

三菱電機株式会社 サーボアンプ  
MELSERVO-J3 シリーズ  
MR-J3-A

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 自動で選択される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	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. サーボアンプについて	7
4.1 サーボアンプの通信設定	7
4.2 サーボアンプのパラメータ設定	7
5. 画面仕様	8
5.1 表示言語	8
5.2 画面遷移	8
5.3 画面説明	12
5.3.1 メニュー (B-30001)	12
5.3.2 モニタ (B-30030)	13
5.3.3 診断 (B-30050)	14
5.3.4 アラーム (B-30060)	15
5.3.5 マニュアル表示 (B-30500)	16
5.3.6 グラフ (B-30040)	18
5.3.7 パラメータ設定メニュー (B-30010)	20
5.3.8 基本設定パラメータ (ROM) (B-30011)	21
5.3.9 ゲイン・フィルタパラメータ (ROM) (B-30012~30014)	22
5.3.10 拡張設定パラメータ (ROM) (B-30015~30017)	23
5.3.11 入出力設定パラメータ (ROM) (B-30018)	24
5.3.12 基本設定パラメータ (RAM) (B-30019)	25
5.3.13 ゲイン・フィルタパラメータ (RAM) (B-30020~30022)	26
5.3.14 拡張設定パラメータ (RAM) (B-30023~30025)	27
5.3.15 入出力設定パラメータ (RAM) (B-30026)	28
5.3.16 テスト運転メニュー (B-30070)	29
5.3.17 JOG 運転 (B-30071)	30
5.3.18 位置決め運転 (B-30072)	31
5.3.19 モータなし運転 (B-30073)	32
5.3.20 出力信号 (DO) 強制出力 (B-30074)	33
5.3.21 アラームリセット (W-30001)	34
5.3.22 言語設定 (W-30002)	35
5.3.23 時計設定 (W-30003)	36
5.3.24 アラーム発生時状態表示 (W-30016)	37
5.3.25 モニター括表示 (W-30018)	38
5.4 使用デバイス一覧	39
5.5 コメント一覧	43
5.6 スクリプト一覧	45
6. マニュアル表示について	50

6.1	マニュアル表示用ドキュメントデータの準備 .....	50
-----	----------------------------	----

## 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
2013/9	BCN-P5999-0093	初版
2015/6	BCN-P5999-0093-2	ドキュメント ID のデバイス指定対応

\* 管理番号は、右下に記載しています。

### プロジェクトデータ

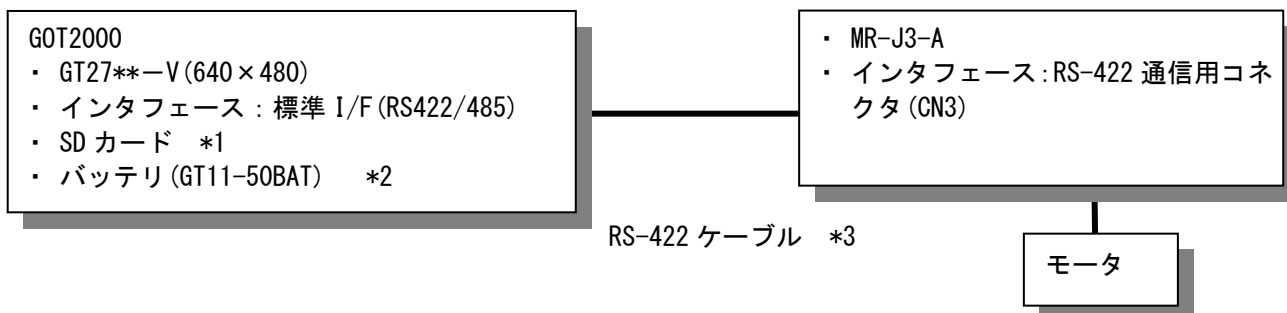
改訂日付	プロジェクトデータ	GT Designer3*	改訂内容
2013/9	MITSUBISHI_MR-J3-A_V_Ver1_J. GTX	1. 100E	初版
2015/6	MITSUBISHI_MR-J3-A_V_Ver2_J. GTX	1. 128J	ドキュメント ID のデバイス指定対応

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

## 1. 概要

GOT2000 と MELSERVO-J3 シリーズ (MR-J3-A) をシリアル (RS-422) で接続し、サーボアンプへのパラメータ値の変更、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・ドキュメント表示機能で使用しています。

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

\*3: ケーブルの詳細については、「GOT2000シリーズ接続マニュアル(三菱電機機器接続編)」を参照してください。

## 3. GOT について

### 3.1 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	MELSERVO-J4、J3、J2S/M		
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
	ドキュメント表示		

### 3.2 作画ソフトウェアの接続機器設定

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

### 3.3 作画ソフトウェアのオーバーラップウィンドウ設定

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. サーボアンプについて

### 4.1 サーボアンプの通信設定

項 目	設定値	備 考
局番設定	0	サーボアンプの局番を設定
通信機能選択	0040	115200bps、RS-422 通信応答ディレイ時間無効

### 4.2 サーボアンプのパラメータ設定

弊社で動作確認した際の設定値は下記となります。

項 目	設定値	備 考
パラメータ書込み禁止	000C	基本設定・ゲインフィルタ・拡張設定・入出力設定が参照・書込み可能
入力信号自動 ON 選択 1	0C00	LSP、LSN を自動 ON に設定
機能選択 D-5	0001	アラームコードを出力
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. 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。

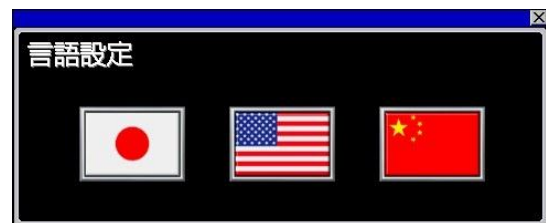
列 No.	言語
1	日本語
2	英語
3	中国語(簡体)

### 5.2 画面遷移

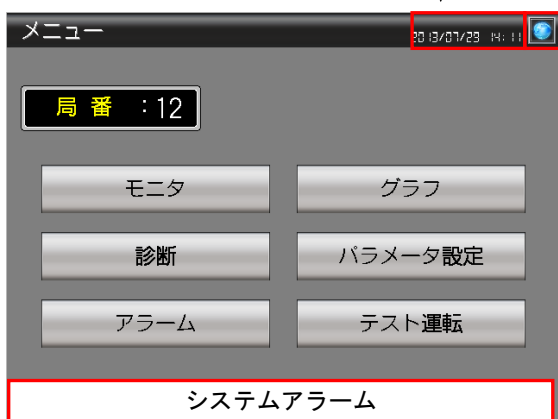
#### 5.2.1 画面一覧・遷移(共通)



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



### 5.2.2 画面一覧・遷移(個別)



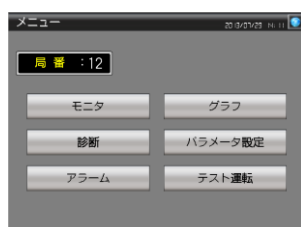
ベース画面 B-30030 : モニタ



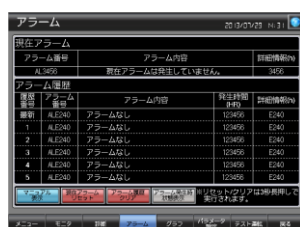
ベース画面 B-30050 : 診断



ウィンドウ画面 W-30016 :  
アラーム発生時状態表示



ベース画面 B-30001 : メニュー



ベース画面 B-30060 : アラーム



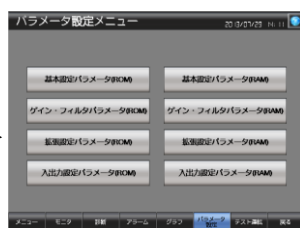
ベース画面 B-30500 :  
マニュアル表示



ベース画面 B-30040 : グラフ

[次頁へ](#)

[前頁より](#)



ベース画面 B-30010 :  
パラメータ設定メニュー



ベース画面  
B-30011：基本設定パラメータ (ROM)  
B-30019：基本設定パラメータ (RAM)



ベース画面



ベース画面  
B-30015~17 : 拡張設定パラメータ (ROM)  
B-30023~25 : 拡張設定パラメータ (RAM)



ベース画面

B-30018：入出力設定パラメータ (ROM)

B-30026：入出力設定パラメータ (RAM)

[次頁へ](#)

前頁



7



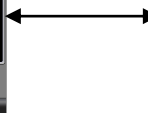
位相	123456	%
主トルク	123456	%
位置/pulse単位	1234567890	pulse
ファンタ	123456	rev
主モーメント比	1234.0	%
速	123456	V



トランスミット率	123456	%
待機率	123456	%
負荷率	123456	%
エラー率	123456	%
位置(pulse平均)	1234567890	pulse
コンタ	123456	rev
主モメント比	1234.0	倍
圧	123456	V

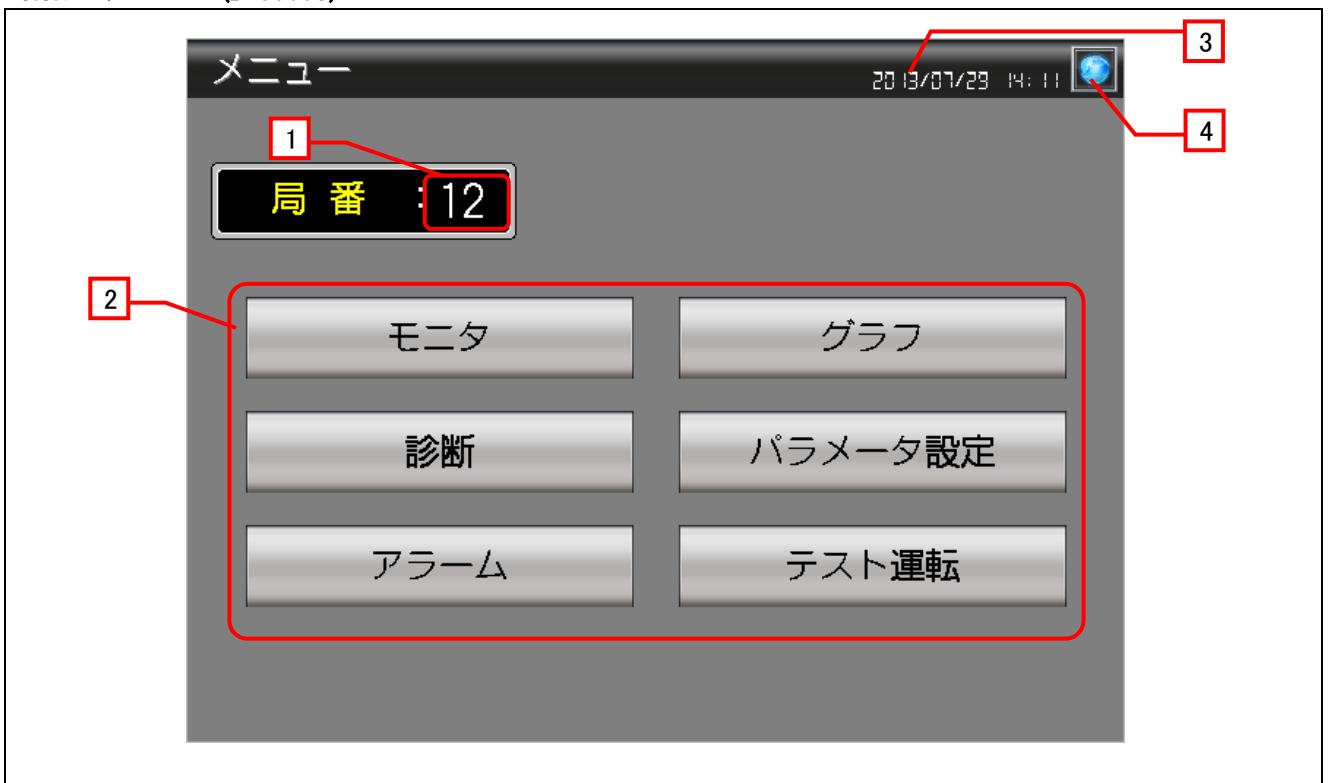


るには、サーボアンプの電源をOFFしてください。

[illegible]

## 5.3 画面説明

### 5.3.1 メニュー (B-30001)



#### 概要

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

#### 詳細

1. 操作するサーボアンプの局番を表示します。数値をタッチして局番を変更できます。
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

- ・ 複数台のサーボアンプをモニタする場合は、接続機器設定の自局アドレスで設定した局番のサーボアンプが必ず存在するようにしてください。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(三菱電機機器接続編)」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。

### 5.3.2 モニタ (B-30030)



#### 概要

運転中のサーボアンプの状態を表示します。

#### 詳細

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

#### 備考

- ・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 診断 (B-30050)



#### 概要

入出力信号の状態を表示します。

#### 詳細

1. 入力信号の状態を表示します。
2. 入力デバイスの状態を表示します。
3. 出力信号の状態を表示します。
4. 出力デバイスの状態を表示します。
5. 各画面に切り換えます。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

- ・ STAB2、CDP、CDPS、ABSV のワードランプ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、「5.6 スクリプト一覧」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。

### 5.3.4 アラーム (B-30060)



#### 概要

アラームの表示、履歴の確認を行います。

#### 詳細

1. 現在発生しているアラームの内容を表示します。
2. 現在発生しているアラームの番号を表示します。
3. 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 5 番目 (過去 6 回目に発生したアラーム) を表示します。
4. アラーム履歴を 3 秒長押しでクリアします。
5. 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。
6. マニュアル表示画面に切り換えます。
7. 現在発生しているアラームの詳細データを表示します。
8. アラーム発生時状態データをウィンドウ画面で表示します。
9. 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。
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

- ・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 マニュアル表示 (B-30500)



#### 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. マニュアル表示は、言語に応じて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. メニュー画面に切り換えます。
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

- ・ マニュアル表示のドキュメントは表示言語切り換えに追従します。コメントグループ列 No. と言語、ドキュメント ID は下表のように対応しています。

コメントグループ列 No.	言語	ドキュメント ID
1	日本語	201
2	英語	202
3	中国語(簡体)	203

- ・ 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」、およびドキュメント ID に「201」を設定しています。スクリプトの詳細については、「5.6 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ ページ送りスイッチはオブジェクトスクリプトにて総ページ数を超えないようにしています。スクリプトの詳細については、「5.6 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 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。

### 5.3.6 グラフ (B-30040)



#### 概要

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

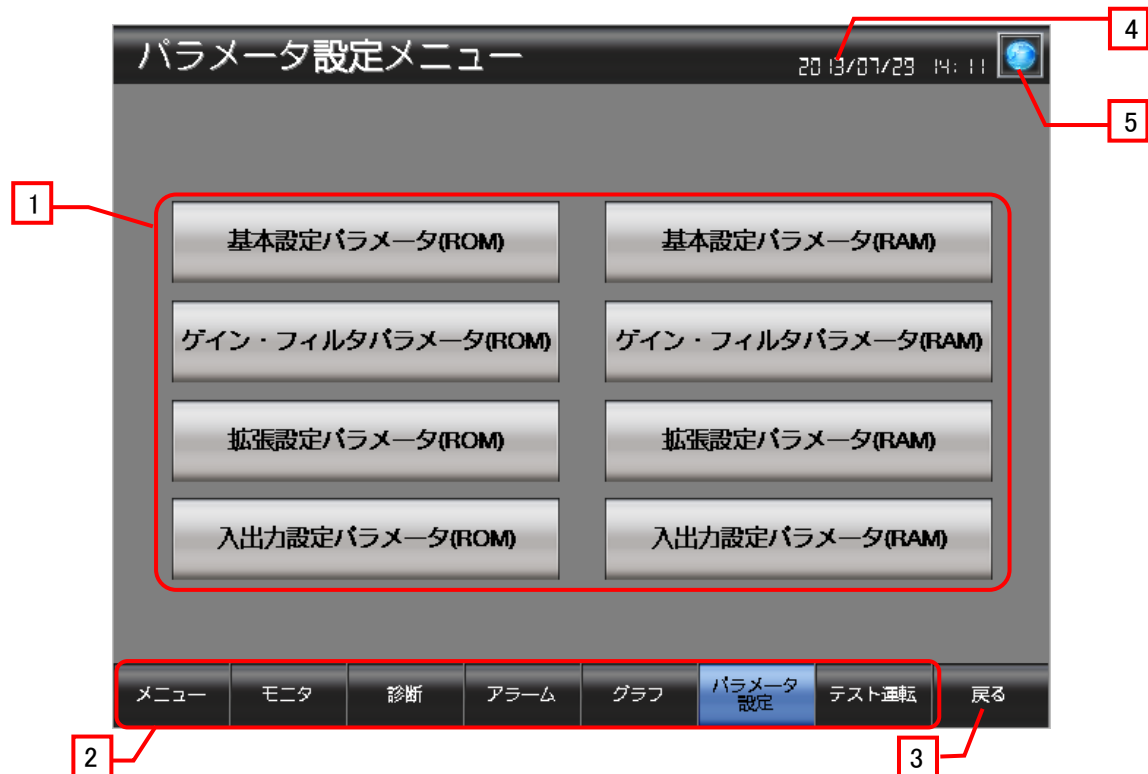
#### 詳細

1. サーボモータ回転速度、ピーク負荷率、母線電圧をヒストリカルトレンドグラフで表示します。サーボモータ回転速度は水色、ピーク負荷率は赤色、母線電圧は緑色でグラフ線を表示します。グラフ上をタッチすると、カーソルを表示します。グラフ上をタッチした状態で左右にフリックすると表示内容が左右にスクロール表示します。また、水平方向にピンチアウト・ピンチインすると時間軸を基準にグラフを拡大・縮小表示します。
2. ヒストリカルトレンドグラフの表示開始位置時刻と表示終了位置時刻を表示します。
3. ヒストリカルトレンドグラフを操作します。
  - 拡大 : グラフの時間軸を新しいデータの軸を基準に、拡大(2倍)表示します。
  - 縮小 : グラフの時間軸を新しいデータの軸を基準に、縮小(1/2倍)表示します。
  - ページ<< : ページを左にスクロール表示します。
  - スクロール< : グラフを左にスクロール表示します。
  - カーソル< : カーソルを表示し、カーソルを古いデータの方にスクロール表示します。
  - カーソル> : カーソルを表示し、カーソルを新しいデータの方にスクロール表示します。
  - スクロール> : グラフを右にスクロール表示します。
  - ページ>> : ページを右にスクロール表示します。
  - 更新 : カーソルを消去し、最新のデータを表示します。
4. 日時を入力し、時刻指定ジャンプスイッチをタッチすると指定した日時をグラフの中央に表示します。画面初回表示時には日時に現在日時を格納します。
5. 現在日時・サーボモータ回転速度・ピーク負荷率・母線電圧の現在値を表示します。
6. カーソル位置の日時・サーボモータ回転速度・ピーク負荷率・母線電圧を表示します。
7. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
8. 前回表示していた画面に切り換えます。
9. 現在の日時を表示します。タッチすると、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

- ・ ヒストリカルトレンドグラフの時刻指定ジャンプ用に画面スクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については、「5.6 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 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 パラメータ設定メニュー (B-30010)



#### 概要

パラメータ設定メニュー画面です。

#### 詳細

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

#### 備考

- ・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。

### 5.3.8 基本設定パラメータ (ROM) (B-30011)

**基本設定パラメータ(ROM)**

2013/07/29 14:12

No.	略称	名称	設定値	単位
PA01	*STY	制御モード	1234 h	
PA02	*REG	回生オプション	1234 h	
PA03	*ABS	絶対位置検出システム	1234 h	
PA04	*AOP1	機能選択A-1	1234 h	
PA05	*FBP	1回転あたりの指令入力パルス数	12345678	
PA06	CMX	電子ギア分子(指令入力パルス倍率分子)	12345678	
PA07	CDV	電子ギア分母(指令入力パルス倍率分母)	12345678	
PA08	ATU	オートチューニングモード	1234 h	
PA09	RSP	オートチューニング応答性	12345678	
PA10	INP	インポジション範囲	12345678	pulse
PA11	TLP	正転トルク制限	123456.0	%
PA12	TLN	逆転トルク制限	123456.0	%
PA13	*PLSS	指令パルス入力形態	1234 h	
PA14	*POL	回転方向選択	12345678	
PA15	*ENR	検出器出力パルス	12345678	pulse/rev
PA19	*BLK	パラメータ書き込み禁止	1234 h	

\* : 書き込み後、アンプ電源再投入で有効となります。

メニュー    パラメータ設定    **基本設定**    ゲイン・フィルタ    拡張設定    入出力設定    ROM <=> RAM    戻る

#### 概要

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

#### 詳細

1. パラメータ No、略称、名称を表示します。
2. パラメータの設定値、単位を表示します。設定値は変更可能です。  
(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. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
4. 表示されている画面の ROM と RAM を切り換えます。
5. 前回表示していた画面に切り換えます。
6. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
7. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・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。

### 5.3.9 ゲイン・フィルタパラメータ (ROM) (B-30012~30014)

The screenshot shows the 'ゲイン・フィルタパラメータ(ROM) 1/2' screen. At the top right, the date and time '2013/07/29 14:15' are displayed. A table lists 18 parameters (PB01 to PB18) with columns for No., 略称 (Abbreviation), 名称 (Name), 設定値 (Set Value), and 単位 (Unit). A vertical scrollbar is on the right side of the table. At the bottom, there is a navigation bar with buttons: メニュー, パラメータ設定, 基本設定, ゲイン・フィルタ (highlighted), 拡張設定, 入出力設定, ROM⇄RAM, and 戻る. Below the table, a note states: '\* : 書き込み後、アンプ電源再投入で有効となります。'

No.	略称	名称	設定値	単位
PB01	FILT	アダプティブチューニングモード (アダプティブフィルタ2)	1234 h	
PB02	VRFT	制振制御チューニングモード (アドバンスド制振制御)	1234 h	
PB03	PST	位置指令加減速時定数(位置スムージング)	12345678	ms
PB04	FFC	フィードフォワードゲイン	12345678	%
PB06	GD2	サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	123456.0	倍
PB07	PG1	モデル制御ゲイン	12345678	rad/s
PB08	PG2	位置制御ゲイン	12345678	rad/s
PB09	VG2	速度制御ゲイン	12345678	rad/s
PB10	VIC	速度積分補償	123456.0	ms
PB11	VDC	速度微分補償	12345678	
PB13	NH1	機械共振抑制フィルタ1	12345678	Hz
PB14	NHQ1	ノッチ形状選択1	1234 h	
PB15	NH2	機械共振抑制フィルタ2	12345678	Hz
PB16	NHQ2	ノッチ形状選択2	1234 h	
PB18	LPF	ローパスフィルタ設定	12345678	rad/s

#### 概要

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

#### 詳細

1. パラメータ No、略称、名称を表示します。
2. パラメータの設定値、単位を表示します。設定値は変更可能です。  
(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. 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. 表示されている画面の ROM と RAM を切り換えます。
6. 前回表示していた画面に切り換えます。
7. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
8. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ 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。

### 5.3.10 拡張設定パラメータ (ROM) (B-30015~30017)

The screenshot shows a screen titled "拡張設定パラメータ(ROM) 1/3". At the top right, it displays the date and time "2013/07/29 14:15" and a language icon. The main area is a table with 5 columns: No., 略称, 名称, 設定値, and 単位. The table lists 18 parameters (PC01 to PC18). Below the table, there is a note: "\* : 書き込み後、アンプ電源再投入で有効となります。". At the bottom, there is a navigation bar with buttons: メニュー, パラメータ設定, 基本設定, ゲイン・フィルタ, 拡張設定 (highlighted), 入出力設定, ROM⇄RAM, and 戻る. Red callout boxes with numbers 1 through 8 point to specific elements: 1 points to the table header, 2 points to the title bar, 3 points to the scroll bar, 4 points to the '拡張設定' button, 5 points to the 'ROM⇄RAM' button, 6 points to the '戻る' button, 7 points to the date/time display, and 8 points to the language icon.

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

\* : 書き込み後、アンプ電源再投入で有効となります。

メニュー   パラメータ設定   基本設定   ゲイン・フィルタ   **拡張設定**   入出力設定   ROM⇄RAM   戻る

#### 概要

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

#### 詳細

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

#### 備考

- ・ 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。

### 5.3.11 入出力設定パラメータ (ROM) (B-30018)

入出力設定パラメータ(ROM)

2013/07/29 14:16

No.	略称	名称	設定値	単位
PD01	*DIA1	入力信号自動ON選択1	1234	h
PD03	*DI1	入力信号デバイス選択1(CN1-15)	12345678	h
PD04	*DI2	入力信号デバイス選択2(CN1-16)	12345678	h
PD05	*DI3	入力信号デバイス選択3(CN1-17)	12345678	h
PD06	*DI4	入力信号デバイス選択4(CN1-18)	12345678	h
PD07	*DI5	入力信号デバイス選択5(CN1-19)	12345678	h
PD08	*DI6	入力信号デバイス選択6(CN1-41)	12345678	h
PD10	*DI8	入力信号デバイス選択8(CN1-43)	12345678	h
PD11	*DI9	入力信号デバイス選択9(CN1-44)	12345678	h
PD12	*DI10	入力信号デバイス選択10(CN1-45)	12345678	h
PD13	*DO1	出力信号デバイス選択1(CN1-22)	1234	h
PD14	*DO2	出力信号デバイス選択2(CN1-23)	1234	h
PD15	*DO3	出力信号デバイス選択3(CN1-24)	1234	h
PD16	*DO4	出力信号デバイス選択4(CN1-25)	1234	h
PD18	*DO6	出力信号デバイス選択6(CN1-49)	1234	h
PD19	*DIF	入力フィルタ設定	1234	h
PD20	*DOP1	機能選択D-1	1234	h
PD22	*DOP3	機能選択D-3	1234	h
PD24	*DOP5	機能選択D-5	1234	h

\* : 書き込み後、アンプ電源再投入で有効となります。

メニュー パラメータ設定 基本設定 ゲイン・フィルタ 拡張設定 入出力設定 ROM⇄RAM 戻る

#### 概要

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

#### 詳細

1. パラメータ No、略称、名称を表示します。
2. パラメータの設定値、単位を表示します。設定値は変更可能です。  
(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. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
4. 表示されている画面の ROM と RAM を切り換えます。
5. 前回表示していた画面に切り換えます。
6. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
7. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ 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。



### 5.3.12 基本設定パラメータ (RAM) (B-30019)

**基本設定パラメータ(RAM)** 2019/07/29 14:17

No.	略称	名称	設定値	単位
PA01	*STY	制御モード	1234 h	
PA02	*REG	回生オプション	1234 h	
PA03	*ABS	絶対位置検出システム	1234 h	
PA04	*AOP1	機能選択A-1	1234 h	
PA05	*FBP	1回転あたりの指令入力パルス数	12345678	
PA06	CMX	電子ギア分子(指令入力パルス倍率分子)	12345678	
PA07	CDV	電子ギア分母(指令入力パルス倍率分母)	12345678	
PA08	ATU	オートチューニングモード	1234 h	
PA09	RSP	オートチューニング応答性	12345678	
PA10	INP	インポジション範囲	12345678	pulse
PA11	TLP	正転トルク制限	123456.0	%
PA12	TLN	逆転トルク制限	123456.0	%
PA13	*PLSS	指令パルス入力形態	1234 h	
PA14	*POL	回転方向選択	12345678	
PA15	*ENR	検出器出力パルス	12345678	pulse/rev
PA19	*BLK	パラメータ書き込み禁止	1234 h	

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

メニュー    パラメータ設定    **基本設定**    ゲイン・フィルタ    拡張設定    入出力設定    ROM ↔ RAM    戻る

#### 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. パラメータ No、略称、名称を表示します。
2. パラメータの設定値、単位を表示します。設定値は変更可能です。  
(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. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
4. 表示されている画面の ROM と RAM を切り換えます。
5. 前回表示していた画面に切り換えます。
6. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
7. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・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。

### 5.3.13 ゲイン・フィルタパラメータ (RAM) (B-30020~30022)

ゲイン・フィルタパラメータ(RAM) 1/2

No.	略称	名称	設定値	単位
PB01	FILT	アダプティブチューニングモード (アダプティブフィルタ2)	1234 h	
PB02	VRFT	制振制御チューニングモード (アドバンスド制振制御)	1234 h	
PB03	PST	位置指令加減速時定数(位置スムージング)	12345678	ms
PB04	FFC	フィードフォワードゲイン	12345678	%
PB06	GD2	サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	123456.0	倍
PB07	PG1	モデル制御ゲイン	12345678	rad/s
PB08	PG2	位置制御ゲイン	12345678	rad/s
PB09	VG2	速度制御ゲイン	12345678	rad/s
PB10	VIC	速度積分補償	123456.0	ms
PB11	VDC	速度微分補償	12345678	
PB13	NH1	機械共振抑制フィルタ1	12345678	Hz
PB14	NHQ1	ノッチ形状選択1	1234 h	
PB15	NH2	機械共振抑制フィルタ2	12345678	Hz
PB16	NHQ2	ノッチ形状選択2	1234 h	
PB18	LPF	ローパスフィルタ設定	12345678	rad/s

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

メニュー    パラメータ設定    基本設定    **ゲイン・フィルタ**    拡張設定    入出力設定    ROM ↔ RAM    戻る

#### 概要

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

#### 詳細

1. パラメータ No、略称、名称を表示します。
2. パラメータの設定値、単位を表示します。設定値は変更可能です。  
(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. 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. 表示されている画面の ROM と RAM を切り換えます。
6. 前回表示していた画面に切り換えます。
7. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
8. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ 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。

### 5.3.14 拡張設定パラメータ (RAM) (B-30023~30025)

The screenshot shows the '拡張設定パラメータ(RAM) 1/3' screen. The table below represents the data shown in the screenshot:

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

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

Bottom navigation bar: メニュー (4), パラメータ設定, 基本設定, ゲイン・フィルタ, 拡張設定 (2), 入出力設定 (5), ROM⇄RAM (6), 戻る (7).

Top right: 2013/07/29 14:18 (8), Language icon (3).

#### 概要

サーボアンプ内の RAM の拡張設定パラメータの値を表示、設定をします。

#### 詳細

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

#### 備考

- ・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。

### 5.3.15 入出力設定パラメータ (RAM) (B-30026)

No.	略称	名称	設定値	単位
PD01	*DIA1	入力信号自動ON選択1	1234 h	
PD03	*DI1	入力信号デバイス選択1(CN1-15)	12345678 h	
PD04	*DI2	入力信号デバイス選択2(CN1-16)	12345678 h	
PD05	*DI3	入力信号デバイス選択3(CN1-17)	12345678 h	
PD06	*DI4	入力信号デバイス選択4(CN1-18)	12345678 h	
PD07	*DI5	入力信号デバイス選択5(CN1-19)	12345678 h	
PD08	*DI6	入力信号デバイス選択6(CN1-41)	12345678 h	
PD10	*DI8	入力信号デバイス選択8(CN1-43)	12345678 h	
PD11	*DI9	入力信号デバイス選択9(CN1-44)	12345678 h	
PD12	*DI10	入力信号デバイス選択10(CN1-45)	12345678 h	
PD13	*DO1	出力信号デバイス選択1(CN1-22)	1234 h	
PD14	*DO2	出力信号デバイス選択2(CN1-23)	1234 h	
PD15	*DO3	出力信号デバイス選択3(CN1-24)	1234 h	
PD16	*DO4	出力信号デバイス選択4(CN1-25)	1234 h	
PD18	*DO6	出力信号デバイス選択6(CN1-49)	1234 h	
PD19	*DIF	入力フィルタ設定	1234 h	
PD20	*DOP1	機能選択D-1	1234 h	
PD22	*DOP3	機能選択D-3	1234 h	
PD24	*DOP5	機能選択D-5	1234 h	

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

メニュー    パラメータ設定    基本設定    ゲイン・フィルタ    拡張設定    入出力設定    ROM⇄RAM    戻る

#### 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。

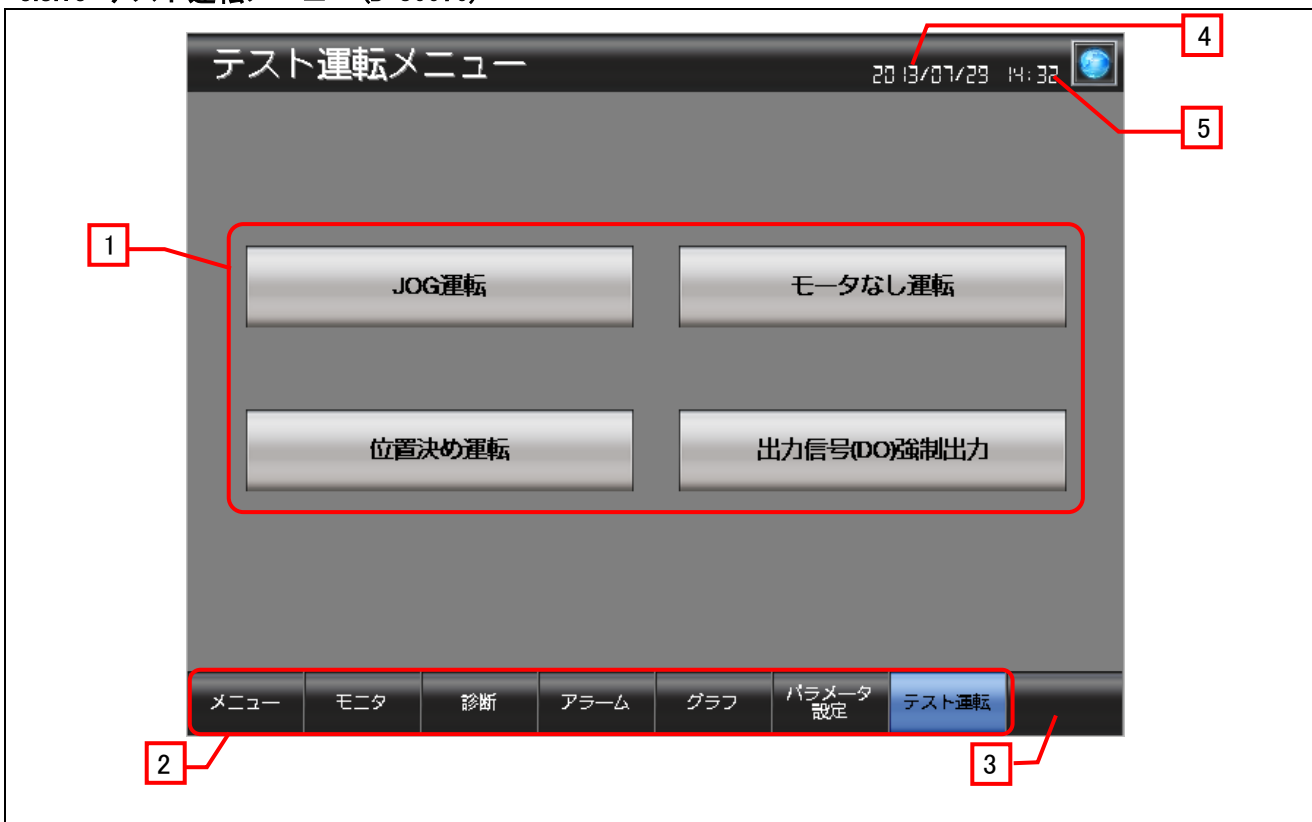
#### 詳細

1. パラメータ No、略称、名称を表示します。
2. パラメータの設定値、単位を表示します。設定値は変更可能です。  
(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. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
4. 表示されている画面の ROM と RAM を切り換えます。
5. 前回表示していた画面に切り換えます。
6. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
7. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・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。

### 5.3.16 テスト運転メニュー(B-30070)



#### 概要

テスト運転メニュー画面です。

#### 詳細

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

#### 備考

- ・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。

### 5.3.17 JOG 運転(B-30071)



#### 概要

JOG 運転テストをします。

#### 詳細

1. モータ回転速度を設定します。
2. 加減速時定数を設定します。
3. 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。
4. 各項目の現在値を表示します。
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. 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

- ・モータ回転速度、加減速時定数の値をサーボアンプに転送するため、画面スクリプトを設定しています。正転、逆転のスイッチ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、「5.6 スクリプト一覧」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。

### 5.3.18 位置決め運転(B-30072)

位置決め運転

2013/07/23 14:33

項目	現在値	単位
帰還パルス累積	1234567890	pulse
サーボモータ回転速度	123456	r/min
溜りパルス	1234567890	pulse
指令パルス累積	1234567890	pulse
指令パルス周波数	123456	kpps
アナログ速度指令電圧	123.00	V
/アナログ速度制限電圧		
アナログトルク指令電圧	123.00	V
/アナログトルク制限電圧		
回生負荷率	123456	%
実効負荷率	123456	%
ピーク負荷率	123456	%
瞬時発生トルク	123456	%
1回転内位置(1pulse単位)	1234567890	pulse
ABSカウンタ	123456	rev
負荷慣性モーメント比	1234.0	倍
母線電圧	123456	V

メニュー テスト運転 JOG運転 位置決め運転 モータなし運転 出力信号強制出力

#### 概要

位置決め運転テストをします。

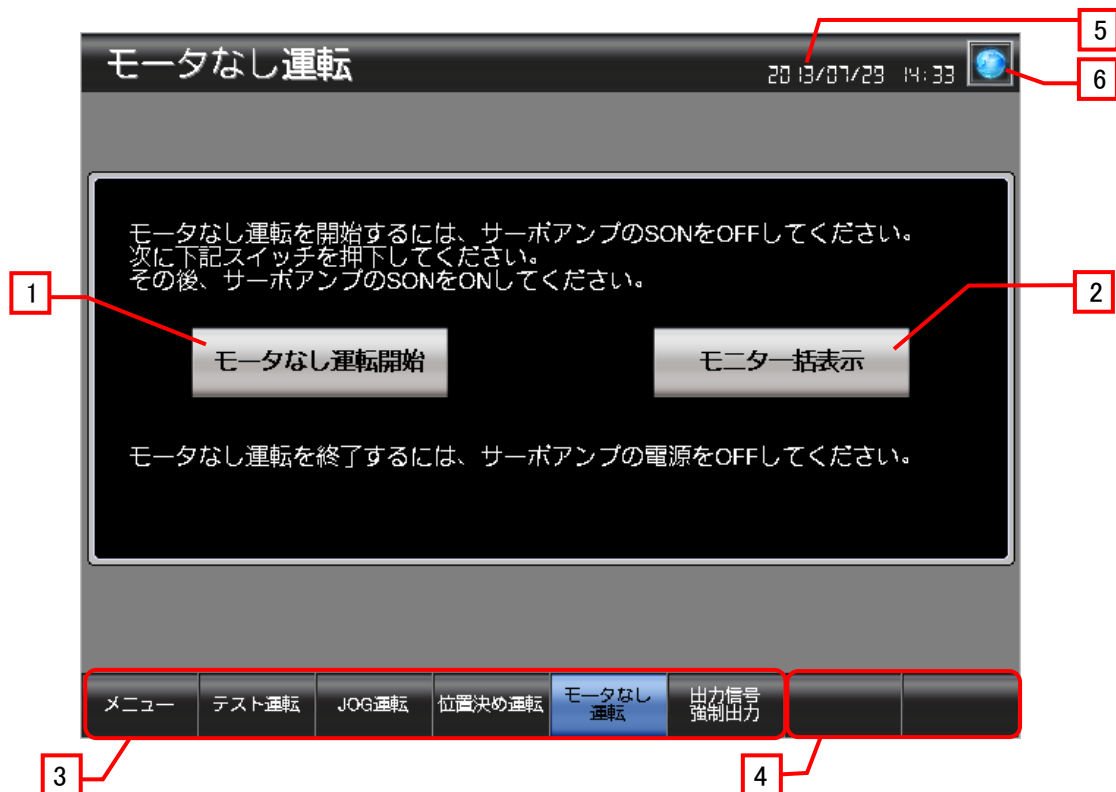
#### 詳細

- モータ回転速度を設定します。
- 加減速時定数を設定します。
- 移動量を設定します。
- JOG 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。
- 各項目の現在値を表示します。
- 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。
- 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

- モータ回転速度、加減速時定数、移動量の値をサーボアンプに転送するため、画面スクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については、「5.6 スクリプト一覧」を参照してください。
- 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。

### 5.3.19 モータなし運転 (B-30073)



#### 概要

モータなし運転テストをします。

#### 詳細

1. モータなし運転を開始します。
2. モニター括表示データをウィンドウ画面で表示します。
3. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
4. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
5. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・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。



### 5.3.20 出力信号 (DO) 強制出力 (B-30074)



#### 概要

出力信号を強制出力します。

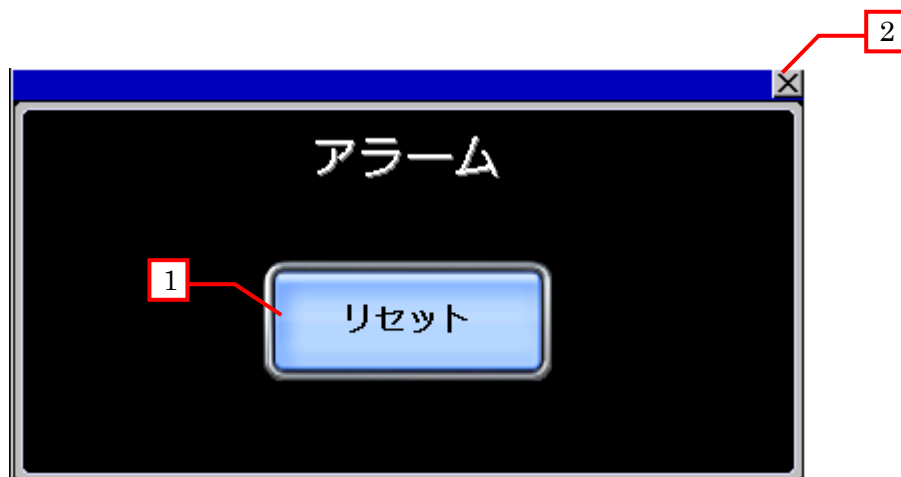
#### 詳細

1. 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。
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. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
4. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
5. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・出力信号用のスイッチ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、「5.6 スクリプト一覧」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。

### 5.3.21 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

### 5.3.22 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とマニュアル表示のドキュメント ID も切り換える設定をしています。





### 5.3.23 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、「5.6 スクリプト一覧」を参照してください。

### 5.3.24 アラーム発生時状態表示 (W-30016)



項目	現在値	単位
帰還パルス累積	1234567890	pulse
サーボモータ回転速度	123456	r/min
溜りパルス	1234567890	pulse
指令パルス累積	1234567890	pulse
指令パルス周波数	123456	kpps
アナログ速度指令電圧/アナログ速度制限電圧	123.00	V
アナログトルク指令電圧/アナログトルク制限電圧	123.00	V
回生負荷率	123456	%
実効負荷率	123456	%
ピーク負荷率	123456	%
瞬時発生トルク	123456	%
1回転内位置(1pulse単位)	1234567890	pulse
ABSカウンタ	123456	rev
負荷慣性モーメント比	1234.0	倍
母線電圧	123456	V

#### 概要

アラーム発生時の状態を表示します。

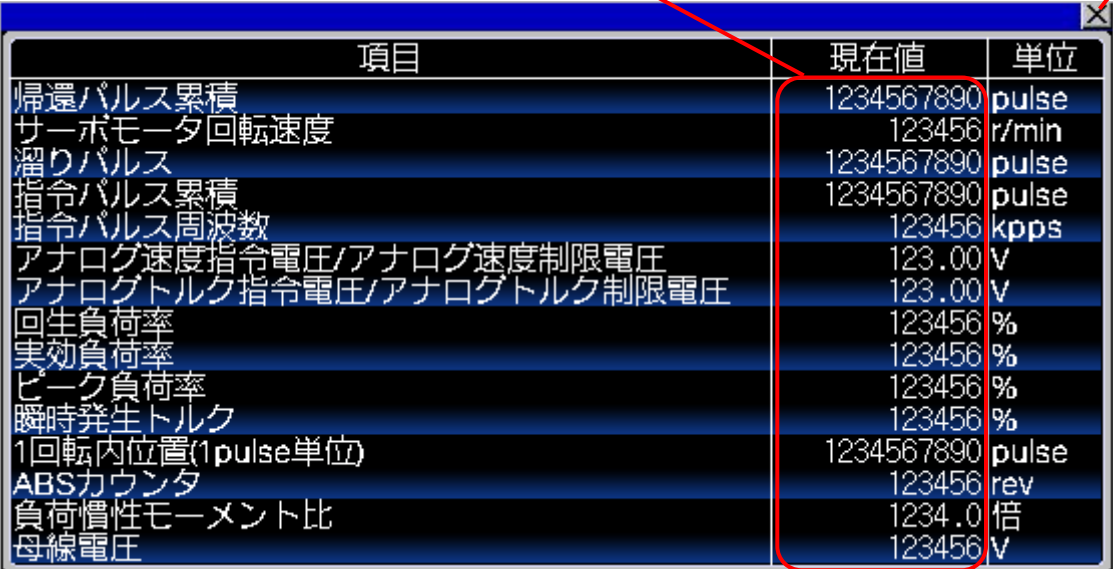
#### 詳細

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

#### 備考

- ・ アラーム画面 (B-30060) でアラーム発生時状態表示スイッチをタッチした際に表示される、ウィンドウ画面です。

### 5.3.25 モニター括表示 (W-30018)



項目	現在値	単位
帰還パルス累積	1234567890	pulse
サーボモータ回転速度	123456	r/min
溜りパルス	1234567890	pulse
指令パルス累積	1234567890	pulse
指令パルス周波数	123456	kpps
アナログ速度指令電圧/アナログ速度制限電圧	123.00	V
アナログトルク指令電圧/アナログトルク制限電圧	123.00	V
回生負荷率	123456	%
実効負荷率	123456	%
ピーク負荷率	123456	%
瞬時発生トルク	123456	%
1回転内位置(1pulse単位)	1234567890	pulse
ABSカウンタ	123456	rev
負荷慣性モーメント比	1234.0	倍
母線電圧	123456	V

#### 概要

現在値を表示します。

#### 詳細

1. 現在値を表示します。
2. ウィンドウ画面を閉じます。

#### 備考

- ・ モータなし運転画面 (B-30073) でモニター括表示スイッチをタッチした際に表示される、ウィンドウ画面です。

## 5.4 使用デバイス一覧

画面上のスイッチやランプなどに設定されている一部のデバイスは、スクリプトなどの共通設定にも設定されている場合があります。これらのデバイスを一括で変更する場合には[一括変更]の使用を推奨します。[一括変更]の詳細については、「GT Designer3 (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	略称*1
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	—
	OM3	モータなし運転	—
	OM4	出力信号(D0)強制出力	—
	TMB1	一時停止命令	—
	TMB2	始動指令	—
	TMB3	位置決め方向の選択(正転)	—
	TMB4	位置決め方向の選択(逆転)	—
	TMB5	残距離の再始動	—
	TMB6	残距離のクリア	—
ワード	PA1、PA1001	制御モード	*STY
	PA2、PA1002	回生オプション	*REG
	PA3、PA1003	絶対位置検出システム	*ABS
	PA4、PA1004	機能選択 A-1	*AOP1
	PA5、PA1005	1回転あたりの指令入力パルス数	*FBP
	PA6、PA1006	電子ギア分子(指令入力パルス倍率分子)	CMX
	PA7、PA1007	電子ギア分母(指令入力パルス倍率分母)	CDV
	PA8、PA1008	オートチューニングモード	ATU
	PA9、PA1009	オートチューニング応答性	RSP
	PA10、PA1010	インポジション範囲	INP
	PA11、PA1011	正転トルク制限	TLP
	PA12、PA1012	逆転トルク制限	TLN
	PA13、PA1013	指令パルス入力形態	*PLSS
	PA14、PA1014	回転方向選択	*POL
	PA15、PA1015	検出器出力パルス	*ENR
	PA19、PA1019	パラメータ書込み禁止	*BLK
	PB1、PB1001	アダプティブチューニングモード(アダプティブフィルタⅡ)	FILT
	PB2、PB1002	制震制御チューニングモード(アドバンスド制震制御)	VRFT
	PB3、PB1003	位置指令加減速時定数(位置スムージング)	PST
	PB4、PB1004	フィードフォワードゲイン	FFC
	PB6、PB1006	サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	GD2
	PB7、PB1007	モデル制御ゲイン	PG1
	PB8、PB1008	位置制御ゲイン	PG2
	PB9、PB1009	速度制御ゲイン	VG2
	PB10、PB1010	速度積分補償	VIC
	PB11、PB1011	速度微分補償	VDC
	PB13、PB1013	機械共振抑制フィルタ 1	NH1
	PB14、PB1014	ノッチ形状選択 1	NHQ1
	PB15、PB1015	機械共振抑制フィルタ 2	NH2
	PB16、PB1016	ノッチ形状選択 2	NHQ2
	PB18、PB1018	ローパスフィルタ設定	LPF

タイプ	デバイス番号	用途	略称*1
ワード	PB19、PB1019	制振制御 振動周波数設定	VRF1
	PB20、PB1020	制振制御 共振周波数設定	VRF2
	PB23、PB1023	ローパスフィルタ選択	VFBF
	PB24、PB1024	微振動抑制制御選択	*MVS
	PB25、PB1025	機能選択 B-1	*BOP1
	PB26、PB1026	ゲイン切換え選択	*CDP
	PB27、PB1027	ゲイン切換え条件	CDL
	PB28、PB1028	ゲイン切換え時定数	CDT
	PB29、PB1029	ゲイン切換えサーボモータに対する負荷慣性モーメント比	GD2B
	PB30、PB1030	ゲイン切換え 位置制御ゲイン	PG2B
	PB31、PB1031	ゲイン切換え 速度制御ゲイン	VG2B
	PB32、PB1032	ゲイン切換え 速度積分補償	VICB
	PB33、PB1033	ゲイン切換え 制震制御振動周波数設定	VRF1B
	PB34、PB1034	ゲイン切換え 制震制御共振周波数設定	VRF2B
	PC1、PC1001	速度加速時定数	STA
	PC2、PC1002	速度減速時定数	STB
	PC3、PC1003	S 字加減速時定数	STC
	PC4、PC1004	トルク指令時定数	IQC
	PC5、PC1005	内部速度指令 1/制限 1	SC1
	PC6、PC1006	内部速度指令 2/制限 2	SC2
	PC7、PC1007	内部速度指令 3/制限 3	SC3
	PC8、PC1008	内部速度指令 4/制限 4	SC4
	PC9、PC1009	内部速度指令 5/制限 5	SC5
	PC10、PC1010	内部速度指令 6/制限 6	SC6
	PC11、PC1011	内部速度指令 7/制限 7	SC7
	PC12、PC1012	アナログ速度指令最大回転速度/制限最大回転速度	VCM
	PC13、PC1013	アナログトルク指令最大出力	TLC
	PC14、PC1014	アナログモニタ 1 出力	MOD1
	PC15、PC1015	アナログモニタ 2 出力	MOD2
	PC16、PC1016	電磁ブレーキシーケンス出力	MBR
	PC17、PC1017	零速度	ZSP
	PC18、PC1018	アラーム履歴クリア	*BPS
	PC19、PC1019	検出器パルス出力選択	*ENRS
	PC20、PC1020	局番設定	*SNO
	PC21、PC1021	通信機能選択	*SOP
	PC22、PC1022	機能選択 C-1	*COP1
	PC23、PC1023	機能選択 C-2	*COP2
	PC24、PC1024	機能選択 C-3	*COP3
	PC26、PC1026	機能選択 C-5	*COP5
	PC30、PC1030	速度加速時定数 2	STA2
	PC31、PC1031	速度減速時定数 2	STB2
	PC32、PC1032	指令入力パルス倍率分子 2	CMX2
	PC33、PC1033	指令入力パルス倍率分子 3	CMX3
	PC34、PC1034	指令入力パルス倍率分子 4	CMX4
	PC35、PC1035	内部トルク制限 2	TL2
	PC36、PC1036	状態表示選択	*DMD
	PC37、PC1037	アナログ速度指令オフセット/制限オフセット	VCO
	PC38、PC1038	アナログトルク指令オフセット/制限オフセット	TPO
	PC39、PC1039	アナログモニタ 1 オフセット	MO1
	PC40、PC1040	アナログモニタ 2 オフセット	MO2
	PD1、PD1001	入力信号自動 ON 選択 1	*DIA1



タイプ	デバイス番号	用途	略称*1
ワード	PD3、PD1003	入力信号デバイス選択 1 (CN1-15)	*Di1
	PD4、PD1004	入力信号デバイス選択 2 (CN1-16)	*Di2
	PD5、PD1005	入力信号デバイス選択 3 (CN1-17)	*Di3
	PD6、PD1006	入力信号デバイス選択 4 (CN1-18)	*Di4
	PD7、PD1007	入力信号デバイス選択 5 (CN1-19)	*Di5
	PD8、PD1008	入力信号デバイス選択 6 (CN1-41)	*Di6
	PD10、PD1010	入力信号デバイス選択 8 (CN1-43)	*Di8
	PD11、PD1011	入力信号デバイス選択 9 (CN1-44)	*Di9
	PD12、PD1012	入力信号デバイス選択 10 (CN1-45)	*Di10
	PD13、PD1013	出力信号デバイス選択 1 (CN1-22)	*D01
	PD14、PD1014	出力信号デバイス選択 2 (CN1-23)	*D02
	PD15、PD1015	出力信号デバイス選択 3 (CN1-24)	*D03
	PD16、PD1016	出力信号デバイス選択 4 (CN1-25)	*D04
	PD18、PD1018	出力信号デバイス選択 6 (CN1-49)	*D06
	PD19、PD1019	入力フィルタ設定	*DiF
	PD20、PD1020	機能選択 D-1	*DOP1
	PD22、PD1022	機能選択 D-3	*DOP3
	PD24、PD1024	機能選択 D-5	*DOP5
	ST0	状態表示 (帰還パルス累積)	-
	ST1	状態表示 (サーボモータ回転速度)	-
	ST2	状態表示 (溜りパルス)	-
	ST3	状態表示 (指令パルス累積)	-
	ST4	状態表示 (指令パルス周波数)	-
	ST5	状態表示 (アナログ速度指令電圧/速度制限電圧)	-
	ST6	状態表示 (アナログトルク指令電圧/制限電圧)	-
	ST7	状態表示 (回生負荷率)	-
	ST8	状態表示 (実効負荷率)	-
	ST9	状態表示 (ピーク負荷率)	-
	ST10	状態表示 (瞬時発生トルク)	-
	ST11	状態表示 (1 回転内位置)	-
	ST12	状態表示 (ABS カウンタ)	-
	ST13	状態表示 (負荷慣性モーメント比)	-
	ST14	状態表示 (母線電圧)	-
	AL0	現在アラーム番号の読出し	-
	AL11	アラーム発生時の状態 (帰還パルス累積)	-
	AL12	アラーム発生時の状態 (サーボモータ回転速度)	-
	AL13	アラーム発生時の状態 (溜りパルス)	-
	AL14	アラーム発生時の状態 (指令パルス累積)	-
	AL15	アラーム発生時の状態 (指令パルス周波数)	-
	AL16	アラーム発生時の状態 (速度指令電圧/速度制限電圧)	-
	AL17	アラーム発生時の状態 (アナログトルク指令電圧/アナログトルク制限電圧)	-
	AL18	アラーム発生時の状態 (回生負荷率)	-
	AL19	アラーム発生時の状態 (実効負荷率)	-
	AL20	アラーム発生時の状態 (ピーク負荷率)	-
	AL21	アラーム発生時の状態 (瞬時トルク)	-
	AL22	アラーム発生時の状態 (1 回転内位置)	-
	AL23	アラーム発生時の状態 (ABS カウンタ)	-
	AL24	アラーム発生時の状態 (負荷慣性モーメント比)	-
	AL25	アラーム発生時の状態 (母線電圧)	-
	AL200	アラーム履歴のアラーム番号の読出し (最新アラーム)	-

タイプ	デバイス番号	用途	略称*1
ワード	AL201	アラーム履歴のアラーム番号の読出し(1 つ前のアラーム)	-
	AL202	アラーム履歴のアラーム番号の読出し(2 つ前のアラーム)	-
	AL203	アラーム履歴のアラーム番号の読出し(3 つ前のアラーム)	-
	AL204	アラーム履歴のアラーム番号の読出し(4 つ前のアラーム)	-
	AL205	アラーム履歴のアラーム番号の読出し(5 つ前のアラーム)	-
	AL210	アラーム履歴発生時間の読出し(最新アラーム)	-
	AL211	アラーム履歴発生時間の読出し(1 つ前のアラーム)	-
	AL212	アラーム履歴発生時間の読出し(2 つ前のアラーム)	-
	AL213	アラーム履歴発生時間の読出し(3 つ前のアラーム)	-
	AL214	アラーム履歴発生時間の読出し(4 つ前のアラーム)	-
	AL215	アラーム履歴発生時間の読出し(5 つ前のアラーム)	-
	AL230	アラーム履歴アラーム詳細データ(最新アラーム)	-
	AL231	アラーム履歴アラーム詳細データ(1 つ前のアラーム)	-
	AL232	アラーム履歴アラーム詳細データ(2 つ前のアラーム)	-
	AL233	アラーム履歴アラーム詳細データ(3 つ前のアラーム)	-
	AL234	アラーム履歴アラーム詳細データ(4 つ前のアラーム)	-
	AL235	アラーム履歴アラーム詳細データ(5 つ前のアラーム)	-
	DI0	入力デバイス状態	-
	DI1	外部入力ピン状態	-
	DO0	出力デバイス状態	-
	DO1	外部出力ピン状態	-
	TM10	テスト運転時入力信号	-
	TMO0	信号ピンの強制出力	-
	TMD0	テスト運転モード用データ(回転速度)	-
	TMD1	テスト運転モード用データ(加減速時定数)	-
	TMD3	テスト運転モード用データ(移動量)	-

\*1 略称前に\*印の付いたパラメータは、設定後にサーボアンプの電源を OFF にし再投入すると有効になります。

#### 5.4.2 GOT の内部デバイス

タイプ	デバイス番号	用途
ビット	GB40	スクリプトトリガ(常時 ON)
	GD60031. b13	GOT エラーリセット信号
	GD61407. b0	正転スイッチスクリプトトリガ(JOG 運転)
	GD61409. b0	逆転スイッチスクリプトトリガ(JOG 運転)
	GD61411. b0~GD61411. b6	出力信号(DO)強制出力 タッチスイッチ&スクリプトトリガ
	GS512. b0	時刻変更信号
ワード	GD10	局番の設定
	GD60000	ベース画面切り換え
	GD60001	オーバーラップウィンドウ 1 画面切り換え
	GD60004	オーバーラップウィンドウ 2 画面切り換え
	GD60007	オーバーラップウィンドウ 3 画面切り換え
	GD60021	言語切り換え
	GD60022	システム言語切り換え
	GD60031、GD60041	システム情報
	GD60080~GD60082	ドキュメント表示
	GD61201~GD61203	ヒストリカルトレンドグラフ グラフ情報
	GD61221~GD61224	ヒストリカルトレンドグラフ カーソル位置時刻

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	GD61225～GD61228	ヒストリカルトレンドグラフ 表示開始位置時刻
	GD61229～GD61232	ヒストリカルトレンドグラフ 表示終了位置時刻
	GD61233～GD61235	ヒストリカルトレンドグラフ 表示位置時刻指定
	GD61401	テスト運転(モータ回転速度)書き込み用
	GD61403	テスト運転(加減速時定数)書き込み用
	GD61405	テスト運転(移動量)書き込み用
	GD61411	出力信号ランプ表示
	GD61701～GD61702	入力デバイス状態の STAB2、CDP オブジェクトスクリプト用
	GD61703～GD61704	出力デバイス状態の CDPs、ABSV オブジェクトスクリプト用
	GD63990～GD63995	時計のデジスイッチ
	GS513～GS516	変更時刻
	GS650～GS652	現在時刻
	TMP800～TMP996	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
500	No. 1	W-30002
	No. 2	全ベース画面
	No. 3	B-30001
	No. 4～5	B-30001、B-30010、B-30030～30070
	No. 6	B-30001、B-30010、B-30030～30070、W-30001
	No. 7	B-30001、B-30010、B-30030～30070
	No. 8	B-30070
	No. 11	B-30001
	No. 21～29	B-30010
	No. 30	B-30010～30070
	No. 31	B-30001
	No. 32	B-30010～30060、B-30500
	No. 33～37	B-30011～30026
	No. 38～41	B-30070
	No. 42	B-30071～30074
	No. 44	B-30074、W-30001、W-30003
	No. 45	B-30011～30018
	No. 46～48	B-30011～30026
	No. 49	B-30011～30026、B-30030
	No. 50	B-30011～30026
	No. 51	B-30011～30013、B-30015～30016、B-30018～30021、B-30023～30024、B-30026
	No. 52	B-30011、B-30019、B-30030、B-30071～30072、W-30016、W-30018
	No. 53	B-30011～30012、B-30015～30016、B-30019～30020、B-30023～30024、B-30030～30040、B-30071～30072、W-30016、W-30018
	No. 54	B-30011、B-30019
	No. 55	B-30012～30013、B-30015～30016、B-30020～30021、B-30023～30024
	No. 56	B-30012～30013、B-30020～30021、B-30030、B-30071～30072、W-30016、W-30018
	No. 57	B-30012～30013、B-30020～30021
	No. 58	B-30012～30014、B-30020～30022

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
500	No. 59	B-30015、B-30023、B-30030～30040、B-30071～30072、W-30016、W-30018
	No. 60	B-30016、B-30024
	No. 61	B-30016～30017、B-30024～30025
	No. 62	B-30030、B-30071～30072、W-30016、W-30018
	No. 63	B-30030～30040、B-30071～30072、W-30016、W-30018
	No. 64	B-30030、B-30071～30072、W-30016、W-30018
	No. 66	B-30030～30040
	No. 67	B-30010、B-30030～30060、B-30070～30074
	No. 68～70	B-30071～30074
	No. 71	B-30019～30026
	No. 98	B-30011
	No. 99	B-30019
	No. 100～147	B-30011、B-30019
	No. 198	B-30012
	No. 199	B-30020
	No. 200～244	B-30012、B-30020
	No. 299	B-30013
	No. 300	B-30021
	No. 301～339	B-30013、B-30021
	No. 400	B-30014
	No. 401	B-30022
	No. 402～404	B-30014、B-30022
	No. 501	B-30015
	No. 502	B-30023
	No. 503～556	B-30015、B-30023
	No. 602	B-30016
	No. 603	B-30024
	No. 604～651	B-30016、B-30024
	No. 703	B-30017
	No. 704	B-30025
	No. 705～710	B-30017、B-30025
	No. 804	B-30018
	No. 805	B-30026
	No. 806～862	B-30018、B-30026
	No. 905～921	B-30030
	No. 998～1022	B-30040
	No. 1098～1153	B-30050
	No. 1198～1258	B-30060
	No. 1298	B-30500
	No. 1398～1402	B-30071
	No. 1404～1421	B-30071～30072
	No. 1498～1506	B-30072
	No. 1598～1602	B-30073
	No. 1698～1705	B-30074
	No. 1798～1805	W-30003
	No. 1898～1915	W-30016、W-30018

## 5.6 スクリプト一覧

項目	設定
プロジェクトスクリプト	有り
画面スクリプト	B-30040、B-30071、B-30072、B-30500
オブジェクトスクリプト	B-30050、B-30071、B-30074、B-30500、W-30003

### 5.6.1 プロジェクトスクリプト

スクリプト No.	30001	スクリプト名	Script30001
コメント	初期設定		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB40
[w:GD60080]=201; //ドキュメント ID に 201 を設定			
[w:GD60081]=1; //ドキュメントページNo.に 1 を設定			

### 5.6.2 画面スクリプト

#### ベース画面 30040

スクリプト No.	30101	スクリプト名	Script30101
コメント	現在時刻取得		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
//画面表示時に年月日時分秒を格納			
[w:GD61233]=[w:GS650];			
[w:GD61234]=[w:GS651];			
[w:GD61235]=[w:GS652];			

#### ベース画面 30071

スクリプト No.	30102	スクリプト名	Script30102
コメント	JOG 運転パラメータ転送		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
//モータ回転速度、加減速時定数をサーボアンプに転送します。			
[0-100:u32:TMD0] = [u32:GD61401];			
[0-100:u32:TMD1] = [u32:GD61403];			

#### ベース画面 30072

スクリプト No.	30103	スクリプト名	Script30103
コメント	位置決め運転パラメータ転送		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
//モータ回転速度、加減速時定数、移動量をサーボアンプに転送します。			
[0-100:u32:TMD0] = [u32:GD61401];			
[0-100:u32:TMD1] = [u32:GD61403];			
[0-100:u32:TMD3] = [u32:GD61405];			

#### ベース画面 30500

スクリプト No.	30002	スクリプト名	Script30002
コメント	ドキュメント表示の最終ページの処理		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
//総ページ数が 0 でないことを確認			
if([w:GD60082]!=0) {			
//現在ページ数が総ページ数を越えているか比較する			
if([w:GD60081]>[w:GD60082]) {			
//表示するページを最終ページに設定する			
[w:GD60081]=[w:GD60082];			
}			
};			

### 5.6.3 オブジェクトスクリプト

#### ベース画面 30050

オブジェクト	ランプ	オブジェクト ID *1	10057
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	常時
[u32:TMP0800] = [0-100:u32:DIO] & 0x00100000; //DIO の bit20 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61701] = [u32:TMP0800] >> 20; //TMP を右に 20 シフトし、GD61701 に格納			
オブジェクト	ランプ	オブジェクト ID *1	10058
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
[u32:TMP0801] = [0-100:u32:DIO] & 0x08000000; //DIO の bit27 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61702] = [u32:TMP0801] >> 27; //TMP を右に 27 シフトし、GD61702 に格納			
オブジェクト	ランプ	オブジェクト ID *1	10055
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
[u32:TMP0802] = [0-100:u32:D00] & 0x02000000; //D00 の bit25 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61703] = [u32:TMP0802] >> 25; //TMP を右に 25 シフトし、GD61703 に格納			
オブジェクト	ランプ	オブジェクト ID *1	10056
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
[u32:TMP0803] = [0-100:u32:D00] & 0x08000000; //D00 の bit27 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61704] = [u32:TMP0803] >> 25; //TMP を右に 27 シフトし、GD61704 に格納			

#### ベース画面 30071

オブジェクト	スイッチ	オブジェクト ID *1	10013
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/立下り GD61407. b0
<pre> if ([b:GD61407. b0] == ON) {     [0-100:u32:TMIO] = 2055; } else {     [0-100:u32:TMIO] = 7; } </pre> //トリガが立ったら //TMIO デバイスに 2055 (0x0807) を入れる //トリガが下がったら //TMIO デバイスに 7 (0x0007) を入れる			
オブジェクト	スイッチ	オブジェクト ID *1	10012
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	立上り/立下り GD61409. b0
<pre> if ([b:GD61409. b0] == ON) {     [0-100:u32:TMIO] = 4103; } else {     [0-100:u32:TMIO] = 7; } </pre> //トリガが立ったら //TMIO デバイスに 4103 (0x1007) を入れる //トリガが下がったら //TMIO デバイスに 7 (0x0007) を入れる			

### ベース画面 30074

オブジェクト	スイッチ	オブジェクト ID *1	10008
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/立下り GD61411. b0
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61411]; //GD61411 の値を TM00 に格納する			
オブジェクト	スイッチ	オブジェクト ID *1	10009
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	立上り/立下り GD61411. b1
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61411]; //GD61411 の値を TM00 に格納する			
オブジェクト	スイッチ	オブジェクト ID *1	10010
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	立上り/立下り GD61411. b2
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61411]; //GD61411 の値を TM00 に格納する			
オブジェクト	スイッチ	オブジェクト ID *1	10011
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	立上り/立下り GD61411. b3
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61411]; //GD61411 の値を TM00 に格納する			
オブジェクト	スイッチ	オブジェクト ID *1	10012
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	立上り/立下り GD61411. b4
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61411]; //GD61411 の値を TM00 に格納する			
オブジェクト	スイッチ	オブジェクト ID *1	10013
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	立上り/立下り GD61411. b5
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61411]; //GD61411 の値を TM00 に格納する			
オブジェクト	スイッチ	オブジェクト ID *1	10014
スクリプトユーザ ID	7		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	立上り/立下り GD61411. b6
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61411]; //GD61411 の値を TM00 に格納する			

### ベース画面 30500

オブジェクト	スイッチ	オブジェクト ID *1	20027
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	デバイス書き込み時
//ページ数がドキュメントの総ページ数を超えないようにします。 if([u16:GD60081] >= [u16:GD60082]){ [u16:GD60081] = [u16:GD60082] - 1; } 			

### ウィンドウ画面 30003

オブジェクト	数値表示	オブジェクト ID *1	20018
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
//時計データより本日の年月を取得 [w:TMP950] = [w:GS650] & 0xF000;//設定用時計データより年の下 2 桁の 10 の位を取得 [w:TMP960] = [w:TMP950] >> 12;//桁合せ [w:TMP968] = [w:TMP960] * 10;//BCD→BIN [w:TMP951] = [w:GS650] & 0x0F00;//設定用時計データより年の下 2 桁の 1 の位を取得 [w:TMP961] = [w:TMP951] >> 8;//BCD→BIN			

[w:TMP973] = 2000 + [w:TMP968] + [w:TMP961]; //TMP973 に年を BIN でセット  
[w:GD63990] = [w:TMP973]; //年をセット

[w:TMP952] = [w:GS650] & 0x00F0; //設定用時計データより月の 10 の位を取得  
[w:TMP962] = [w:TMP952] >> 4; //桁合せ  
[w:TMP969] = [w:TMP962] \* 10; //BCD→BIN  
[w:TMP953] = [w:GS650] & 0x000F; //設定用時計データより月の 1 の位を取得  
[w:TMP974] = [w:TMP969] + [w:TMP953]; //TMP974 に月を BIN でセット  
[w:GD63991] = [w:TMP974]; //月をセット

[w:TMP954] = [w:GS651] & 0xF000; //設定用時計データより日の下 2 桁の 10 の位を取得  
[w:TMP963] = [w:TMP954] >> 12; //桁合せ  
[w:TMP970] = [w:TMP963] \* 10; //BCD→BIN  
[w:TMP955] = [w:GS651] & 0x0F00; //設定用時計データより日の下 2 桁の 1 の位を取得  
[w:TMP964] = [w:TMP955] >> 8; //BCD→BIN  
[w:TMP975] = [w:TMP970] + [w:TMP964]; //TMP975 に日を BIN でセット  
[w:GD63992] = [w:TMP975]; //日をセット

[w:TMP956] = [w:GS651] & 0x00F0; //設定用時計データより時の 10 の位を取得  
[w:TMP965] = [w:TMP956] >> 4; //桁合せ  
[w:TMP971] = [w:TMP965] \* 10; //BCD→BIN  
[w:TMP957] = [w:GS651] & 0x000F; //設定用時計データより時の 1 の位を取得  
[w:TMP976] = [w:TMP971] + [w:TMP957]; //TMP976 に時を BIN でセット  
[w:GD63993] = [w:TMP976]; //時をセット

[w:TMP958] = [w:GS652] & 0xF000; //設定用時計データより分の下 2 桁の 10 の位を取得  
[w:TMP966] = [w:TMP958] >> 12; //桁合せ  
[w:TMP972] = [w:TMP966] \* 10; //BCD→BIN  
[w:TMP959] = [w:GS652] & 0x0F00; //設定用時計データより分の下 2 桁の 1 の位を取得  
[w:TMP967] = [w:TMP959] >> 8; //BCD→BIN  
[w:TMP977] = [w:TMP972] + [w:TMP967]; //TMP977 に分を BIN でセット  
[w:GD63994] = [w:TMP977]; //分をセット

[w:TMP993] = [w:GS652] & 0x00F0; //設定用時計データより秒の 10 の位を取得  
[w:TMP995] = [w:TMP993] >> 4; //桁合せ  
[w:TMP996] = [w:TMP995] \* 10; //BCD→BIN  
[w:TMP994] = [w:GS652] & 0x000F; //設定用時計データより秒の 1 の位を取得  
[w:TMP978] = [w:TMP996] + [w:TMP994]; //TMP978 に秒を BIN でセット  
[w:GD63995] = [w:TMP978]; //秒をセット

オブジェクト	数値表示	オブジェクト ID *1	20019
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	数値表示	オブジェクト ID *1	20020
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	数値表示	オブジェクト ID *1	20021
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	数値表示	オブジェクト ID *1	20022
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	数値表示	オブジェクト ID *1	20023
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;			

\*1 オブジェクト ID は画面流用時に変更される場合があります。

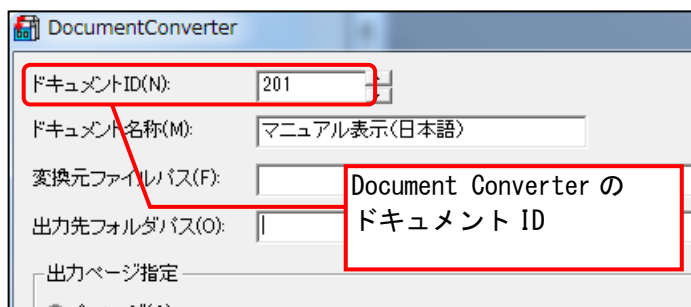
## 6. マニュアル表示について

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。ドキュメント表示機能は言語切り換えに非対応のため、サンプル画面では選択した表示言語にあわせてドキュメント ID を変更することで、ドキュメントの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：マニュアル表示に日本語のマニュアル(ドキュメント)を表示する場合

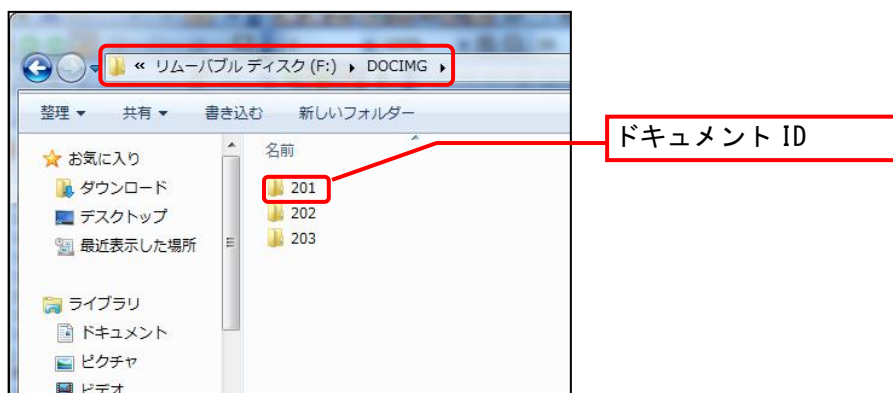
- (1) 表示するマニュアル(Word や Excel など)を Document Converter を使用してドキュメント表示機能用のドキュメントデータ(JPEG ファイル)に変換します。Document Converter の[ドキュメント ID]に 201 を設定します。  
※ドキュメント ID と表示言語の対応は下記表を参照してください。



コメントグループ列 No.	言語	ドキュメント ID
1	日本語	201
2	英語	202
3	中国語(簡体)	203

※Document Converter は 2.09K 以降のバージョンを使用してください。2.08J 以前のバージョンでは総ページ数とページ切り換えスイッチが正しく動作しません。

- (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

備考：総ページ数が 100 ページ以上の場合

本サンプルは総ページ数が 99 ページまでのドキュメントを想定しています。100 ページ以上の場合は、総ページ数および現在表示中ページ番号の表示を行う数値表示の書式文字列(＃の数)を修正してください。