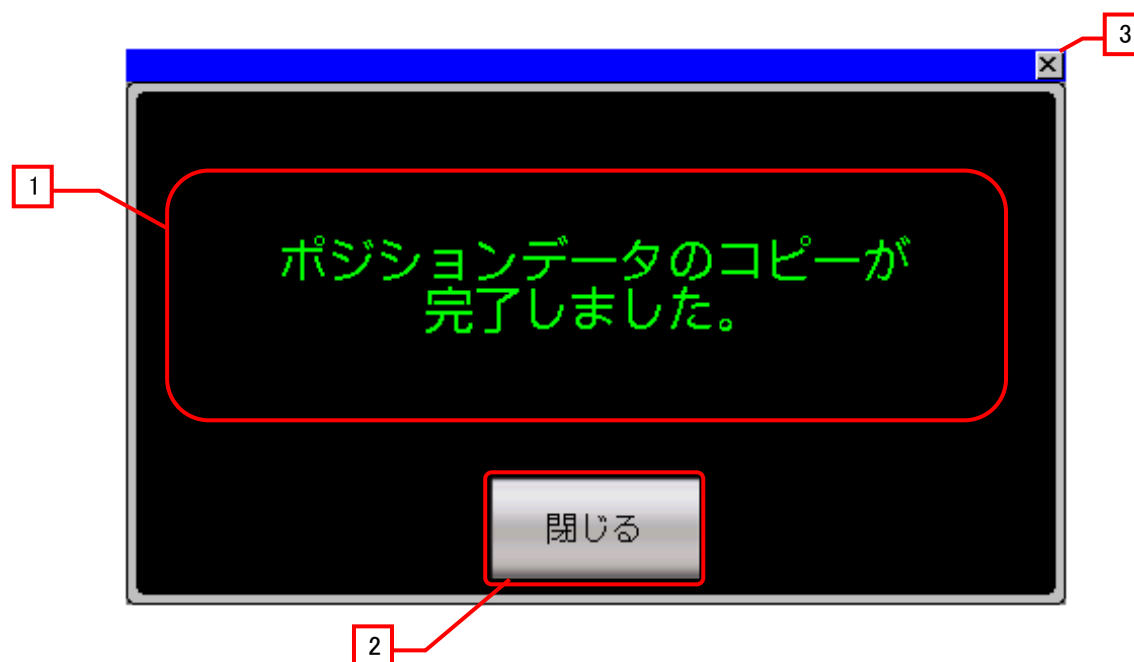
ポジションデータのコピーが失敗した際に表示します。

#### 詳細

1. エラーメッセージを表示します。
2. ウィンドウ画面を閉じます。
3. ウィンドウ画面を閉じます。

#### 備考

### 5.3.11 ポジションデータ コピー中 (W-30005)



#### 概要

ポジションデータのコピー中に表示します。

#### 詳細

1. コピー中のメッセージを表示します。コピーが完了後は、コピー完了のメッセージを表示します。
2. ウィンドウ画面を閉じます。
3. ウィンドウ画面を閉じます。

#### 備考



### 5.3.12 ポジションデータ コピー (W-30006)

1. コピー元番号

先頭 0 ~ 終了 0

2. コピー先番号

先頭 0 × 回数 1

3. 入力用テンキー

4. 実行

5. ウィンドウ閉じるボタン

#### 概要

ポジションデータをコピーします。

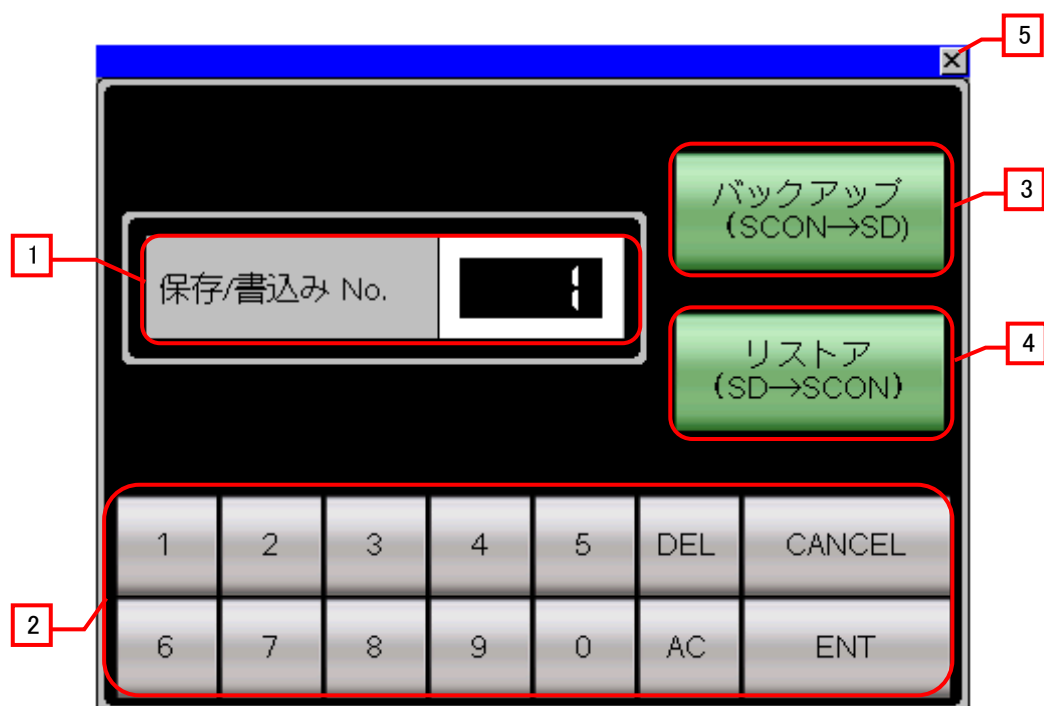
#### 詳細

1. コピー元のポジションデータ No. の先頭・終了を設定します。
2. コピー先のポジションデータ No. の先頭、コピーする回数を設定します。
3. 入力用テンキーです。
4. 設定した条件でコピーを実施します。コピー中、コピー完了時、コピーエラー時にウィンドウでメッセージを表示します。
5. ウィンドウ画面を閉じます。

#### 備考

- ・ ポジションデータのコピーは、コピー元の手元から終了までのデータを、コピー先の手元番号から設定した回数分、コピーします。

### 5.3.13 ポジションデータ バックアップ・リストア (W-30007)



#### 概要

ポジションデータをバックアップ/リストアします。

#### 詳細

1. 保存/書込みの対象となるレコード No. を設定します。
2. 入力用テンキーです。
3. 保存/書込み No. で設定した SD カード内にあるレシピファイルのレコード番号へロボットコントローラのポジションデータをバックアップします。バックアップ中は、スイッチが点滅し、点滅が止まると、バックアップ完了となります。
4. 保存/書込み No. で設定した SD カード内にあるレシピファイルのレコード番号に保存されているポジションデータをロボットコントローラへリストアします。リストア中は、スイッチが点滅し、点滅が止まると、リストア完了となります。
5. ウィンドウ画面を閉じます。

#### 備考

- ・ バックアップデータは最大で 100 件まで登録できます。

### 5.3.14 ポジションデータ 編集 (W-30008)

#### 概要

ポジションデータの編集・書き込みをします。

#### 詳細

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

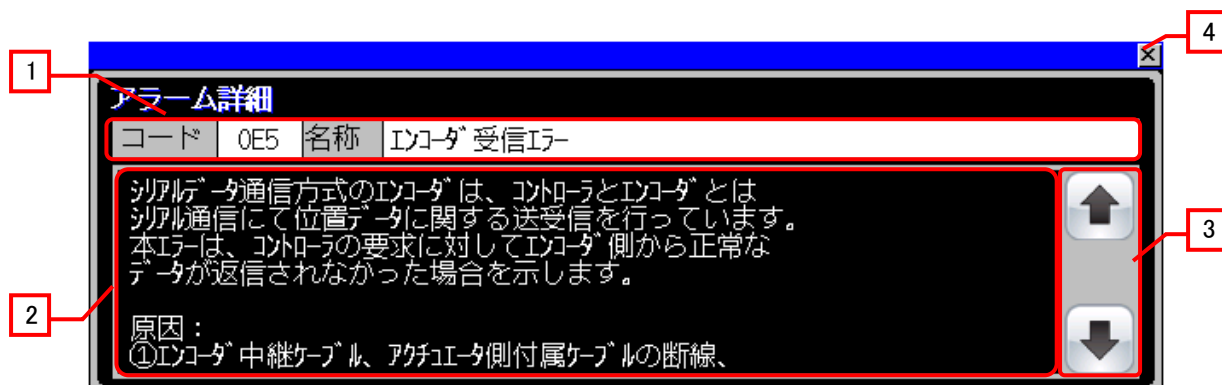
位置	: アクチュエータを移動させたい目標位置を入力します。
速度	: アクチュエータを移動させるときの速度を入力します。
加速度	: アクチュエータを移動させるときの加速度を入力します。
減速度	: アクチュエータを移動させるときの減速度を入力します。
押付け	: 位置決めモードまたは押し付けモードの選択をします。
しきい	: 負荷出力判定を行う場合、電流閾値を設定します。
位置決め幅	: 目標位置のどれだけ手前で位置決め完了信号を ON させるかを定義します。押付け動作の場合は、目標位置からの押付け動作における最大押し込み量を定義します。
ゾーン+/-	: PIO パターン 0、1、2、4、5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

3. 入力用テンキーです。
4. 編集したポジションデータをロボットコントローラへ書き込みます。
5. ウィンドウ画面を閉じます。

#### 備考

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

### 5. 3. 15 アラーム詳細 (W-30009)



#### 概要

ロボットコントローラで発生中のアラームの詳細を表示します。

#### 詳細

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

#### 備考

## 5.4 使用デバイス一覧

画面上のスイッチやランプなどに設定されている一部のデバイスは、スクリプトなどの共通設定にも設定されている場合があります。これらのデバイスを一括で変更する場合には[一括変更]の使用を推奨します。[一括変更]の詳細については、「GT Designer3 (GOT2000) ヘルプ」を参照してください。

### 5.4.1 接続機器のデバイス

タイプ	デバイス番号	用途
ビット	S0100	EMG ステータス
	S0103	サーボ ON ステータス
	S0105	重故障ステータス
	S0106	軽故障ステータス
	S010B	原点復帰ステータス
	S0122	運転モードステータス
	S0127	PI0/Modbus 切替ステータス
	S012A	移動中信号
	S017C	原点確認センサモニタ
	S0403	サーボ ON 指令
	S0407	アラームリセット指令
	S040B	原点復帰指令
	S0411	ジョグ/イン칭ング切替
	S0416	ジョグ+指令
	S0417	ジョグ-指令
	S0420	ソフトウェアリセット指令
	S0427	PI0/Modbus 切換え指定
	S0428	パラメータデータ静的領域書込み指令
	R9003. b0~R9003. b15	入力ポート照会
	R9004. b0~R9004. b15	出力ポートモニタ照会
	R9012. b0~R9012. b15	特殊入力ポート照会
	R9908. b3	制御フラグ指定レジスタ (INC)
ワード	R0700	ソフトウェアストロークリミット+側
	R0702	ソフトウェアストロークリミット-側
	R0802	PI0 パターン選択 (上位)
	R0803	PI0 パターン選択 (下位)
	R0C00	ゾーン境界 1+側
	R0C02	ゾーン境界 1-側
	R1000~R2C00	ポジションテーブル
	R9000	現在位置モニタ
	R9001	現在位置モニタ
	R9002	現在発生アラームコード照会
	R900A	現在速度モニタ
	R900C	電流値モニタ
	R9014	位置決め完了ポジションNo.ステータス照会
	R9800	ポジション移動指令レジスタ
	R9900	目標位置指定レジスタ
	R9904	速度指定レジスタ
	R9905	加減速度指定レジスタ
	R9908	制御フラグ指定レジスタ

### 5.4.2 GOT の内部デバイス

タイプ	デバイス番号	用途
ビット	GB40	スクリプトトリガ
	GB41	デバイスデータ転送リセット
	GB30000	イン칭ングモード初期処理スクリプトトリガ

タイプ	デバイス番号	用途
ビット	GB30001	現在値取り込みスクリプト起動トリガ
	GB30002	前進 J0G+のスクリプト起動トリガ
	GB30003	前進 J0G-のスクリプト起動トリガ
	GB30006	ポジションデータ書込実行
	GB30007	コピー実行スクリプト起動トリガ
	GB30008	エラー画面表示スクリプト
	GB30014	ウィンドウクローズフラグ
	GB30015	スクロールスイッチ動作条件
	GB30016	コピー前処理スクリプト起動トリガ
	GB30017	コピー後処理スクリプト起動トリガ
	GB30018	ポジションデータコピートリガ ON 用スクリプト起動トリガ
	GB30019	レシビ各種フラグクリア用スクリプト起動トリガ
	GB30029	スクリプト No. 30009 起動トリガ
	GB30030	コピー先データ読み出しフラグ
ワード	GD10	局番間接指定デバイス
	GD26000	速度デバイス
	GD26002	インチング距離デバイス
	GD26004	実行 No.
	GD26005	取込先 No.
	GD26006	ポジションデータ No.
	GD26008	ポジションデータを読み込む際のオフセット
	GD26009	コピー元先頭
	GD26010	コピー元終了
	GD26011	コピー先先頭
	GD26012	コピー先点数
	GD26014	アラーム詳細表示開始行
	GD26016	レシビ外部制御デバイス
	GD26017	レシビ No. 格納デバイス
	GD26018	レコード No. 格納デバイス
	GD26019	レシビ外部通知デバイス
	GD26023	デバイスデータ転送トリガ
	GD26024	デバイスデータ転送外部通知デバイス
	GD26025	デバイスデータ転送トリガ
	GD26026	デバイスデータ転送外部通知デバイス
	GD26027	デバイスデータ転送トリガ
	GD26028	デバイスデータ転送外部通知デバイス
	GD26029	デバイスデータ転送トリガ
	GD26030	デバイスデータ転送外部通知デバイス
	GD26031	デバイスデータ転送トリガ
	GD26032	デバイスデータ転送外部通知デバイス
	GD26033	デバイスデータ転送トリガ
	GD26034	デバイスデータ転送外部通知デバイス
	GD26035	デバイスデータ転送トリガ
	GD26036	デバイスデータ転送外部通知デバイス
	GD26037	デバイスデータ転送トリガ
	GD26038	デバイスデータ転送外部通知デバイス
	GD26039	デバイスデータ転送トリガ
	GD26040	デバイスデータ転送外部通知デバイス
	GD26042	デバイスデータ転送オフセット
	GD26100～GD26114	ポジションテーブル編集用デバイス
	GD27000	デバイスデータ転送 2
	GD28024	デバイスデータ転送 3
	GD29048	デバイスデータ転送 4

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	GD30072	デバイスデータ転送 5
	GD31096	デバイスデータ転送 6
	GD32120	デバイスデータ転送 7
	GD33144	デバイスデータ転送 8
	GD34168	デバイスデータ転送 9
	GD35192	ポジションテーブルコピー用ワークエリア
	GD60000	ベース画面切り換え
	GD60001	オーバーラップウィンドウ 1 画面切り換え
	GD60004	オーバーラップウィンドウ 2 画面切り換え
	GD60021	言語切り換え
	GD60022	システム言語切り換え
	GD60031、GD60041	システム情報
	GD60080～GD60082	ドキュメント表示、ページ番号、前頁スイッチ、次頁スイッチ
	GD63990～GD63995	時計のデジスイッチ
	GS386	プロジェクトスクリプト、画面スクリプト初回動作
	GS513～GS516	変更時刻
	GS650～GS652	現在時刻
	TMP0000 ～ TMP0008 、 TMP0010 ～ TMP0014 、 TMP0020 、 TMP0022 、 TMP0030 、 TMP0950 ～ TMP0996	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
497	No. 1～348	B-30004
498	No. 128～251	W-30009
499	No. 128～251	W-30009
500	No. 2	B-30001、B-30002
	No. 3～8	B-30002～30005、B-30500～30502
	No. 9	W-30002
	No. 10～46	B-30002
	No. 47	B-30003、W-30008
	No. 48～59	B-30003
	No. 60～65	B-30003、W-30008
	No. 66	B-30003
	No. 67	B-30003
	No. 68	W-30008
	No. 69～74	B-30004
	No. 75	W-30001
	No. 77～79	W-30009
	No. 80	B-30002
	No. 81～90	B-30005
	No. 91	B-30002
	No. 92	B-30005
	No. 93	B-30005
	No. 94～101	W-30003
	No. 102	W-30001、W-30003
	No. 103～107	W-30006
	No. 108～110	W-30007
	No. 111	W-30006
	No. 112	B-30003
	No. 113	W-30004、W-30005

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
500	No. 114	W-30004
	No. 115	W-30005
	No. 116	W-30005
	No. 117	B-30002
	No. 119	B-30005
	No. 120～131	W-30008
	No. 133	B-30001、B-30003
	No. 134	B-30001、B-30004
	No. 136	B-30001、B-30005
	No. 141	B-30001
	No. 150	B-30001
	No. 156	B-30002～30005、B-30500～30502
	No. 158	B-30002～30005、B-30500～30502
	No. 159	B-30001、B-30500～30502
	No. 160	B-30002～30005、B-30500～30502
	No. 161	B-30004
	No. 162	B-30004



## 5.6 レシピー覧

### 5.6.1 共通設定

外部制御情報	
外部制御デバイス	GD26016
レシピ No. 格納デバイス	GD26017
レコード No. 格納デバイス	GD26018
外部通知情報	
外部通知デバイス	GD26019
レシピ No. 通知デバイス	GD26020
レコード No. 通知デバイス	GD26021

### 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
	ファイル名	ARP30001. G2P
トリガデバイス	書き込みトリガデバイス 1	未使用
	読み出しトリガデバイス 1	未使用
	レコード No. デバイス	未使用
ブロック数		1
レコード数		100
ブロック 1	デバイス	0-0 R1000
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	8192

**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
	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	未使用
	読み出しトリガデバイス 1	未使用
	レコード No. デバイス	未使用
ブロック数		1
レコード数		100
ブロック 1	デバイス	0-1 R1000
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	8192

**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
	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	未使用
	読み出しトリガデバイス 1	未使用
	レコード No. デバイス	未使用
ブロック数		1
レコード数		100
ブロック 1	デバイス	0-2 R1000
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	8192

**レシピ No. 30004 レシピ 4**

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
	ファイル名	ARP30004. G2P
トリガデバイス	書き込みトリガデバイス 1	未使用
	読み出しトリガデバイス 1	未使用
	レコード No. デバイス	未使用
ブロック数		1
レコード数		100
ブロック 1	デバイス	0-3 R1000
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	8192

**レシピ No. 30005 レシピ 5**

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
	ファイル名	ARP30005. G2P
トリガデバイス	書き込みトリガデバイス 1	未使用
	読み出しトリガデバイス 1	未使用
	レコード No. デバイス	未使用
ブロック数		1
レコード数		100
ブロック 1	デバイス	0-4 R1000
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	8192

**レシピ No. 30006 レシピ 6**

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
	ファイル名	ARP30006. G2P
トリガデバイス	書き込みトリガデバイス 1	未使用
	読み出しトリガデバイス 1	未使用
	レコード No. デバイス	未使用
ブロック数		1
レコード数		100
ブロック 1	デバイス	0-5 R1000
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	8192

**レシピ No. 30007 レシピ 7**

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
	ファイル名	ARP30007. G2P
トリガデバイス	書き込みトリガデバイス 1	未使用
	読み出しトリガデバイス 1	未使用
	レコード No. デバイス	未使用
ブロック数		1
レコード数		100
ブロック 1	デバイス	0-6 R1000
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	8192

レシピ No. 30008 レシピ 8

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
	ファイル名	ARP30008. G2P
トリガデバイス	書き込みトリガデバイス 1	未使用
	読み出しトリガデバイス 1	未使用
	レコード No. デバイス	未使用
ブロック数		1
レコード数		100
ブロック 1	デバイス	0-7 R1000
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	8192

レシピ No. 30009 レシピ 9

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
	ファイル名	ARP30009. G2P
トリガデバイス	書き込みトリガデバイス 1	未使用
	読み出しトリガデバイス 1	未使用
	レコード No. デバイス	未使用
ブロック数		1
レコード数		100
ブロック 1	デバイス	0-8 R1000
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	8192

レシピ No. 30010 レシピ 10

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
	ファイル名	ARP30010. G2P
トリガデバイス	書き込みトリガデバイス 1	未使用
	読み出しトリガデバイス 1	未使用
	レコード No. デバイス	未使用
ブロック数		1
レコード数		100
ブロック 1	デバイス	0-9 R1000
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	8192

レシピ No. 30011 レシピ 11

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
	ファイル名	ARP30011. G2P
トリガデバイス	書き込みトリガデバイス 1	未使用
	読み出しトリガデバイス 1	未使用
	レコード No. デバイス	未使用
ブロック数		1
レコード数		100
ブロック 1	デバイス	0-10 R1000
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	8192

**レシピ No. 30012 レシピ 12**

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
	ファイル名	ARP30012. G2P
トリガデバイス	書き込みトリガデバイス 1	未使用
	読み出しトリガデバイス 1	未使用
	レコード No. デバイス	未使用
ブロック数		1
レコード数		100
ブロック 1	デバイス	0-11 R1000
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	8192

**レシピ No. 30013 レシピ 13**

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
	ファイル名	ARP30013. G2P
トリガデバイス	書き込みトリガデバイス 1	未使用
	読み出しトリガデバイス 1	未使用
	レコード No. デバイス	未使用
ブロック数		1
レコード数		100
ブロック 1	デバイス	0-12 R1000
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	8192

**レシピ No. 30014 レシピ 14**

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
	ファイル名	ARP30014. G2P
トリガデバイス	書き込みトリガデバイス 1	未使用
	読み出しトリガデバイス 1	未使用
	レコード No. デバイス	未使用
ブロック数		1
レコード数		100
ブロック 1	デバイス	0-13 R1000
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	8192

**レシピ No. 30015 レシピ 15**

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
	ファイル名	ARP30015. G2P
トリガデバイス	書き込みトリガデバイス 1	未使用
	読み出しトリガデバイス 1	未使用
	レコード No. デバイス	未使用
ブロック数		1
レコード数		100
ブロック 1	デバイス	0-14 R1000
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	8192



レシピ No. 30016 レシピ 16

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
	ファイル名	ARP30016. G2P
トリガデバイス	書き込みトリガデバイス 1	未使用
	読み出しトリガデバイス 1	未使用
	レコード No. デバイス	未使用
ブロック数		1
レコード数		100
ブロック 1	デバイス	0-15 R1000
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	8192

## 5.7 デバイスデータ転送一覧

ID : 201 データ転送 1

項 目		設 定
デバイスデータ転送トリガ	トリガ種別	立上り
	外部制御デバイス	GD26023
	トリガデバイス	GD26023. b0
	転送元先反転フラグ	GD26023. b1
外部通知情報	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD26024
	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD26024. b0
	BCD 変換エラー通知信号	GD26024. b14
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD26024. b15
デバイス	ブロック数	3
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1024
	転送元デバイス	0-100 R1000
	転送先デバイス	GD27000
	オフセット	なし

項 目		設 定
ブロック 2	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GB41
	転送先デバイス	GD26023. b0
	オフセット	なし
ブロック 3	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GD26023. b0
	転送先デバイス	GB41
	オフセット	なし

#### ID : 202 データ転送 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	GD26025
	トリガデバイス	GD26025. b0
	転送元先反転フラグ	GD26025. b1
外部通知情報	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD26026
	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD26026. b0
	BCD 変換エラー通知信号	GD26026. b14
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD26026. b15
デバイス	ブロック数	3
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1024
	転送元デバイス	0-100 R1400
	転送先デバイス	GD28024
	オフセット	なし
ブロック 2	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GB41
	転送先デバイス	GD26025. b0
	オフセット	なし

項 目		設 定
ブロック 3	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GD26025. b0
	転送先デバイス	GB41
	オフセット	なし

#### ID : 203 データ転送 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	GD26027
	トリガデバイス	GD26027. b0
	転送元先反転フラグ	GD26027. b1
外部通知情報	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD26028
	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD26028. b0
	BCD 変換エラー通知信号	GD26028. b14
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD26028. b15
デバイス	ブロック数	3
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1024
	転送元デバイス	0-100 R1800
	転送先デバイス	GD29048
	オフセット	なし
ブロック 2	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GB41
	転送先デバイス	GD26027. b0
	オフセット	なし
ブロック 3	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GD26027. b0
	転送先デバイス	GB41
	オフセット	なし

## ID : 204 データ転送 4

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	GD26029
	トリガデバイス	GD26029. b0
	転送元先反転フラグ	GD26029. b1
外部通知情報	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD26030
	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD26030. b0
	BCD 変換エラー通知信号	GD26030. b14
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD26030. b15
デバイス	ブロック数	3
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1024
	転送元デバイス	0-100 R1C00
	転送先デバイス	GD30072
	オフセット	なし
ブロック 2	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GB41
	転送先デバイス	GD26029. b0
	オフセット	なし
ブロック 3	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GD26029. b0
	転送先デバイス	GB41
	オフセット	なし

## ID : 205 データ転送 5

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	GD26031
	トリガデバイス	GD26031. b0
	転送元先反転フラグ	GD26031. b1

項 目		設 定
外部通知情報	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD26032
	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD26032. b0
	BCD 変換エラー通知信号	GD26032. b14
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD26032. b15
デバイス	ブロック数	3
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1024
	転送元デバイス	0-100 R2000
	転送先デバイス	GD31096
	オフセット	なし
ブロック 2	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GB41
	転送先デバイス	GD26031. b0
	オフセット	なし
ブロック 3	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GD26031. b0
	転送先デバイス	GB41
	オフセット	なし

#### ID : 206 データ転送 6

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	GD26033
	トリガデバイス	GD26033. b0
	転送元先反転フラグ	GD26033. b1
外部通知情報	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD26034
	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD26034. b0
	BCD 変換エラー通知信号	GD26034. b14
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD26034. b15
デバイス	ブロック数	3

項 目		設 定
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1024
	転送元デバイス	0-100 R2400
	転送先デバイス	GD32120
	オフセット	なし
ブロック 2	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GB41
	転送先デバイス	GD26033. b0
	オフセット	なし
ブロック 3	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GD26033. b0
	転送先デバイス	GB41
	オフセット	なし

#### ID : 207 データ転送 7

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	GD26035
	トリガデバイス	GD26035. b0
	転送元先反転フラグ	GD26035. b1
外部通知情報	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD26036
	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD26036. b0
	BCD 変換エラー通知信号	GD26036. b14
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD26036. b15
デバイス	ブロック数	3
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1024
	転送元デバイス	0-100 R2800
	転送先デバイス	GD33144
	オフセット	なし

項 目		設 定
ブロック 2	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GB41
	転送先デバイス	GD26035. b0
	オフセット	なし
ブロック 3	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GD26035. b0
	転送先デバイス	GB41
	オフセット	なし

#### ID : 208 データ転送 8

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	GD26037
	トリガデバイス	GD26037. b0
	転送元先反転フラグ	GD26037. b1
外部通知情報	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD26038
	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD26038. b0
	BCD 変換エラー通知信号	GD26038. b14
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD26038. b15
デバイス	ブロック数	3
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1024
	転送元デバイス	0-100 R2C00
	転送先デバイス	GD34168
	オフセット	なし
ブロック 2	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GB41
	転送先デバイス	GD26037. b0
	オフセット	なし

項 目		設 定
ブロック 3	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GD26037. b0
	転送先デバイス	GB41
	オフセット	なし

#### ID : 209 データ転送 9

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	GD26039
	トリガデバイス	GD26039. b0
	転送元先反転フラグ	GD26039. b1
外部通知情報	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD26040
	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD26040. b0
	BCD 変換エラー通知信号	GD26040. b14
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD26040. b15
デバイス	ブロック数	10
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN32
	点数	1
	転送元デバイス	0-100 R1000
	転送先デバイス	GD26100
	オフセット	転送元 符号付き BIN16 GD26042
ブロック 2	デバイス形式	符号付き BIN32
	点数	1
	転送元デバイス	0-100 R1002
	転送先デバイス	GD26102
	オフセット	転送元 符号付き BIN16 GD26042
ブロック 3	デバイス形式	符号付き BIN32
	点数	1
	転送元デバイス	0-100 R1004
	転送先デバイス	GD26104
	オフセット	転送元 符号付き BIN16 GD26042



項 目		設 定
ブロック 4	デバイス形式	符号付き BIN32
	点数	1
	転送元デバイス	0-100 R1006
	転送先デバイス	GD26106
	オフセット	転送元 符号付き BIN16 GD26042
ブロック 5	デバイス形式	符号付き BIN32
	点数	1
	転送元デバイス	0-100 R1008
	転送先デバイス	GD26108
	オフセット	転送元 符号付き BIN16 GD26042
ブロック 6	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	0-100 R100A
	転送先デバイス	GD26110
	オフセット	転送元 符号付き BIN16 GD26042
ブロック 7	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	0-100 R100B
	転送先デバイス	GD26111
	オフセット	転送元 符号付き BIN16 GD26042
ブロック 8	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	0-100 R100C
	転送先デバイス	GD26112
	オフセット	転送元 符号付き BIN16 GD26042
ブロック 9	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	0-100 R100D
	転送先デバイス	GD26113
	オフセット	転送元 符号付き BIN16 GD26042

項 目		設 定
ブロック 10	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	0-100 R100E
	転送先デバイス	GD26114
	オフセット	転送元 符号付き BIN16 GD26042

## 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-30002、B-30003、W-30002
オブジェクトスクリプト	W-30003

### 5.8.1 プロジェクトスクリプト

スクリプト No.	30007	スクリプト名	Script30007
コメント	初期設定		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB40
<pre>//スクリプト初回起動動作抑止 [w:GS386] = 1;  //ドキュメントページ No. 設定 [w:GD60080] = 1; [w:GD60081] = 1; [w:GD60082] = 1;</pre>			

### 5.8.2 画面スクリプト

#### ベース画面 30002

スクリプト No.	30001	スクリプト名	Script30001
コメント	現在値取り込み		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30001
<pre>//現在位置を取込先 No. で指定したポジションデータの位置へ転送 [w:TMP0000] = [w:GD26005] * 16;  [0-100:w:R1000[w:TMP0000]] = [0-100:w:R9000]; [0-100:w:R1001[w:TMP0000]] = [0-100:w:R9001];</pre>			
スクリプト No.	30002	スクリプト名	Script30002
コメント	JOG+開始処理		
データ形式	符号なし BIN32	トリガ種別	立上り GB30002
<pre>//手動操作(前進) //9900H: 目標位置指定レジスタ //9904H: 速度指定レジスタ //9908H: 制御フラグ指定レジスタ if([w:GD26000] == 0) {     [w:GD26000] = 100; } [0-100:w:R9904] = [w:GD26000]; if([b:GB30000] == ON) {     //インテグ処理     set([0-100:b:R9908.b3]);     if([w:GD26002] == 0)     {         [w:GD26002] = 1000;     }     [0-100:w:R9900] = [w:GD26002]; } else{     //JOG 動作     [0-100:w:R9900] = 39999; }</pre>			

スクリプト No.	30003	スクリプト名	Script30003
コメント	JOG+終了処理		
データ形式	符号なし BIN32	トリガ種別	立下り GB30002
<pre>//前進操作の後処理 //9900H: 目標位置指定レジスタ //9904H: 速度指定レジスタ //9908H: 制御フラグ指定レジスタ  if([0-100:b:S0127] == 0N) {   if(([0-100:b:S0103] == 0N) &amp;&amp; ([0-100:b:S010B] == 0N))   {     if([b:GB30000] == OFF)     {       //JOG 動作       [0-100:w:R9900] = 0;       [0-100:w:R9904] = 0;     }   } }</pre>			
スクリプト No.	30004	スクリプト名	Script30004
コメント	JOG-開始処理		
データ形式	符号付き BIN32	トリガ種別	立上り GB30003
<pre>//手動操作(後退) //9900H: 目標位置指定レジスタ //9904H: 速度指定レジスタ //9908H: 制御フラグ指定レジスタ  if([w:GD26000] == 0) {   [w:GD26000] = 100; } [0-100:w:R9904] = [w:GD26000];  if([b:GB30000] == 0N) {   //インテング処理   set([0-100:b:R9908. b3]);   if([w:GD26002] == 0)   {     [w:GD26002] = 1000;   }   [0-100:w:R9900] = [w:GD26002] * -1; }else{   //JOG 動作   [0-100:w:R9900] = 0; }</pre>			
スクリプト No.	30005	スクリプト名	Script30005
コメント	JOG-終了処理		
データ形式	符号付き BIN32	トリガ種別	立下り GB30003
<pre>//後退操作後処理 //9900H: 目標位置指定レジスタ //9904H: 速度指定レジスタ //9908H: 制御フラグ指定レジスタ  if([0-100:b:S0127] == 0N)</pre>			

<pre>{   if((([0-100:b:S0103] == ON) &amp;&amp; ([0-100:b:S010B] == ON))   {     if([b:GB30000] == OFF)     {       //JOG 動作       [0-100:w:R9900] = 0;       [0-100:w:R9904] = 0;     }   } }</pre>			
スクリプト No.	30006	スクリプト名	Script30006
コメント	インテングモード初期処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30000
<pre>//インテングモードへ切り換え if([0-100:w:R9905] == 0) {   [0-100:w:R9908] = 0x000A; }</pre>			

### ベース画面 30003

スクリプト No.	30012	スクリプト名	Script30012
コメント	コピー実行		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30007
<pre>//コピーを実施  //コピー対象、ポジション数計算 [w:TMP0000] = ([w:GD26010] - [w:GD26009]) + 1;  //コピー先アドレスオフセット [w:TMP0001] = [w:GD26011] * 16;  //コピー元アドレスオフセット [w:TMP0002] = [w:GD26009] * 16;  //コピー点数 [w:TMP0003] = [w:GD26012];  [w:TMP0006] = 0; fmov([w:TMP0006], [w:GD35192], 8192);  //ポジションデータ書き込み範囲エラーチェック (最大 512 点まで) [w:TMP0030] = (([w:TMP0000] * [w:TMP0003]) + [w:GD26011]) - 1;  if([w:TMP0030] &gt; 511) {   set([b:GB30008]); }else{   rst([b:GB30008]); }  if([b:GB30008] == OFF) {    //コピー元データから必要なエリアをワークエリアにコピー   [w:TMP0006] = [w:TMP0030] * 16;</pre>			

```

[w:TMP0007] = [w:GD26010] * 16;

[w:TMP0006] = 0;
[w:TMP0007] = 0;
while([w:TMP0006] < [w:TMP0000])
{
    bmov([w:GD27000[w:TMP0002]], [w:GD35192[w:TMP0007]], 16);
    [w:TMP0002] = [w:TMP0002] + 16;
    [w:TMP0007] = [w:TMP0007] + 16;
    [w:TMP0006] = [w:TMP0006] + 1;
}

[w:TMP0008] = 0;

//ワークエリアにコピーしたデータを、指定された回数分コピーを実施
while([w:TMP0008] < [w:GD26012])
{
    [w:TMP0006] = 0;
    [w:TMP0007] = 0;
    while([w:TMP0006] < [w:TMP0000])
    {
        bmov([w:GD35192[w:TMP0007]], [w:GD27000[w:TMP0001]], 16);
        [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 16;
        [w:TMP0007] = [w:TMP0007] + 16;
        [w:TMP0006] = [w:TMP0006] + 1;
    }
    [w:TMP0008] = [w:TMP0008] + 1;
}

set([b:GB30017]);

}else{
    //エラー表示
    [w:GD60004] = 30004;
    rst([b:GB30014]);
}

//ワークエリアをクリア
[w:TMP0006] = 0;
fmov([w:TMP0006], [w:GD35192], 8192);

rst([b:GB30007]);

```

スクリプト No.	30013	スクリプト名	Script30013
コメント	コピー前処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30016

```

//コピー元データの読み出し

//コピー元先頭アドレス算出
[w:TMP0010] = [w:GD26009] / 64;

//コピー元終了アドレス算出
[w:TMP0011] = [w:GD26010] / 64;

//ポジションデータ書き込み範囲エラーチェック（最大 512 点まで）
[w:TMP0012] = [w:GD26010] - [w:GD26009];

```

```

[w:TMP0030] = ((([w:TMP0012] + 1) * [w:GD26012]) + [w:GD26011]) - 1;
if((([w:TMP0012] < 0) || ([w:TMP0030] > 511))
{
    set([b:GB30008]);
}else{
    rst([b:GB30008]);
}

```

```

if([b:GB30008] == OFF)
{
    //デバイスデータ転送を開始
    [w:TMP0020] = [w:TMP0010] * 2;
    [w:TMP0014] = 0;
    while([w:TMP0014] < (([w:TMP0011] - [w:TMP0010]) + 1))
    {
        [w:GD26023[w:TMP0020]] = 1;
        [w:TMP0020] = [w:TMP0020] + 2;
        [w:TMP0014] = [w:TMP0014] + 1;
    }

```

```

    [w:GD60004] = 30005;

```

```

    set([b:GB30030]);

```

```

    set([b:GB30018]);

```

```

}else{

```

```

    //エラー表示

```

```

    [w:GD60004] = 30004;

```

```

    rst([b:GB30014]);

```

```

}

```

```

rst([b:GB30016]);

```

スクリプト No.	30014	スクリプト名	Script30014
コメント	コピー後処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30017

```

//コピーの後処理

```

```

//コピー先先頭アドレス算出

```

```

[w:TMP0012] = [w:GD26011] / 64;

```

```

//コピー先終了アドレス算出

```

```

[w:TMP0013] = (((([w:GD26010] - [w:GD26009]) + 1) * [w:GD26012] + [w:GD26011]) - 1) / 64;

```

```

[w:TMP0003] = [w:GD26012] * 16;

```

```

[w:TMP0022] = [w:TMP0012] * 2;

```

```

[w:TMP0014] = 0;

```

```

while([w:TMP0014] < (([w:TMP0013] - [w:TMP0012]) + 1))
{

```

```

    //デバイスデータ転送を実施

```

```

    [w:GD26023[w:TMP0022]] = 3;

```

```

    [w:TMP0022] = [w:TMP0022] + 2;

```

```

    [w:TMP0014] = [w:TMP0014] + 1;

```

}			
set([b:GB30019]); rst([b:GB30017]);			
スクリプト No.	30015	スクリプト名	Script30015
コメント	コピー実行トリガ起動		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30018
<pre>//デバイスデータ転送の完了待ち if(([w:GD26023] == 0) &amp;&amp; ([w:GD26025] == 0) &amp;&amp; ([w:GD26027] == 0) &amp;&amp; ([w:GD26029] == 0) &amp;&amp; ([w:GD26031] == 0) &amp;&amp; ([w:GD26033] == 0) &amp;&amp; ([w:GD26035] == 0) &amp;&amp; ([w:GD26037] == 0)) {     if([b:GB30030] == ON)     {         set([b:GB30029]);     }else{         set([b:GB30007]);     }     rst([b:GB30018]); }</pre>			
スクリプト No.	30016	スクリプト名	Script30016
コメント	コピートリガリセット		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30019
<pre>//デバイスデータ転送の完了待ち if(([w:GD26023] != 3) &amp;&amp; ([w:GD26025] != 3) &amp;&amp; ([w:GD26027] != 3) &amp;&amp; ([w:GD26029] != 3) &amp;&amp; ([w:GD26031] != 3) &amp;&amp; ([w:GD26033] != 3) &amp;&amp; ([w:GD26035] != 3) &amp;&amp; ([w:GD26037] != 3)) {     [w:TMP0022] = 0;     [w:TMP0014] = 0;     //トリガリセット     while([w:TMP0014] &lt; 8)     {         [w:GD26023[w:TMP0022]] = 0;         [w:TMP0022] = [w:TMP0022] + 2;         [w:TMP0014] = [w:TMP0014] + 1;     }      rst([b:GB30019]);     rst([b:GB30014]); }</pre>			
スクリプト No.	30009	スクリプト名	Script30009
コメント	コピー前処理 2		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30029
<pre>//コピー先データの読み出し  //コピー先先頭アドレス算出 [w:TMP0000] = [w:GD26011] / 64;  //コピー先終了アドレス算出 [w:TMP0001] = ((([w:GD26010] - [w:GD26009]) + 1) * [w:GD26012]) + [w:GD26011]) - 1; [w:TMP0002] = [w:TMP0001] / 64;  //ポジションデータ書き込み範囲エラーチェック (最大 512 点まで) [w:TMP0003] = [w:GD26010] - [w:GD26009]; if(([w:TMP0003] &lt; 0)    ([w:TMP0001] &gt; 511))</pre>			



```

{
    set([b:GB30008]);
}else{
    rst([b:GB30008]);
}

if([b:GB30008] == OFF)
{
    //デバイスデータ転送を開始
    [w:TMP0004] = [w:TMP0000] * 2;
    [w:TMP0005] = 0;
    while([w:TMP0005] < (([w:TMP0002] - [w:TMP0000]) + 1))
    {
        [w:GD26023[w:TMP0004]] = 1;
        [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 2;
        [w:TMP0005] = [w:TMP0005] + 1;
    }

    rst([b:GB30030]);
    set([b:GB30018]);

}else{

    //エラー表示
    [w:GD60004] = 30004;
    rst([b:GB30014]);

}

```

```
rst([b:GB30029]);
```

スクリプト No.	30010	スクリプト名	Script30010
コメント	ポジションデータ読み出し		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30015

```
//編集するポジションデータをロボットコントローラから読み出し
```

```

[w:TMP0000] = 0;
fmov([w:TMP0000], [w:GD26100], 16);
[w:GD26042] = [w:GD26006] + ([w:GD26008] * 16);

```

```
//デバイスデータ転送を実施
```

```

set([b:GD26039.b0]);
rst([b:GB30015]);

```

スクリプト No.	30011	スクリプト名	Script30011
コメント	ポジションデータ書込実行		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30006

```
//編集したポジションデータをロボットコントローラへ書き込み
```

```
[w:TMP0000] = [w:GD26006] + ([w:GD26008] * 16);
```

```
//デバイスデータ転送を実施
```

```

set([b:GD26039.b1]);
set([b:GD26039.b0]);

```

```
[w:GD60004] = 0;
```

```
rst([b:GB30006]);
```

スクリプト No.	30008	スクリプト名	Script30008
コメント	デバイスデータ転送フラグクリア		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GD26040. b0
//デバイスデータ転送のトリガと転送元先反転フラグをリセット rst([b:GD26039. b1]); rst([b:GD26039. b0]);			
スクリプト No.	30017	スクリプト名	Script30017
コメント	レシピ書き込みトリガリセット		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GD26019. b4
//レシピの書き込みトリガをリセット rst([b:GD26016. b0]);			
スクリプト No.	30018	スクリプト名	Script30018
コメント	レシピ読み出しトリガリセット		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GD26019. b5
//レシピの読み出しトリガをリセット rst([b:GD26016. b1]);			

### ウィンドウ画面 30002

スクリプト No.	30019	スクリプト名	Script30019
コメント	マニュアル表示画面の言語切り換え		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時
<pre> if((([w:GD60000] &gt;= 30500) &amp;&amp; ([w:GD60000] &lt;=30502))){//ベース画面切り換えデバイス値が 30500～30502 の場合   if([w:GD60021] == 1){          //言語が言語 1 の場合     [w:GD60000] = 30500;          //マニュアル表示-言語 1 画面に遷移   }   if([w:GD60021] == 2){          //言語が言語 2 の場合     [w:GD60000] = 30501;          //マニュアル表示-言語 2 画面に遷移   }   if([w:GD60021] == 3){          //言語が言語 3 の場合     [w:GD60000] = 30502;          //マニュアル表示-言語 3 画面に遷移   } } </pre>			

### 5.8.3 オブジェクトスクリプト ウィンドウ画面 30003

オブジェクト(名称)	数値表示(年)		
スクリプトユーザ ID	1		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	立上り GB40
<pre>//時計データより本日の年月を取得 [w:TMP950] = [w:GS650] &amp; 0xF000;//設定用時計データより年の下 2 桁の 10 の位を取得 [w:TMP960] = [w:TMP950] &gt;&gt; 12;//桁合せ [w:TMP968] = [w:TMP960] * 10;//BCD→BIN [w:TMP951] = [w:GS650] &amp; 0x0F00;//設定用時計データより年の下 2 桁の 1 の位を取得 [w:TMP961] = [w:TMP951] &gt;&gt; 8;//BCD→BIN [w:TMP973] = 2000 + [w:TMP968] + [w:TMP961];//TMP973 に年を BIN でセット [w:GD63990] = [w:TMP973];//年をセット  [w:TMP952] = [w:GS650] &amp; 0x00F0;//設定用時計データより月の 10 の位を取得 [w:TMP962] = [w:TMP952] &gt;&gt; 4;//桁合せ [w:TMP969] = [w:TMP962] * 10;//BCD→BIN [w:TMP953] = [w:GS650] &amp; 0x000F;//設定用時計データより月の 1 の位を取得 [w:TMP974] = [w:TMP969] + [w:TMP953];//TMP974 に月を BIN でセット [w:GD63991] = [w:TMP974];//月をセット  [w:TMP954] = [w:GS651] &amp; 0xF000;//設定用時計データより日の下 2 桁の 10 の位を取得 [w:TMP963] = [w:TMP954] &gt;&gt; 12;//桁合せ [w:TMP970] = [w:TMP963] * 10;//BCD→BIN [w:TMP955] = [w:GS651] &amp; 0x0F00;//設定用時計データより日の下 2 桁の 1 の位を取得 [w:TMP964] = [w:TMP955] &gt;&gt; 8;//BCD→BIN [w:TMP975] = [w:TMP970] + [w:TMP964];//TMP975 に日を BIN でセット [w:GD63992] = [w:TMP975];//日をセット  [w:TMP956] = [w:GS651] &amp; 0x00F0;//設定用時計データより時の 10 の位を取得 [w:TMP965] = [w:TMP956] &gt;&gt; 4;//桁合せ [w:TMP971] = [w:TMP965] * 10;//BCD→BIN [w:TMP957] = [w:GS651] &amp; 0x000F;//設定用時計データより時の 1 の位を取得 [w:TMP976] = [w:TMP971] + [w:TMP957];//TMP976 に時を BIN でセット [w:GD63993] = [w:TMP976];//時をセット  [w:TMP958] = [w:GS652] &amp; 0xF000;//設定用時計データより分の下 2 桁の 10 の位を取得 [w:TMP966] = [w:TMP958] &gt;&gt; 12;//桁合せ [w:TMP972] = [w:TMP966] * 10;//BCD→BIN [w:TMP959] = [w:GS652] &amp; 0x0F00;//設定用時計データより分の下 2 桁の 1 の位を取得 [w:TMP967] = [w:TMP959] &gt;&gt; 8;//BCD→BIN [w:TMP977] = [w:TMP972] + [w:TMP967];//TMP977 に分を BIN でセット [w:GD63994] = [w:TMP977];//分をセット  [w:TMP993] = [w:GS652] &amp; 0x00F0;//設定用時計データより秒の 10 の位を取得 [w:TMP995] = [w:TMP993] &gt;&gt; 4;//桁合せ [w:TMP996] = [w:TMP995] * 10;//BCD→BIN [w:TMP994] = [w:GS652] &amp; 0x000F;//設定用時計データより秒の 1 の位を取得 [w:TMP978] = [w:TMP996] + [w:TMP994];//TMP978 に秒を BIN でセット [w:GD63995] = [w:TMP978];//秒をセット</pre>			
オブジェクト(名称)	数値表示(月)		
スクリプトユーザ ID	2		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時

// BIN -> BCD 変換			
[w:TMP979] = [w:GD63990] - 2000; // 年の下 2 桁			
[w:TMP980] = (([w:TMP979] / 10) << 4) + ([w:TMP979] % 10); // 年 BIN -> BCD			
[w:TMP981] = (([w:GD63991] / 10) << 4) + ([w:GD63991] % 10); // 月 BIN -> BCD			
[w:TMP982] = (([w:GD63992] / 10) << 4) + ([w:GD63992] % 10); // 日 BIN -> BCD			
[w:TMP983] = (([w:GD63993] / 10) << 4) + ([w:GD63993] % 10); // 時 BIN -> BCD			
[w:TMP984] = (([w:GD63994] / 10) << 4) + ([w:GD63994] % 10); // 分 BIN -> BCD			
[w:TMP985] = (([w:GD63995] / 10) << 4) + ([w:GD63995] % 10); // 秒 BIN -> BCD			
オブジェクト(名称)	数値表示(日)		
スクリプトユーザ ID	3		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
// 年月設定			
[w:GS513] = ([w:TMP980] << 8) + [w:TMP981]; // 変更時刻デバイスに年月セット			
オブジェクト(名称)	数値表示(時)		
スクリプトユーザ ID	4		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
// 日時設定			
[w:GS514] = ([w:TMP982] << 8) + [w:TMP983]; // 変更時刻デバイスに日時セット			
オブジェクト(名称)	数値表示(分)		
スクリプトユーザ ID	5		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
// 分秒設定			
[w:GS515] = ([w:TMP984] << 8) + [w:TMP985]; // 変更時刻デバイスに分秒セット			
オブジェクト(名称)	数値表示(秒)		
スクリプトユーザ ID	6		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
// 曜日設定			
[w:TMP986] = [w:GD63990]; //年(BIN)			
[w:TMP987] = [w:GD63991]; //月(BIN)			
[w:TMP988] = [w:GD63992]; //日(BIN)			
if((([w:TMP987] == 1)    ([w:TMP987] == 2)) { //1・2 月の場合のみ前年の 13・14 月として計算するための補正処理			
[w:TMP986] = [w:TMP986] - 1; //年から 1 を減算			
[w:TMP987] = [w:TMP987] + 12; //月に 12 を加算			
}			
[w:TMP989] = [w:TMP986]/4; //ツェラーの公式に必要な項を作成			
[w:TMP990] = [w:TMP986]/100; //ツェラーの公式に必要な項を作成			
[w:TMP991] = [w:TMP986]/400; //ツェラーの公式に必要な項を作成			
[w:TMP992] = (13*[w:TMP987]+8)/5; //ツェラーの公式に必要な項を作成			
//ツェラーの公式で曜日算出して変更時刻デバイスに曜日をセット			
[w:GS516] = ([w:TMP986]+[w:TMP989]-[w:TMP990]+[w:TMP991]+[w:TMP992]+[w:TMP988])%7;			

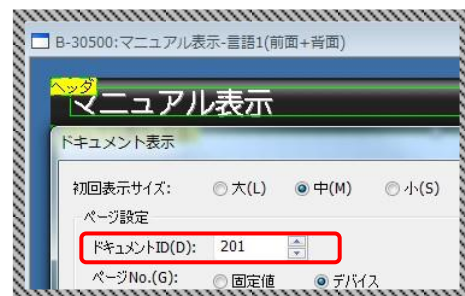
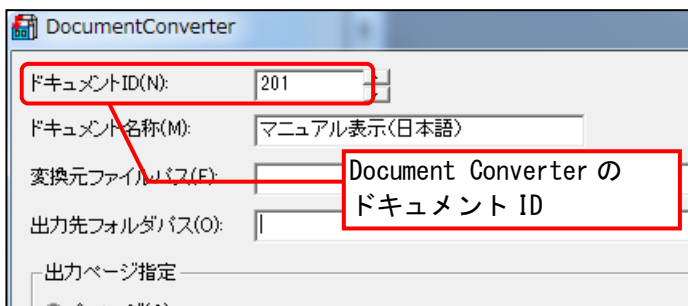
## 6. マニュアル表示について

マニュアル表示は、ドキュメント表示機能を使用して表示しています。ドキュメント表示機能の詳細については、「GT Designer3 (GOT2000) ヘルプ」を参照してください。なお、ドキュメント表示機能は、言語切り換えに非対応のため、サンプル画面では、言語切り換え時に選択した言語のドキュメント(ドキュメント ID)を設定したベース画面を切り換え表示することで言語切り換えを実現しています。

### 6.1 マニュアル表示用ドキュメントデータの準備

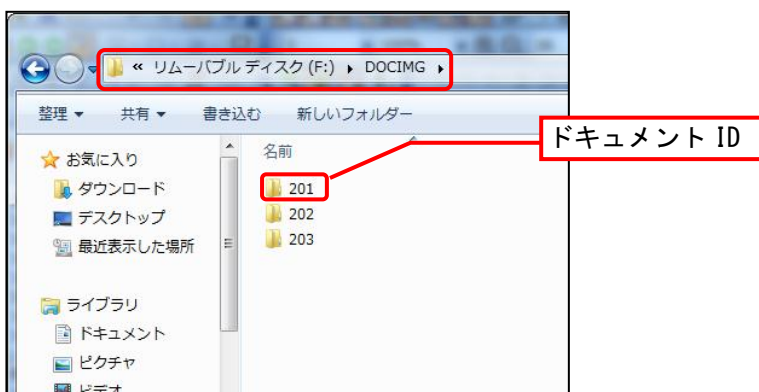
例：ベース画面 B-30500：マニュアル表示-言語1にマニュアル(ドキュメント)を表示する場合

- (1) 表示するマニュアル(Word や Excel など)を Document Converter を使用してドキュメント表示機能用のドキュメントデータ(JPEG ファイル)に変換します。この際、Document Converter の[ドキュメント ID]には、ベース画面 B-30500 のドキュメント表示の[ドキュメント ID]と同じ値を設定します。



例：ベース画面 B-30500：マニュアル表示-言語1のドキュメント表示のドキュメント ID

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

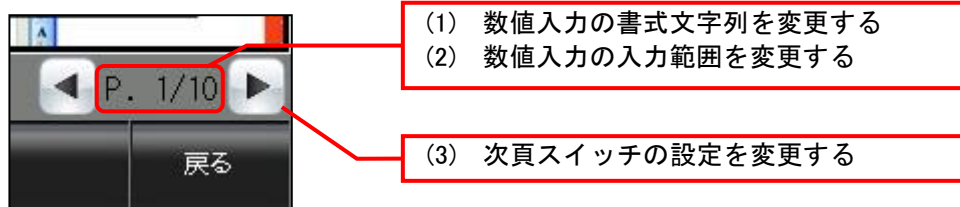


SD カードのフォルダ構成

## 6.2 ドキュメントの総ページ数の変更

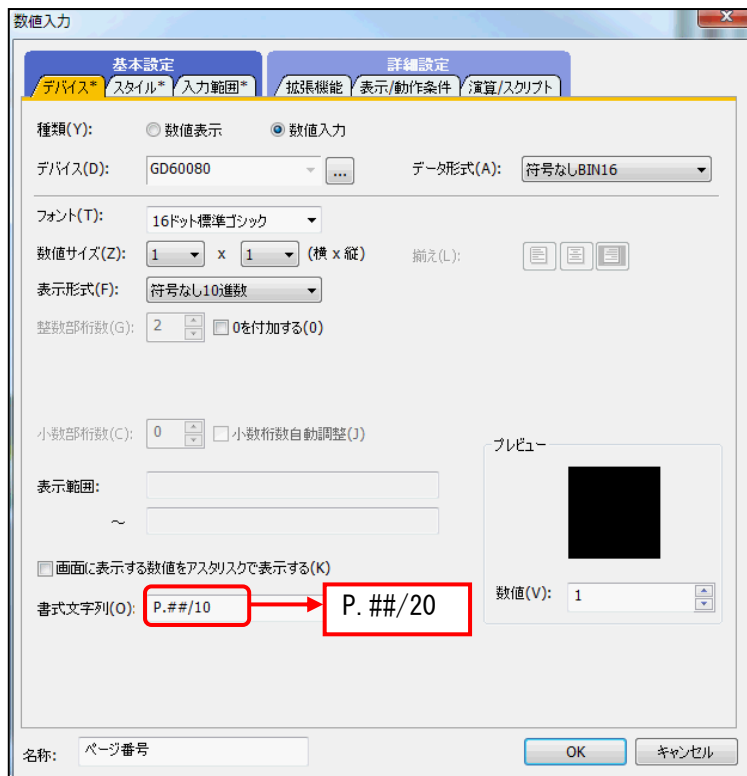
表示するドキュメントの総ページ数に合わせて、画面右下に表示する総ページ数を変更してください。

例：ドキュメント総数を 10 ページから 20 ページに変更する場合



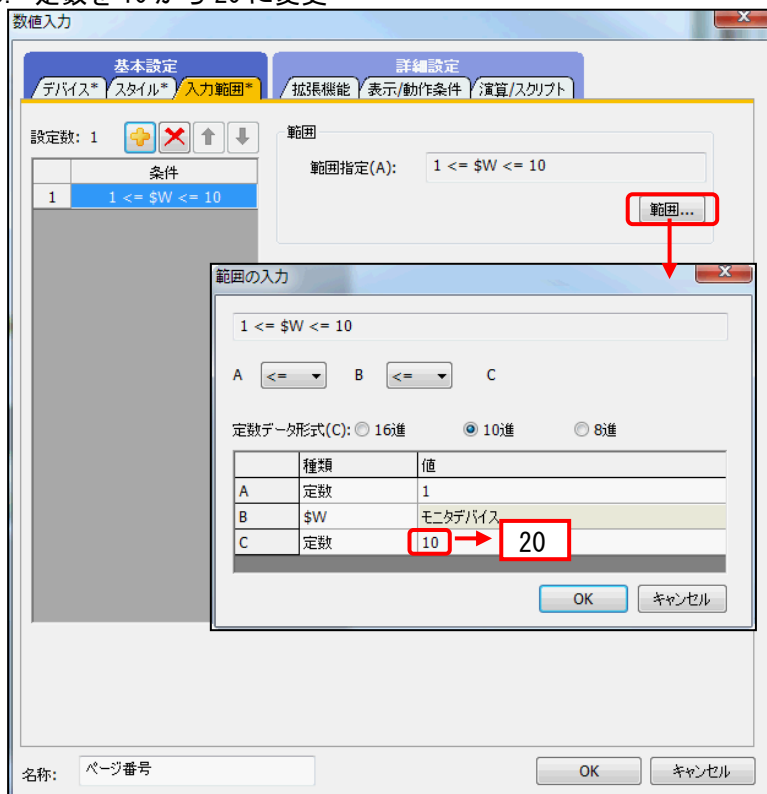
### (1) 数値入力の書式を変更する。

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



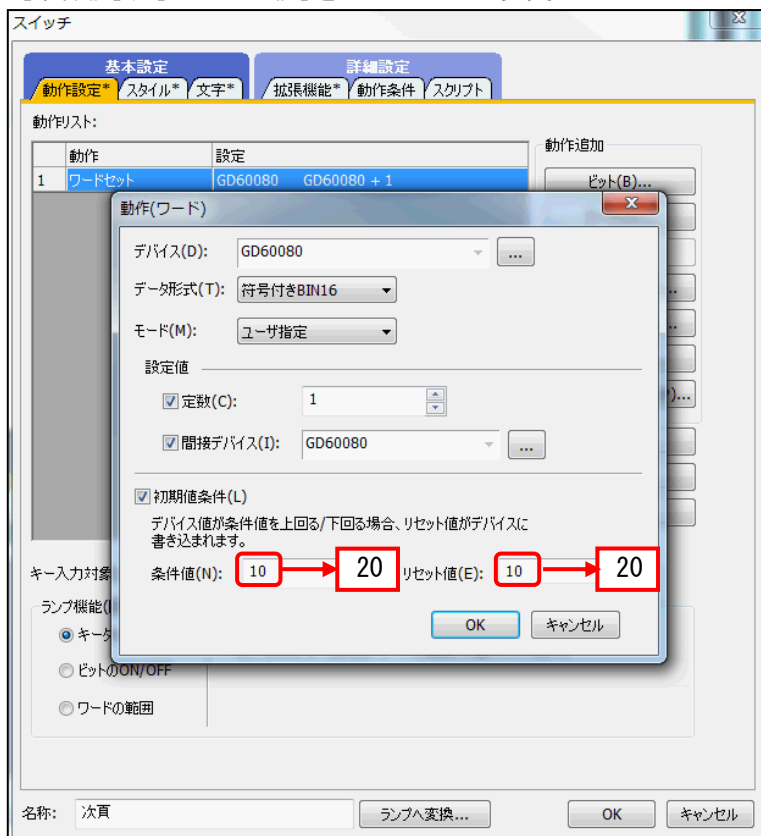
(2) 数値入力の入力範囲を変更する。

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



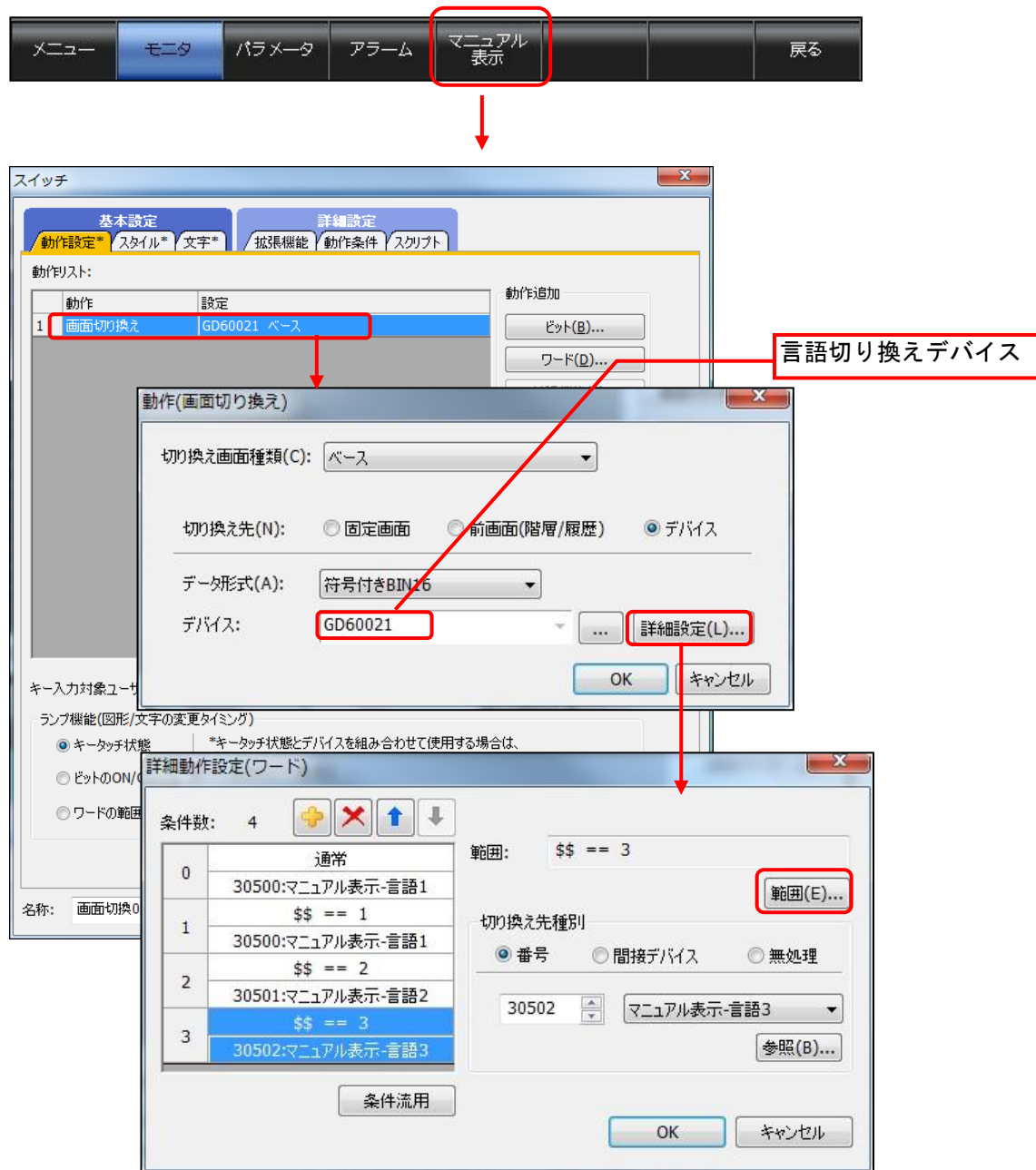
(3) 次頁スイッチの設定を変更する

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



### 6.3 「マニュアル表示」スイッチの設定

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





## 7. テンプレート

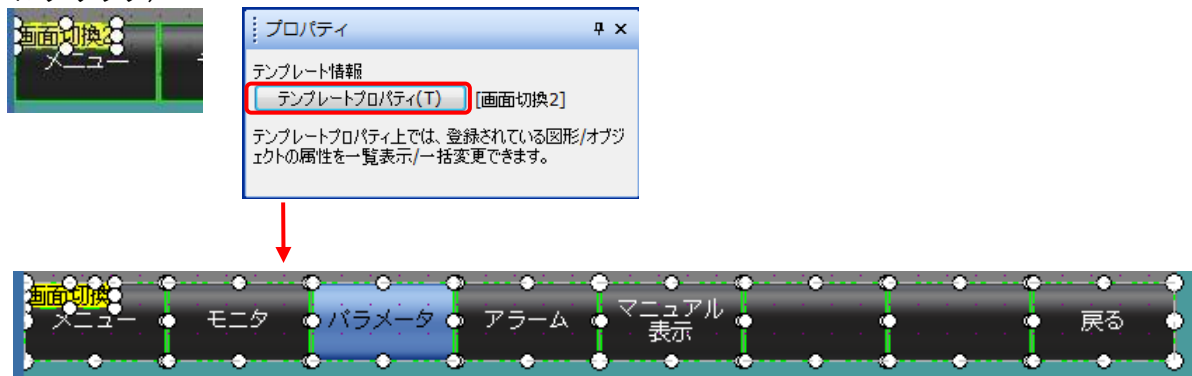
テンプレートとは、図形やオブジェクトの集合体です。関連のある設定をテンプレート属性としてまとめて登録しているためデバイスや色などを簡単に一括変更できます。属性の設定値を変更する詳細については、「GT Designer3 (GOT2000) ヘルプ」を参照してください。



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

例：フォントを変更する場合

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



テンプレートに登録されている図形やオブジェクトが選択状態になります。

- (2) [スイッチ(各画面)\_図形色]の[設定値]をダブルクリックして、変更したい色を選択

