

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

サンプル画面説明書

三菱電機株式会社

サンプルのご利用について

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

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

目次

改訂履歴	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
4.3 サンプルの対象機種	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-30101)	16
5.3.3 運転モニタ (B-30011)	17
5.3.4 グラフモニタ (B-30041)	18
5.3.5 入出力モニタ (B-30021)	20
5.3.6 診断/調整メニュー (B-30102)	21
5.3.7 チューニング (B-30103)	22
5.3.8 ワンタッチ調整 (B-30104)	23
5.3.9 機械診断 (B-30105)	24
5.3.10 アンプ寿命診断 (B-30106)	25
5.3.11 アラーム (B-30031)	26
5.3.12 マニュアル表示 (B-30500)	27
5.3.13 パラメータ設定 1 メニュー (B-30051)	29
5.3.14 基本設定パラメータ (ROM) (B-30053~30054)	30
5.3.15 ゲイン・フィルタパラメータ (ROM) (B-30056~30058)	31
5.3.16 拡張設定 1 パラメータ (ROM) (B-30060~30062)	32
5.3.17 入出力設定パラメータ (ROM) (B-30064~30065)	33
5.3.18 基本設定パラメータ (RAM) (B-30071~30072)	34
5.3.19 ゲイン・フィルタパラメータ (RAM) (B-30074~30076)	35
5.3.20 拡張設定 1 パラメータ (RAM) (B-30078~30080)	36
5.3.21 入出力設定パラメータ (RAM) (B-30082~30083)	37
5.3.22 パラメータ設定 2 メニュー (B-30110)	38
5.3.23 拡張設定 2 パラメータ (ROM) (B-30067)	39
5.3.24 拡張設定 3 パラメータ (ROM) (B-30069)	40
5.3.25 リニアサーボモータ/DD モータ設定パラメータ (ROM) (B-30112)	41
5.3.26 拡張設定 2 パラメータ (RAM) (B-30085)	42
5.3.27 拡張設定 3 パラメータ (RAM) (B-30087)	43
5.3.28 リニアサーボモータ/DD モータ設定パラメータ (RAM) (B-30114)	44
5.3.29 テスト運転メニュー (B-30091)	45
5.3.30 JOG 運転 (B-30093)	46
5.3.31 位置決め運転 (B-30095)	47

5.3.32	出力信号(D0)強制出力(B-30099)	48
5.3.33	アラームリセット(W-30001)	49
5.3.34	言語設定(W-30002)	50
5.3.35	時計設定(W-30003)	51
5.3.36	アラーム発生時状態表示(W-30011)	52
5.3.37	ワンタッチ調整進捗表示(W-30013)	53
5.4	使用デバイス一覧	54
5.5	コメント一覧	61
5.6	スクリプト一覧	64
6.	マニュアル表示について	74
6.1	マニュアル表示用ドキュメントデータの準備	74

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
2013/8	BCN-P5999-0094	初版
2015/1	BCN-P5999-0094-2	ゲイン調整、ワンタッチ調整、機械診断、アンプ寿命診断、リニアサーボモータ/DD モータ設定パラメータ画面追加
2015/2	BCN-P5999-0094-3	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

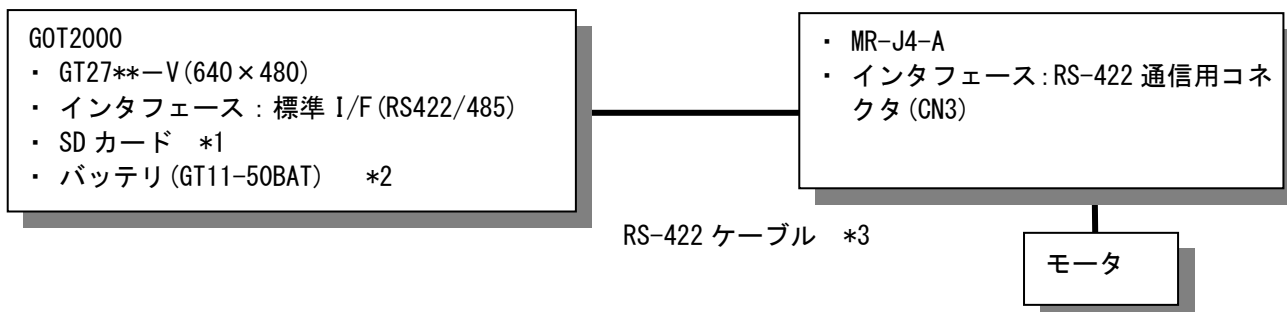
改訂日付	プロジェクトデータ	GT Designer3*	改訂内容
2013/8	MITSUBISHI_MR-J4-A_V_Ver1_J. GTX	1.100E	初版
2015/1	MITSUBISHI_MR-J4-A_V_Ver2_J. GTX	1.126G	ゲイン調整、ワンタッチ調整、機械診断、アンプ寿命診断、リニアサーボモータ/DD モータ設定パラメータ画面追加
2015/2	MITSUBISHI_MR-J4-A_V_Ver3_J. GTX	1.126G	ドキュメント ID のデバイス指定対応

* 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) 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, 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設定

項目	設定値	備考
ボーレート (BPS)	115200	
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	00AB	全パラメータの読み込み、書込みが可能
入力信号自動オン選択 1	1C00	EM2、LSP、LSN 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	

4.3 サンプルの対象機種

サンプルは、以下の製造年月日もしくはサーボアンプ S/W 番号のサーボアンプに対応しています。

(1) 製造年月日

2014 年 5 月以降

*製造年月日は、サーボアンプの銘板に記載しています。

(2) サーボアンプ S/W 番号

Ver. B3 以降

*サーボアンプ S/W 番号は、MR Configurator2 のシステム構成表示で確認できます。

5. 画面仕様

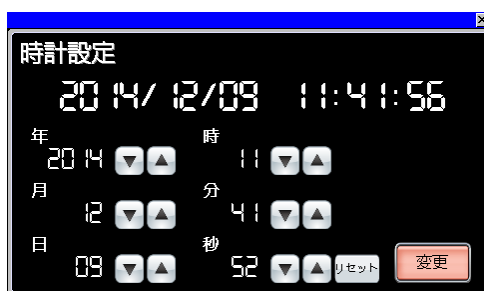
5.1 表示言語

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。

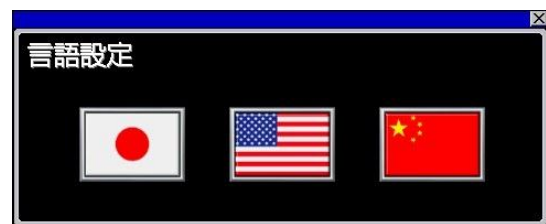
列 No.	言語
1	日本語
2	英語
3	中国語(簡体)

5.2 画面一覧・遷移

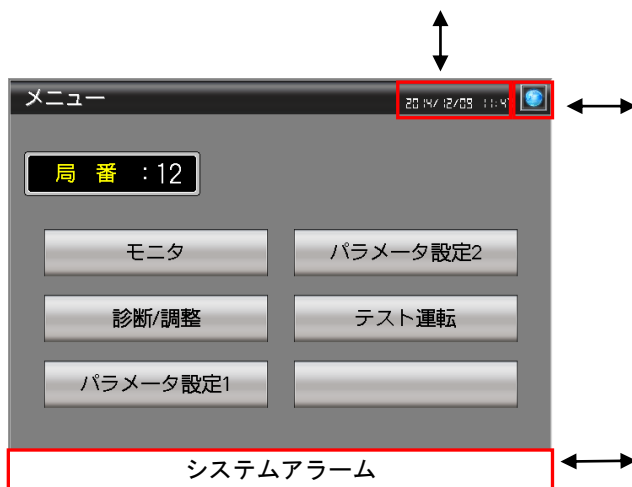
5.2.1 画面一覧・遷移(共通)



ウィンドウ画面 W-30003 : 時計設定



ウィンドウ画面 W-30002 : 言語設定

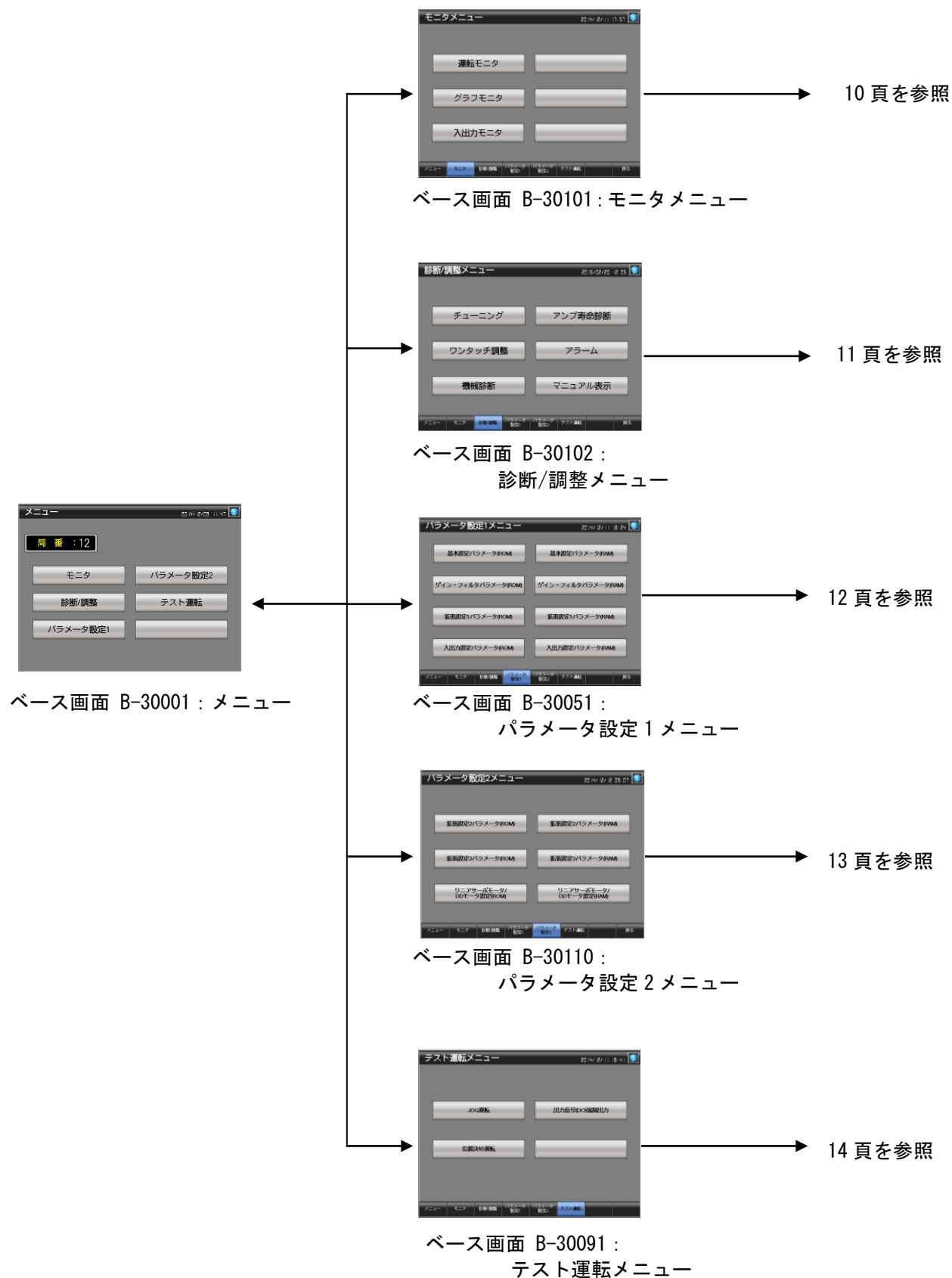


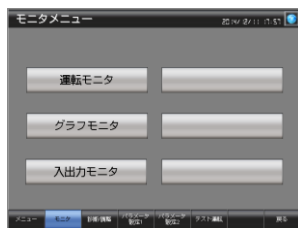
ベース画面 B-30001 : メニュー他全ベース画面

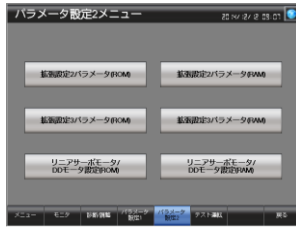


ウィンドウ画面 W-30001 : アラームリセット

5.2.2 画面一覧・遷移(個別)







ベース画面 B-30110 :
パラメータ設定 2 メニュー



ベース画面
B-30067 : 拡張設定 2 パラメータ (ROM)
B-30085 : 拡張設定 2 パラメータ (RAM)



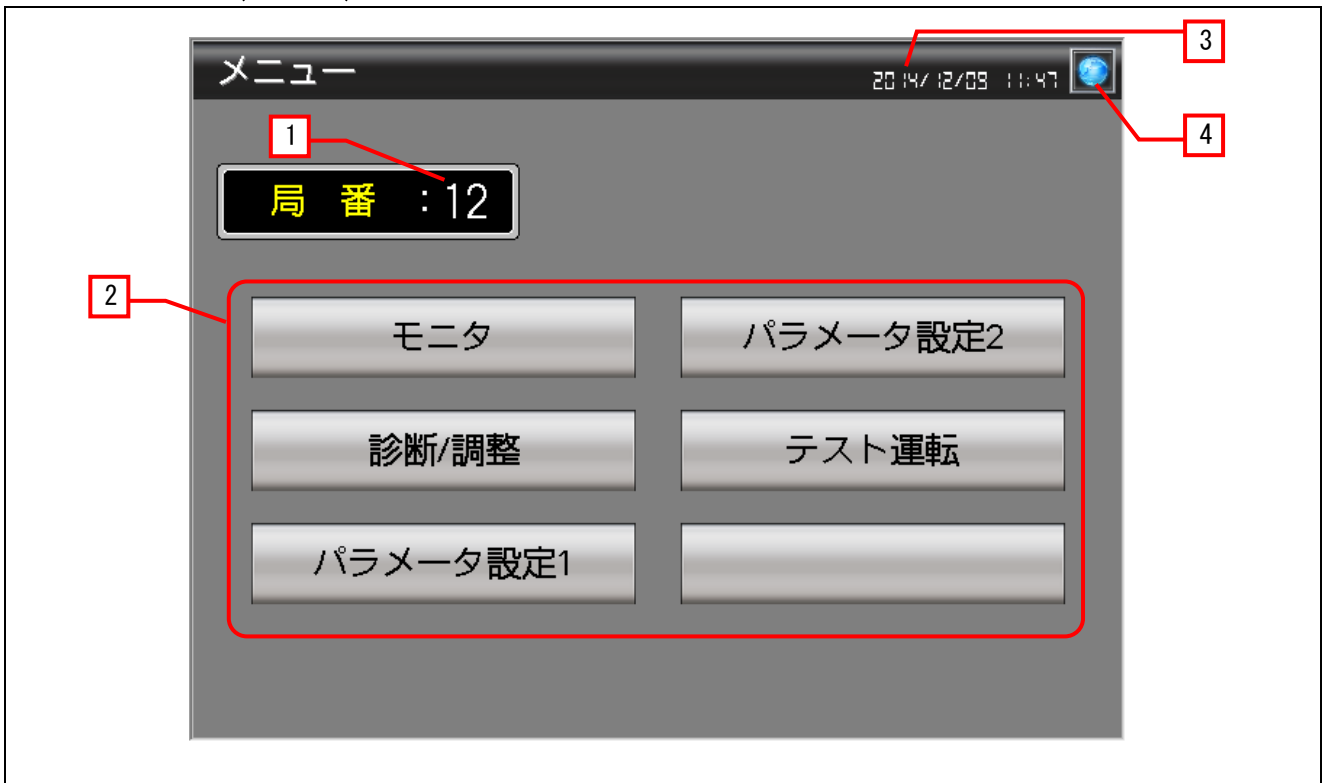
ベース画面
B-30069 : 拡張設定 3 パラメータ (ROM)
B-30087 : 拡張設定 3 パラメータ (RAM)



ベース画面
B-30112 : リニアサーボモータ/DD モータ設定 (ROM)
B-30114 : リニアサーボモータ/DD モータ設定 (RAM)

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。

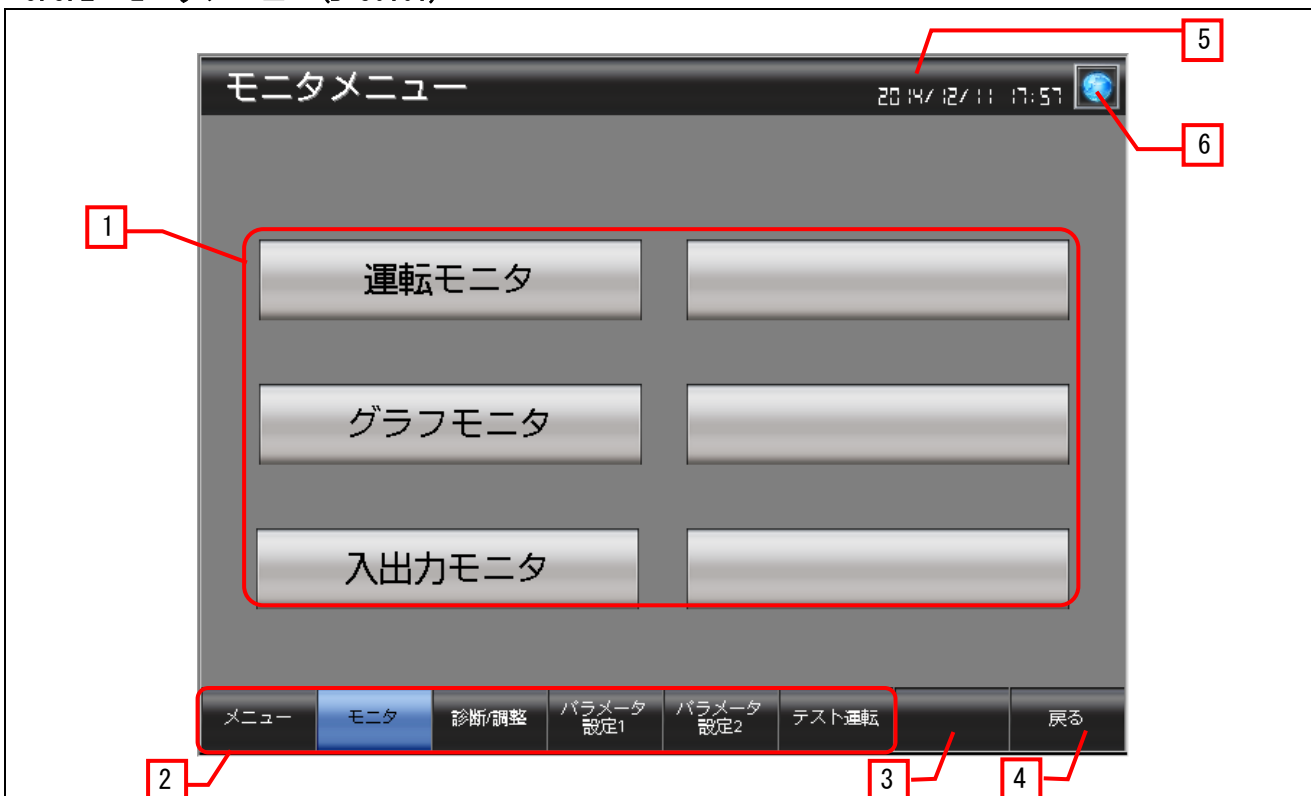
詳細

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 モニタメニュー (B-30101)



概要

モニタに関するメニュー画面です。

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. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
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

- ・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 運転モニタ (B-30011)

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
エンコーダ内気温度	123456	℃
整定時間	123456	ms
共振検知周波数	123456	Hz
タフトライブ回数	123456	回
ユニット消費電力1(1W単位)	12345678	W
ユニット積算電力量1(1Wh単位)	1234567890	Wh

メニュー 運転モニタ グラフモニタ 入出力モニタ 戻る

概要

運転中のサーボアンプの状態を表示します。

詳細

1. 各項目の現在値を表示します。
2. 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. 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

- ・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 グラフモニタ (B-30041)



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. 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

- ・時刻指定ジャンプスイッチ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。

5.3.5 入出力モニタ (B-30021)



概要

入出力信号の状態を表示します。

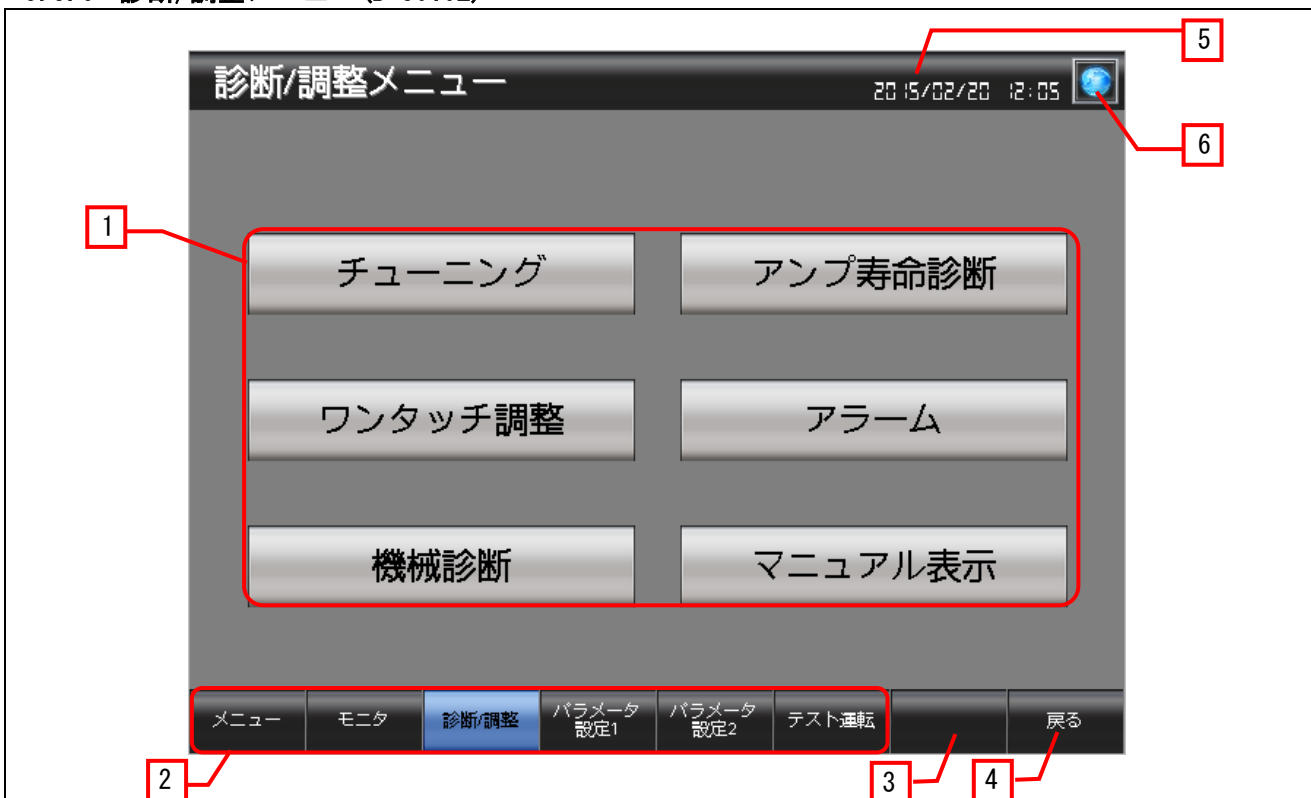
詳細

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. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
7. 前回表示していた画面に切り換えます。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ STAB2、CDP、CDPS、ABSV、MTTR 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。

5.3.6 診断/調整メニュー (B-30102)



概要

診断/調整に関するメニュー画面です。

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. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
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

- ・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 チューニング (B-30103)



概要

ゲイン調整に必要なパラメータを設定します。

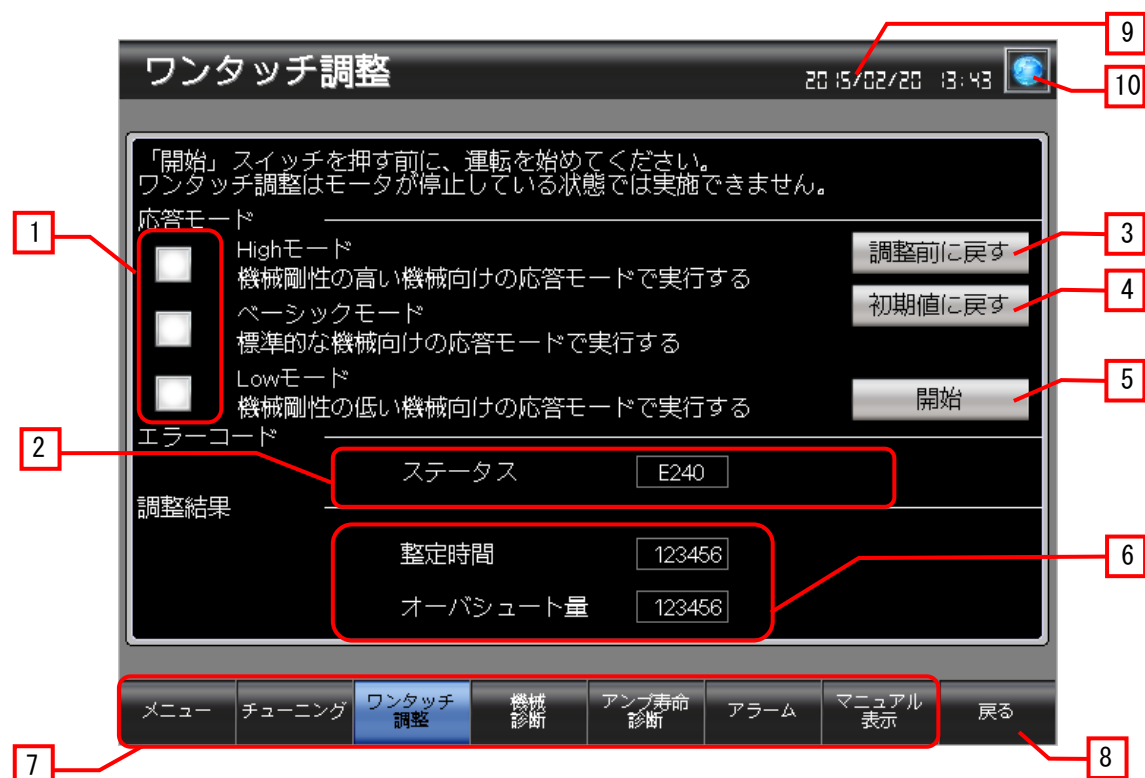
詳細

1. ゲイン調整モードを選択します。選択したモードによって設定できる項目が異なります。
2. 負荷慣性モーメント比を設定します。
3. オートチューニング応答性を設定します。
4. ゲインパラメータを設定します。
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

- ・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。

5.3.8 ワンタッチ調整(B-30104)



概要

ワンタッチ調整を実行します。

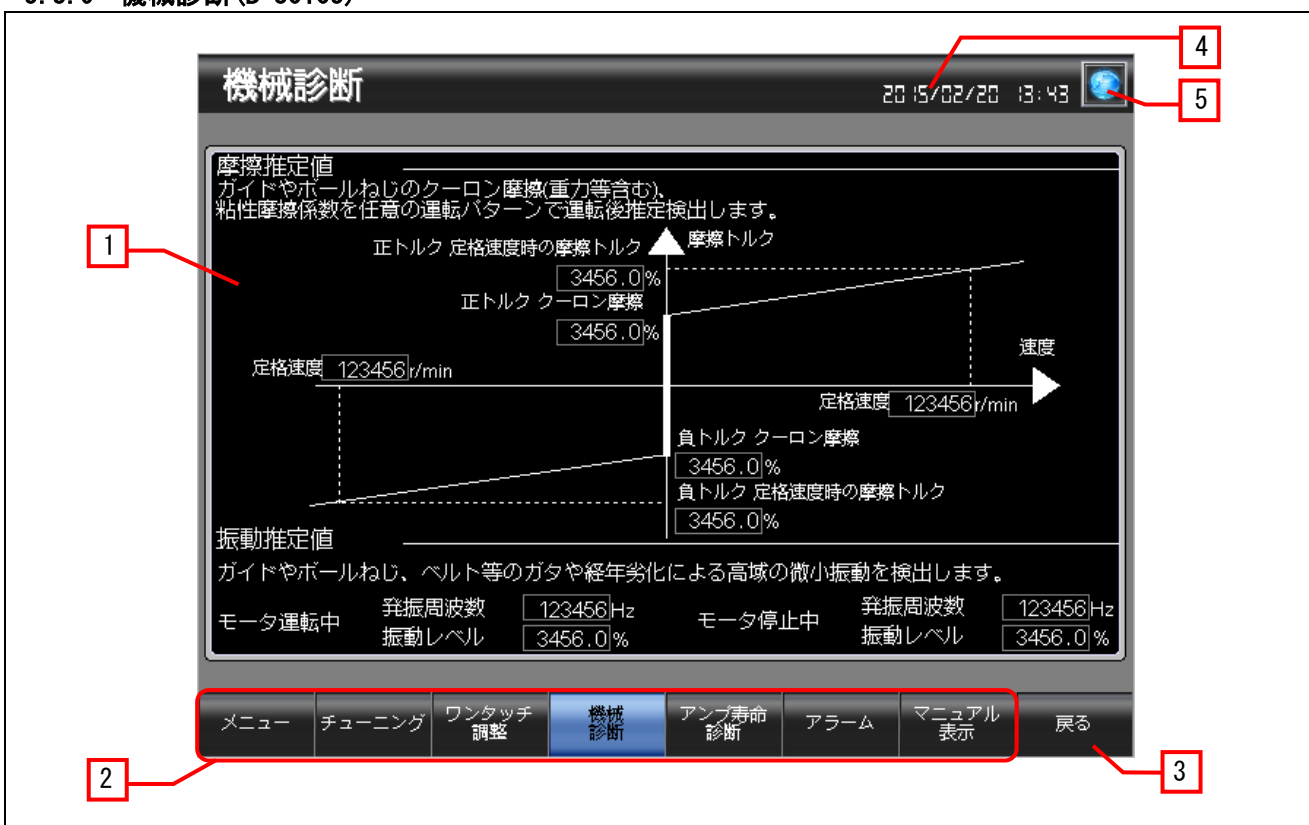
詳細

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

- ・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。

5.3.9 機械診断 (B-30105)



概要

機械診断を表示します。

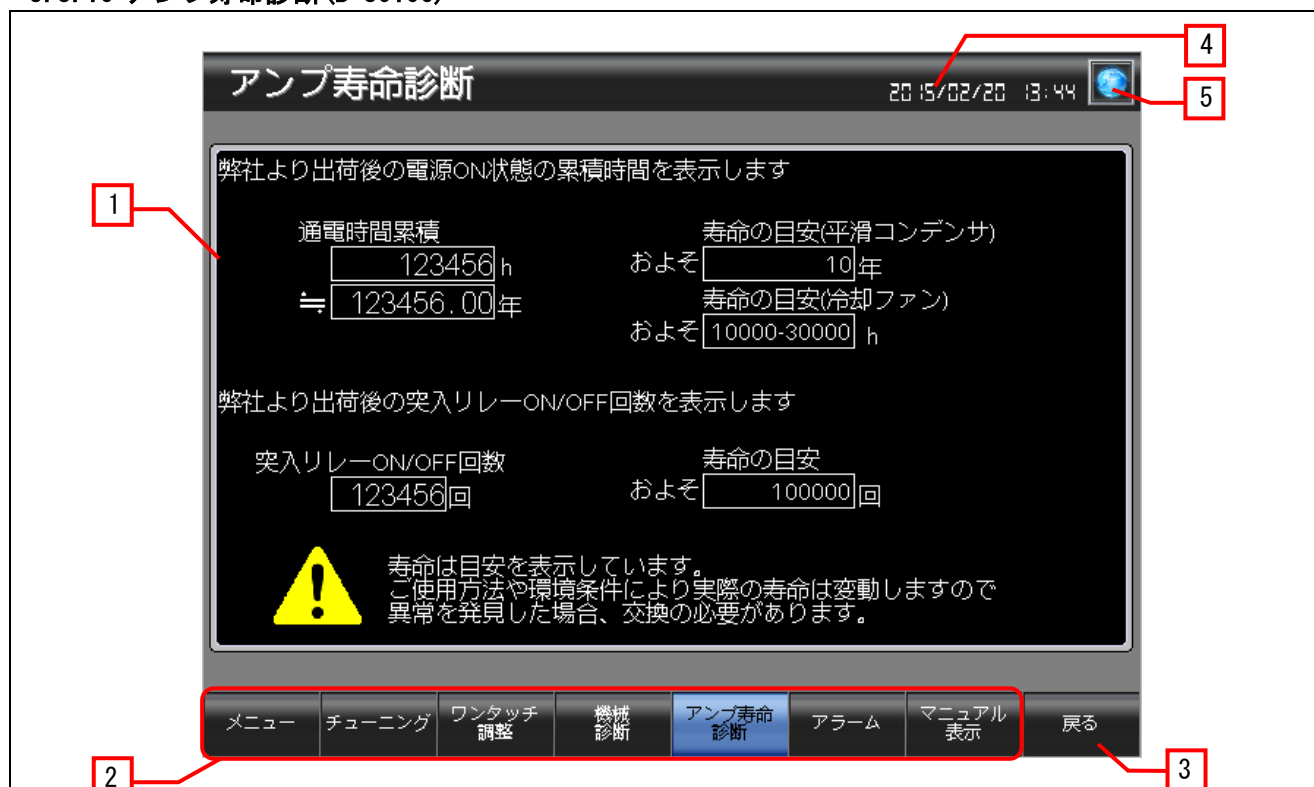
詳細

1. 機械診断の結果を表示します。
2. 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

- ・ 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. 10 アンプ寿命診断 (B-30106)



概要

アンプ寿命診断を表示します。

詳細

1. アンプ寿命診断の結果を表示します。
2. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
3. 前回表示していた画面に切り換えます。
4. 現在の日時を表示します。タッチすると、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 アラーム (B-30031)



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 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の詳細データを表示します。
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. アラーム履歴を 3 秒長押しでクリアします。
7. 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。
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

- ・アラーム内容(現在発生と履歴)のワードコメントと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. 12 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。ピンチイン・ピンチアウトすると、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。

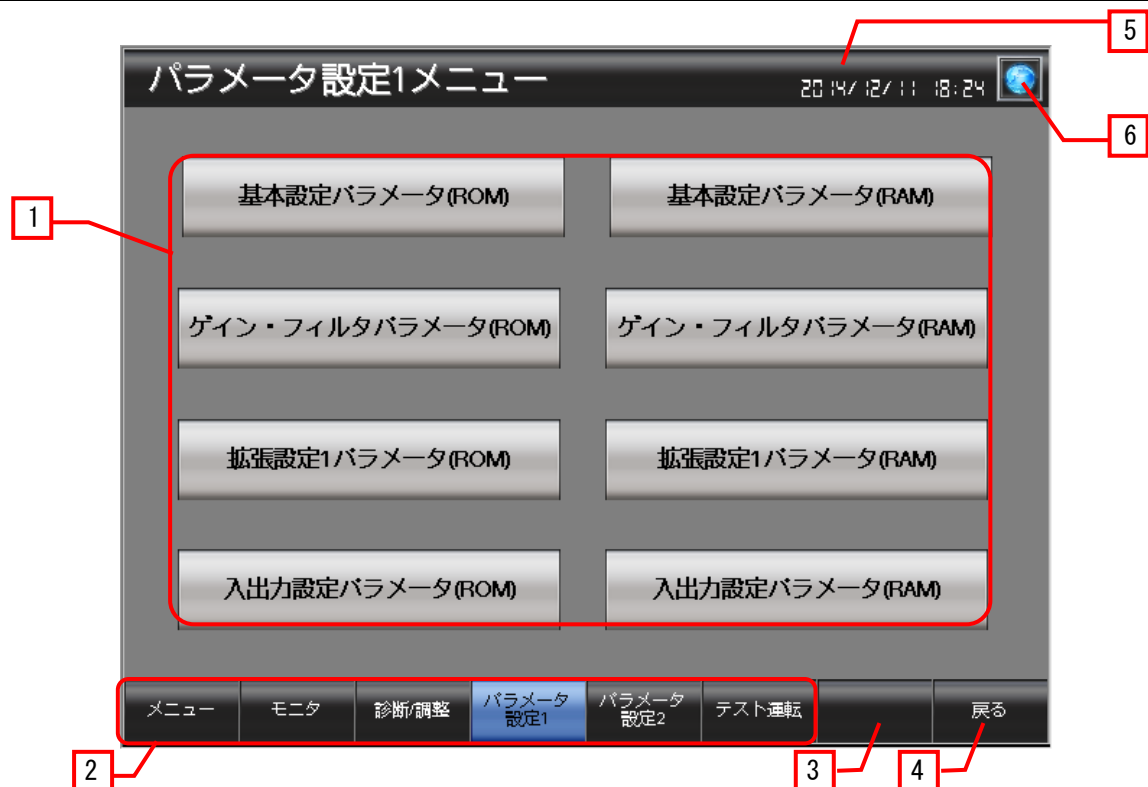
備考

- ・ 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、「5.6 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。

5.3.13 パラメータ設定1メニュー(B-30051)



概要

パラメータ設定1メニューです。

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. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
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

- ・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 基本設定パラメータ (ROM) (B-30053~30054)

基本設定パラメータ(ROM) 1/2

No.	略称	名称	設定値	単位
PA01	*STY	運転モード	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	エンコーダ出力パルス	12345678	pulse/rev
PA16	*ENR2	エンコーダ出力パルス2	12345678	
PA19	*BLK	パラメータ書き込み禁止	1234 h	
PA20	*TDS	タフトドライブ設定	1234 h	
PA21	*AOP3	機能選択A-3	1234 h	
PA23	DRAT	ドライブレコーダ任意アラームトリガ設定	1234 h	

*: 書き込み後、アンプ電源再投入で有効となります。

RAMへ

メニュー パラメータ設定1 **基本設定 (ROM)** ゲイン・フィルタ (ROM) 拡張設定1 (ROM) 入出力設定 (ROM) 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. 基本設定パラメータの表示項目を切り換えます。
4. 表示されている画面の RAM 画面へ切り換えます。
5. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
7. 前回表示していた画面に切り換えます。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・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 ゲイン・フィルタパラメータ (ROM) (B-30056~30058)

ゲイン・フィルタパラメータ(ROM) 1/3 2014/12/03 14:45

No.	略称	名称	設定値	単位
PB01	FILT	アダプティブチューニングモード(アダプティブフィルタ II)	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 II)	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	負荷慣性モーメント比	12345.00	倍
PB07	PG1	モデル制御ゲイン	123456.0	rad/s
PB08	PG2	位置制御ゲイン	123456.0	rad/s
PB09	VG2	速度制御ゲイン	12345678	rad/s
PB10	VC	速度積分補償	123456.0	ms
PB11	VDC	速度微分補償	12345678	
PB12	OVA	オーバーシュート量補正	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	
PB17	NHF	軸共振抑制フィルタ	1234 h	
PB18	LPF	ローパスフィルタ設定	12345678	rad/s
PB19	VRF11	制振制御1 振動周波数設定	123456.0	Hz
PB20	VRF12	制振制御1 共振周波数設定	123456.0	Hz
PB21	VRF13	制振制御1 振動周波数ダンピング設定	12345.00	

*: 書き込み後、アンプ電源再投入で有効となります。

RAM

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

概要

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

詳細

1. パラメータ 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. 表示されている画面の RAM 画面へ切り換えます。
5. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
7. 前回表示していた画面に切り換えます。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・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 拡張設定 1 パラメータ (ROM) (B-30060~30062)

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	
PC19	*ENRS	エンコータ出力パルス選択	1234 h	
PC20	*SNO	局番設定	12345678	局

*: 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 基本設定 (ROM) ゲイン・フィルタ (ROM) **拡張設定1 (ROM)** 入出力設定 (ROM) 戻る

概要

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

詳細

1. パラメータ 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 1 パラメータの表示項目を切り換えます。
4. 表示されている画面の RAM 画面へ切り換えます。
5. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
7. 前回表示していた画面に切り換えます。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・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 入出力設定パラメータ (ROM) (B-30064~30065)



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. 入出力設定パラメータの表示項目を切り換えます。
4. 表示されている画面の RAM 画面へ切り換えます。
5. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
7. 前回表示していた画面に切り換えます。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・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 基本設定パラメータ (RAM) (B-30071~30072)



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. 基本設定パラメータの表示項目を切り換えます。
4. 表示されている画面の ROM 画面へ切り換えます。
5. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
7. 前回表示していた画面に切り換えます。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・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 ゲイン・フィルタパラメータ (RAM) (B-30074~30076)

ゲイン・フィルタパラメータ (RAM) 1/3

No.	略称	名称	設定値	単位
PB01	FILT	アダプティブチューニングモード(アダプティブフィルタ II)	1234 h	
PB02	VRFT	制振制御チューニングモード(アドバンス制振制御 II)	1234 h	
PB03	PST	位置指令加減速時定数(位置スージング)	12345678	ms
PB04	FFC	フィードフォワードゲイン	12345678	%
PB06	GD2	負荷慣性モーメント比	12345.00	倍
PB07	PG1	モデル制御ゲイン	123456.0	rad/s
PB08	PG2	位置制御ゲイン	123456.0	rad/s
PB09	VG2	速度制御ゲイン	12345678	rad/s
PB10	VC	速度積分補償	123456.0	ms
PB11	VDC	速度微分補償	12345678	%
PB12	OVA	オーバーシュート量補正	12345678	Hz
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	
PB17	NHF	軸共振抑制フィルタ	1234 h	
PB18	LPF	ローパスフィルタ設定	12345678	rad/s
PB19	VRF11	制振制御1 振動周波数設定	123456.0	Hz
PB20	VRF12	制振制御1 共振周波数設定	123456.0	Hz
PB21	VRF13	制振制御1 振動周波数ダンピング設定	12345.00	

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1 基本設定 (RAM) **ゲイン・フィルタ (RAM)** 拡張設定1 (RAM) 入出力設定 (RAM) ROMへ 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. 表示されている画面の ROM 画面へ切り換えます。
5. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
7. 前回表示していた画面に切り換えます。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・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 拡張設定 1 パラメータ (RAM) (B-30078~30080)



概要

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

詳細

1. 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 1 パラメータの表示項目を切り換えます。
4. 表示されている画面の ROM 画面へ切り換えます。
5. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
7. 前回表示していた画面に切り換えます。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・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 入出力設定パラメータ (RAM) (B-30082~30083)



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。

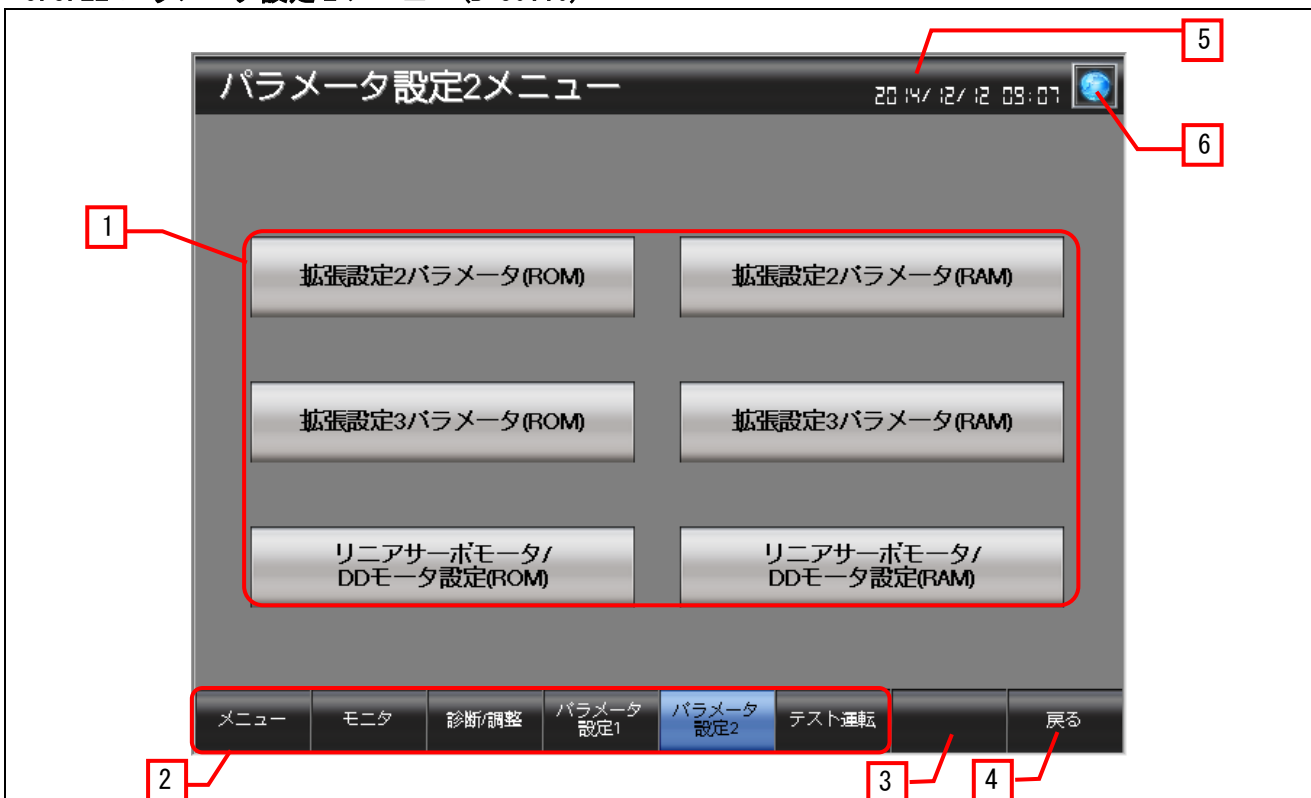
詳細

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. 入出力設定パラメータの表示項目を切り換えます。
4. 表示されている画面の ROM 画面へ切り換えます。
5. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
7. 前回表示していた画面に切り換えます。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・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。

5.3.22 パラメータ設定 2 メニュー (B-30110)



概要

パラメータ設定 2 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. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
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

- ・ 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。

5.3.23 拡張設定 2 パラメータ (ROM) (B-30067)



概要

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

詳細

1. パラメータ 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. 表示されている画面の RAM 画面へ切り換えます。
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

- ・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. 24 拡張設定 3 パラメータ (ROM) (B-30069)

The screenshot shows the '拡張設定3/パラメータ(ROM)' screen. At the top, the title is '拡張設定3/パラメータ(ROM)' (1). To the right of the title is a date and time display '2014/12/12 11:10' (2). Further right is a blue globe icon (7) and a small square icon (8). Below the title is a table with columns: No., 略称, 名称, 設定値, and 単位. The table contains several rows of parameters. A red box (1) highlights the table area. A red box (2) highlights the '設定値' and '単位' columns. A red box (3) highlights the 'RAMへ' button. A red box (4) highlights the 'メニュー' button. A red box (5) highlights the 'パラメータ設定2' button. A red box (6) highlights the '戻る' button. A red box (7) highlights the blue globe icon. A red box (8) highlights the small square icon.

No.	略称	名称	設定値	単位
PF09	*FOP5	機能選択F-5	1234 h	
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	パラメータ
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	1234 h	
PF25	CVAT	瞬停タフドライブ 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

*: 書き込み後、アンプ電源再投入で有効となります。

RAMへ

メニュー パラメータ設定2 拡張設定2 (ROM) 拡張設定3 (ROM) リニアサーボ /DDモータ設定(ROM) 戻る

概要

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

詳細

1. パラメータ 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. 表示されている画面の RAM 画面へ切り換えます。
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

・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。

5.3.25 リニアサーボモータ/DD モータ設定パラメータ (ROM) (B-30112)

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	1234 h	
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	1234 h	
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	1234 h	
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	1234 h	
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2 拡張設定2 (ROM) 拡張設定3 (ROM) **リニアサーボ/DDモータ設定(ROM)** RAM 戻る

概要

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

詳細

1. パラメータ 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. 表示されている画面の RAM 画面へ切り換えます。
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

- ・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 拡張設定 2 パラメータ (RAM) (B-30085)



概要

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

詳細

1. 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. 表示されている画面の ROM 画面へ切り換えます。
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

- ・ 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. 27 拡張設定 3 パラメータ (RAM) (B-30087)

The screenshot shows the '拡張設定3/パラメータ(RAM)' screen. At the top, the title is '拡張設定3/パラメータ(RAM)' (1). To the right is the date and time '2014/12/12 11:23' (7) and a globe icon (8). Below the title is a table with columns: No., 略称, 名称, 設定値, and 単位. The table contains several rows of parameters. A red box (2) highlights the table area. Below the table, there is a warning message in yellow: '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。' (3). At the bottom, there is a navigation bar with buttons: 'メニュー' (4), 'パラメータ設定2' (5), '拡張設定2 (RAM)' (6), '拡張設定3 (RAM)' (highlighted), 'リニアサーボ/DDモータ設定(RAM)', and '戻る'.

No.	略称	名称	設定値	単位
PF09	*FOP5	機能選択F-5	1234 h	
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	パラメータ
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	1234 h	
PF25	CVAT	瞬停タフドライブ 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

概要

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

詳細

1. 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. 表示されている画面の ROM 画面へ切り換えます。
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

- ・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。

5.3.28 リニアサーボモータ/DD モータ設定パラメータ (RAM) (B-30114)

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	1234 h	
PL02	*LIM	リニアエンコータ分解能設定 分子	12345678	μm
PL03	*LID	リニアエンコータ分解能設定 分母	12345678	μm
PL04	*LIT2	リニアサーボモータ/DDモータ機能選択2	1234 h	
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	1234 h	
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	1234 h	
PL18	IDLv	磁極検出 微小位置検出方式 同定信号振	12345678	%

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。

ROMへ

メニュー パラメータ設定2 拡張設定2 (RAM) 拡張設定3 (RAM) リニアサーボ/DDモータ設定(RAM) 戻る

概要

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

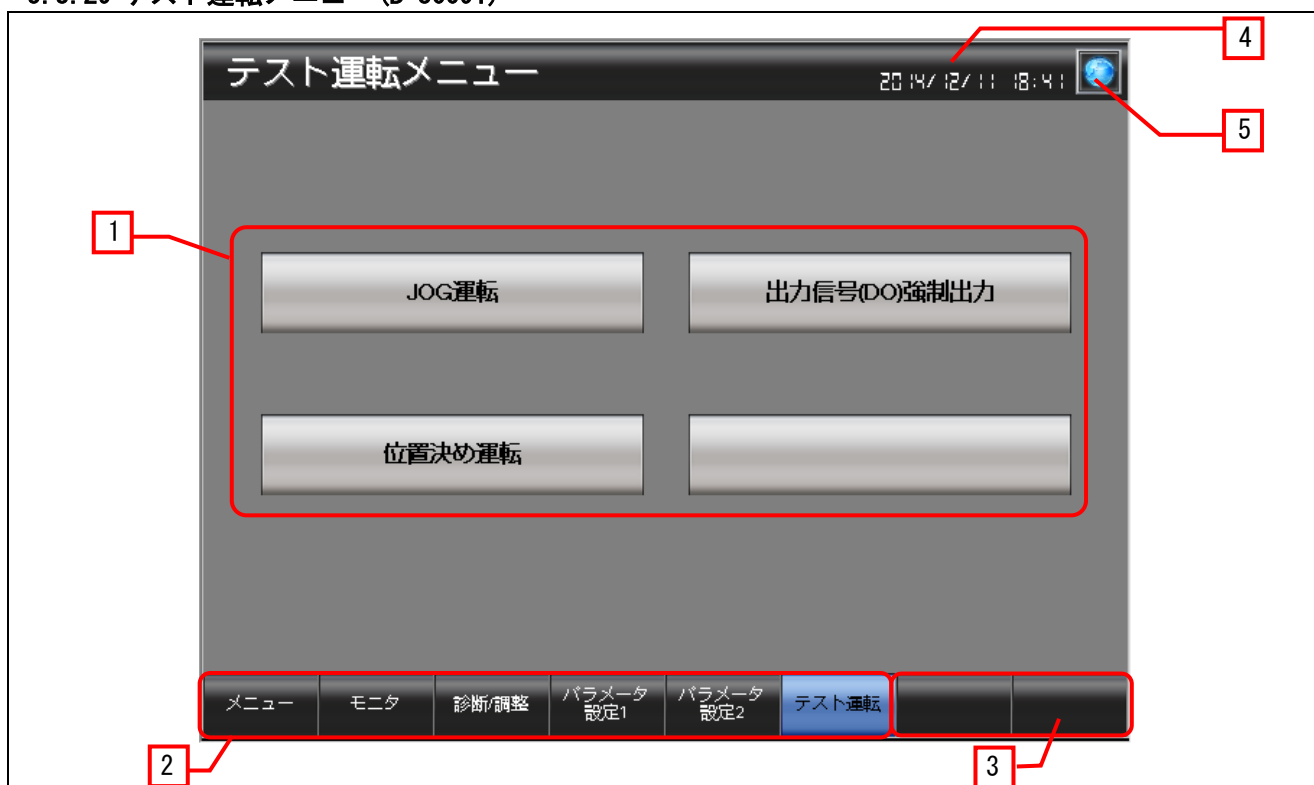
詳細

1. 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. 表示されている画面のROM画面へ切り換えます。
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

- ・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 テスト運転メニュー(B-30091)



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。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

- ・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. 30 JOG 運転 (B-30093)

1

2

3

5

JOG運転

2014/12/11 18:47

7

8

4

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
エンコーダ内気温度	123456	℃
整定時間	123456	ms
共振検知周波数	123456	Hz
タフドライブ回数	123456	回
ユニット消費電力1(1W単位)	12345678	W
ユニット積算電力量1(1Wh単位)	1234567890	Wh

メニュー テスト運転 JOG運転 位置決め運転 出力信号強制出力

6

123456

加減速時定数

123456

正転

逆転

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、加減速時定数の数値入力、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。

・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。

・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。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

46/74

BCN-P5999-0094-3

5. 3. 31 位置決め運転 (B-30095)

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
エンコーダ内気温度	123456	°C
整定時間	123456	ms
共振検知周波数	123456	Hz
タフドライブ回数	123456	回
ユニット消費電力1(1W単位)	12345678	W
ユニット積算電力量1(1Wh単位)	1234567890	Wh

概要

位置決め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. 移動量を設定します。
4. 位置決め運転を操作します。
 - 正転 : 正転動作で位置決め運転を開始します。
 - 逆転 : 逆転動作で位置決め運転を開始します。
 - 一時停止 : 実行中の位置決め運転を一時停止します。
 - 残距離の再始動 : 一時停止中の位置決め運転を再始動します。
 - 残距離のクリア : 一時停止中の位置決め運転をクリアします。
5. 各項目の現在値を表示します。
6. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
7. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
8. 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

- ・モータ回転速度、加減速時定数、移動量の数値入力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。
- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・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。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5. 3. 32 出力信号 (DO) 強制出力 (B-30099)



概要

出力信号を強制出力します。

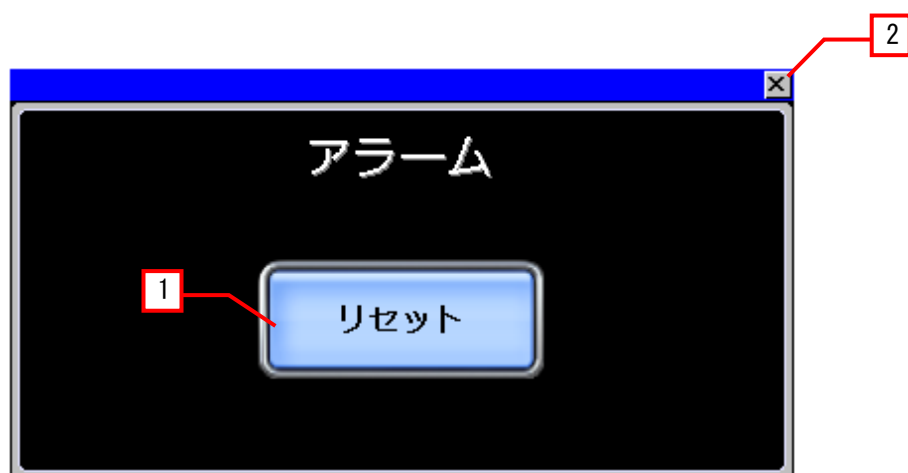
詳細

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。
- ・ 画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・ 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。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.33 アラームリセット (W-30001)



概要

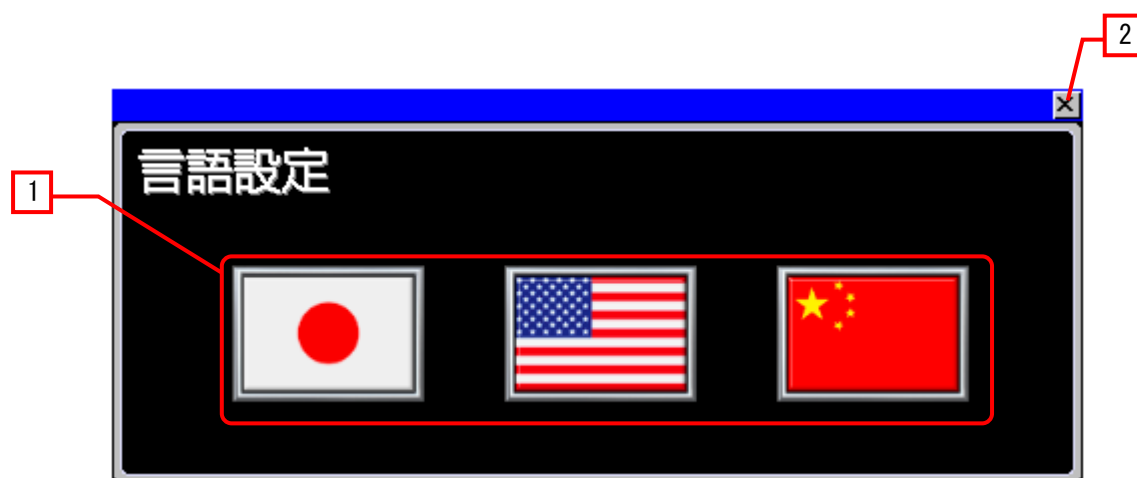
システムアラームをリセットします。

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. 34 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. 35 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。

5.3.36 アラーム発生時状態表示 (W-30011)



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
エンコーダ内気温度	123456	℃
整定時間	123456	ms
共振検知周波数	123456	Hz
タフトドライブ回数	123456	回
ユニット消費電力1(1W単位)	12345678	W
ユニット積算電力量1(1Wh単位)	1234567890	Wh

概要

アラーム発生時の状態を表示します。

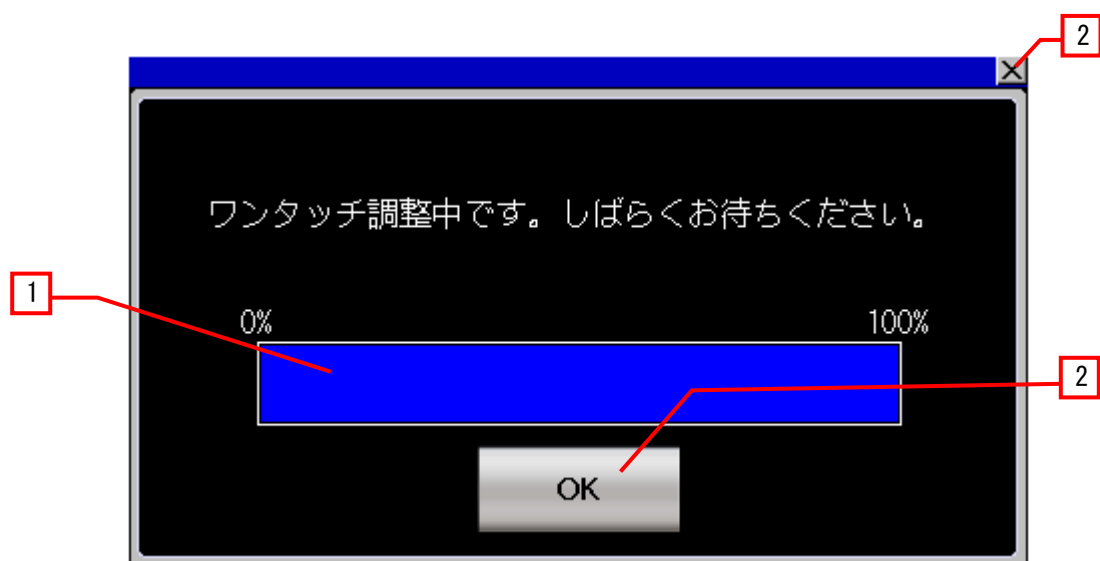
詳細

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-30031) 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。

5.3.37 ワンタッチ調整進捗表示 (W-30013)



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

5.4 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	—
	OM4	出力信号(D0)強制出力	—
	TMB1	一時停止指令	—
	TMB2	始動指令	—
	TMB3	位置決め方向の選択(正転)	—
	TMB4	位置決め方向の選択(逆転)	—
	TMB5	残距離の再始動	—
	TMB6	残距離のクリア	—
	OT10	ワンタッチ調整(ベーシックモード)	—
	OT11	ワンタッチ調整(High モード)	—
	OT12	ワンタッチ調整(Low モード)	—
	OT14	ワンタッチ調整(初期値に戻す)	—
	OT15	ワンタッチ調整(調整前に戻す)	—
ワード	PA01、PA1001	運転モード	*STY
	PA02、PA1002	回生オプション	*REG
	PA03、PA1003	絶対位置検出システム	*ABS
	PA04、PA1004	機能選択 A-1	*AOP1
	PA05、PA1005	1 回転あたりの指令入力パルス数	*FBP
	PA06、PA1006	電子ギア分子(指令パルス倍率分子)	CMX
	PA07、PA1007	電子ギア分母(指令パルス倍率分母)	CDV
	PA08、PA1008	オートチューニングモード	ATU
	PA09、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	エンコーダ出力パルス	*ENR
	PA16、PA1016	エンコーダ出力パルス 2	*ENR2
	PA19、PA1019	パラメータ書込み禁止	*BLK
	PA20、PA1020	タフドライブ設定	*TDS
	PA21、PA1021	機能選択 A-3	*AOP3
	PA23、PA1023	ドライブレコーダ任意アラームトリガ設定	DRAT
	PA24、PA1024	機能選択 A-4	AOP4
	PA25、PA1025	ワンタッチ調整オーバシュート許容レベル	OTH0V
	PB01、PB1001	アダプティブチューニングモード(アダプティブフィルタⅡ)	FILT
	PB02、PB1002	制振制御チューニングモード(アドバンスト制振制御Ⅱ)	VRFT
	PB03、PB1003	位置指令加減速時定数(位置スムージング)	PST
	PB04、PB1004	フィードフォワードゲイン	FFC
	PB06、PB1006	負荷慣性モーメント比	GD2
	PB07、PB1007	モデル制御ゲイン	PG1
	PB08、PB1008	位置制御ゲイン	PG2

タイプ	デバイス番号	用途	略称*1
ワード	PB09、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
	PB12、PB1012	オーバシュート量補正	OVA
	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
	PB17、PB1017	軸共振抑制フィルタ	NHF
	PB18、PB1018	ローパスフィルタ設定	LPF
	PB19、PB1019	制振制御 1 振動周波数設定	VRF11
	PB20、PB1020	制振制御 1 共振周波数設定	VRF12
	PB21、PB1021	制振制御 1 振動周波数ダンピング設定	VRF13
	PB22、PB1022	制振制御 1 共振周波数ダンピング設定	VRF14
	PB23、PB1023	ローパスフィルタ選択	VFBF
	PB24、PB1024	微振動抑制制御	*MVS
	PB25、PB1025	機能選択 B-1	*BOP
	PB26、PB1026	ゲイン切換え機能	*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 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 制振制御 1 振動周波数設定	VRF1B
	PB34、PB1034	ゲイン切換え 制振制御 1 共振周波数設定	VRF2B
	PB35、PB1035	ゲイン切換え 制振制御 1 振動周波数ダンピング設定	VRF3B
	PB36、PB1036	ゲイン切換え 制振制御 1 共振周波数ダンピング設定	VRF4B
	PB45、PB1045	指令ノッチフィルタ	CNHF
	PB46、PB1046	機械共振抑制フィルタ 3	NH3
	PB47、PB1047	ノッチ形状選択 3	NHQ3
	PB48、PB1048	機械共振抑制フィルタ 4	NH4
	PB49、PB1049	ノッチ形状選択 4	NHQ4
	PB50、PB1050	機械共振抑制フィルタ 5	NH5
	PB51、PB1051	ノッチ形状選択 5	NHQ5
	PB52、PB1052	制振制御 2 振動周波数設定	VRF21
	PB53、PB1053	制振制御 2 共振周波数設定	VRF22
	PB54、PB1054	制振制御 2 振動周波数ダンピング設定	VRF23
	PB55、PB1055	制振制御 2 共振周波数ダンピング設定	VRF24
	PB56、PB1056	ゲイン切換え 制振制御 2 振動周波数設定	VRF21B
	PB57、PB1057	ゲイン切換え 制振制御 2 共振周波数設定	VRF22B
	PB58、PB1058	ゲイン切換え 制振制御 2 振動周波数ダンピング設定	VRF23B
	PB59、PB1059	ゲイン切換え 制振制御 2 共振周波数ダンピング設定	VRF24B
	PB60、PB1060	ゲイン切換え モデル制御ゲイン	PG1B
	PC01、PC1001	速度加速時定数	STA
	PC02、PC1002	速度減速時定数	STB
	PC03、PC1003	S 字加減速時定数	STC
	PC04、PC1004	トルク指令時定数	TQC
	PC05、PC1005	内部速度指令 1/制限 1	SC1
	PC06、PC1006	内部速度指令 2/制限 2	SC2
	PC07、PC1007	内部速度指令 3/制限 3	SC3
	PC08、PC1008	内部速度指令 4/制限 4	SC4
	PC09、PC1009	内部速度指令 5/制限 5	SC5

タイプ	デバイス番号	用途	略称*1
ワード	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/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	エンコーダ出力パルス選択	*ENRS
	PC20、PC1020	局番設定	*SNO
	PC21、PC1021	RS-422 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
	PC27、PC1027	機能選択 C-6	*COP6
	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/制限オフセット	VCO
	PC38、PC1038	アナログトルク指令/制限オフセット	TPO
	PC39、PC1039	アナログモニタ 1 オフセット	M01
	PC40、PC1040	アナログモニタ 2 オフセット	M02
	PC43、PC1043	誤差過大アラーム検知レベル	ERZ
	PC51、PC1051	強制停止時 減速時定数	RSBR
	PC54、PC1054	上下軸引上げ量	RSUP1
	PC60、PC1060	*機能選択 C-D	*COPD
	PD01、PD1001	入力信号自動オン選択 1	*DIA1
	PD03、PD1003	入力デバイス選択 1L	*DI1L
	PD04、PD1004	入力デバイス選択 1H	*DI1H
	PD05、PD1005	入力デバイス選択 2L	*DI2L
	PD06、PD1006	入力デバイス選択 2H	*DI2H
	PD07、PD1007	入力デバイス選択 3L	*DI3L
	PD08、PD1008	入力デバイス選択 3H	*DI3H
	PD09、PD1009	入力デバイス選択 4L	*DI4L
	PD10、PD1010	入力デバイス選択 4H	*DI4H
	PD11、PD1011	入力デバイス選択 5L	*DI5L
	PD12、PD1012	入力デバイス選択 5H	*DI5H
	PD13、PD1013	入力デバイス選択 6L	*DI6L
	PD14、PD1014	入力デバイス選択 6H	*DI6H
	PD17、PD1017	入力デバイス選択 8L	*DI8L
	PD18、PD1018	入力デバイス選択 8H	*DI8H
	PD19、PD1019	入力デバイス選択 9L	*DI9L
	PD20、PD1020	入力デバイス選択 9H	*DI9H
	PD21、PD1021	入力デバイス選択 10L	*DI10L
	PD22、PD1022	入力デバイス選択 10H	*DI10H
	PD23、PD1023	出力デバイス選択 1	*D01
	PD24、PD1024	出力デバイス選択 2	*D02

タイプ	デバイス番号	用途	略称*1
ワード	PD25、PD1025	出力デバイス選択 3	*D03
	PD26、PD1026	出力デバイス選択 4	*D04
	PD28、PD1028	出力デバイス選択 6	*D06
	PD29、PD1029	入力フィルタ設定	*DIF
	PD30、PD1030	機能選択 D-1	*DOP1
	PD32、PD1032	機能選択 D-3	*DOP3
	PD34、PD1034	機能選択 D-5	*DOP5
	PE41、PE1041	機能選択 E-3	EOP3
	PF09、PF1009	機能選択 F-5	*FOP5
	PF15、PF1015	電子式ダイナミックブレーキ作動時間	DBT
	PF21、PF1021	ドライブレコーダ切換え時間設定	DRT
	PF23、PF1023	振動タフドライブ 発振検知レベル	OSCL1
	PF24、PF1024	振動タフドライブ機能選択	*OSCL2
	PF25、PF1025	瞬停タフドライブ 検出時間	CVAT
	PF31、PF1031	機械診断機能 低速時摩擦推定領域判定速度	FRIC
	PL1、PL1001	リニアサーボモータ/DD モータ機能選択 1	*LIT1
	PL2、PL1002	リニアエンコーダ分解能設定 分子	*LIM
	PL3、PL1003	リニアエンコーダ分解能設定 分母	*LID
	PL4、PL1004	リニアサーボモータ/DD モータ機能選択 2	*LIT2
	PL5、PL1005	位置偏差異常検知レベル	LB1
	PL6、PL1006	速度偏差異常検知レベル	LB2
	PL7、PL1007	トルク/推力偏差異常検知レベル	LB3
	PL8、PL1008	リニアサーボモータ/DD モータ機能選択 3	*LIT3
	PL9、PL1009	磁極検出電圧レベル	LPWM
	PL17、PL1017	磁極検出 微小位置検出方式 機能選択	LTSTS
	PL18、PL1018	磁極検出 微小位置検出方式 同定信号振	IDLV
	ST0	帰還パルス累積	-
	ST1	サーボモータ回転速度	-
	ST2	溜りパルス	-
	ST3	指令パルス累積	-
	ST4	指令パルス周波数	-
	ST5	アナログ速度指令電圧/速度制限電圧	-
	ST6	アナログトルク指令電圧/制限電圧	-
	ST7	回生負荷率	-
	ST8	実効負荷率	-
	ST9	ピーク負荷率	-
	ST10	瞬時発生トルク	-
	ST11	1 回転内位置 (1pulse 単位)	-
	ST12	ABS カウンタ	-
	ST13	負荷慣性モーメント比	-
	ST14	母線電圧	-
	ST32	エンコーダ内部温度	-
	ST33	整定時間	-
	ST34	発振検知周波数	-
	ST35	タフドライブ回数	-
	ST40	ユニット消費電力 1 (1W 単位)	-
	ST41	ユニット積算電力量 1 (1Wh 単位)	-
	ALM0	現在アラーム番号の読出し	-
	ALM1	現在アラーム詳細データの読出し	-
	ALM11	アラーム発生時の状態 帰還パルス累積	-
	ALM12	アラーム発生時の状態 サーボモータ回転速度	-
	ALM13	アラーム発生時の状態 溜りパルス	-
	ALM14	アラーム発生時の状態 指令パルス累積	-

タイプ	デバイス番号	用途	略称*1
ワード	ALM15	アラーム発生時の状態 指令パルス周波数	-
	ALM16	アラーム発生時の状態 アナログ速度指令電圧/速度制限電圧	-
	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	-
	ALM18	アラーム発生時の状態 回生負荷率	-
	ALM19	アラーム発生時の状態 実効負荷率	-
	ALM20	アラーム発生時の状態 ピーク負荷率	-
	ALM21	アラーム発生時の状態 瞬時発生トルク	-
	ALM22	アラーム発生時の状態 1 回転内位置 (1pulse 単位)	-
	ALM23	アラーム発生時の状態 ABS カウンタ	-
	ALM24	アラーム発生時の状態 負荷慣性モーメント比	-
	ALM25	アラーム発生時の状態 母線電圧	-
	ALM43	アラーム発生時のエンコーダ内部温度	-
	ALM44	アラーム発生時の整定時間	-
	ALM45	アラーム発生時の発振検知周波数	-
	ALM46	アラーム発生時のタフドライブ回数	-
	ALM51	アラーム発生時のユニット消費電力 1 (1W 単位)	-
	ALM52	アラーム発生時のユニット積算電力量 1 (1Wh 単位)	-
	ALM200	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 最新アラーム	-
	ALM201	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 1 個前のアラーム	-
	ALM202	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 2 個前のアラーム	-
	ALM203	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 3 個前のアラーム	-
	ALM204	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 4 個前のアラーム	-
	ALM205	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 5 個前のアラーム	-
	ALM206	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 6 個前のアラーム	-
	ALM207	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 7 個前のアラーム	-
	ALM208	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 8 個前のアラーム	-
	ALM220	アラーム履歴発生時間の読出し 最新アラーム	-
	ALM221	アラーム履歴発生時間の読出し 1 個前のアラーム	-
	ALM222	アラーム履歴発生時間の読出し 2 個前のアラーム	-
	ALM223	アラーム履歴発生時間の読出し 3 個前のアラーム	-
	ALM224	アラーム履歴発生時間の読出し 4 個前のアラーム	-
	ALM225	アラーム履歴発生時間の読出し 5 個前のアラーム	-
	ALM226	アラーム履歴発生時間の読出し 6 個前のアラーム	-
	ALM227	アラーム履歴発生時間の読出し 7 個前のアラーム	-
	ALM228	アラーム履歴発生時間の読出し 8 個前のアラーム	-
	ALM240	アラーム履歴アラーム詳細データ 最新アラーム	-
	ALM241	アラーム履歴アラーム詳細データ 1 個前のアラーム	-
	ALM242	アラーム履歴アラーム詳細データ 2 個前のアラーム	-
	ALM243	アラーム履歴アラーム詳細データ 3 個前のアラーム	-
	ALM244	アラーム履歴アラーム詳細データ 4 個前のアラーム	-
	ALM245	アラーム履歴アラーム詳細データ 5 個前のアラーム	-
	ALM246	アラーム履歴アラーム詳細データ 6 個前のアラーム	-
	ALM247	アラーム履歴アラーム詳細データ 7 個前のアラーム	-
	ALM248	アラーム履歴アラーム詳細データ 8 個前のアラーム	-
	D10	入力デバイス状態	-
	D11	外部入力ピン状態	-
	D00	出力デバイス状態	-
	D01	外部出力ピン状態	-
	TM10	テスト運転時入力信号	-
	TM00	信号ピンの強制出力	-
	TMD0	テスト運転モード用データ (回転速度)	-
	TMD1	テスト運転モード用データ (加減速時定数)	-
	TMD3	テスト運転モード用データ (移動量)	-

タイプ	デバイス番号	用途	略称*1
ワード	MD3	機械診断データ 正転トルク時 静摩擦の読出し	—
	MD4	機械診断データ 正転トルク時 動摩擦(定格速度時)の読出し	—
	MD5	機械診断データ 逆転トルク時 静摩擦の読出し	—
	MD6	機械診断データ 逆転トルク時 動摩擦(定格速度時)の読出し	—
	MD7	機械診断データ 停止・サーボロック時 振動周波数の読出し	—
	MD8	機械診断データ 停止・サーボロック時 振動レベルの読出し	—
	MD9	機械診断データ 運転中 振動周波数の読出し	—
	MD10	機械診断データ 運転中 振動レベルの読出し	—
	MD11	機械診断データ 定格速度の読出し	—
	OTS0	ワンタッチチューニングの状態確認の読出し	—
	OTS1	エラーコードの取得の読出し	—
	OTS2	整定時間の読出し	—
	OTS3	オーバシュート量の読出し	—
	ALD0	通電時間累積	—
	ALD1	突入リレーON/OFF 回数	—

*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	常時 ON(スクリプトトリガで使用)
	GB60000	ワンタッチ調整開始
	GD60031. b13	GOT エラーリセット信号
	GD61051. b0	現在発生アラーム表示フラグ
	GD61053. b0～GD61069. b0	アラーム履歴表示フラグ
	GD61140. b0～GD61140. b4	ゲイン調整入力許可ビット
	GD61207. b0	正転スイッチスクリプトトリガ(JOG 運転)
	GD61209. b0	逆転スイッチスクリプトトリガ(JOG 運転)
	GD61211. b0	モータ回転速度 書込み完了&スクリプトトリガ(JOG 運転)
	GD61213. b0	加減速時定数 書込み完了&スクリプトトリガ(JOG 運転)
	GD61251. b0	モータ回転速度 書込み完了&スクリプトトリガ(位置決め運転)
	GD61253. b0	加減速時定数 書込み完了&スクリプトトリガ(位置決め運転)
	GD61255. b0	移動量 書込み完了&スクリプトトリガ(位置決め運転)
	GD61351. b0～GD61351. 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
	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
	GD61001～GD61005	診断画面 ランプ&オブジェクトスクリプト 表示用ダミーデバイス
	GD61051～GD61070	アラーム番号格納デバイス、アラームフラグ(オブジェクトスクリプト)
	GD61130	応答モード選択
	GD61140	ゲイン調整モード選択
	GD61151～GD61164	ヒストリカルトレンドグラフ グラフ情報
	GD61171～GD61174	ヒストリカルトレンドグラフ カーソル位置時刻
	GD61175～GD61178	ヒストリカルトレンドグラフ 表示開始位置時刻
	GD61179～GD61182	ヒストリカルトレンドグラフ 表示終了位置時刻
	GD61183～GD61185	ヒストリカルトレンドグラフ 表示位置時刻指定
	GD61201	モータ回転速度_数値入力
	GD61203	加減速時定数_数値入力
	GD61205	移動量_数値入力
	GD61351	出力信号ランプ表示
	GD63990～GD63995	時計のデジスイッチ
	GS513～GS516	変更時刻
	GS650～GS652	現在時刻

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	全ベース画面
	No. 2	B-30001～30051、B-30091、B-30101、B-30102、B-30110
	No. 3	B-30001
	No. 4	B-30031、B-30102～30106
	No. 6～8	B-30001
	No. 9～16	B-30051
	No. 17～20	B-30110
	No. 21	B-30051～30065、B-30071～30083、B-30091 B-30101～30102、B-30110
	No. 22～25	B-30053～30065
	No. 26～27	B-30067～30069、B-30112
	No. 28～31	B-30071～30083
	No. 32～33	B-30085～30087、B-30114
	No. 34～35	B-30091～30099
	No. 37	B-30099
	No. 38	B-30093～30099
	No. 39	B-30011～30087、B-30101～30500
	No. 40	B-30053～30069
	No. 41	B-30071～30087、B-30114
	No. 42	B-30031、B-30102～30106、B-30500
	No. 43	B-30071～30087、B-30114
	No. 44	B-30053～30069、B-30112
	No. 45	B-30051
	No. 46	B-30091
	No. 47	B-30093
	No. 48	B-30095
	No. 49	B-30091
	No. 50	B30051、B-30091～30102、B-30110
	No. 51～53	B-30053～30087、B-30112～30114
	No. 54	B-30011、B-30093～30095、W-30011
	No. 55	B-30053～30087、B-30112～30114
	No. 56	B-30011、B-30093～30095、W-30011
	No. 57	B-30011、B-30053～30087、B-30093～30095、 B-30112～30114、W-30011
	No. 58	B-30053～30087、B-30112～30114
	No. 59	B-30011、B-30053、B-30071、B-30093～30095、W-30011
	No. 60	B-30011、B-30060、B-30069、B-30078、B-30087、B-30093 ～30095、W-30011
	No. 61～62	B-30011、B-30093～30095、W-30011
	No. 63	B-30011、B-30053～30079、B-30087 B-30093～30095、B-30112～30114、W-30011
	No. 64	B-30011、B-30061、B-30079、B-30093～30095、W-30011
	No. 65	B-30011、B-30056～30057、B-30074～30075、B-30093～ 30095、W-30011
	No. 66	B-30011、B-30093～30095、W-30011
	No. 67	B-30011、B-30056～30057、B-30060～30061、B-30069、 B-30074～30075、B-30078～30079、B-30087、B-30093～ 30095、W-30011
	No. 68	B-30011、B-30056～30058、B-30074～30076、 B-30093～30095、W-30011
	No. 69～71	B-30011、B-30093～30095、W-30011

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
500	No. 72	B-30053、B-30071
	No. 73	B-30056～30058、B-30074～30076
	No. 74	B-30060、B-30078
	No. 75～76	B-30061、B-30079
	No. 77	B-30051、B-30067～30069、B-30085～30091、 B-30101～30102、B-30110～30114
	No. 78	B-30110
	No. 79	B-30001
	No. 80	B-30067～30069、B-30112
	No. 81	B-30085～30089、B-30114
	No. 82	B-30112～30114
	No. 83	B-30051、B-30091、B-30101、B-30102、B-30110
	No. 101～121	B-30011、B-30093～30095、W-30011
	No. 151～206	B-30021
	No. 251～252	B-30031
	No. 253	B-30031、B-30103～30106、B-30500
	No. 254～343	B-30031
	No. 351～380	B-30041
	No. 401	B-30053
	No. 402	B-30054
	No. 403	B-30071
	No. 404	B-30072
	No. 405～424	B-30053、B-30071
	No. 425～426	B-30054、B-30072
	No. 427～446	B-30053、B-30071
	No. 447～448	B-30054、B-30072
	No. 449～468	B-30053、B-30071
	No. 469～470	B-30054、B-30072
	No. 501	B-30056
	No. 502	B-30057
	No. 503	B-30058、B-30076、B-30106
	No. 504	B-30074
	No. 505	B-30075
	No. 506	B-30076
	No. 507～526	B-30056、B-30074
	No. 527～546	B-30057、B-30075
	No. 547～557	B-30058、B-30076
	No. 558～577	B-30056、B-30074
	No. 578～597	B-30057、B-30075
	No. 598～608	B-30058、B-30076
	No. 609～628	B-30056、B-30074
	No. 629～648	B-30057、B-30075
	No. 649～659	B-30058、B-30076
	No. 701	B-30060
	No. 702	B-30061
	No. 703	B-30062
	No. 704	B-30078
	No. 705	B-30079
	No. 706	B-30080
	No. 707～726	B-30060、B-30078
	No. 727～746	B-30061、B-30079
	No. 747	B-30062、B-30080
	No. 748～767	B-30060、B-30078

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
500	No. 768～787	B-30061、B-30079
	No. 788	B-30062、B-30080
	No. 789～808	B-30060、B-30078
	No. 809～828	B-30061、B-30079
	No. 829	B-30062、B-30080
	No. 851	B-30064
	No. 852	B-30065
	No. 853	B-30082
	No. 854	B-30083
	No. 855～874	B-30064、B-30082
	No. 875～882	B-30065、B-30083
	No. 883～902	B-30064、B-30082
	No. 903～910	B-30065、B-30083
	No. 911～930	B-30064、B-30082
	No. 931～938	B-30065、B-30083
	No. 951	B-30067
	No. 952	B-30085
	No. 953～955	B-30067、B-30085
	No. 1001	B-30069
	No. 1002	B-30087
	No. 1003～1023	B-30069、B-30087
	No. 1051～1052	B-30093～30095
	No. 1053～1054	B-30093
	No. 1101～1106	B-30095
	No. 1151～1157	B-30099
	No. 1201	W-30002
	No. 1251～1260	W-30003
	No. 1301～1302	W-30001
	No. 1351	B-30101
	No. 1352～1354	B-30011、B-30021、B-30041、B-30101
	No. 1356	B-30102
	No. 1357～1359	B-30011、B-30021、B-30041
	No. 1360～1363	B-30031、B-30103～30106、B-30500
	No. 1501～1504	B-30031、B-30102～30106
	No. 1551～1571	B-30103
	No. 1601～1617	B-30104
	No. 1651～1666	B-30105
	No. 1701～1712	B-30106
	No. 1751	B-30112
	No. 1752	B-30114
	No. 1758～1795	B-30112、B-30114
	No. 1796～1797	B-30110
	No. 1801～1802	W-30013

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-30041、B-30103、B-30104、B-30500
オブジェクトスクリプト	B-30021、B-30031、B-30093、B-30095、B-30099、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 を 201 に設定 [w:GD60081]=1; //ドキュメントページNo.に 1 を設定 [w:GD61130]=2; //ワンタッチ調整初期選択(ベーシックモード)			

5.6.2 画面スクリプト

ベース画面 30041

スクリプト No.	30002	スクリプト名	Script30002
コメント	現在時刻取得		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB40
//画面表示時に年月日時分秒を格納 [w:GD61183]=[w:GS650]; [w:GD61184]=[w:GS651]; [w:GD61185]=[w:GS652];			

ベース画面 30103

スクリプト No.	30110	スクリプト名	Script30110
コメント	ゲイン選択モード選択		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
//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; }			

ベース画面 30104

スクリプト No.	30115	スクリプト名	Script30115
コメント	応答モード選択		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り 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:0T11]); //High モード break; case 2: set([0-100:b:0T10]); //ベーシックモード break; case 3: set([0-100:b:0T12]); //Low モード break; }</pre>			

ベース画面 30500

スクリプト No.	30003	スクリプト名	Script30003
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]; } }</pre>			

5.6.3 オブジェクトスクリプト

ベース画面 30021

オブジェクト	ワードランプ(STAB2)	オブジェクト ID *1	10059
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
<pre>[u32:TMP0800] = [0-100:u32:D10] & 0x00100000; //D10 の bit20 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61001] = [u32:TMP0800] >> 20; //TMP を右に 20 シフト、GD61001 に格納</pre>			
オブジェクト	ワードランプ(CDP)	オブジェクト ID *1	10060
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
<pre>[u32:TMP0801] = [0-100:u32:D10] & 0x08000000; //D10 の bit27 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61002] = [u32:TMP0801] >> 27; //TMP を右に 27 シフトし、GD61002 に格納</pre>			
オブジェクト	ワードランプ(CDPS)	オブジェクト ID *1	10057
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
<pre>[u32:TMP0802] = [0-100:u32:D00] & 0x02000000; //D00 の bit25 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61003] = [u32:TMP0802] >> 25; //TMP を右に 25 シフトし、GD61003 に格納</pre>			
オブジェクト	ワードランプ(ABSV)	オブジェクト ID *1	10058

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:GD61004] = [u32:TMP0803] >> 27; //TMP を右に 27 シフトし、GD61004 に格納			
オブジェクト	ワードランプ (MTTR)	オブジェクト ID *1	10116
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
[u32:TMP0804] = [0-100:u32:D00] & 0x80000000; //D00 の bit31 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61005] = [u32:TMP0804] >> 31; //TMP を右に 31 シフトし、GD61005 に格納			

ベース画面 30031

オブジェクト	ワードランプ (アラーム)	オブジェクト ID *1	10060
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
[w:GD61052] = [0-100:w:ALM0]; //アラーム番号を GD デバイスに格納 //もし以下のアラーム番号なら if([w:GD61052] == 234 [w:GD61052] == 235 [w:GD61052] == 236 [w:GD61052] == 237 [w:GD61052] == 240 [w:GD61052] == 242 [w:GD61052] == 243) { [w:GD61051] = 1; //それ以外の アラーム番号なら }else{ [w:GD61051] = 0; }			
オブジェクト	コメント表示 (ワード) (アラーム)	オブジェクト ID *1	10061
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	立下り GD61051.b0
if([b:GD61051.b0] == OFF) { clear_object(); } //表示トリガが OFF なら //オブジェクトクリアを実行			
オブジェクト	ワードランプ (最新)	オブジェクト ID *1	10064
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
[w:GD61054] = [0-100:w:ALM200]; //アラーム番号を GD デバイスに格納 //もし以下のアラーム番号なら if([w:GD61054] == 234 [w:GD61054] == 235 [w:GD61054] == 236 [w:GD61054] == 237 [w:GD61054] == 240 [w:GD61054] == 242 [w:GD61054] == 243) { [w:GD61053] = 1; //それ以外の アラーム番号なら }else{ [w:GD61053] = 0; }			
オブジェクト	コメント表示 (ワード) (最新)	オブジェクト ID *1	10065
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	立下り GD61053.b0
if([b:GD61053.b0] == OFF) { clear_object(); } //表示トリガが OFF なら //オブジェクトクリアを実行			

オブジェクト	ワードランプ(1 回前)	オブジェクト ID *1	10067
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
[w:GD61056] = [0-100:w:ALM201]; //アラーム番号を GD デバイスに格納 //もし以下のアラーム番号なら if([w:GD61056] == 234 [w:GD61056] == 235 [w:GD61056] == 236 [w:GD61056] == 237 [w:GD61056] == 240 [w:GD61056] == 242 [w:GD61056] == 243) { [w:GD61055] = 1; //それ以外の アラーム番号なら }else{ [w:GD61055] = 0; } 			
オブジェクト	コメント表示(ワード) (1 回前)	オブジェクト ID *1	10068
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	立下り GD61055. b0
if([b:GD61055. b0] == OFF) { clear_object(); } 			
オブジェクト	ワードランプ(2 回前)	オブジェクト ID *1	10069
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	常時
[w:GD61058] = [0-100:w:ALM202]; //アラーム番号を GD デバイスに格納 //もし以下のアラーム番号なら if([w:GD61058] == 234 [w:GD61058] == 235 [w:GD61058] == 236 [w:GD61058] == 237 [w:GD61058] == 240 [w:GD61058] == 242 [w:GD61058] == 243) { [w:GD61057] = 1; //それ以外の アラーム番号なら }else{ [w:GD61057] = 0; } 			
オブジェクト	コメント表示(ワード) (2 回前)	オブジェクト ID *1	10070
スクリプトユーザ ID	8		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	立下り GD61057. b0
if([b:GD61057. b0] == OFF) { clear_object(); } 			
オブジェクト	ワードランプ(3 回前)	オブジェクト ID *1	10071
スクリプトユーザ ID	9		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
[w:GD61060] = [0-100:w:ALM203]; //アラーム番号を GD デバイスに格納 //もし以下のアラーム番号なら if([w:GD61060] == 234 [w:GD61060] == 235 [w:GD61060] == 236 [w:GD61060] == 237 [w:GD61060] == 240 [w:GD61060] == 242 [w:GD61060] == 243) { [w:GD61059] = 1; //それ以外の アラーム番号なら }else{ [w:GD61059] = 0; } 			

オブジェクト	コメント表示(ワード) (3回前)	オブジェクト ID *1	10072
スクリプトユーザ ID	10		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	立下り GD61059. b0
<pre> if([b:GD61059. b0] == OFF) { clear_object(); } //表示トリガが OFF なら //オブジェクトクリアを実行 </pre>			
オブジェクト	ワードランプ (4 回前)	オブジェクト ID *1	10073
スクリプトユーザ ID	11		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
<pre> [w:GD61062] = [0-100:w:ALM204]; //アラーム番号を GD デバイスに格納 //もし以下のアラーム番号なら if([w:GD61062] == 234 [w:GD61062] == 235 [w:GD61062] == 236 [w:GD61062] == 237 [w:GD61062] == 240 [w:GD61062] == 242 [w:GD61062] == 243) { [w:GD61061] = 1; } //それ以外の アラーム番号なら }else{ [w:GD61061] = 0; } </pre>			
オブジェクト	コメント表示(ワード) (4回前)	オブジェクト ID *1	10074
スクリプトユーザ ID	12		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	立下り GD61061. b0
<pre> if([b:GD61061. b0] == OFF) { clear_object(); } //表示トリガが OFF なら //オブジェクトクリアを実行 </pre>			
オブジェクト	ワードランプ (5 回前)	オブジェクト ID *1	10075
スクリプトユーザ ID	13		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
<pre> [w:GD61064] = [0-100:w:ALM205]; //アラーム番号を GD デバイスに格納 //もし以下のアラーム番号なら if([w:GD61064] == 234 [w:GD61064] == 235 [w:GD61064] == 236 [w:GD61064] == 237 [w:GD61064] == 240 [w:GD61064] == 242 [w:GD61064] == 243) { [w:GD61063] = 1; } //それ以外の アラーム番号なら }else{ [w:GD61063] = 0; } </pre>			
オブジェクト	コメント表示(ワード) (5回前)	オブジェクト ID *1	10076
スクリプトユーザ ID	14		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	立下り GD61063. b0
<pre> if([b:GD61063. b0] == OFF) { clear_object(); } //表示トリガが OFF なら //オブジェクトクリアを実行 </pre>			
オブジェクト	ワードランプ (6 回前)	オブジェクト ID *1	10077
スクリプトユーザ ID	15		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
<pre> [w:GD61066] = [0-100:w:ALM206]; //アラーム番号を GD デバイスに格納 //もし以下のアラーム番号なら if([w:GD61066] == 234 [w:GD61066] == 235 [w:GD61066] == 236 [w:GD61066] == 237 [w:GD61066] == 240 [w:GD61066] == 242 [w:GD61066] == 243) { [w:GD61065] = 1; } </pre>			

<pre>//それ以外の アラーム番号なら }else{ [w:GD61065] = 0; }</pre>			
オブジェクト	コメント表示(ワード) (6回前)	オブジェクト ID *1	10078
スクリプトユーザ ID	16		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	立下り GD61065. b0
<pre>if([b:GD61065. b0] == OFF) { clear_object(); }</pre>			
オブジェクト	ワードランプ(7 回前)	オブジェクト ID *1	10079
スクリプトユーザ ID	17		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
<pre>[w:GD61068] = [0-100:w:ALM207]; //アラーム番号を GD デバイスに格納 //もし以下のアラーム番号なら if([w:GD61068] == 234 [w:GD61068] == 235 [w:GD61068] == 236 [w:GD61068] == 237 [w:GD61068] == 240 [w:GD61068] == 242 [w:GD61068] == 243) { [w:GD61067] = 1; } //それ以外の アラーム番号なら }else{ [w:GD61067] = 0; }</pre>			
オブジェクト	コメント表示(ワード) (7回前)	オブジェクト ID *1	10080
スクリプトユーザ ID	18		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	立下り GD61067. b0
<pre>if([b:GD61067. b0] == OFF) { clear_object(); }</pre>			
オブジェクト	ワードランプ(8 回前)	オブジェクト ID *1	10081
スクリプトユーザ ID	19		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
<pre>[w:GD61070] = [0-100:w:ALM208]; //アラーム番号を GD デバイスに格納 //もし以下のアラーム番号なら if([w:GD61070] == 234 [w:GD61070] == 235 [w:GD61070] == 236 [w:GD61070] == 237 [w:GD61070] == 240 [w:GD61070] == 242 [w:GD61070] == 243) { [w:GD61069] = 1; } //それ以外の アラーム番号なら }else{ [w:GD61069] = 0; }</pre>			
オブジェクト	コメント表示(ワード) (8回前)	オブジェクト ID *1	10082
スクリプトユーザ ID	20		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	立下り GD61069. b0
<pre>if([b:GD61069. b0] == OFF) { clear_object(); }</pre>			

ベース画面 30093

オブジェクト	数値入力(モータ回転速度)	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 BIN32	トリガ種別	立上り GD61211. b0
[0-100:u32:TMD0] = [w:GD61201]; //TMD0 デバイスに GD61201 の値を代入 [b:GD61211. b0] = OFF; //トリガをオフする			
オブジェクト	数値入力(加減速時定数)	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 BIN32	トリガ種別	立上り GD61213. b0
[0-100:u32:TMD1] = [w:GD61203]; //TMD1 デバイスに GD61203 の値を代入 [b:GD61213. b0] = OFF; //トリガをオフする			
オブジェクト	スイッチ(正転)	オブジェクト ID *1	10013
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 GD61217. b0
if([b:GD61207. b0] == ON){ //トリガが立ったら [0-100:u32:TMIO] = 2049; //TMIO デバイスに 2049 (0x0801) を入れる }else{ //トリガが下がったら [0-100:u32:TMIO] = 1; //TMIO デバイスに 1 (0x0001) を入れる }			
オブジェクト	スイッチ(逆転)	オブジェクト ID *1	10012
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 GD61219. b0
if([b:GD61209. b0] == ON){ //トリガが立ったら [0-100:u32:TMIO] = 4097; //TMIO デバイスに 4097 (0x1001) を入れる }else{ //トリガが下がったら [0-100:u32:TMIO] = 1; //TMIO デバイスに 1 (0x0001) を入れる }			

ベース画面 30095

オブジェクト	数値入力(モータ回転速度)	オブジェクト ID *1	10012
スクリプトユーザ ID	1		
データ形式	符号なし BIN32	トリガ種別	立上り GD61251. b0
[0-100:u32:TMD0] = [w:GD61201]; //TMD0 デバイスに GD61201 の値を代入 [b:GD61251. b0] = OFF; //トリガをオフする			
オブジェクト	数値入力(加減速時定数)	オブジェクト ID *1	10013
スクリプトユーザ ID	2		
データ形式	符号なし BIN32	トリガ種別	立上り GD61253. b0
[0-100:u32:TMD1] = [w:GD61203]; //TMD1 デバイスに GD61203 の値を代入 [b:GD61253. b0] = OFF; //トリガをオフする			
オブジェクト	数値入力(移動量)	オブジェクト ID *1	10014
スクリプトユーザ ID	3		
データ形式	符号なし BIN32	トリガ種別	立上り GD61255. b0
[0-100:u32:TMD3] = [w:GD61205]; //TMD3 デバイスに GD61205 の値を代入 [b:GD61255. b0] = OFF; //トリガをオフする			

ベース画面 30099

オブジェクト	スイッチ (CN1-49)	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 GD61351. b0
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61351]; //GD61351 の値を TM00 に格納する			
オブジェクト	スイッチ (CN1-24)	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 GD61351. b1
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61351]; //GD61351 の値を TM00 に格納する			
オブジェクト	スイッチ (CN1-23)	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 GD61351. b2
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61351]; //GD61351 の値を TM00 に格納する			
オブジェクト	スイッチ (CN1-25)	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 GD61351. b3
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61351]; //GD61351 の値を TM00 に格納する			
オブジェクト	スイッチ (CN1-22)	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 GD61351. b4
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61351]; //GD61351 の値を TM00 に格納する			
オブジェクト	スイッチ (CN1-48)	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 GD61351. b5
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61351]; //GD61351 の値を TM00 に格納する			
オブジェクト	スイッチ (CN1-33)	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 GD61351. b6
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61351]; //GD61351 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	20039
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
//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(年)	オブジェクト ID *1	10018
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
<p>//時計データより本日の年月を取得</p> <p>[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</p> <p>[w:TMP960] = [w:TMP950] >> 12;//桁合せ</p> <p>[w:TMP968] = [w:TMP960] * 10;//BCD->BIN</p> <p>[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</p> <p>[w:TMP961] = [w:TMP951] >> 8;//BCD->BIN</p> <p>[w:TMP973] = 2000 + [w:TMP968] + [w:TMP961];//TMP973 に年を BIN でセット</p> <p>[w:GD63990] = [w:TMP973];//年をセット</p> <p>[w:TMP952] = [w:GS650] & 0x00F0;//設定用時計データより月の 10 の位を取得</p> <p>[w:TMP962] = [w:TMP952] >> 4;//桁合せ</p> <p>[w:TMP969] = [w:TMP962] * 10;//BCD->BIN</p> <p>[w:TMP953] = [w:GS650] & 0x000F;//設定用時計データより月の 1 の位を取得</p> <p>[w:TMP974] = [w:TMP969] + [w:TMP953];//TMP974 に月を BIN でセット</p> <p>[w:GD63991] = [w:TMP974];//月をセット</p> <p>[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</p> <p>[w:TMP963] = [w:TMP954] >> 12;//桁合せ</p> <p>[w:TMP970] = [w:TMP963] * 10;//BCD->BIN</p> <p>[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</p> <p>[w:TMP964] = [w:TMP955] >> 8;//BCD->BIN</p> <p>[w:TMP975] = [w:TMP970] + [w:TMP964];//TMP975 に日を BIN でセット</p> <p>[w:GD63992] = [w:TMP975];//日をセット</p> <p>[w:TMP956] = [w:GS651] & 0x00F0;//設定用時計データより時の 10 の位を取得</p> <p>[w:TMP965] = [w:TMP956] >> 4;//桁合せ</p> <p>[w:TMP971] = [w:TMP965] * 10;//BCD->BIN</p> <p>[w:TMP957] = [w:GS651] & 0x000F;//設定用時計データより時の 1 の位を取得</p> <p>[w:TMP976] = [w:TMP971] + [w:TMP957];//TMP976 に時を BIN でセット</p> <p>[w:GD63993] = [w:TMP976];//時をセット</p> <p>[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</p> <p>[w:TMP966] = [w:TMP958] >> 12;//桁合せ</p> <p>[w:TMP972] = [w:TMP966] * 10;//BCD->BIN</p> <p>[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</p> <p>[w:TMP967] = [w:TMP959] >> 8;//BCD->BIN</p> <p>[w:TMP977] = [w:TMP972] + [w:TMP967];//TMP977 に分を BIN でセット</p> <p>[w:GD63994] = [w:TMP977];//分をセット</p> <p>[w:TMP993] = [w:GS652] & 0x00F0;//設定用時計データより秒の 10 の位を取得</p> <p>[w:TMP995] = [w:TMP993] >> 4;//桁合せ</p> <p>[w:TMP996] = [w:TMP995] * 10;//BCD->BIN</p> <p>[w:TMP994] = [w:GS652] & 0x000F;//設定用時計データより秒の 1 の位を取得</p> <p>[w:TMP978] = [w:TMP996] + [w:TMP994];//TMP978 に秒を BIN でセット</p> <p>[w:GD63995] = [w:TMP978];//秒をセット</p>			
オブジェクト	数値表示(月)	オブジェクト ID *1	10019
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
<p>// BIN -> BCD 変換</p>			

[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	10020
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	10021
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	10022
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	10023
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。

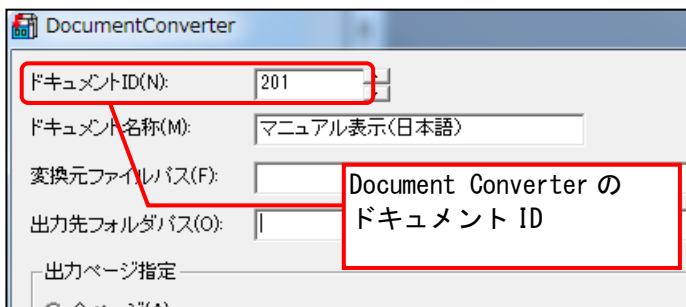
6. マニュアル表示について

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

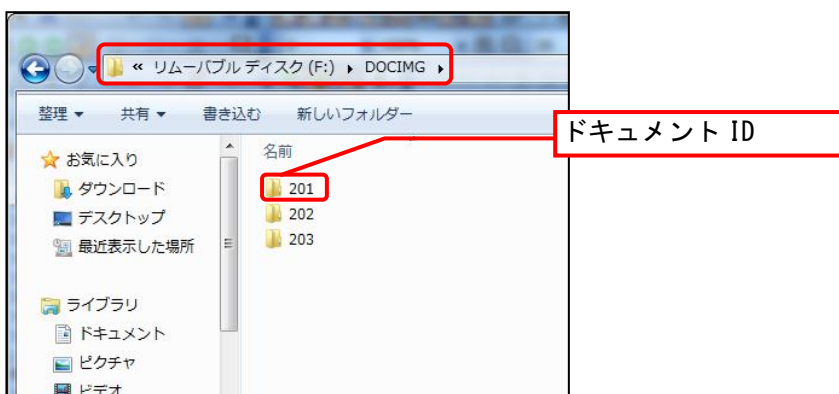
- (1) 表示するマニュアル(Word や Excel など)を Document Converter を使用してドキュメント表示機能用のドキュメントデータ(JPEG ファイル)に変換します。Document Converter の[ドキュメント ID]に 201 を設定します。
※ドキュメント ID と表示言語の対応は下記表を参照してください。



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。