

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

サンプル画面説明書

## サンプルのご利用について

---

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

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

# 目次

---

改訂履歴	5
1. 概要	6
2. システム構成	6
3. GOT について	6
3.1 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	7
3.4 電源投入時のシステムアラームについて	7
4. サーボアンプについて	7
4.1 サーボアンプの通信設定	7
4.2 サーボアンプのパラメータ設定	7
5. 画面仕様	8
5.1 表示言語	8
5.2 画面一覧・遷移	8
5.3 画面説明	15
5.3.1 メニュー (B-30001)	15
5.3.2 モニタメニュー (B-30011)	16
5.3.3 運転モニタ (B-30012~30013)	17
5.3.4 グラフモニタ (B-30014)	18
5.3.5 入出力信号モニタ (B-30015)	20
5.3.6 入出力デバイスモニタ (B-30016)	21
5.3.7 診断/調整メニュー (B-30021)	22
5.3.8 チューニング (B-30022)	23
5.3.9 ワンタッチ調整 (B-30023)	24
5.3.10 機械診断 (B-30024)	25
5.3.11 アンプ寿命診断 (B-30025)	26
5.3.12 アラーム (B-30026)	27
5.3.13 マニュアル表示 (B-30500)	28
5.3.14 ポイントテーブル (B-30031)	30
5.3.15 パラメータ設定 1 メニュー (B-30041)	31
5.3.16 基本設定パラメータ (ROM) (B-30042~30043)	32
5.3.17 ゲイン・フィルタパラメータ (ROM) (B-30045~30047)	33
5.3.18 拡張設定 1 パラメータ (ROM) (B-30049~30051)	34
5.3.19 入出力設定パラメータ (ROM) (B-30053~30055)	35
5.3.20 拡張設定 2 パラメータ (ROM) (B-30057)	36
5.3.21 パラメータ設定 2 メニュー (B-30061)	37
5.3.22 拡張設定 3 パラメータ (ROM) (B-30063)	38
5.3.23 リニアサーボモータ/DD モータ設定パラメータ (ROM) (B-30065)	39
5.3.24 オプション設定パラメータ (ROM) (B-30067)	40
5.3.25 位置決め制御パラメータ (ROM) (B-30069~30071)	41
5.3.26 テスト運転メニュー (B-30081)	42
5.3.27 JOG 運転 (B-30083)	43
5.3.28 位置決め運転 (B-30085)	44
5.3.29 出力信号 (DO) 強制出力 (B-30089)	46
5.3.30 1 ステップ送り (B-30091)	47
5.3.31 アラームリセット (W-30001)	48

5.3.32	言語設定 (W-30002)	49
5.3.33	時計設定 (W-30003)	50
5.3.34	有効/無効局設定 (W-30008)	51
5.3.35	局番選択 (W-30009)	52
5.3.36	ワンタッチ調整進捗表示 (W-30011)	53
5.3.37	アラーム発生時状態 (W-30021~30022)	54
5.3.38	ポイントテーブル 絶対値指令 (W-30031~30036)	55
5.3.39	ポイントテーブル 増分値指令 (W-30041~30046)	56
5.3.40	状態表示 (W-30101~30103)	57
5.4	使用デバイス一覧	58
5.5	コメント一覧	67
5.6	レシピ一覧	68
5.7	スクリプト一覧	72
6.	マニュアル表示について	94
6.1	マニュアル表示用ドキュメントデータの準備	94
7.	その他	95
7.1	ロギング設定の変更	95
7.2	スクリプトの変更	95

## 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
2015/1	BCN-P5999-0468	初版
2015/2	BCN-P5999-0468-2	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

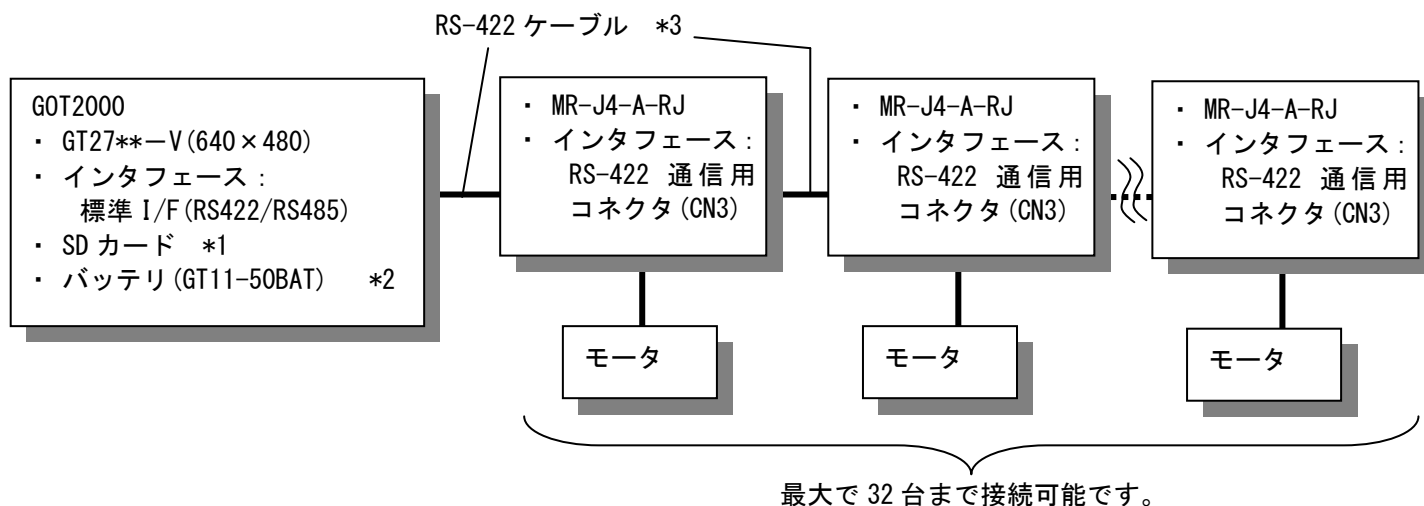
改訂日付	プロジェクトデータ	GT Designer3*	改訂内容
2015/1	MITSUBISHI_MR-J4-A-RJ_V_Ver1_J. GTX	1. 123D	初版
2015/2	MITSUBISHI_MR-J4-A-RJ_V_Ver2_J. GTX	1. 126G	ドキュメント ID のデバイス指定 対応

\* 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-J4 シリーズ (MR-J4-A-RJ) をシリアル (RS-422) で接続し、サーボアンプへのパラメータ値の変更、モニタ、テスト運転などを行うサンプル画面の説明書です。

## 2. システム構成



\*1 : SD カードは、ロギング機能・レシピ機能・ドキュメント表示機能で使用しています。

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

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

## 3. GOT について

### 3.1 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, JE		
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の設定

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

### 3.3 作画ソフトウェアのオーバーラップウィンドウ設定

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。

### 3.4 電源投入時のシステムアラームについて

電源投入時に1度だけ通信タイムアウトのシステムアラームが発生します。これは電源投入時に初期設定用スクリプトでレシピファイルに保存した有効/無効局情報を GOT に書き込む前に、ロギング機能が動作して無効局への通信が発生するためです。そのためシステムアラームをリセットしてからサンプル画面をご利用ください。

## 4. サーボアンプについて

### 4.1 サーボアンプの通信設定

項目	設定値	備考
局番設定	0	局番 0
通信機能選択	0040	115200bps、RS-422 通信応答ディレイ時間無効

### 4.2 サーボアンプのパラメータ設定

弊社で動作確認した際の設定値は下記となります。

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

## 5. 画面仕様

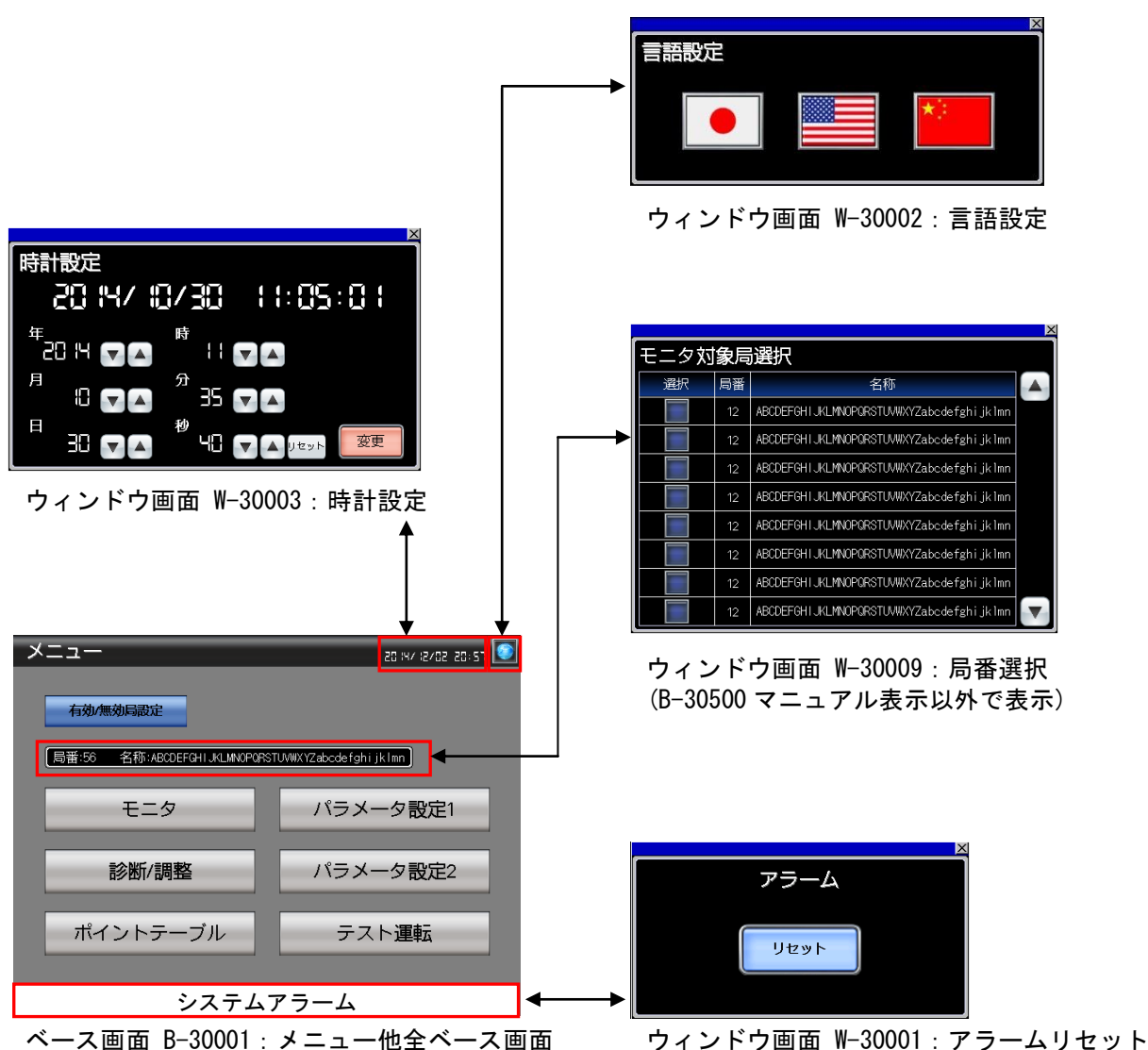
### 5.1 表示言語

画面上に表示する文字列は、日本語・英語・中国語(簡体)の3言語で切り換え表示できます。各言語の文字列は、コメントグループ No. 499、500 の列 No. 1~3 に下記のように登録しています。言語切り換えデバイスに列 No. を格納すると列 No. に対応した言語を表示します。

列 No.	言語
1	日本語
2	英語
3	中国語(簡体)

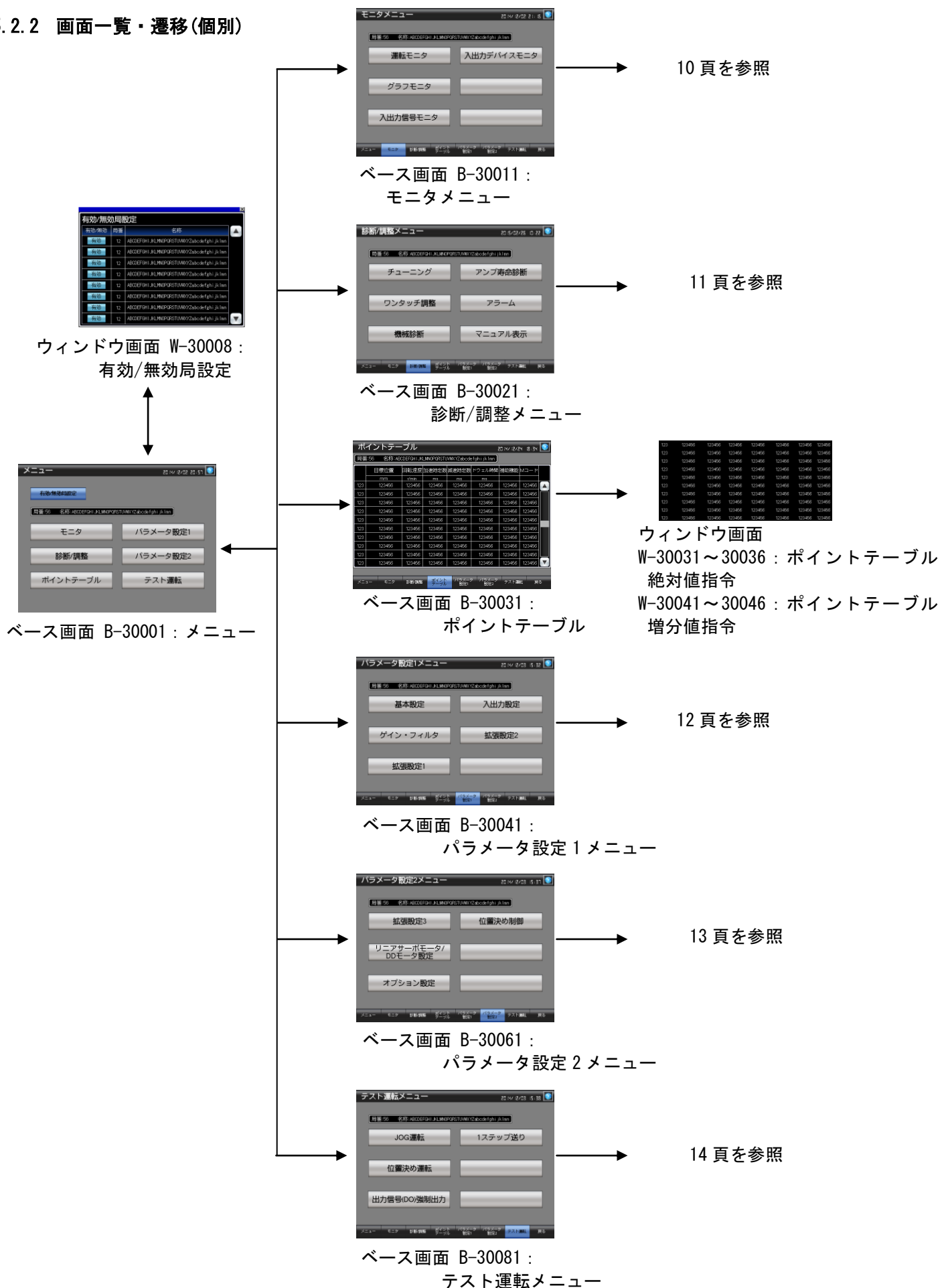
### 5.2 画面一覧・遷移

#### 5.2.1 画面一覧・遷移(共通)

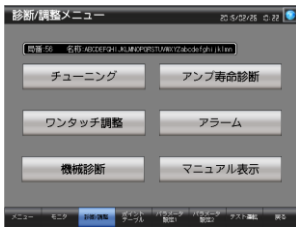




## 5.2.2 画面一覧・遷移(個別)



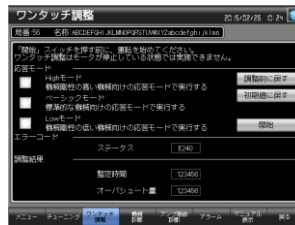




ベース画面 B-30021 :  
調整/診断メニュー



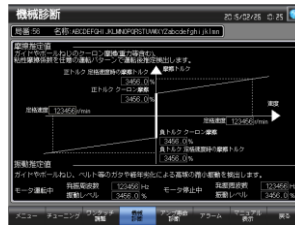
ベース画面 B-30022 :  
チューニング



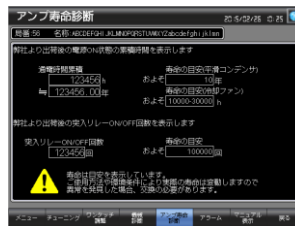
ベース画面 B-30023 :  
ワンタッチ調整



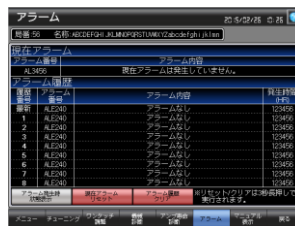
ウィンドウ画面 W-30011 :  
ワンタッチ調整進捗表示



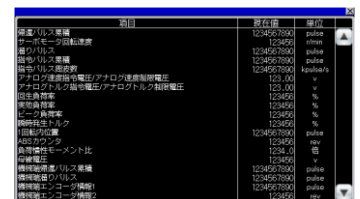
ベース画面 B-30024 :  
機械診断



ベース画面 B-30025 :  
アンプ寿命診断



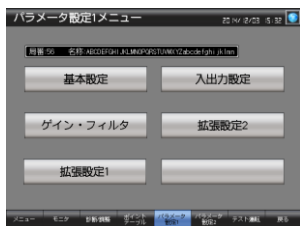
ベース画面 B-30026 :  
アラーム



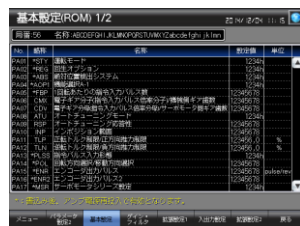
ウィンドウ画面 W-30021~30022 :  
アラーム発生時状態



ベース画面 B-30500 :  
マニュアル表示



ベース画面 B-30041 :  
パラメータ設定 1 メニュー



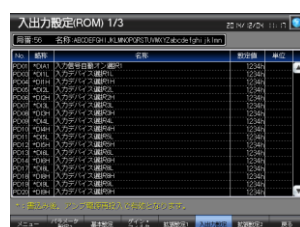
ベース画面 B-30042～30043 :  
基本設定パラメータ (ROM)



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



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



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



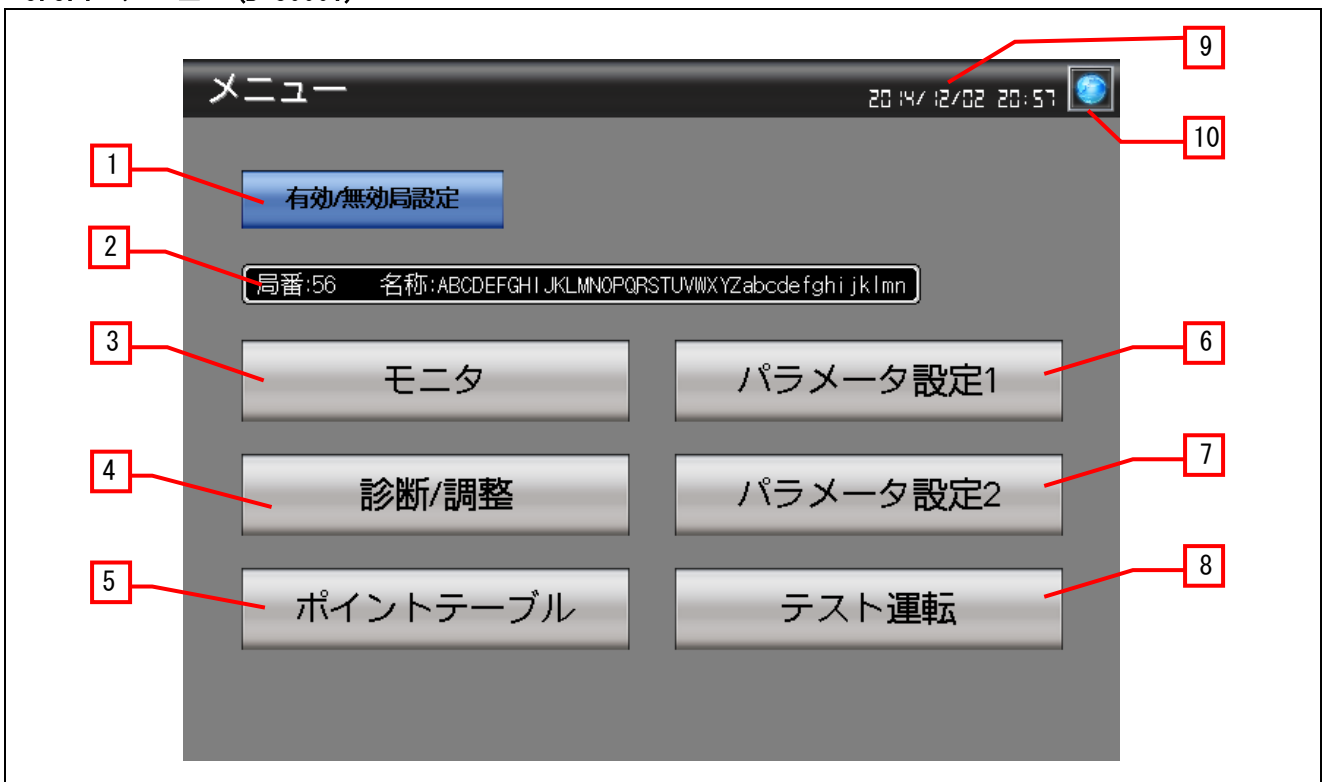
ベース画面 B-30057 :  
拡張設定 2 パラメータ (ROM)





## 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。また、有効/無効局を設定します。

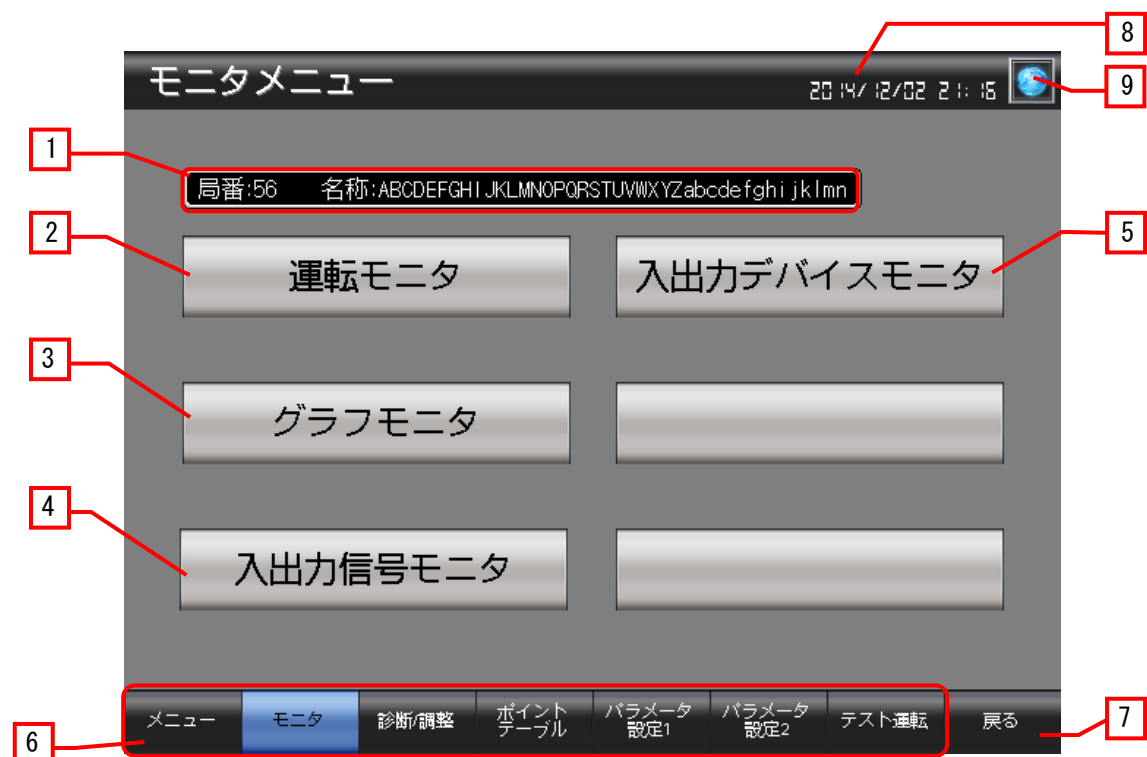
#### 詳細

1. 有効/無効局設定ウィンドウを表示します。
2. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
3. モニタメニュー画面に切り換えます。
4. 診断/調整メニュー画面に切り換えます。
5. ポイントテーブル画面に切り換えます。
6. パラメータ設定1メニュー画面に切り換えます。
7. パラメータ設定2メニュー画面に切り換えます。
8. テスト運転メニュー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

- ・ GOT 起動時に、プロジェクトスクリプトにて局番を「0」に指定しています。また、名称オフセット、ログイン ID、1 ステップ送り用ポイントテーブル No、ワンタッチ調整初期選択状態を初期化し、レシピから有効/無効局設定を読み出しています。レシピ機能の詳細については「5.6 レシピ一覧」、スクリプトの詳細については「5.7 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 有効/無効局設定の実行はレシピ機能と画面スクリプトを使用しています。レシピ機能の詳細については「5.6 レシピ一覧」、スクリプトの詳細については「5.7 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.7 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。

### 5.3.2 モニタメニュー(B-30011)



#### 概要

モニタに関するメニュー画面です。

#### 詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. 運転モニタ画面に切り換えます。
3. グラフモニタ画面に切り換えます。
4. 入出力信号モニタ画面に切り換えます。
5. 入出力デバイスモニタ画面に切り換えます。
6. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
7. 前回表示していた画面に切り換えます。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.7 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 運転モニタ (B-30012~30013)



概要

運転中のサーボアンプの状態を表示します。

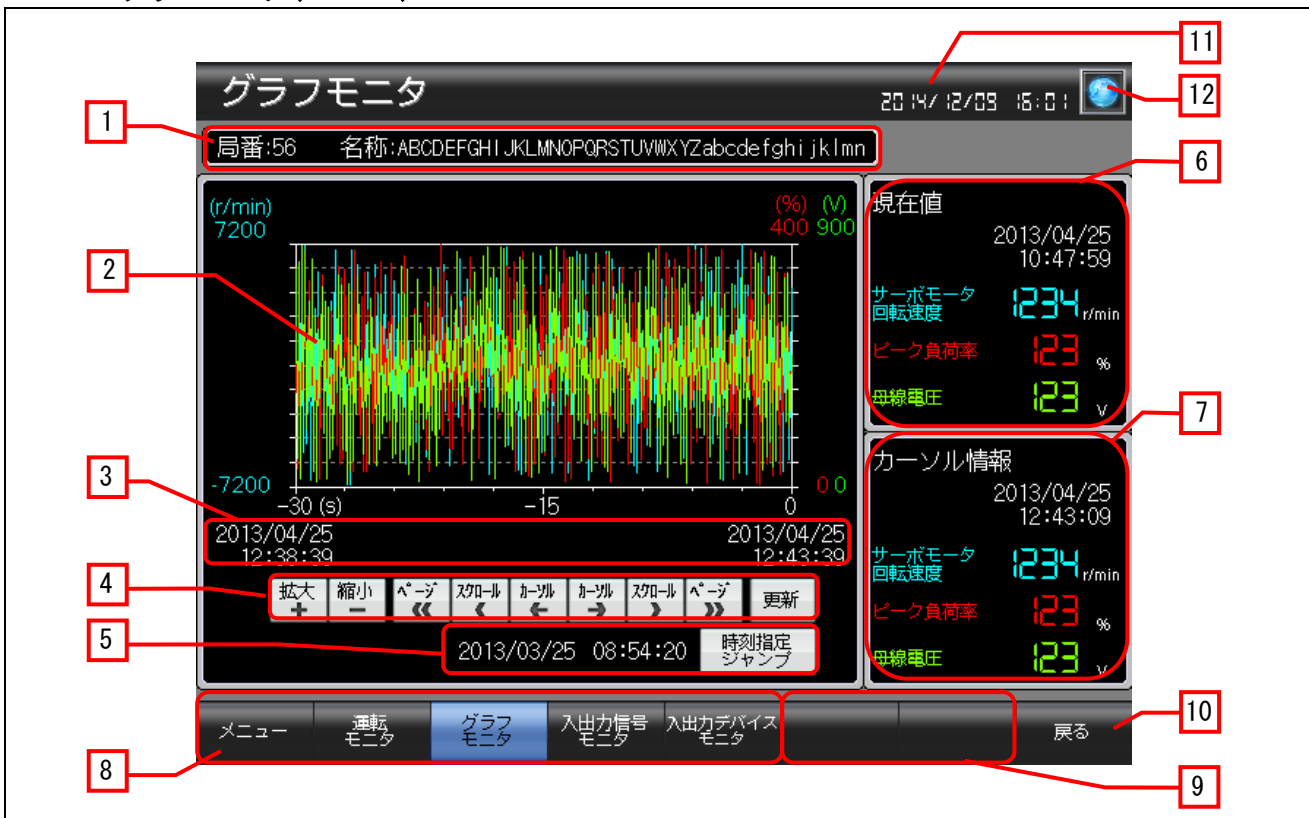
詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. 各項目の現在値を表示します。
3. 運転モニタの表示項目を切り換えます。
4. 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

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.7 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 グラフモニタ (B-30014)



#### 概要

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

#### 詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. 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。
3. 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。
4. 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。
5. 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。
6. 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。
7. 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。
8. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
9. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
10. 前回表示していた画面に切り換えます。
11. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
12. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ モータ回転速度の運転モードの切り換えによる表示制御とモニタ対象局選択はロジックスクリプトで設定しています。また、時刻指定ジャンプ用に画面スクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については「5.7 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 入出力信号モニタ (B-30015)



#### 概要

入出力信号の状態を表示します。

#### 詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. 入力信号の状態を表示します。
3. 出力信号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

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.7 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 入出力デバイスモニタ (B-30016)



#### 概要

入出力デバイスの状態を表示します。

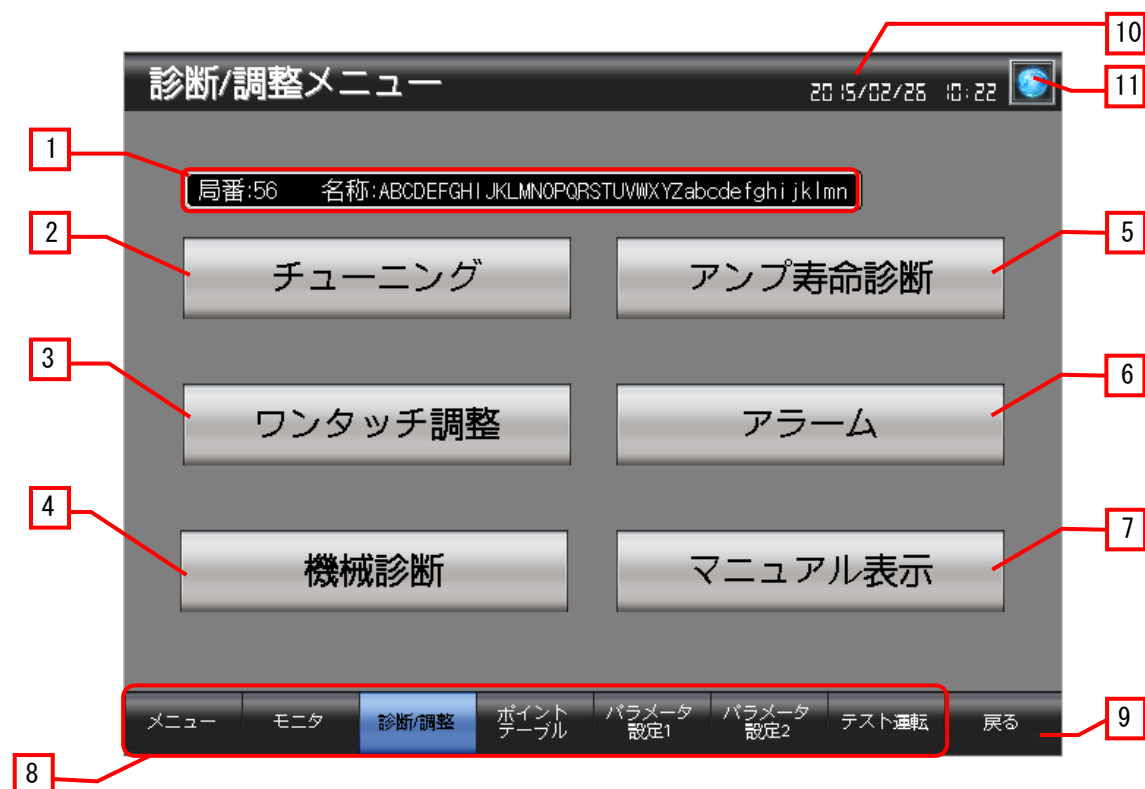
#### 詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. 入力デバイスの状態を表示します。
3. 出力デバイス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

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、入出力デバイスを読み出すために画面スクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については「5.7 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 診断/調整メニュー (B-30021)



#### 概要

診断/調整に関するメニュー画面です。

#### 詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. チューニング画面に切り換えます。
3. ワンタッチ調整画面に切り換えます。
4. 機械診断画面に切り換えます。
5. アンプ寿命診断画面に切り換えます。
6. アラーム画面に切り換えます。
7. マニュアル表示画面に切り換えます。
8. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
9. 前回表示していた画面に切り換えます。
10. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
11. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.7 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 チューニング (B-30022)



#### 概要

ゲイン調整に必要なパラメータを設定します。

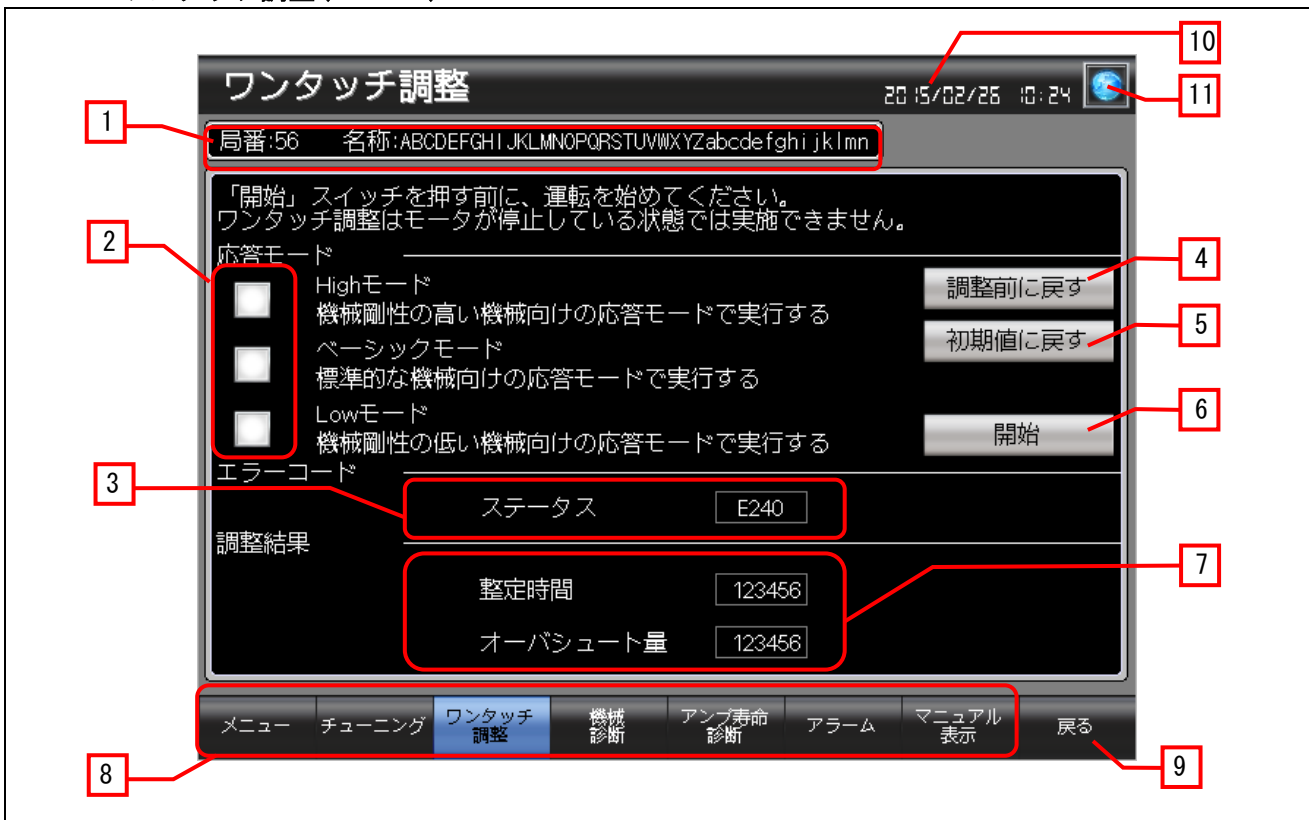
#### 詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. ゲイン調整モードを選択します。選択したモードによって設定できる項目が異なります。
3. 負荷慣性モーメント比を設定します。
4. オートチューニング応答性を設定します。
5. ゲインパラメータを設定します。
6. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
7. 前回表示していた画面に切り換えます。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、選択したゲイン調整モードに応じて、各パラメータの入力許可を制御するために、画面スクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については「5.7 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します。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 ワンタッチ調整 (B-30023)



#### 概要

ワンタッチ調整を実行します。

#### 詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. 応答モードを選択します。
3. エラーコードを表示します。
4. ワンタッチ調整前の状態に戻します。
5. 初期値の状態に戻します。
6. 選択された応答モードでワンタッチ調整を実行します。
7. 調整結果を表示します。
8. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
9. 前回表示していた画面に切り換えます。
10. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
11. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、選択した応答モードにてワンタッチ調整を実行するために、画面スクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については「5.7 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 機械診断 (B-30024)



#### 概要

機械診断を表示します。

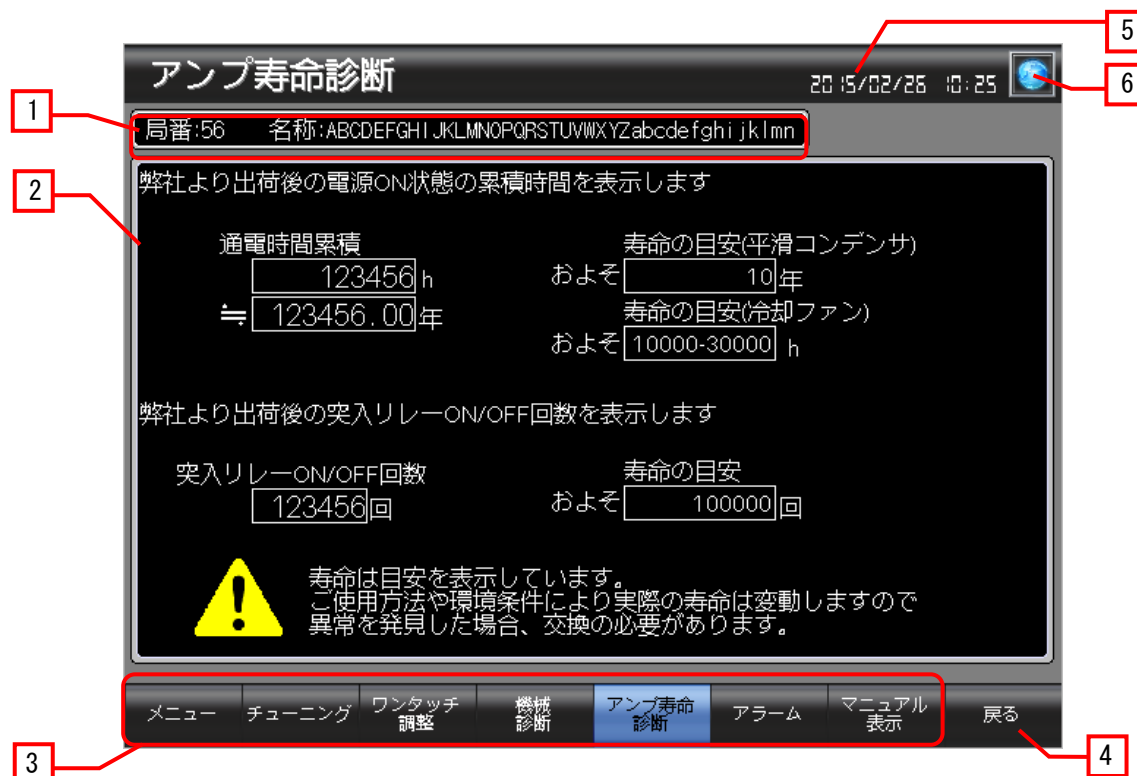
#### 詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. 機械診断の結果を表示します。
3. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
4. 前回表示していた画面に切り換えます。
5. 現在の日時を表示します。タッチすると、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

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.7 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 正トルク摩擦情報、負トルク摩擦情報、振動が推定完了していない場合に機械診断画面をモニタすると通信タイムアウトのシステムアラームが発生します。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下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 アンプ寿命診断 (B-30025)



#### 概要

アンプ寿命診断を表示します。

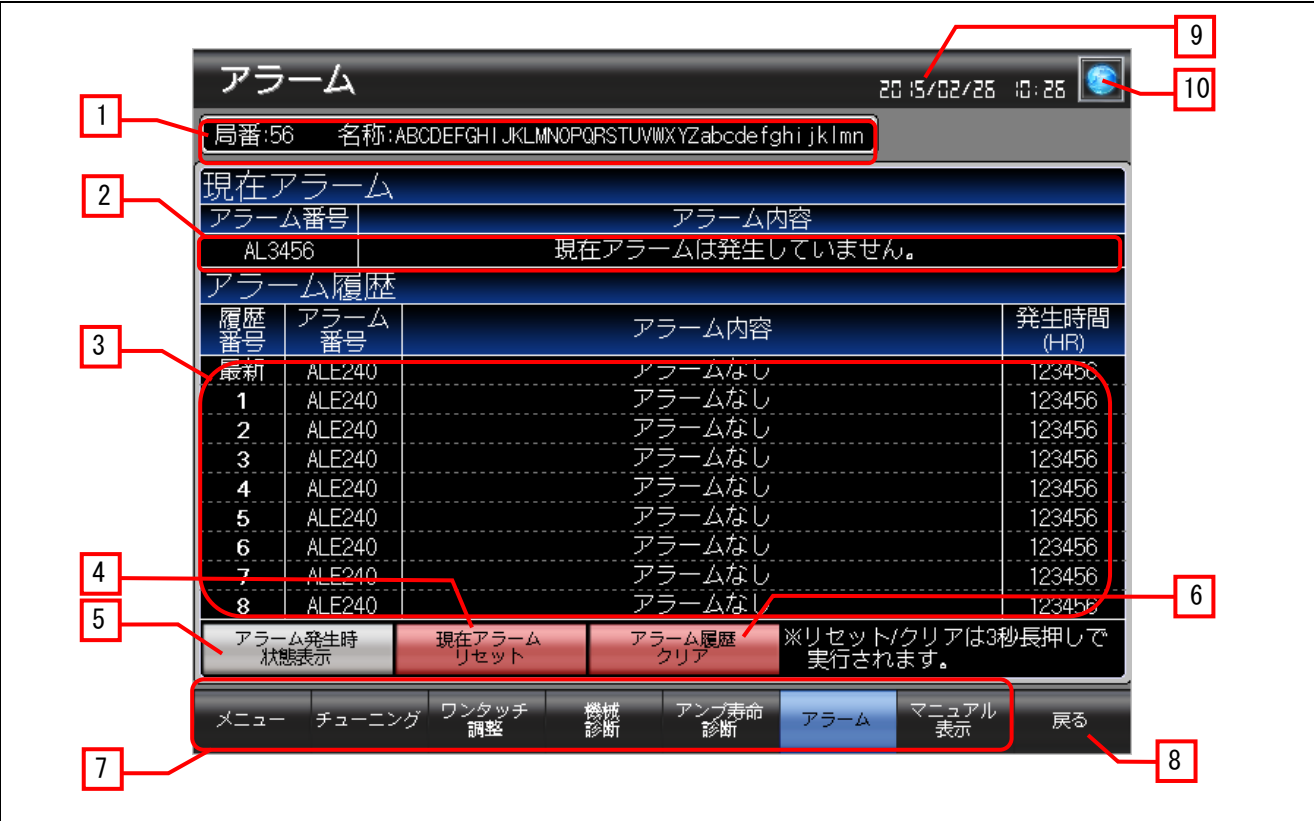
#### 詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. アンプ寿命診断の結果を表示します。
3. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
4. 前回表示していた画面に切り換えます。
5. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.7 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 アラーム (B-30026)



概要

アラームの表示、履歴の確認を行います。

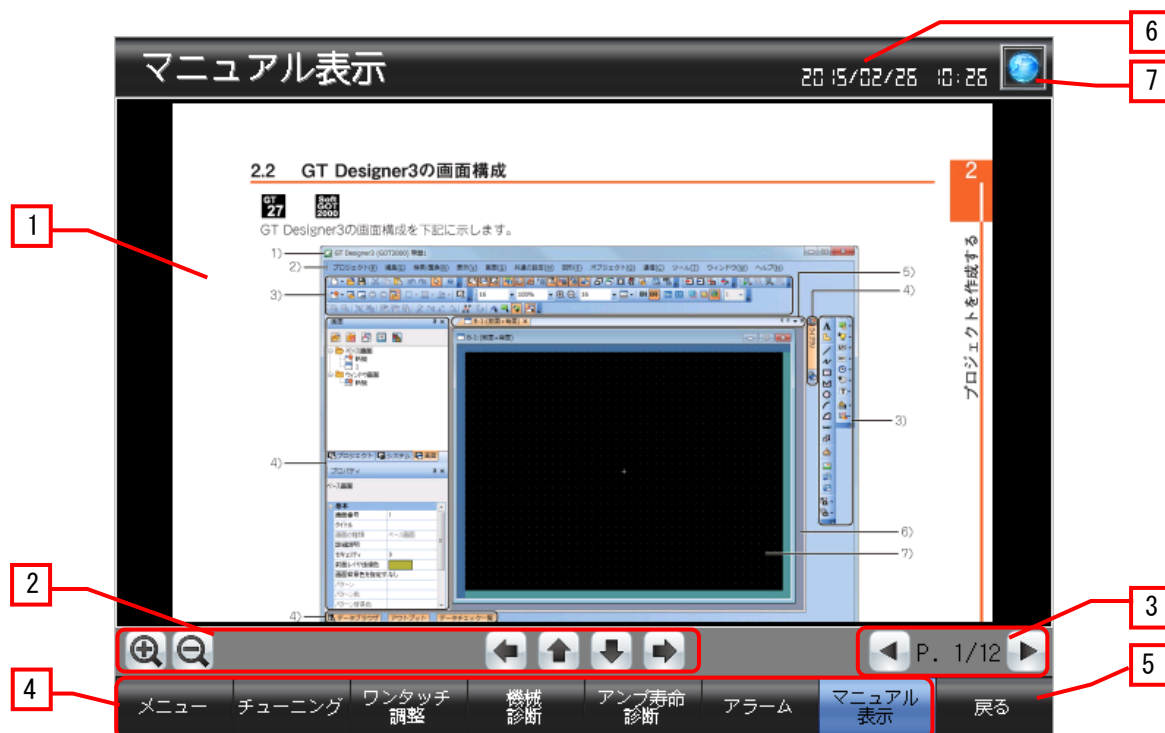
詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. 現在発生しているアラーム番号とアラーム内容を表示します。
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 8 番目(過去 9 回目に発生したアラーム)を表示します。
4. 現在発生しているアラームをリセットします。3 秒長押しで実行します。
5. アラーム発生時状態ウィンドウを表示します。
6. アラーム履歴をクリアします。3 秒長押しで実行します。
7. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
8. 前回表示していた画面に切り換えます。
9. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
10. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.7 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 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. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
5. 前回表示していた画面に切り換えます。
6. 現在の日時を表示します。タッチすると、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

- ・ 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、「5.7 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、「5.7 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. 14 ポイントテーブル (B-30031)



概要

サーボアンプ内の EEP-ROM のポイントテーブルの表示、設定をします。

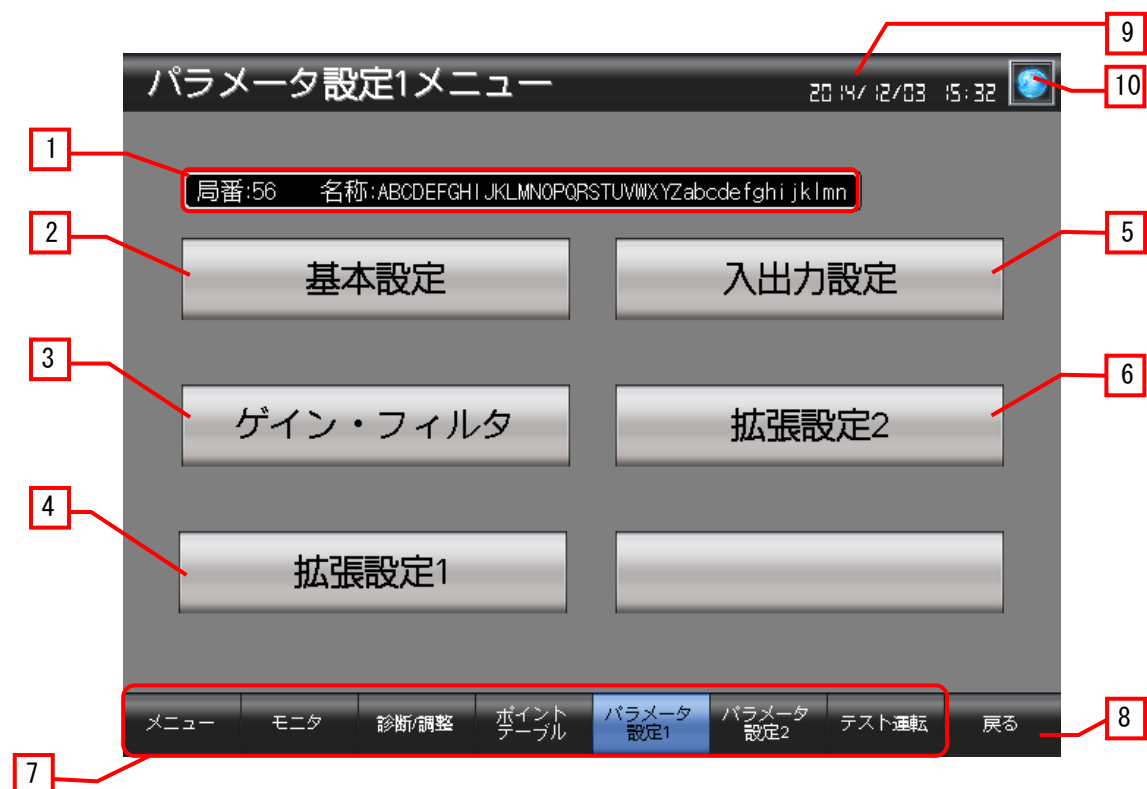
詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. ポイントテーブルを表示、設定します。
3. ポイントテーブルをスクロールします。  
▲▼ : 上下に 1 行ずつスクロールします。
4. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
5. 前回表示していた画面に切り換えます。
6. 現在の日時を表示します。タッチすると、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

- ・ポイントテーブルの表示はスーパーインポーズウィンドウを使用しています。スーパーインポーズウィンドウの表示は画面スクリプトを使用しています。スーパーインポーズウィンドウの消去とモニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.7 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 パラメータ設定1メニュー(B-30041)



#### 概要

パラメータ設定1に関するメニュー画面です。

#### 詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. 基本設定パラメータ画面に切り換えます。
3. ゲイン・フィルタパラメータ画面に切り換えます。
4. 拡張設定1パラメータ画面に切り換えます。
5. 入出力設定パラメータ画面に切り換えます。
6. 拡張設定2パラメータ画面に切り換えます。
7. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
8. 前回表示していた画面に切り換えます。
9. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
10. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.7 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 基本設定パラメータ (ROM) (B-30042~30043)



## 概要

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

**詳細**

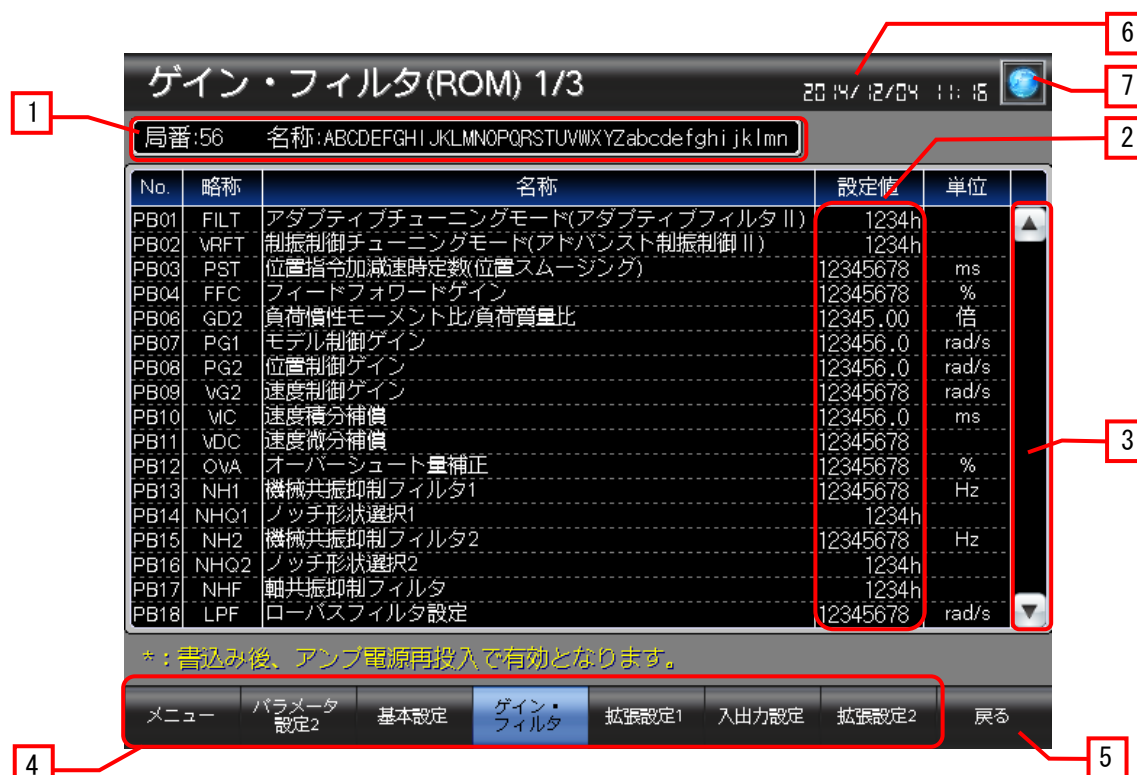
1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. パラメータの設定値を表示、設定します。  
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. 基本設定パラメータの表示項目を切り換えます。
4. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
5. 前回表示していた画面に切り換えます。
6. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
7. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.7 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します。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 ゲイン・フィルタパラメータ (ROM) (B-30045~30047)



#### 概要

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

#### 詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. パラメータの設定値を表示、設定します。  
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. ゲイン・フィルタパラメータの表示項目を切り換えます。
4. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
5. 前回表示していた画面に切り換えます。
6. 現在の日時を表示します。タッチすると、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

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.7 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 拡張設定 1 パラメータ (ROM) (B-30049~30051)



#### 概要

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

#### 詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. パラメータの設定値を表示、設定します。  
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. 拡張設定 1 パラメータの表示項目を切り換えます。
4. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
5. 前回表示していた画面に切り換えます。
6. 現在の日時を表示します。タッチすると、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

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.7 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 入出力設定パラメータ (ROM) (B-30053~30055)

入出力設定(ROM) 1/3

2014/12/04 11:17

局番:56 名称:ABCDEFGHIJKLMN O PQRSTU VWXYZ abcdefghijklmn

No.	略称	名称	設定値	単位
PD01	*DIA1	入力信号自動オン選択1	1234h	
PD03	*D1L	入力デバイス選択1L	1234h	
PD04	*D1H	入力デバイス選択1H	1234h	
PD05	*D2L	入力デバイス選択2L	1234h	
PD06	*D2H	入力デバイス選択2H	1234h	
PD07	*D3L	入力デバイス選択3L	1234h	
PD08	*D3H	入力デバイス選択3H	1234h	
PD09	*D4L	入力デバイス選択4L	1234h	
PD10	*D4H	入力デバイス選択4H	1234h	
PD11	*D5L	入力デバイス選択5L	1234h	
PD12	*D5H	入力デバイス選択5H	1234h	
PD13	*D6L	入力デバイス選択6L	1234h	
PD14	*D6H	入力デバイス選択6H	1234h	
PD17	*D8L	入力デバイス選択8L	1234h	
PD18	*D8H	入力デバイス選択8H	1234h	
PD19	*D9L	入力デバイス選択9L	1234h	
PD20	*D9H	入力デバイス選択9H	1234h	

\*: 書き込み後、アンプ電源再投入で有効となります。

メニュー パラメータ設定2 基本設定 ゲイン・フィルタ 拡張設定1 入出力設定 拡張設定2 戻る

概要

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

詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. パラメータの設定値を表示、設定します。  
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. 入出力設定パラメータの表示項目を切り換えます。
4. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
5. 前回表示していた画面に切り換えます。
6. 現在の日時を表示します。タッチすると、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

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.7 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 拡張設定 2 パラメータ (ROM) (B-30057)

1

2014/12/04 11:18

5

6

2

拡張設定2(ROM)

局番:56 名称:ABCDEFGHIJKLMN0PQRSTUVWXYZabcde fghi jklmn

No.	略称	名称	設定値	単位
PE01	*FCT1	フルクロースド機能選択1	1234h	
PE03	*FCT2	フルクロースド機能選択2	1234h	
PE04	*FBN	フルクロースド制御 フィードバックパルス電子ギア1 分子	12345678	
PE05	*FBD	フルクロースド制御 フィードバックパルス電子ギア1 分母	12345678	
PE06	BC1	フルクロースド制御 速度偏差異常検知レベル	12345678	
PE07	BC2	フルクロースド制御 位置偏差異常検知レベル	12345678	
PE08	DUF	フルクロースドデュアルフィードバックフィルタ	12345678	
PE10	FCT3	フルクロースド機能選択3	1234h	
PE34	*FBN2	フルクロースド制御 フィードバックパルス電子ギア2 分子	12345678	
PE35	*FBD2	フルクロースド制御 フィードバックパルス電子ギア2 分母	12345678	
PE41	EOP3	機能選択E-3	1234h	

\*: 書き込み後、アンプ電源再投入で有効となります。

3

メニュー

パラメータ設定2

基本設定

ゲイン・フィルタ

拡張設定1

入出力設定

拡張設定2

戻る

4

概要

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

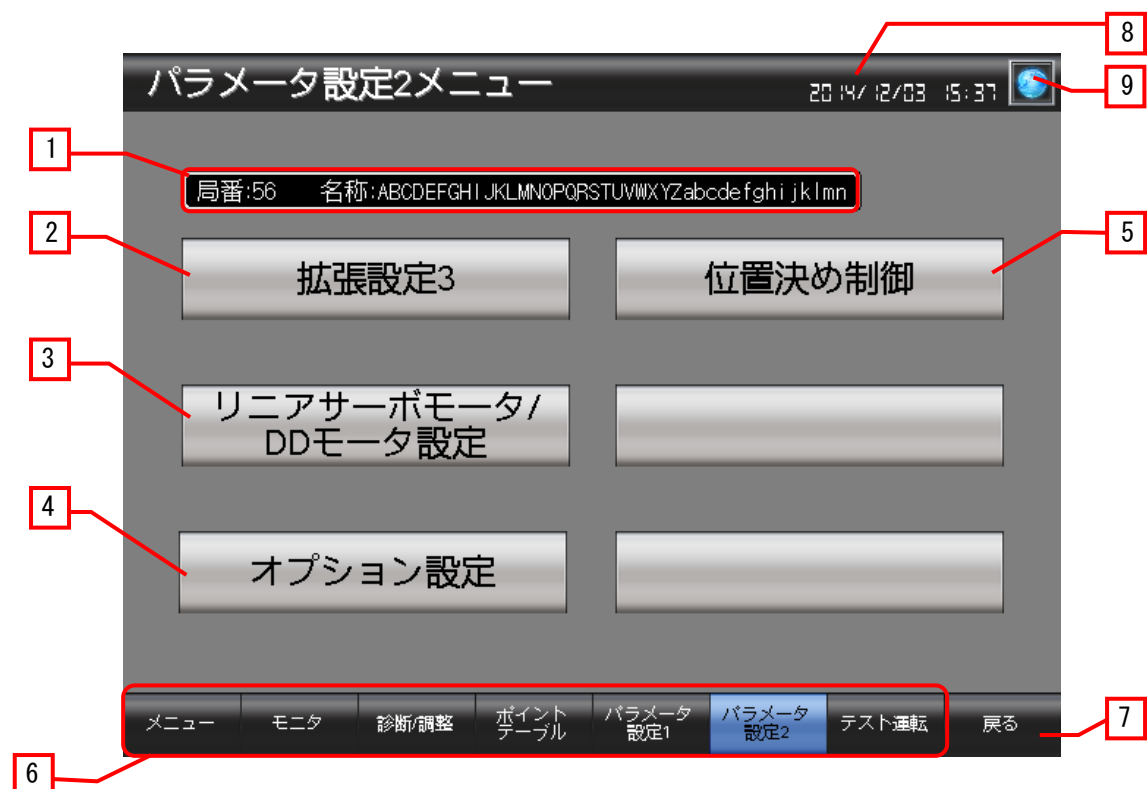
詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. パラメータの設定値を表示、設定します。  
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
4. 前回表示していた画面に切り換えます。
5. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.7 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 パラメータ設定 2 メニュー (B-30061)



#### 概要

パラメータ設定 2 に関するメニュー画面です。

#### 詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. 拡張設定 3 パラメータ画面に切り換えます。
3. リニアサーボモータ/DD モータ設定パラメータ画面に切り換えます。
4. オプション設定パラメータ画面に切り換えます。
5. 位置決め制御パラメータ画面に切り換えます。
6. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
7. 前回表示していた画面に切り換えます。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.7 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. 22 拡張設定 3 パラメータ (ROM) (B-30063)

1

2014/12/04 11:41

6

7

2

拡張設定3(ROM)

局番:56 名称:ABCDEFGHIJKLMN0PQRSTUVWXYZabcde fghi jklmn

No.	略称	名称	設定値	単位
PF09	*FOP5	機能選択F-5	1234h	
PF15	DBT	電子式ダイナミックブレーキ作動時間	12345678	ms
PF21	DRT	ドライブレコーダ動作切換え時間設定	12345678	s
PF23	OSCL1	振動タフドライブ 共振検知レベル	12345678	%
PF24	*OSCL2	振動タフドライブ 機能選択	1234h	
PF25	CVAT	SEMI-F47機能 瞬停検出時間	12345678	ms
PF31	FRIC	機械診断機能 低速時摩擦推定領域判定速度	12345678	r/min
PF34	*SOP3	RS-422通信機能選択3	1234h	

\*: 書き込み後、アンプ電源再投入で有効となります。

メニュー

パラメータ  
設定1

拡張設定3

リニアサーボ  
/DDモータ  
設定

オプション  
設定

位置決め  
制御

戻る

3

4

5

概要

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

詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. パラメータの設定値を表示、設定します。  
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. 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. 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

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.7 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。

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

リニアサーボモータ/DDモータ設定(ROM) 2014/12/04 11:41

局番:56 名称:ABCDEFGHIJKLMN0PQRSTUVWXYZabcdefghijklmnopqrstuvwxyzjklmn

No.	略称	名称	設定値	単位
PL01	*LIT1	リニアサーボモータ/DDモータ機能選択1	1234h	
PL02	*LIM	リニアエンコーダ分解能設定 分子	12345678	μm
PL03	*LID	リニアエンコーダ分解能設定 分母	12345678	μm
PL04	*LIT2	リニアサーボモータ/DDモータ機能選択2	1234h	
PL05	LB1	位置偏差異常検知レベル	12345678	mm
PL06	LB2	速度偏差異常検知レベル	12345678	r/min
PL07	LB3	トルク/推力偏差異常検知レベル	12345678	%
PL08	*LIT3	リニアサーボモータ/DDモータ機能選択3	1234h	
PL09	LPWM	磁極検出電圧レベル	12345678	%
PL17	LTSTS	磁極検出 微小位置検出方式 機能選択	1234h	
PL18	IDLv	磁極検出 微小位置検出方式 同定信号振	12345678	%

\*: 書き込み後、アンプ電源再投入で有効となります。

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

## 概要

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

**詳細**

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. パラメータの設定値を表示、設定します。  
(hが付いていない設定値は10進数で、hが付いている設定値は16進数で設定をします。)
3. 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. 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

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.7 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します。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. 24 オプション設定パラメータ (ROM) (B-30067)



概要

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

詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. パラメータの設定値を表示、設定します。  
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. 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. 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

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.7 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. 25 位置決め制御パラメータ (ROM) (B-30069~30071)

1

位置決め制御(ROM) 1/3

2014/12/04 11:43

7

8

2

局番:56 名称:ABCDEFGHIJKLMN0PQRSTUVWXYZabcde fghi jklmn

No.	略称	名称	設定値	単位
PT01	*CTY	指令モード選択	1234h	
PT02	*TOP1	機能選択1	1234h	
PT03	*FTY	送り機能選択	1234h	
PT04	*ZTY	原点復帰タイプ	1234h	
PT05	ZRF	原点復帰速度	12345678	r/min
PT06	CRF	クリープ速度	12345678	r/min
PT07	ZST	原点シフト量	12345678	
PT08	*ZPS	原点復帰位置データ	12345678	
PT09	DCT	近点ドグ後移動量	12345678	
PT10	ZTM	押当て式原点復帰 押当て時間	12345678	ms
PT11	ZTT	押当て式原点復帰 トルク制限値	123456.0	0.1%
PT12	CRP	粗一致出力範囲	12345678	
PT13	JOG	JOG運転	12345678	r/min
PT14	*BKC	バックラッシュ補正量	12345678	pulse
PT15	LMP1	ソフトウェアリミット+	12345678	
PT16	LMPH	ソフトウェアリミット+	12345678	
PT17	LMNL	ソフトウェアリミット-	12345678	

\*: 書き込み後、アンプ電源再投入で有効となります。

4

メニュー

パラメータ  
設定1

拡張設定3

リニアサーボ  
/DDモータ  
設定

オプション  
設定

位置決め  
制御

戻る

6

5

3

概要

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

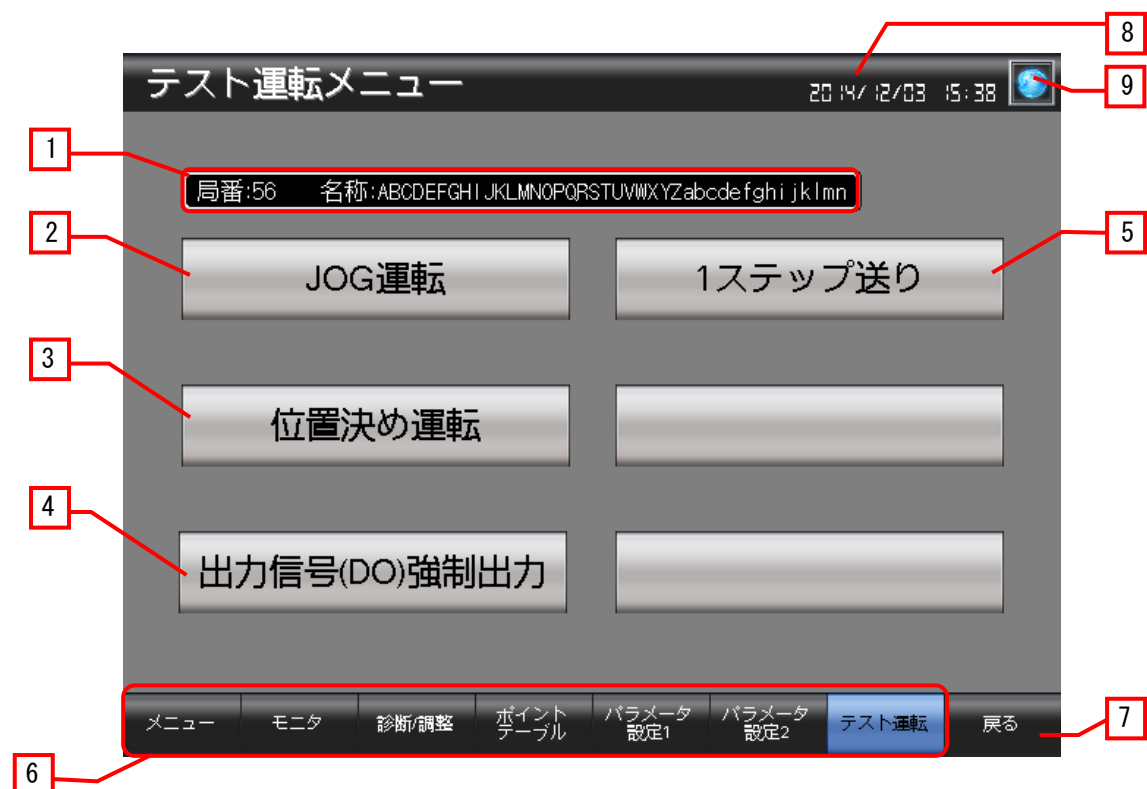
詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. パラメータの設定値を表示、設定します。  
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. 位置決め制御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. 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

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.7 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。

### 5.3.26 テスト運転メニュー (B-30081)



#### 概要

テスト運転に関するメニュー画面です。

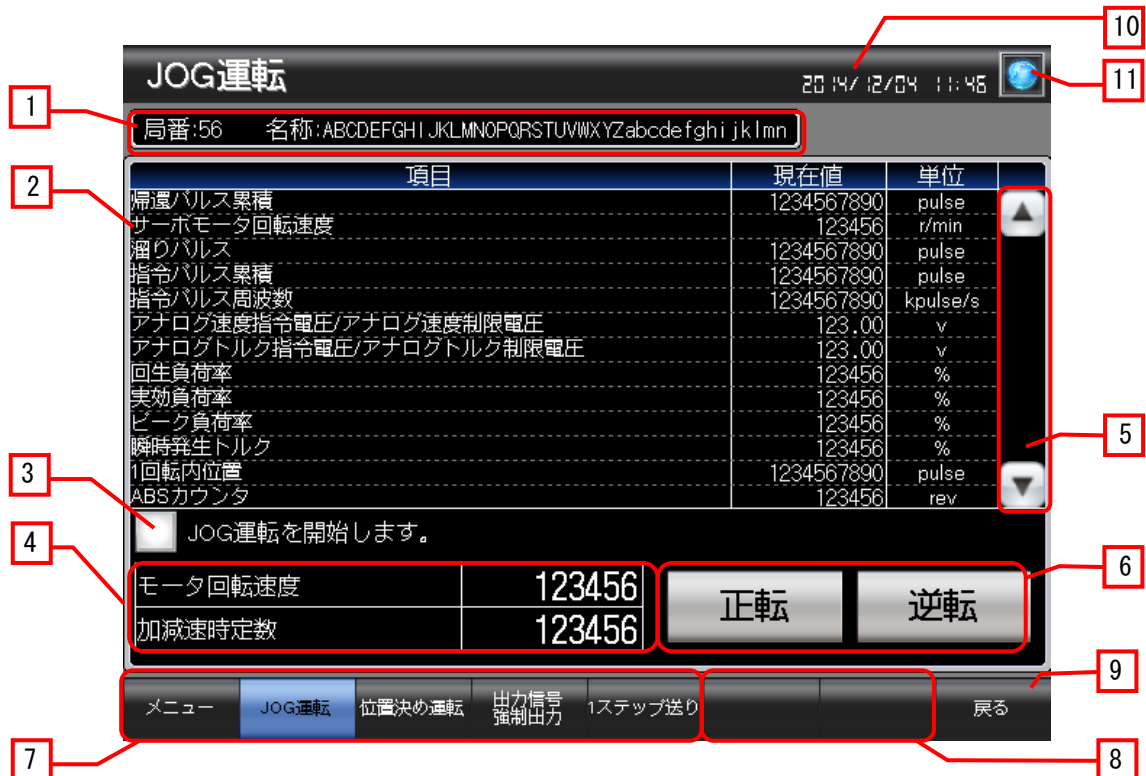
#### 詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. JOG 運転画面に切り換えます。
3. 位置決め運転画面に切り換えます。
4. 出力信号 (DO) 強制出力画面に切り換えます。
5. 1 ステップ送り画面に切り換えます。
6. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
7. 前回表示していた画面に切り換えます。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.7 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. 27 JOG 運転 (B-30083)



#### 概要

JOG 運転テストをします。

#### 詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. サーボモータの状態を表示します。
3. JOG 運転モードに切り換えます。JOG 運転モード中に再度タッチすることでテスト運転モードを解除します。
4. モータ回転速度、加減速時定数を設定します。
5. 状態表示の表示項目を切り換えます。
6. JOG 運転を操作します。  
正転 : タッチしている間、正転動作を実行します。  
逆転 : タッチしている間、逆転動作を実行します。
7. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
8. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
9. 前回表示していた画面に切り換えます。
10. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
11. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・サーボモータの状態表示はスーパーインポーズを使用しています。スーパーインポーズウィンドウの消去とモニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、JOG 運転モードの切り換えや、モータ回転速度、加減速時定数の設定、正転、逆転動作は画面スクリプトにて制御しています。スクリプトの詳細については「5.7 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・テスト運転中は画面切り換え、局番切り換えができません。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下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します。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. 28 位置決め運転 (B-30085)



#### 概要

位置決め運転テストをします。

#### 詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. サーボモータの状態を表示します。
3. 位置決め運転モードに切り換えます。位置決め運転モード中に再度タッチすることでテスト運転モードを解除します。
4. モータ回転速度、加減速時定数、移動量を設定します。
5. 状態表示の表示項目を切り換えます。
6. 位置決め運転を操作します。
  - 正転 : 正転動作で位置決め運転を実行します。
  - 逆転 : 逆転動作で位置決め運転を実行します。
  - 一時停止 : 実行中の位置決め運転を一時停止します。
  - 残距離の再始動 : 一時停止中の位置決め運転を再始動します。
  - 残距離のクリア : 一時停止中の位置決め運転をクリアします。
7. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
8. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
9. 前回表示していた画面に切り換えます。
10. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
11. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ サーボモータの状態表示はスーパーインポーズを使用しています。スーパーインポーズウィンドウの消去とモニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、位置決め運転モードの切り換えや、モータ回転速度、加減速時定数、移動量の設定は画面スクリプトにて制御しています。スクリプトの詳細については「5.7 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ テスト運転中は画面切り換え、局番切り換えができません。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下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. 29 出力信号 (D0) 強制出力 (B-30089)



#### 概要

出力信号を強制出力します。

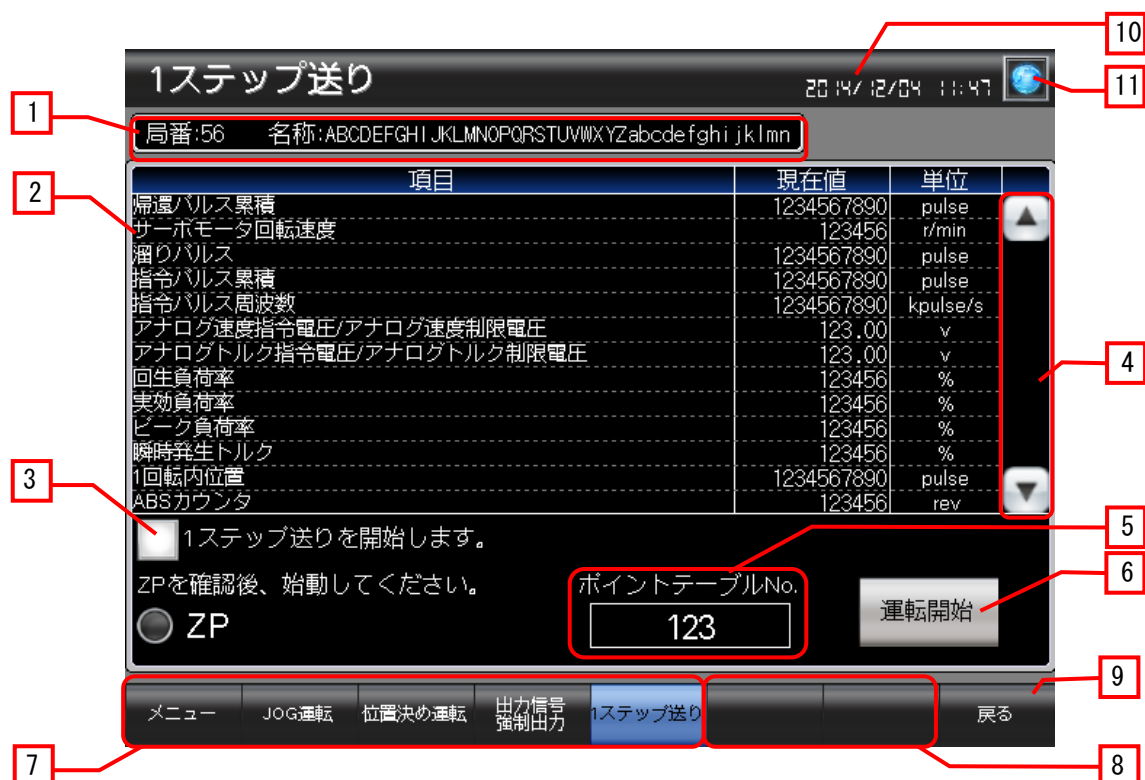
#### 詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. 出力信号 (D0) 強制出力モードに切り換えます。出力信号 (D0) 強制出力モード中に再度タッチすることでテスト運転モードを解除します。
3. 各スイッチをタッチすることで出力信号を強制出力します。出力している信号のランプが点灯します。
4. 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

- ・ モニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。出力信号 (D0) 強制出力モードの切り換えや、出力信号の設定は画面スクリプトにて制御しています。スクリプトの詳細については「5.7 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ テスト運転中は画面切り換え、局番切り換えができません。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下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。

### 5.3.30 1 ステップ送り (B-30091)



#### 概要

1 ステップ送りをします。

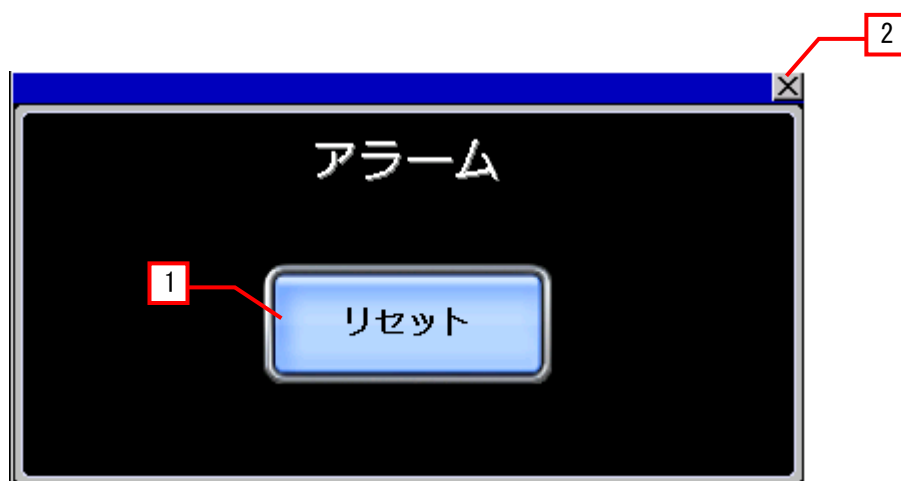
#### 詳細

1. モニタ対象局情報を表示します。タッチすると、局番選択ウィンドウを表示します。
2. サーボモータの状態を表示します。
3. 1 ステップ送りモードに切り換えます。1 ステップ送りモード中に再度タッチすることでテスト運転モードを解除します。
4. 状態表示の表示項目を切り換えます。
5. ポイントテーブル No. を設定します。
6. 設定したポイントテーブル No. にて 1 ステップ送りを実行します。
7. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
8. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
9. 前回表示していた画面に切り換えます。
10. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
11. 言語設定ウィンドウを表示します。

#### 備考

- ・ サーボモータの状態表示はスーパーインポーズを使用しています。スーパーインポーズウィンドウの消去とモニタ対象局選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、1 ステップ送りモードの切り換えや、ポイントテーブル No. の設定、運転動作は画面スクリプトにて制御しています。スクリプトの詳細については「5.7 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ テスト運転中は画面切り換え、局番切り換えができません。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下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。

### 5.3.31 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. 32 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. 33 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、「5.7 スクリプト一覧」を参照してください。

5. 3. 34 有効/無効局設定 (W-30008)



概要

有効/無効局の設定をします。また、有効局の名称を設定します。

詳細

1. 有効/無効を設定します。  
有効：有効局と GOT を接続します。  
無効：無効局と GOT を切断します。
2. 局番を表示します。
3. 名称を設定します。有効局のみ設定できます。
4. 有効/無効局の表示を上下方向へスクロールします、8 局ごとに表示が切り換わります。
5. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

- ・ 有効局に対して、ロギングを収集します。
- ・ 名称にかなを入力した場合、言語を英語に切り換えると文字化けします。

5. 3. 35 局番選択 (W-30009)



概要

モニタ対象局を選択します。

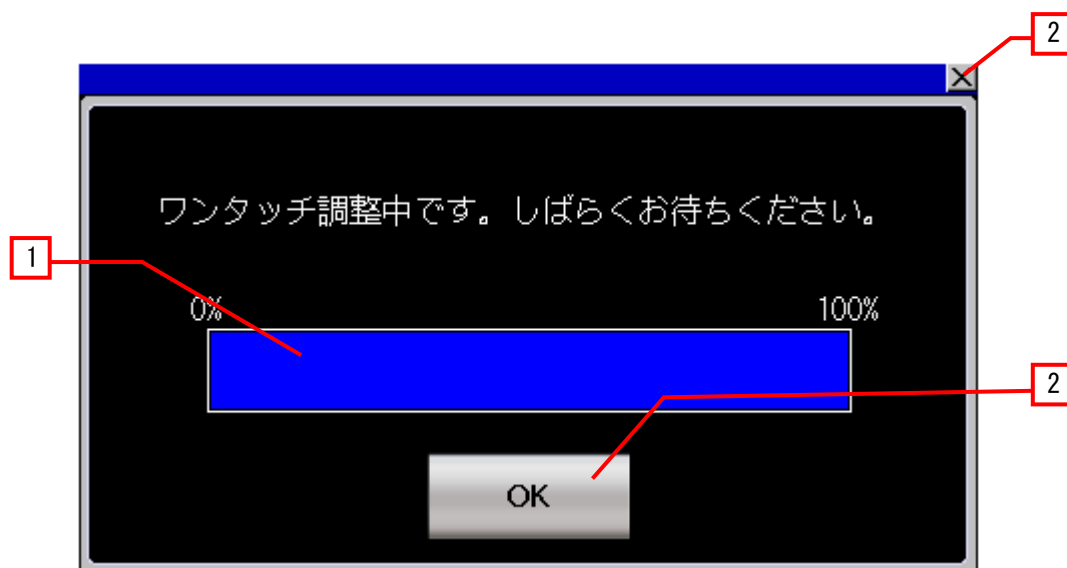
詳細

1. モニタ対象局を選択します。有効局のみ選択でき、選択するとウィンドウ画面を閉じます。
2. 局番を表示します。
3. 名称を表示します。
4. モニタ対象局選択画面の表示を上下方向へスクロールします、8局ごとに表示が切り換わります。
5. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

- ・ 選択した局番が GOT のモニタ対象局になります。

### 5. 3. 36 ワンタッチ調整進捗表示 (W-30011)



#### 概要

ワンタッチ調整の進捗状況を表示します。

#### 詳細

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

#### 備考

5. 3. 37 アラーム発生時状態 (W-30021~30022)

The screenshot shows a window titled 'アラーム発生時状態' (Alarm Occurrence Status). It contains a table with three columns: '項目' (Item), '現在値' (Current Value), and '単位' (Unit). The table lists various motor and system parameters. Callout 1 points to the window title bar, callout 2 points to the scroll bar on the right, and callout 3 points to the close button (X) in the top right corner.

項目	現在値	単位
帰還パルス累積	1234567890	pulse
サーボモータ回転速度	123456	r/min
溜りパルス	1234567890	pulse
指令パルス累積	1234567890	pulse
指令パルス周波数	1234567890	kpulse/s
アナログ速度指令電圧/アナログ速度制限電圧	123.00	v
アナログトルク指令電圧/アナログトルク制限電圧	123.00	v
回生負荷率	123456	%
実効負荷率	123456	%
ピーク負荷率	123456	%
瞬時発生トルク	123456	%
1回転内位置	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
機械端帰還パルス累積	1234567890	pulse
機械端溜りパルス	1234567890	pulse
機械端エンコーダ情報1	1234567890	pulse
機械端エンコーダ情報2	123456	rev

概要

アラーム発生時の状態を表示します。

詳細

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

備考

5. 3. 38 ポイントテーブル 絶対値指令 (W-30031~30036)

1

ポイントテーブル								2014/12/03 15:06
局番:56		名称:ABCDEFGHIJKLMNOPQRSTUVWXYZabcdefghijklmn						
	目標位置	回転速度	加速時定数	減速時定数	トウェル時間	補助機能	Mコード	
	mm	r/min	ms	ms	ms			
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	

メニュー   モニタ   診断/調整   **ポイント  
テーブル**   パラメータ  
設定1   パラメータ  
設定2   テスト運転   戻る

概要  
絶対値指令時のポイントテーブルを表示、設定をします。

詳細  
1. 絶対値指令時のポイントテーブルを表示、設定をします。

備考  
・ ポイントテーブル (B-30031) で使用する画面です。

5. 3. 39 ポイントテーブル 増分値指令 (W-30041~30046)

1

ポイントテーブル								2014/12/03 15:06
局番:56		名称:ABCDEFGHIJKLMN0PQRSTUVWXYZabcdefghi jklmn						
	目標位置	回転速度	加速時定数	減速時定数	トウェル時間	補助機能	Mコード	
	mm	r/min	ms	ms	ms			
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	

メニュー   モニタ   診断/調整   **ポイント  
テーブル**   パラメータ  
設定1   パラメータ  
設定2   テスト運転   戻る

概要

増分値指令時のポイントテーブルを表示、設定をします。

詳細

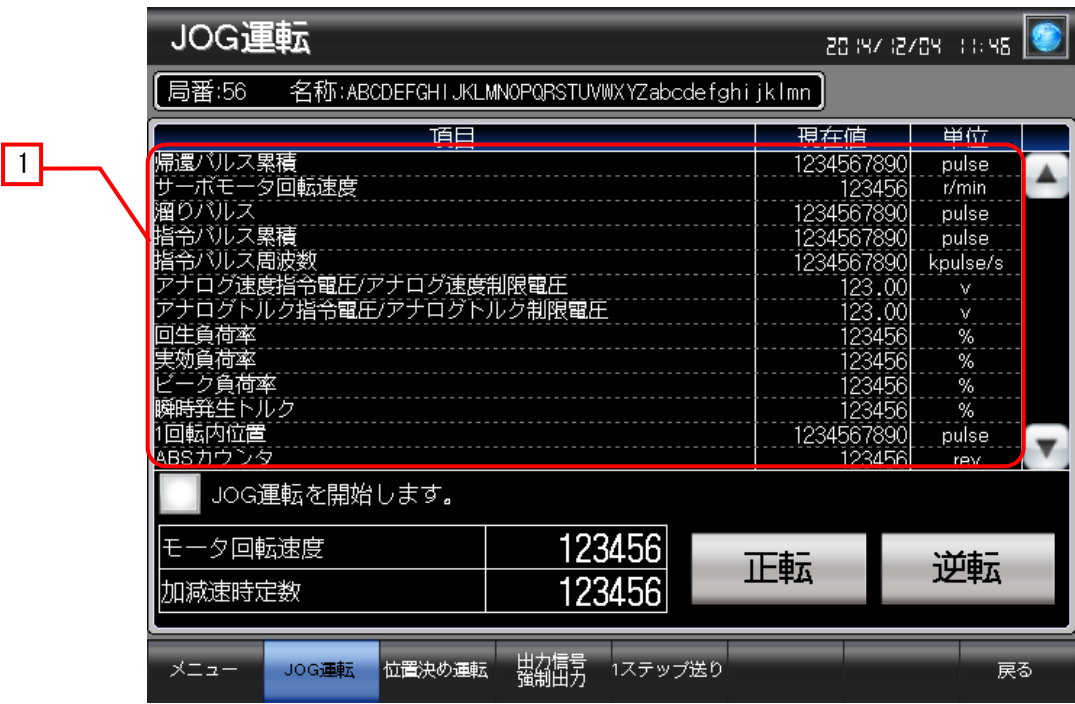
1. 増分値指令時のポイントテーブルを表示、設定をします。

備考

- ポイントテーブル (B-30031) で使用する画面です。



5. 3. 40 状態表示 (W-30101~30103)



概要

サーボアンプの状態を表示します。

詳細

1. サーボアンプの状態を表示します。

備考

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

## 5.4 使用デバイス一覧

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

### 5.4.1 接続機器のデバイス

タイプ	デバイス番号	用途
ビット	0-100:SP1	現在アラームの消去
	0-100:SP2	アラーム履歴の消去
	0-100:OM0	通常モード(テスト運転モード解除)
	0-100:OM1	JOG 運転
	0-100:OM2	位置決め運転
	0-100:OM4	出力信号(D0)強制出力
	0-100:OM5	1 ステップ送り
	0-100:TMB1	一時停止指定
	0-100:TMB2	始動指令
	0-100:TMB3	位置決め方向の選択(正転)
	0-100:TMB4	位置決め方向の選択(逆転)
	0-100:TMB5	残距離の再始動
	0-100:TMB6	残距離のクリア
	0-100:OTI0	ワンタッチ調整(ベーシックモード)
	0-100:OTI1	ワンタッチ調整(High モード)
	0-100:OTI2	ワンタッチ調整(Low モード)
	0-100:OTI4	ワンタッチ調整(初期値に戻す)
	0-100:OTI5	ワンタッチ調整(調整前に戻す)
ワード	0-100:PA1001	運転モード
	0-100:PA1002	回生オプション
	0-100:PA1003	絶対位置検出システム
	0-100:PA1004	機能選択 A-1
	0-100:PA1005	1 回転あたりの指令入力パルス数
	0-100:PA1006	電子ギア分子(指令入力パルス倍率分子)/機械側ギア歯数
	0-100:PA1007	電子ギア分母(指令入力パルス倍率分母)/サーボモータ側ギア歯数
	0-100:PA1008	オートチューニングモード
	0-100:PA1009	オートチューニング応答性
	0-100:PA1010	インポジション範囲
	0-100:PA1011	正転トルク制限/正方向推力制限
	0-100:PA1012	逆転トルク制限/負方向推力制限
	0-100:PA1013	指令パルス入力形態
	0-100:PA1014	回転方向選択/移動方向選択
	0-100:PA1015	エンコーダ出力パルス
	0-100:PA1016	エンコーダ出力パルス 2
	0-100:PA1017	サーボモータシリーズ設定
	0-100:PA1018	サーボモータタイプ設定
	0-100:PA1019	パラメータ書込み禁止
	0-100:PA1020	タフドライブ設定
	0-100:PA1021	機能選択 A-3
	0-100:PA1023	ドライブレコーダ任意アラームトリガ設定
	0-100:PA1024	機能選択 A-4
	0-100:PA1025	ワンタッチ調整 オーバシュート許容レベル
	0-100:PA1026	機能選択 A-5
	0-100:PB1001	アダプティブチューニングモード(アダプティブフィルタⅡ)
	0-100:PB1002	制振制御チューニングモード(アドバンス制振制御Ⅱ)
	0-100:PB1003	位置指令加減速時定数(位置スムージング)

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

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

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

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

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	0-100:ST15	機械端帰還パルス累積
	0-100:ST16	機械端溜りパルス
	0-100:ST17	機械端エンコーダ情報 1/Z 相カウンタ
	0-100:ST18	機械端エンコーダ情報 2
	0-100:ST22	サーボモータサーミスタ温度
	0-100:ST23	サーボモータ端帰還パルス累積(ギア後)
	0-100:ST24	電気角
	0-100:ST30	サーボモータ端・機械端位置偏差
	0-100:ST31	サーボモータ端・機械端速度偏差
	0-100:ST32	エンコーダ内気温度
	0-100:ST33	整定時間
	0-100:ST34	発振検知周波数
	0-100:ST35	タフドライブ回数
	0-100:ST40	ユニット消費電力
	0-100:ST41	ユニット積算電力量
	0-100:ST42	現在位置
	0-100:ST43	指令位置
	0-100:ST44	指令残距離
	0-100:ST45	ポイントテーブル番号/プログラム番号/ステーション位置番号
	0-100:ST46	ステップ番号
	0-100:ST47	アナログオーバーライド電圧
	0-100:ST48	オーバーライドレベル
	0-100:ALM0	現在発生アラーム番号
	0-100:ALM11	アラーム発生時の状態 帰還パルス累積
	0-100:ALM12	アラーム発生時の状態 サーボモータ回転速度
	0-100:ALM13	アラーム発生時の状態 溜りパルス
	0-100:ALM14	アラーム発生時の状態 指令パルス累積
	0-100:ALM15	アラーム発生時の状態 指令パルス周波数
	0-100:ALM16	アラーム発生時の状態 アナログ速度指令電圧/制限電圧
	0-100:ALM17	アラーム発生時の状態 アナログトルク指令電圧/制限電圧
	0-100:ALM18	アラーム発生時の状態 回生負荷率
	0-100:ALM19	アラーム発生時の状態 実効負荷率
	0-100:ALM20	アラーム発生時の状態 ピーク負荷率
	0-100:ALM21	アラーム発生時の状態 瞬時発生トルク
	0-100:ALM22	アラーム発生時の状態 1 回転内位置
	0-100:ALM23	アラーム発生時の状態 ABS カウンタ
	0-100:ALM24	アラーム発生時の状態 負荷慣性モーメント比
	0-100:ALM25	アラーム発生時の状態 母線電圧
	0-100:ALM26	アラーム発生時の状態 機械端帰還パルス累積
	0-100:ALM27	アラーム発生時の状態 機械端溜りパルス
	0-100:ALM28	アラーム発生時の状態 機械端エンコーダ情報 1
	0-100:ALM29	アラーム発生時の状態 機械端エンコーダ情報 2
	0-100:ALM33	アラーム発生時の状態 サーボサーミスタ温度
	0-100:ALM34	アラーム発生時の状態 サーボモータ端帰還パルス累積(ギア前)
	0-100:ALM35	アラーム発生時の状態 電気角
	0-100:ALM41	アラーム発生時の状態 サーボモータ端・機械端位置偏差
	0-100:ALM42	アラーム発生時の状態 サーボモータ端・機械端速度偏差
	0-100:ALM43	アラーム発生時の状態 エンコーダ内気温度
	0-100:ALM44	アラーム発生時の状態 整定時間
	0-100:ALM45	アラーム発生時の状態 発振検知周波数
	0-100:ALM46	アラーム発生時の状態 タフドライブ回数
	0-100:ALM51	アラーム発生時の状態 ユニット消費電力
	0-100:ALM52	アラーム発生時の状態 ユニット積算電力量

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	0-100:ALM53	アラーム発生時の状態 現在位置
	0-100:ALM54	アラーム発生時の状態 指令位置
	0-100:ALM55	アラーム発生時の状態 指令残距離
	0-100:ALM56	アラーム発生時の状態 ポイントテーブル番号/プログラム番号/ステーション番号
	0-100:ALM57	アラーム発生時の状態 ステップ番号
	0-100:ALM58	アラーム発生時の状態 アナログオーバーライド電圧
	0-100:ALM59	アラーム発生時の状態 オーバライドレベル
	0-100:ALM200	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 最新アラーム
	0-100:ALM201	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 1 個前のアラーム
	0-100:ALM202	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 2 個前のアラーム
	0-100:ALM203	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 3 個前のアラーム
	0-100:ALM204	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 4 個前のアラーム
	0-100:ALM205	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 5 個前のアラーム
	0-100:ALM206	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 6 個前のアラーム
	0-100:ALM207	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 7 個前のアラーム
	0-100:ALM208	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 8 個前のアラーム
	0-100:ALM220	アラーム履歴発生時間の読出し 最新アラーム
	0-100:ALM221	アラーム履歴発生時間の読出し 1 個前のアラーム
	0-100:ALM222	アラーム履歴発生時間の読出し 2 個前のアラーム
	0-100:ALM223	アラーム履歴発生時間の読出し 3 個前のアラーム
	0-100:ALM224	アラーム履歴発生時間の読出し 4 個前のアラーム
	0-100:ALM225	アラーム履歴発生時間の読出し 5 個前のアラーム
	0-100:ALM226	アラーム履歴発生時間の読出し 6 個前のアラーム
	0-100:ALM227	アラーム履歴発生時間の読出し 7 個前のアラーム
	0-100:ALM228	アラーム履歴発生時間の読出し 8 個前のアラーム
	0-100:POS1001～ 0-100:POS1255	ポイントテーブル・位置データ No. 1～No. 255
	0-100:SPD1001～ 0-100:SPD1255	ポイントテーブル・速度データ No. 1～No. 255
	0-100:ACT1001～ 0-100:ACT1255	ポイントテーブル・加速時定数 No. 1～No. 255
	0-100:DCT1001～ 0-100:DCT1255	ポイントテーブル・減速時定数 No. 1～No. 255
	0-100:DWL1001～ 0-100:DWL1255	ポイントテーブル・ドウェル No. 1～No. 255
	0-100:AUX1001～ 0-100:AUX1255	ポイントテーブル・補助機能 No. 1～No. 255
	0-100:MCD1001～ 0-100:MCD1255	ポイントテーブル・M コード No. 1～No. 255
	0-100:MD3	機械診断データ 正転トルク時 静摩擦の読出し
	0-100:MD4	機械診断データ 正転トルク時 動摩擦(定格速度時)の読出し
	0-100:MD5	機械診断データ 逆転トルク時 静摩擦の読出し
	0-100:MD6	機械診断データ 逆転トルク時 動摩擦(定格速度時)の読出し
	0-100:MD7	機械診断データ 停止・サーボロック時 振動周波数の読出し
	0-100:MD8	機械診断データ 停止・サーボロック時 振動レベルの読出し
	0-100:MD9	機械診断データ 運転中 振動周波数の読出し
	0-100:MD10	機械診断データ 運転中 振動レベルの読出し
	0-100:MD11	機械診断データ 定格速度の読出し
	0-100:OTS1	ワンタッチ調整 ワンタッチチューニングの状態確認の読出し
	0-100:OTS1	ワンタッチ調整 エラーコードの取得の読出し
	0-100:OTS2	ワンタッチ調整 整定時間
	0-100:OTS3	ワンタッチ調整 オーバシュート量の読出し



タイプ	デバイス番号	用途
ワード	0-100:DI0	入力デバイス状態 1
	0-100:DI1	入力デバイス状態 2
	0-100:DI2	入力デバイス状態 3
	0-100:DI3	外部入力ピン状態
	0-100:DO0	出力デバイス状態 1
	0-100:DO1	出力デバイス状態 2
	0-100:DO2	出力デバイス状態 3
	0-100:DO3	出力デバイス状態 4
	0-100:DO4	外部出力ピン状態
	0-100:ALD0	アンプ寿命診断 通電時間累積
	0-100:ALD1	アンプ寿命診断 突入リレーON/OFF 回数
	0-100:TMI0	テスト運転時入力信号 1
	0-100:TMI2	テスト運転時入力信号 3
	0-100:TMO0	信号ピンの強制出力
	0-100:TMD0	テスト運転モード用データ(回転速度)
	0-100:TMD1	テスト運転モード用データ(加減速時定数)
	0-100:TMD3	テスト運転モード用データ(移動量)

#### 5.4.2 GOT の内部デバイス

タイプ	デバイス番号	用途
ビット	GB40	スクリプトトリガ(常時 ON)
	GB60000	応答モード選択トリガ
	GB60010	テスト運転開始トリガ(JOG 運転)
	GB60011	数値書込み完了ビット(モータ回転速度)
	GB60012	数値書込み完了ビット(加減速時定数)
	GB60013	正転動作開始トリガ
	GB60014	逆転動作開始トリガ
	GB60015	テスト運転開始トリガ(位置決め運転)
	GB60016	数値書込み完了ビット(移動量)
	GB60017	テスト運転開始トリガ(出力信号強制出力)
	GB60018	テスト運転開始トリガ(1 ステップ送り)
	GB60019	ポイントテーブル決定トリガ
	GB60020	運転開始前確認トリガ
	GB60021	ポイントテーブル決定フラグ
	GB60022	運転開始トリガ
	GB62019	有効/無効局設定画面スクロール上スクリプトトリガ
	GB62020	有効/無効局設定画面スクロール下スクリプトトリガ
	GB62021~GB62052	有効/無効局設定画面ビットランプ用
	GB62053~GB62060	有効/無効局設定画面ビットランプ動作条件用
	GB62061~GB62092	局番選択画面で表示するビットランプ用
	GB62094	有効/無効局面面起動フラグ
	GB62095	局番選択画面起動フラグ
	GB62096	局番選択画面スクロール上スクリプトトリガ
	GB62097	局番選択画面スクロール下スクリプトトリガ
	GB62098	局番選択時処理スクリプトトリガ
	GB62301	レシピ 1 保存開始フラグ
	GD60031. b13	GOT エラーリセット信号
	GD61110. b0~GD61110. b8	出力信号強制出力用ダミーデバイス
	GD61140. b0~GD61140. b4	ゲイン調整入力許可ビット
	GD61200. b0	レシピ 1 書き込みトリガデバイス
	GD61200. b1	レシピ 1 読み出しトリガデバイス
	GD61210. b0	レシピ共通情報外部通知情報 レコード書込み中通知信号
	GD61210. b1	レシピ共通情報外部通知情報 レコード読出し中通知信号

タイプ	デバイス番号	用途
ビット	GS512.b0	時刻変更信号
	GD10	局番の設定
ワード	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
	GD60016	スーパーインポーズウィンドウ 1 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
	GD60100～GD60739	0 局～31 局の局名称
	GD60800	局名称オフセット値
	GD61000～GD61024	入力デバイス表示用
	GD61025～GD61044	出力デバイス表示用
	GD61050	ロギング ID
	GD61051～GD61053	ヒストリカルトレンドグラフ グラフ情報
	GD61060～GD61063	ヒストリカルトレンドグラフ カーソル位置時刻
	GD61064～GD61067	ヒストリカルトレンドグラフ 表示開始位置時刻
	GD61068～GD61071	ヒストリカルトレンドグラフ 表示終了位置時刻
	GD61075～GD61077	ヒストリカルトレンドグラフ 表示位置時刻指定
	GD61080	モータ種別演算値格納デバイス
	GD61100	モータ回転速度
	GD61102	加減速時定数
	GD61104	移動量
	GD61110	強制出力用デバイス
	GD61111	強制出力状態比較デバイス
	GD61120	ポイントテーブル No.
	GD61130	応答モード選択
	GD61140	ゲイン調整モード選択
	GD61150	単位取得
	GD61155	ポイントテーブルデータオフセット
	GD61210～GD61212	レシピ共通情報外部通知情報
	GD62622	有効/無効局ビットランプオフセット
	GD62623	名称のオフセット
	GD62765	局番切り換えスイッチ No
	GD63990～GD63995	時計のデジスイッチ
	GS513～GS516	変更時刻
	GS531、GS532	局遮断情報
	GS650～GS652	現在時刻
	TMP800～TMP844	スクリプト演算用:入出力デバイス値取得
	TMP850	スクリプト演算用:指令方式
	TMP851	スクリプト演算用:単位
	TMP852	スクリプト演算用:送り長倍率
	TMP900～TMP903	スクリプト演算用:局番選択、有効/無効用
	TMP910	スクリプト演算用:動作モード
	TMP950～TMP996	スクリプト演算用:時計設定

## 5.5 コメント一覧

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
499	No. 1～250、2184、10000～10001	B-30026
500	No. 1	B-30001～30500
	No. 2	B-30011～30500
	No. 3	B-30001、B-30011、B-30021、B-30031、B-30041、B-30061、B-30081
	No. 4～8	B-30001
	No. 9～13	B-30011
	No. 14～19	B-30021
	No. 20	B-30021、B-30500
	No. 21～26	B-30041
	No. 27～31	B-30061
	No. 32～36	B-30081
	No. 37、38	B-30011、B-30021、B-30031、B-30041、B-30061、B-30081
	No. 39	B-30011、B-30021、B-30031、B-30041、B-30061～30071、B-30081
	No. 40	B-30011、B-30021、B-30031、B-30041～30057、B-30061、B-30081
	No. 41	B-30011、B-30021、B-30031、B-30041、B-30061、B-30081
	No. 42～45	B-30012～30016
	No. 46～51	B-30022～30026、B-30500
	No. 52～56	B-30042～30057
	No. 57～60	B-30063～30071
	No. 61～64	B-30083～30091
	No. 101、102	B-30001～30091
	No. 103	B-30001
	No. 151～186	B-30012
	No. 201～223	B-30013
	No. 251～274	B-30014
	No. 301～303	B-30015
	No. 351～353	B-30016
	No. 401～417	B-30023
	No. 451～466	B-30024
	No. 501～512	B-30025
	No. 551～563	B-30026
	No. 601～612	B-30031
	No. 651～674	B-30042
	No. 701～715	B-30043
	No. 751～775	B-30045
	No. 801～825	B-30046
	No. 851～874	B-30047
	No. 901～926	B-30049
	No. 951～975	B-30050
	No. 1001～1020	B-30051
	No. 1051～1074	B-30053
	No. 1101～1124	B-30054
	No. 1151～1160	B-30055
	No. 1201～1218	B-30057
	No. 1251～1267	B-30063
	No. 1301～1322	B-30065
	No. 1351～1358	B-30067

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
500	No. 1401～1425	B-30069
	No. 1451～1475	B-30070
	No. 1501～1509	B-30071
	No. 1551～1559	B-30083
	No. 1601～1613	B-30085
	No. 1651、1652	B-30089
	No. 1701～1708	B-30091
	No. 1751～1772	B-30022
	No. 1801、1802	W-30001
	No. 1826	W-30002
	No. 1851～1859	W-30003
	No. 1876～1881	W-30008
	No. 1901～1904	W-30009
	No. 1926～1928	W-30021
	No. 1929～1949	W-30021、30101
	No. 1950～1957	W-30021、30102
	No. 1958～1959	W-30021、30101
	No. 1960	W-30021、30102
	No. 1976～1978	W-30022
	No. 1979～1985	W-30022、30102
	No. 1986～1997	W-30022、30103
	No. 2001～2002	W-30011

## 5.6 レシピ一覧

### 5.6.1 共通設定

外部通知情報	
外部通知デバイス	GD61210
レシピ No. 通知デバイス	GD61211
レコード No. 通知デバイス	GD61212

### 5.6.2 個別設定

#### レシピ No. 30001 レシピ 1

項 目		設 定
レシピファイル	レシピファイル	レシピファイルを使用する(書き込み・読み出しを実行)
	ファイル形式	G2P(バイナリ)
	ドライブ名	A:標準 SD カード
	フォルダ名	Package1¥recipe
	ファイル名	ARP30001. G2P
トリガデバイス	書き込みトリガデバイス 1	GD61200. b0
	読み出しトリガデバイス 1	GD61200. b1
	レコード No. デバイス	未使用
ブロック数		33
レコード数		1

項 目		設 定
ブロック 1	デバイス	GS531
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	2
ブロック 2	デバイス	GD60100
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 3	デバイス	GD60120
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 4	デバイス	GD60140
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 5	デバイス	GD60160
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 6	デバイス	GD60180
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 7	デバイス	GD60200
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 8	デバイス	GD60220
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 9	デバイス	GD60240
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 10	デバイス	GD60260
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 11	デバイス	GD60280
	デバイス形式	文字列
	点数	20

項 目		設 定
ブロック 12	デバイス	GD60300
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 13	デバイス	GD60320
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 14	デバイス	GD60340
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 15	デバイス	GD60360
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 16	デバイス	GD60380
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 17	デバイス	GD60400
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 18	デバイス	GD60420
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 19	デバイス	GD60440
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 20	デバイス	GD60460
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 21	デバイス	GD60480
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 22	デバイス	GD60500
	デバイス形式	文字列
	点数	20

項 目		設 定
ブロック 23	デバイス	GD60520
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 24	デバイス	GD60540
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 25	デバイス	GD60560
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 26	デバイス	GD60580
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 27	デバイス	GD60600
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 28	デバイス	GD60620
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 29	デバイス	GD60640
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 30	デバイス	GD60660
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 31	デバイス	GD60680
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 32	デバイス	GD60700
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 33	デバイス	GD60720
	デバイス形式	文字列
	点数	20

## 5.7 スクリプト一覧

項目	設定
プロジェクトスクリプト	有り
画面スクリプト	B-30001、B-30014、B-30016、B-30022、B-30023、B-30031、B-30083～30091 B-30500
オブジェクトスクリプト	B-30500、W-30003

### 5.7.1 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 を 201 に設定 [w:GD60081]=1; //ドキュメントページNo.を 1 に設定  [w:GD10] = 0; //局番初期値 [w:GD60800] = 0; //局名称オフセット値初期値 set([b:GD61200.b0]); //レシピ書込み実行  [w:GD61050] = 30001; //ログイン ID 初期値 [w:GD61120] = 1; //1 ステップ送り用ポイントテーブル初期値 [w:GD61130] = 2; //ワンタッチ調整初期選択(ベーシックモード)			
スクリプト No.	30010	スクリプト名	Script30010
コメント	スーパーインポーズウィンドウ消去		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
//特定の画面を表示中はスーパーインポーズウィンドウを消去しない //それ以外の画面ではスーパーインポーズウィンドウを消去する  switch([w:GD60000]){ case 30031: break;  case 30083: break;  case 30085: break;  case 30091: break;  default : [w:GD60016] = 0; break; }  			
スクリプト No.	30020	スクリプト名	Script30020
コメント	レシピ書込みトリガ OFF		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GD61200.b0
if ([b:GD61210.b0] == ON ) { //レコード書き込み中時 rst([b:GD61200.b0]); //レシピ書き込みトリガデバイスリセット } 			



スクリプト No.	30025	スクリプト名	Script30025
コメント	局番選択画面起動時		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB62095
<pre>//局番選択ウィンドウ起動時、各種設定の内容を反映します。  [w:GD62622] = 0; //ビットランプのオフセット [w:GD62623] = 0; //名称のオフセット  //有効になっている局番に対応した内部デバイス(GB62021～)を ON します。 [u32:TMP0900] = [u32:GS531] ; [w:TMP0902] = 0; while([w:TMP0902] &lt; 32) {     if(([u32:TMP0900] &amp; 0x00000001) == 1)     {         set([b:GB62021[w:TMP0902]]);     }      [u32:TMP0900] = [u32:TMP0900] &gt;&gt; 1;     [w:TMP0902] = [w:TMP0902] + 1; }  //局番選択ウィンドウで表示するビットランプを ON します。 [w:TMP0903] = [w:GD10]; set([b:GB62061[w:TMP0903]]);  //0～7 局の間で、有効になっている局番のみ動作条件を OFF します。 //OFF=使用可能 ON=使用不可 [w:TMP0900] = 0; while([w:TMP0900] &lt; 8) {     if([b:GB62021[w:TMP900]] == OFF)     {         rst([b:GB62053[w:TMP0900]]); //動作条件 OFF     }else{         set([b:GB62053[w:TMP0900]]); //動作条件 ON     }      [w:TMP0900] = [w:TMP0900] + 1; }  rst([b:GB62095]);</pre>			
スクリプト No.	30026	スクリプト名	Script30026
コメント	局番選択時処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB62098
<pre>//局番の切り換えを実施します。 //また、局番を切り換える際に必要な設定も行います。  [w:TMP0900] = [w:GD62765] + [w:GD62622]; //選択された局番を計算します。 [w:TMP0901] = 0;  //選択された局番に対応したビットを ON します。 while([w:TMP0901] &lt; 32) {     if(([w:TMP0901] + 1) == [w:TMP0900])</pre>			

```

{
    set([b:GB62061[w:TMP0901]]);
} else {
    rst([b:GB62061[w:TMP0901]]);
}
[w:TMP0901] = [w:TMP0901] + 1;
}

```

//画面を閉じる時の処理。

//選択された局番に対応した処理を実施します。

```
[w:TMP0901] = 0;
```

```

while([w:TMP0901] < 32)
{
    if([b:GB62061[w:TMP0901]] == ON)
    {
        [w:TMP0900] = [w:TMP0901] + 1;
        break;
    }
    [w:TMP0901] = [w:TMP0901] + 1;
}

```

```
switch([w:TMP0900])
```

```

{
    case 1:    [w:GD10] = 0;          //局番 0
               [w:GD60800] = 0;
               [w:GD61050] = 30001; //局番 0 をモニタ時にグラフ画面で表示するログイン ID
               break;

    case 2:    [w:GD10] = 1;          //局番 1
               [w:GD60800] = 20;
               [w:GD61050] = 30002; //局番 1 をモニタ時にグラフ画面で表示するログイン ID
               break;

    case 3:    [w:GD10] = 2;          //局番 2
               [w:GD60800] = 40;
               [w:GD61050] = 30003; //局番 2 をモニタ時にグラフ画面で表示するログイン ID
               break;

    case 4:    [w:GD10] = 3;          //局番 3
               [w:GD60800] = 60;
               [w:GD61050] = 30004; //局番 3 をモニタ時にグラフ画面で表示するログイン ID
               break;

    case 5:    [w:GD10] = 4;          //局番 4
               [w:GD60800] = 80;
               [w:GD61050] = 30005; //局番 4 をモニタ時にグラフ画面で表示するログイン ID
               break;

    case 6:    [w:GD10] = 5;          //局番 5
               [w:GD60800] = 100;
               [w:GD61050] = 30006; //局番 5 をモニタ時にグラフ画面で表示するログイン ID
               break;
}

```

```
case 7:  [w:GD10] = 6;      //局番 6
        [w:GD60800] = 120;
        [w:GD61050] = 30007; //局番 6 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
        break;

case 8:  [w:GD10] = 7;      //局番 7
        [w:GD60800] = 140;
        [w:GD61050] = 30008; //局番 7 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
        break;

case 9:  [w:GD10] = 8;      //局番 8
        [w:GD60800] = 160;
        [w:GD61050] = 30009; //局番 8 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
        break;

case 10: [w:GD10] = 9;      //局番 9
        [w:GD60800] = 180;
        [w:GD61050] = 30010; //局番 9 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
        break;

case 11: [w:GD10] = 10;     //局番 10
        [w:GD60800] = 200;
        [w:GD61050] = 30011; //局番 10 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
        break;

case 12: [w:GD10] = 11;     //局番 11
        [w:GD60800] = 220;
        [w:GD61050] = 30012; //局番 11 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
        break;

case 13: [w:GD10] = 12;     //局番 12
        [w:GD60800] = 240;
        [w:GD61050] = 30013; //局番 12 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
        break;

case 14: [w:GD10] = 13;     //局番 13
        [w:GD60800] = 260;
        [w:GD61050] = 30014; //局番 13 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
        break;

case 15: [w:GD10] = 14;     //局番 14
        [w:GD60800] = 280;
        [w:GD61050] = 30015; //局番 14 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
        break;

case 16: [w:GD10] = 15;     //局番 15
        [w:GD60800] = 300;
        [w:GD61050] = 30016; //局番 15 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
        break;

case 17: [w:GD10] = 16;     //局番 16
        [w:GD60800] = 320;
        [w:GD61050] = 30017; //局番 16 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
        break;

case 18: [w:GD10] = 17;     //局番 17
```

```

[w:GD60800] = 340;
[w:GD61050] = 30018; //局番 17 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
break;

case 19: [w:GD10] = 18; //局番 18
[w:GD60800] = 360;
[w:GD61050] = 30019; //局番 18 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
break;

case 20: [w:GD10] = 19; //局番 19
[w:GD60800] = 380;
[w:GD61050] = 30020; //局番 19 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
break;

case 21: [w:GD10] = 20; //局番 20
[w:GD60800] = 400;
[w:GD61050] = 30021; //局番 20 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
break;

case 22: [w:GD10] = 21; //局番 21
[w:GD60800] = 420;
[w:GD61050] = 30022; //局番 21 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
break;

case 23: [w:GD10] = 22; //局番 22
[w:GD60800] = 440;
[w:GD61050] = 30023; //局番 22 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
break;

case 24: [w:GD10] = 23; //局番 23
[w:GD60800] = 460;
[w:GD61050] = 30024; //局番 23 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
break;

case 25: [w:GD10] = 24; //局番 24
[w:GD60800] = 480;
[w:GD61050] = 30025; //局番 24 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
break;

case 26: [w:GD10] = 25; //局番 25
[w:GD60800] = 500;
[w:GD61050] = 30026; //局番 25 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
break;

case 27: [w:GD10] = 26; //局番 26
[w:GD60800] = 520;
[w:GD61050] = 30027; //局番 26 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
break;

case 28: [w:GD10] = 27; //局番 27
[w:GD60800] = 540;
[w:GD61050] = 30028; //局番 27 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
break;

case 29: [w:GD10] = 28; //局番 28
[w:GD60800] = 560;

```

```

[w:GD61050] = 30029; //局番 28 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
break;

case 30: [w:GD10] = 29; //局番 29
[w:GD60800] = 580;
[w:GD61050] = 30030; //局番 29 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
break;

case 31: [w:GD10] = 30; //局番 30
[w:GD60800] = 600;
[w:GD61050] = 30031; //局番 30 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
break;

case 32: [w:GD10] = 31; //局番 31
[w:GD60800] = 620;
[w:GD61050] = 30032; //局番 31 をモニタ時にグラフ画面で表示するロギング ID
break;

default: break;
}

```

```
rst([b:GB62098]);
```

スクリプト No.	30027	スクリプト名	Script30027
コメント	局番選択スクロール上		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB62096

```
//画面を上スクロールします。
```

```
//ビットランプのオフセットを設定します。
```

```
//スクロールはループするようにします。
```

```

if([w:GD62622] >= 8)
{
[w:GD62622] = [w:GD62622] - 8;
}else{
[w:GD62622] = 24;
}

```

```
//名称のオフセットを設定します。
```

```
[w:GD62623] = [w:GD62622] * 20;
```

```
//表示している局番で、有効になっている局番のみ動作条件を OFF します。
```

```
//OFF=使用可能 ON=使用不可
```

```
[w:TMP0900] = [w:GD62622];
```

```
[w:TMP0901] = 0;
```

```
while([w:TMP0901] < 8)
```

```

{
if([b:GB62021[w:TMP900]] == OFF)
{
rst([b:GB62053[w:TMP0901]]); //動作条件 OFF
}else{
set([b:GB62053[w:TMP0901]]); //動作条件 ON
}
}

```

```
[w:TMP0900] = [w:TMP0900] + 1;
```

```
[w:TMP0901] = [w:TMP0901] + 1;
```

```
}
```

スクリプト No.	30028	スクリプト名	Script30028
コメント	局番選択スクロール下		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB62097
<pre>//画面を上スクロールします。  //ビットランプのオフセットを設定します。 //スクロールはループするようにします。 if([w:GD62622] &gt;= 8) {     [w:GD62622] = [w:GD62622] - 8; }else{     [w:GD62622] = 24; }  //名称のオフセットを設定します。 [w:GD62623] = [w:GD62622] * 20;  //表示している局番で、有効になっている局番のみ動作条件を OFF します。 //OFF=使用可能 ON=使用不可 [w:TMP0900] = [w:GD62622]; [w:TMP0901] = 0; while([w:TMP0901] &lt; 8) {     if([b:GB62021[w:TMP900]] == OFF)     {         rst([b:GB62053[w:TMP0901]]); //動作条件 OFF     }else{         set([b:GB62053[w:TMP0901]]); //動作条件 ON     }      [w:TMP0900] = [w:TMP0900] + 1;     [w:TMP0901] = [w:TMP0901] + 1; } </pre>			
スクリプト No.	30100	スクリプト名	Script30100
コメント	グラフ表示処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre>//動作モード毎にグラフの演算処理に必要な値を変更する [w:TMP910] = ([0-100:w:PA1001] &gt;&gt; 4) &amp;&amp; 0x000F; switch([w:TMP910]) {     case 0: //標準制御モード         [w:GD61080] = 36;         break;      case 1: //フルクローズド制御モード         [w:GD61080] = 36;         break;      case 4: //リニアサーボモータ制御モード         [w:GD61080] = 18;         break;      case 6: //DD モータ制御モード         [w:GD61080] = 3;         break; } </pre>			

## 5.7.2 画面スクリプト

### ベース画面 30001

スクリプト No.	30021	スクリプト名	Script30021
コメント	有効無効局画面起動時		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB62094
<pre>//ウィンドウ起動時、各種設定の内容を反映します。  [w:GD62622] = 0; //ビットランプのオフセット [w:GD62623] = 0; //名称のオフセット  //0～7 局の間で、有効になっている局番のみ動作条件を OFF します。 //OFF=使用可能 ON=使用不可 [w:TMP0900] = 0; while([w:TMP0900] &lt; 8) {     if([b:GB62021[w:TMP900]] == OFF)     {         rst([b:GB62053[w:TMP0900]]); //動作条件 OFF     }else{         set([b:GB62053[w:TMP0900]]); //動作条件 ON     }      [w:TMP0900] = [w:TMP0900] + 1; }</pre>			
スクリプト No.	30003	スクリプト名	Script30003
コメント	レシピ保存前処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB62301
<pre>//有効になっている局番に対応した内部デバイス (GB62021～GB62052) を ON します。 [u32:TMP0900] = [u32:GS531] ; [w:TMP0902] = 0; while([w:TMP0902] &lt; 32) {     if((([u32:TMP0900] &amp; 0x00000001) == 1)     {         set([b:GB62021[w:TMP0902]]);     }      [u32:TMP0900] = [u32:TMP0900] &gt;&gt; 1;     [w:TMP0902] = [w:TMP0902] + 1; }  //局番選択ウィンドウで表示するビットランプを ON します。 [w:TMP0903] = [w:GD10]; set([b:GB62061[w:TMP0903]]);  rst([b:GB62301]); //レシピ保存開始フラグリセット</pre>			
スクリプト No.	30022	スクリプト名	Script30022
コメント	レシピ保存		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB62094
<pre>//有効/無効局設定ウィンドウで設定した内容を、レシピへ保存。  if([w:GD60004] == 0 ) { //オーバーラップウィンドウ 2 画面切換デバイスが“0”の場合 (ウィンドウ 2 画面が</pre>			

閉じている時)

```
[w:TMP0900] = 0;  
[u32:TMP0901] = [u32:GS531]; //現在の局遮断の状態を格納します。
```

//設定した ON/OFF の状態をワードデバイスに反映します。

```
while([w:TMP0900] < 32)  
{  
    if([b:GB62021[w:TMP0900]] == ON)  
    {  
        [u32:TMP0903] = 0x00000001 << [w:TMP0900] ;  
        [u32:TMP0901] = [u32:TMP0901] | [u32:TMP0903];  
    }else{  
        [u32:TMP0903] = 0x00000001 << [w:TMP0900] ;  
        [u32:TMP0901] = [u32:TMP0901] & (~[u32:TMP0903]);  
    }  
    [w:TMP0900] = [w:TMP0900] + 1;  
}
```

[u32:GS531] = [u32:TMP0901]; //反映した結果を GS531 へ設定します。

```
set([b:GD61200.b1]); //レシピ読み出し実行
```

```
rst([b:GB62094]); //有効/無効局画面起動フラグリセット
```

}

スクリプト No.	30019	スクリプト名	Script30019
-----------	-------	--------	-------------

コメント	レシピ保存後処理		
------	----------	--	--

データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GD61210.b1
-------	------------	-------	----------------

//レシピの読み出し中通知信号を確認後、読み出しトリガを OFF します。

```
rst([b:GD61200.b1]);
```

スクリプト No.	30023	スクリプト名	Script30023
-----------	-------	--------	-------------

コメント	スクロール上		
------	--------	--	--

データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB62019
-------	------------	-------	-------------

//画面を上スクロールします。

//ビットランプのオフセットを設定します。

//スクロールはループするようにします。

```
if([w:GD62622] >= 8)  
{  
    [w:GD62622] = [w:GD62622] - 8;  
}else{  
    [w:GD62622] = 24;  
}
```

//名称のオフセットを設定します。

```
[w:GD62623] = [w:GD62622] * 20;
```

//表示している局番で、有効になっている局番のみ動作条件を OFF します。

//OFF=使用可能 ON=使用不可

```
[w:TMP0900] = [w:GD62622];
```

```
[w:TMP0901] = 0;
```

```
while([w:TMP0901] < 8)
```

```
{  
    if([b:GB62021[w:TMP0900]] == OFF)  
    {
```

```
        rst([b:GB62053[w:TMP0901]]); //動作条件 OFF
```



<pre> } else {     set([b:GB62053[w:TMP0901]]); //動作条件 ON }  [w:TMP0900] = [w:TMP0900] + 1; [w:TMP0901] = [w:TMP0901] + 1; } </pre>			
スクリプト No.	30024	スクリプト名	Script30024
コメント	スクロール下		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB62020
<pre> //画面を下スクロールします。  //ビットランプのオフセットを設定します。 //スクロールはループするようにします。 if([w:GD62622] &lt; 24) {     [w:GD62622] = [w:GD62622] + 8; } else {     [w:GD62622] = 0; }  //名称のオフセットを設定します。 [w:GD62623] = [w:GD62622] * 20;  //表示している局番で、有効になっている局番のみ動作条件を OFF します。 //OFF=使用可能 ON=使用不可 [w:TMP0900] = [w:GD62622]; [w:TMP0901] = 0; while([w:TMP0901] &lt; 8) {     if([b:GB62021[w:TMP900]] == OFF)     {         rst([b:GB62053[w:TMP0901]]); //動作条件 OFF     } else {         set([b:GB62053[w:TMP0901]]); //動作条件 ON     }      [w:TMP0900] = [w:TMP0900] + 1;     [w:TMP0901] = [w:TMP0901] + 1; } </pre>			

#### ベース画面 30014

スクリプト No.	30101	スクリプト名	Script30101
コメント	現在時刻取得		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB40
<pre> //画面表示時に年月日時分秒を格納 [w:GD61075]=[w:GS650]; [w:GD61076]=[w:GS651]; [w:GD61077]=[w:GS652]; </pre>			

ベース画面 30016

スクリプト No.	30105	スクリプト名	Script30105
コメント	入出力デバイスモニタ処理		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
<pre>//入力デバイス  //EM2/EM1 [u32:TMP800] = [0-100:u32:D10] &amp; 0x00040000; //D10 の bit18 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61000] = [u32:TMP800] &gt;&gt; 18;           //TMP を右に 18 シフト、GD61000 に格納  //STAB [u32:TMP801] = [0-100:u32:D10] &amp; 0x00100000; //D10 の bit20 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61001] = [u32:TMP801] &gt;&gt; 20;           //TMP を右に 20 シフト、GD61001 に格納  //TSTP [u32:TMP802] = [0-100:u32:D10] &amp; 0x01000000; //D10 の bit24 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61002] = [u32:TMP802] &gt;&gt; 24;           //TMP を右に 24 シフト、GD61002 に格納  //CDP [u32:TMP803] = [0-100:u32:D10] &amp; 0x08000000; //D10 の bit27 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61003] = [u32:TMP803] &gt;&gt; 27;           //TMP を右に 27 シフトし、GD61003 に格納  //CLD [u32:TMP804] = [0-100:u32:D10] &amp; 0x10000000; //D10 の bit28 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61004] = [u32:TMP802] &gt;&gt; 28;           //TMP を右に 28 シフト、GD61004 に格納  //MECR [u32:TMP805] = [0-100:u32:D10] &amp; 0x20000000; //D10 の bit29 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61005] = [u32:TMP802] &gt;&gt; 29;           //TMP を右に 29 シフト、GD61005 に格納  //MSD [u32:TMP806] = [0-100:u32:D11] &amp; 0x00010000; //D11 の bit16 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61006] = [u32:TMP806] &gt;&gt; 16;           //TMP を右に 16 シフト、GD61006 に格納  //P11 [u32:TMP807] = [0-100:u32:D11] &amp; 0x00020000; //D11 の bit17 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61007] = [u32:TMP807] &gt;&gt; 17;           //TMP を右に 17 シフト、GD61007 に格納  //P12 [u32:TMP808] = [0-100:u32:D11] &amp; 0x00040000; //D11 の bit18 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61008] = [u32:TMP808] &gt;&gt; 18;           //TMP を右に 18 シフト、GD61008 に格納  //P13 [u32:TMP809] = [0-100:u32:D11] &amp; 0x00080000; //D11 の bit19 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61009] = [u32:TMP809] &gt;&gt; 19;           //TMP を右に 19 シフト、GD61009 に格納  //LPS [u32:TMP810] = [0-100:u32:D12] &amp; 0x00010000; //D12 の bit16 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61010] = [u32:TMP810] &gt;&gt; 16;           //TMP を右に 16 シフト、GD61010 に格納  //RT [u32:TMP811] = [0-100:u32:D12] &amp; 0x00020000; //D12 の bit17 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61011] = [u32:TMP811] &gt;&gt; 17;           //TMP を右に 17 シフト、GD61011 に格納</pre>			

```

//RTCDP
[u32:TMP812] = [0-100:u32:D12] & 0x00040000; //D12 の bit18 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61012] = [u32:TMP812] >> 18;           //TMP を右に 18 シフト、GD61012 に格納

//OV0
[u32:TMP813] = [0-100:u32:D12] & 0x00100000; //D12 の bit20 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61013] = [u32:TMP813] >> 20;           //TMP を右に 20 シフト、GD61013 に格納

//OV1
[u32:TMP814] = [0-100:u32:D12] & 0x00200000; //D12 の bit21 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61014] = [u32:TMP814] >> 21;           //TMP を右に 21 シフト、GD61014 に格納

//OV2
[u32:TMP815] = [0-100:u32:D12] & 0x00400000; //D12 の bit22 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61015] = [u32:TMP815] >> 22;           //TMP を右に 22 シフト、GD61015 に格納

//OV3
[u32:TMP816] = [0-100:u32:D12] & 0x00800000; //D12 の bit23 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61016] = [u32:TMP816] >> 23;           //TMP を右に 23 シフト、GD61016 に格納

//D10
[u32:TMP817] = [0-100:u32:D12] & 0x01000000; //D12 の bit24 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61017] = [u32:TMP817] >> 24;           //TMP を右に 24 シフト、GD61017 に格納

//D11
[u32:TMP818] = [0-100:u32:D12] & 0x02000000; //D12 の bit25 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61018] = [u32:TMP818] >> 25;           //TMP を右に 25 シフト、GD61018 に格納

//D12
[u32:TMP819] = [0-100:u32:D12] & 0x04000000; //D12 の bit26 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61019] = [u32:TMP819] >> 26;           //TMP を右に 26 シフト、GD61019 に格納

//D13
[u32:TMP820] = [0-100:u32:D12] & 0x08000000; //D12 の bit27 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61020] = [u32:TMP820] >> 27;           //TMP を右に 27 シフト、GD61020 に格納

//D14
[u32:TMP821] = [0-100:u32:D12] & 0x10000000; //D12 の bit28 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61021] = [u32:TMP821] >> 28;           //TMP を右に 28 シフト、GD61021 に格納

//D15
[u32:TMP822] = [0-100:u32:D12] & 0x20000000; //D12 の bit29 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61022] = [u32:TMP822] >> 29;           //TMP を右に 29 シフト、GD61022 に格納

//D16
[u32:TMP823] = [0-100:u32:D12] & 0x40000000; //D12 の bit30 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61023] = [u32:TMP823] >> 30;           //TMP を右に 30 シフト、GD61023 に格納

//D17
[u32:TMP824] = [0-100:u32:D12] & 0x40000000; //D12 の bit31 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61024] = [u32:TMP824] >> 31;           //TMP を右に 31 シフト、GD61024 に格納

//出力デバイス

```

```

//CDPS
[u32:TMP825] = [0-100:u32:D00] & 0x02000000; //D00 の bit25 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61025] = [u32:TMP825] >> 25; //TMP を右に 25 シフト、GD61025 に格納

//CLDS
[u32:TMP826] = [0-100:u32:D00] & 0x04000000; //D00 の bit26 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61026] = [u32:TMP826] >> 26; //TMP を右に 26 シフトし、GD61026 に格納

//ABSV
[u32:TMP827] = [0-100:u32:D00] & 0x08000000; //D00 の bit27 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61027] = [u32:TMP827] >> 27; //TMP を右に 27 シフトし、GD61027 に格納

//MTTR
[u32:TMP828] = [0-100:u32:D00] & 0x80000000; //D00 の bit31 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61028] = [u32:TMP828] >> 31; //TMP を右に 31 シフト、GD61028 に格納

//MSDH
[u32:TMP829] = [0-100:u32:D01] & 0x00080000; //D01 の bit19 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61029] = [u32:TMP829] >> 19; //TMP を右に 19 シフト、GD61029 に格納

//MSDL
[u32:TMP830] = [0-100:u32:D01] & 0x00100000; //D01 の bit20 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61030] = [u32:TMP830] >> 20; //TMP を右に 20 シフト、GD61030 に格納

//SOUT
[u32:TMP831] = [0-100:u32:D01] & 0x00200000; //D01 の bit21 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61031] = [u32:TMP831] >> 21; //TMP を右に 21 シフト、GD61031 に格納

//OUT1
[u32:TMP832] = [0-100:u32:D01] & 0x00400000; //D01 の bit22 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61032] = [u32:TMP832] >> 22; //TMP を右に 22 シフト、GD61032 に格納

//OUT2
[u32:TMP833] = [0-100:u32:D01] & 0x00800000; //D01 の bit23 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61033] = [u32:TMP833] >> 23; //TMP を右に 23 シフト、GD61033 に格納

//OUT3
[u32:TMP834] = [0-100:u32:D01] & 0x01000000; //D01 の bit24 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61034] = [u32:TMP834] >> 24; //TMP を右に 24 シフト、GD61034 に格納

//ALMWNG
[u32:TMP835] = [0-100:u32:D02] & 0x00020000; //D02 の bit17 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61035] = [u32:TMP835] >> 17; //TMP を右に 17 シフト、GD61035 に格納

//BW9F
[u32:TMP836] = [0-100:u32:D02] & 0x00040000; //D02 の bit18 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61036] = [u32:TMP836] >> 18; //TMP を右に 18 シフト、GD61036 に格納

//PT0/PS0
[u32:TMP837] = [0-100:u32:D02] & 0x01000000; //D02 の bit24 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61037] = [u32:TMP837] >> 24; //TMP を右に 24 シフト、GD61037 に格納

//PT1/PS1
[u32:TMP838] = [0-100:u32:D02] & 0x02000000; //D02 の bit25 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61038] = [u32:TMP838] >> 25; //TMP を右に 25 シフト、GD61038 に格納

```

```

//PT2/PS2
[u32:TMP839] = [0-100:u32:D02] & 0x04000000; //D02 の bit26 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61039] = [u32:TMP839] >> 26; //TMP を右に 26 シフト、GD61039 に格納

//PT3/PS3
[u32:TMP840] = [0-100:u32:D02] & 0x08000000; //D02 の bit27 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61040] = [u32:TMP840] >> 27; //TMP を右に 27 シフト、GD61040 に格納

//PT4/PS4
[u32:TMP841] = [0-100:u32:D02] & 0x10000000; //D02 の bit28 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61041] = [u32:TMP841] >> 28; //TMP を右に 28 シフト、GD61041 に格納

//PT5/PS5
[u32:TMP842] = [0-100:u32:D02] & 0x20000000; //D02 の bit29 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61042] = [u32:TMP842] >> 29; //TMP を右に 29 シフト、GD61042 に格納

//PT6/PS6
[u32:TMP843] = [0-100:u32:D02] & 0x40000000; //D02 の bit30 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61043] = [u32:TMP843] >> 30; //TMP を右に 30 シフト、GD61043 に格納

//PT7/PS7
[u32:TMP844] = [0-100:u32:D02] & 0x80000000; //D02 の bit31 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61044] = [u32:TMP844] >> 31; //TMP を右に 31 シフト、GD61044 に格納

```

#### ベース画面 30022

スクリプト No.	30110	スクリプト名	Script30110
コメント	ゲイン調整モード選択		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
<pre> //選択されたゲイン調整モードで動作条件を変更する。 switch([0-100:w:PA1008]) {   case 0x0000: //2 ゲイン調整モード 1     [w:GD61140] = 1;     break;   case 0x0001: //オートチューニングモード 1     [w:GD61140] = 2;     break;   case 0x0002: //オートチューニングモード 2     [w:GD61140] = 4;     break;   case 0x0003: //マニュアルモード     [w:GD61140] = 8;     break;   case 0x0004: //2 ゲイン調整モード 2     [w:GD61140] = 16;     break; } </pre>			

### ベース画面 30023

スクリプト No.	30115	スクリプト名	Script30115
コメント	応答モード選択		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	立上り GB60000
<pre> rst([b:GB60000]);  //選択された応答モードでチューニングを開始する。 switch([w:GD61130]){   case 1:     set([0-100:b:0TI1]); //High モード     break;   case 2:     set([0-100:b:0TI0]); //ベーシックモード     break;   case 3:     set([0-100:b:0TI2]); //Low モード     break; } </pre>			

### ベース画面 30031

スクリプト No.	30120	スクリプト名	Script30120
コメント	目標位置表示切り換え		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
<pre> [w:TMP850] = [0-100:w:PT1001] &amp; 0x000F; //指令方式の設定値を TMP に格納 [w:TMP851] = ([0-100:w:PT1001] &gt;&gt; 8) &amp; 0x000F; //単位の設定値を TMP に格納 [w:TMP852] = [0-100:w:PT1003] &amp; 0x000F; //送り長倍率の設定値を TMP に格納 [w:GD61150] = [w:TMP851]; //単位を GD61150 に格納  if([w:TMP850] == 0){ //絶対値指令方式の時    if([w:TMP851] == 0){ //単位が"mm"     switch([w:TMP852]){ //判定       case 0: //小数点 3 ケタ         if([w:GD60016] != 30034){           [w:GD60016] = 30034;         }         break;       case 1: //小数点 2 ケタ         if([w:GD60016] != 30033){           [w:GD60016] = 30033;         }         break;       case 2: //小数点 1 ケタ         if([w:GD60016] != 30032){           [w:GD60016] = 30032;         }         break;       case 3: //小数点 0 ケタ         if([w:GD60016] != 30031){           [w:GD60016] = 30031;         }         break;     }   } }  if([w:TMP851] == 1){ //単位が"inch" </pre>			

```

switch([w:TMP852]){ //判定
  case 0: //小数点 4 ケタ
    if([w:GD60016] != 30035){
      [w:GD60016] = 30035;
    }
    break;
  case 1: //小数点 3 ケタ
    if([w:GD60016] != 30034){
      [w:GD60016] = 30034;
    }
    break;
  case 2: //小数点 2 ケタ
    if([w:GD60016] != 30033){
      [w:GD60016] = 30033;
    }
    break;
  case 3: //小数点 1 ケタ
    if([w:GD60016] != 30032){
      [w:GD60016] = 30032;
    }
    break;
}
}
if([w:TMP851] == 2){ //単位が"degree"
  if([w:GD60016] != 30036){
    [w:GD60016] = 30036;
  }
}
if([w:TMP851] == 3){ //単位が"pulse"
  if([w:GD60016] != 30031){
    [w:GD60016] = 30031;
  }
}
}

if([w:TMP850] == 1){ //増分値指令方式の時

  if([w:TMP851] == 0){ //単位が"mm"
    switch([w:TMP852]){ //判定
      case 0: //小数点 3 ケタ
        if([w:GD60016] != 30044){
          [w:GD60016] = 30044;
        }
        break;
      case 1: //小数点 2 ケタ
        if([w:GD60016] != 30043){
          [w:GD60016] = 30043;
        }
        break;
      case 2: //小数点 1 ケタ
        if([w:GD60016] != 30042){
          [w:GD60016] = 30042;
        }
        break;
      case 3: //小数点 0 ケタ
        if([w:GD60016] != 30041){

```

```

        [w:GD60016] = 30041;
    }
    break;
}
}
if([w:TMP851] == 1){ //単位が"inch"
    switch([w:TMP852]){ //判定
        case 0: //小数点 4 ケタ
            if([w:GD60016] != 30045){
                [w:GD60016] = 30045;
            }
            break;
        case 1: //小数点 3 ケタ
            if([w:GD60016] != 30044){
                [w:GD60016] = 30044;
            }
            break;
        case 2: //小数点 2 ケタ
            if([w:GD60016] != 30043){
                [w:GD60016] = 30043;
            }
            break;
        case 3: //小数点 1 ケタ
            if([w:GD60016] != 30042){
                [w:GD60016] = 30042;
            }
            break;
    }
}
}
if([w:TMP851] == 2){ //単位が"degree"
    if([w:GD60016] != 30046){
        [w:GD60016] = 30046;
    }
}
}
if([w:TMP851] == 3){ //単位が"pulse"
    if([w:GD60016] != 30041){
        [w:GD60016] = 30041;
    }
}
}
}

```

#### ベース画面 30083

スクリプト No.	30125	スクリプト名	Script30125
コメント	JOG 運転開始/終了		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り/立下り GB60010
//運転開始 if([b:GB60010] == ON){ set([0-100:b:OM1]); //JOG 運転モードに切り替え set([b:GB60011]); //モータ回転速度転送のトリガを ON set([b:GB60012]); //加減速時定数転送のトリガを ON }else{ set([0-100:b:OM0]); //テスト運転モードを解除 } 			
スクリプト No.	30126	スクリプト名	Script30126
コメント	モータ回転速度転送		
データ形式	符号なし BIN32	トリガ種別	立上り GB60011



[0-100:u32:TMD0] = [w:GD61100]; //TMD0 デバイスに GD61100 の値を代入 rst([b:GB60011]); //トリガを OFF する			
スクリプト No.	30127	スクリプト名	Script30127
コメント	加減速時定数転送		
データ形式	符号なし BIN32	トリガ種別	立上り GB60012
[0-100:u32:TMD1] = [w:GD61102]; //TMD1 デバイスに GD61102 の値を代入 rst([b:GB60012]); //トリガを OFF する			
スクリプト No.	30128	スクリプト名	Script30128
コメント	正転動作		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り/立下り GB60013
<pre> if([b:GB60013] == ON) { //トリガが立ったら     [0-100:u32:TMD0] = 0x00000801; //TMD0 デバイスに 2049 (0x0801) を入れる } else { //トリガが下がったら     [0-100:u32:TMD0] = 0x00000001; //TMD0 デバイスに 1 (0x0001) を入れる } </pre>			
スクリプト No.	30129	スクリプト名	Script30129
コメント	逆転動作		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り/立下り GB60014
<pre> if([b:GB60014] == ON) { //トリガが立ったら     [0-100:u32:TMD0] = 4097; //TMD0 デバイスに 4097 (0x1001) を入れる } else { //トリガが下がったら     [0-100:u32:TMD0] = 1; //TMD0 デバイスに 1 (0x0001) を入れる } </pre>			

#### ベース画面 30085

スクリプト No.	30130	スクリプト名	Script30130
コメント	位置決め運転開始/終了		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り/立下り GB60015
<pre> //運転開始 if([b:GB60015] == ON) {     set([0-100:b:OM2]); //位置決め運転モードに切り替え     set([b:GB60011]); //モータ回転速度転送のトリガを ON     set([b:GB60012]); //加減速時定数転送のトリガを ON     set([b:GB60016]); //移動量転送のトリガを ON } else {     set([0-100:b:OM0]); //テスト運転モードを解除 } </pre>			
スクリプト No.	30126	スクリプト名	Script30126
コメント	モータ回転速度転送		
データ形式	符号なし BIN32	トリガ種別	立上り GB60011
[0-100:u32:TMD0] = [w:GD61100]; //TMD0 デバイスに GD61100 の値を代入 rst([b:GB60011]); //トリガを OFF する			
スクリプト No.	30127	スクリプト名	Script30127
コメント	加減速時定数転送		
データ形式	符号なし BIN32	トリガ種別	立上り GB60012
[0-100:u32:TMD1] = [w:GD61102]; //TMD1 デバイスに GD61102 の値を代入 rst([b:GB60012]); //トリガを OFF する			
スクリプト No.	30131	スクリプト名	Script30131
コメント	移動量転送		
データ形式	符号なし BIN32	トリガ種別	立上り GB60016
[0-100:u32:TMD3] = [w:GD61104]; //TMD3 デバイスに GD61104 の値を代入 [b:GB60016] = OFF; //トリガを OFF する			

ベース画面 30089

スクリプト No.	30135	スクリプト名	Script30135
コメント	出力信号強制出力開始/終了		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り/立下り GB60017
<pre>//運転開始 if([b:GB60017] == ON) {   [w:GD61110] = 0; //ダミーデバイスをクリア   [w:GD61111] = 0; //ダミーデバイスをクリア   set([0-100:b:OM4]); //出力信号強制出力モードに切り替え }else{   [w:GD61110] = 0; //ダミーデバイスをクリア   [w:GD61111] = 0; //ダミーデバイスをクリア   set([0-100:b:OM0]); //テスト運転モードを解除 }</pre>			
スクリプト No.	30136	スクリプト名	Script30136
コメント	モータ回転速度転送		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB60017
<pre>if([w:GD61111] != [w:GD61110]) { //信号に変化があったら   [0-100:u32:TM00] = [w:GD61110]; //TM00 に値を格納   [w:GD61111] = [w:GD61110]; //比較用のデバイスに値を格納 }</pre>			

ベース画面 30091

スクリプト No.	30140	スクリプト名	Script30140
コメント	1 ステップ送り開始/終了		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り/立下り GB60018
<pre>//運転開始 if([b:GB60018] == ON) {   set([0-100:b:OM5]); //1 ステップ送りモードに切り替え   set([b:GB60019]); //ポイントテーブル決定のトリガを ON }else{   set([0-100:b:OM0]); //テスト運転モードを解除   rst([b:GB60019]); //トリガを OFF する   rst([b:GB60020]); //トリガを OFF する   rst([b:GB60021]); //トリガを OFF する   rst([b:GB60022]); //トリガを OFF する }</pre>			
スクリプト No.	30141	スクリプト名	Script30141
コメント	ポイントテーブル決定		
データ形式	符号なし BIN32	トリガ種別	立上り GB60019
<pre>rst([b:GB60019]);  [0-100:u32:TM10] = 0x00000001; //TM10 デバイスに 1 (0x0001) を入れる [0-100:u32:TM12] = ([w:GD61120] &lt;&lt; 24) + 1; //TM12 デバイスの 24 ビット目以降にポイントテーブルの番号を入れる  set([b:GB60021]); //ポイントテーブル決定フラグ</pre>			
スクリプト No.	30142	スクリプト名	Script30142
コメント	運転開始前確認		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB60020
<pre>rst([b:GB60020]);  //ポイントテーブル決定フラグが立っていたら if([b:GB60021]) {   set([b:GB60022]); //トリガを ON する</pre>			

<pre> } else {     [0-100:u32:TMIO] = 0x00000001;          //TMIO デバイスに 1 (0x0001) を入れる     [0-100:u32:TMIO] = ([w:GD61120] &lt;&lt; 24) + 1; //TMI2 デバイスの 24 ビット目以降にポイントテーブルの 番号を入れる     set([b:GB60022]);                          //トリガを ON する } </pre>			
スクリプト No.	30143	スクリプト名	Script30143
コメント	運転開始		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB60022
<pre> rst([b:GB60021]); rst([b:GB60022]);  [0-100:u32:TMIO] = 0x00000801; //TMIO デバイスに 2049 (0x0801) を入れる </pre>			

#### 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	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre> //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超えているか比較する     if([w:GD60081] &gt; [w:GD60082]) {         //表示するページを最終ページに設定する         [w:GD60081] = [w:GD60082];     } } </pre>			

### 5.7.3 オブジェクトスクリプト

#### ベース画面 30500

オブジェクト	スイッチ	オブジェクト ID *1	20045
スクリプトユーザ ID	1		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	デバイス書き込み時
<pre> //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] &gt;= [u16:GD60082]) {     [u16:GD60081] = [u16:GD60082] - 1; } </pre>			

#### ウィンドウ画面 30003

オブジェクト	数値表示(年)	オブジェクト ID *1	10014
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-&gt;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-&gt;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-&gt;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 </pre>			

[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(月)	オブジェクト ID *1	10015
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(日)	オブジェクト ID *1	10016
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(時)	オブジェクト ID *1	10017
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(分)	オブジェクト ID *1	10018
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(秒)	オブジェクト ID *1	10019
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。

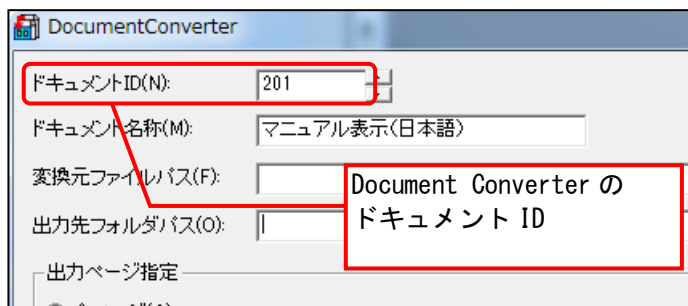
## 6. マニュアル表示について

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

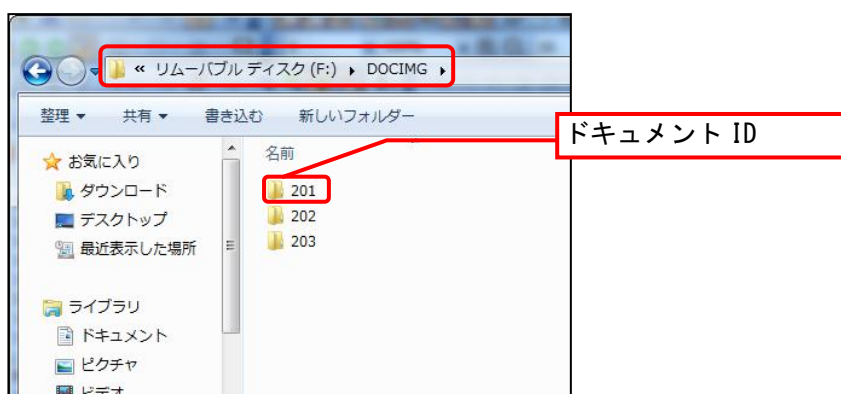
- (1) 表示するマニュアル(Word や Excel など)を Document Converter を使用してドキュメント表示機能用のドキュメントデータ(JPEG ファイル)に変換します。Document Converter の[ドキュメント ID]に 201 を設定します。  
※ドキュメント ID と表示言語の対応は下記表を参照してください。



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、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。

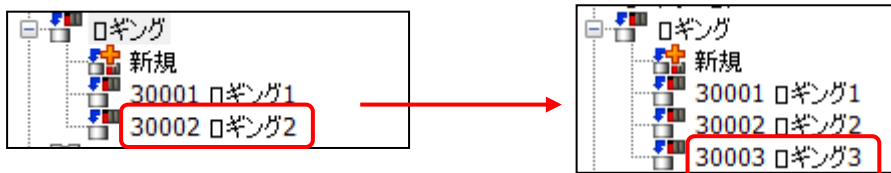
## 7. その他

接続機器の台数を変更する場合、接続機器の台数に合わせたロギング設定の変更が必要となります。また、スクリプトで局番に対応するロギング ID を指定することで、局番切り換え時に該当局のロギングデータをヒストリカルトレンドグラフにて表示できます。

### 7.1 ロギング設定の変更

例：接続機器の台数を 3 台にする場合

- (1) ロギング設定を接続機器の台数分作成します。ロギング 2 の設定をコピーして作成してください。



- (2) デバイスタブにて接続機器の局番に変更します。

No.	デバイス	デバイス形式	点数	最大文字 (半角)
1	0-2 ST1	符号付きBIN16	1	-
2	0-2 ST9	符号付きBIN16	1	-
3	0-2 ST14	符号付きBIN16	1	-

モニターする局番に変更

### 7.2 スクリプトの変更

スクリプト No. 30026 で局番 0~31 に対してロギング ID を指定する処理を設定しています。7.1 (2) で設定した接続機器の局番に対応した箇所のロギング ID を 7.1 (1) で作成したロギング ID になるように、必要に応じて変更してください。

```
34 switch([w:TMP0900])
35 {
36   case 1: [w:GD10] = 0; //局番0
37           [w:GD60800] = 0;
38           [w:GD61050] = 30001; //局番0をモニタ時にグラフ画面で表示するロギングID
39           break;
40   case 2: [w:GD10] = 1; //局番1
41           [w:GD60800] = 20;
42           [w:GD61050] = 30002; //局番1をモニタ時にグラフ画面で表示するロギングID
43           break;
44   case 3: [w:GD10] = 2; //局番2
45           [w:GD60800] = 40;
46           [w:GD61050] = 30003; //局番2をモニタ時にグラフ画面で表示するロギングID
47           break;
48   case 4: [w:GD10] = 3; //局番3
49           [w:GD60800] = 60;
50           [w:GD61050] = 30004; //局番3をモニタ時にグラフ画面で表示するロギングID
51           break;
52 }
```