

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

サンプル画面説明書

サンプルのご利用について

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

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

目次

改訂履歴	5
1. 概要	6
2. システム構成	6
3. GOT について	6
3.1 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	7
3.3 作画ソフトウェアの Ethernet の設定	7
3.4 作画ソフトウェアのオーバーラップウィンドウ/スーパーインポーズウィンドウ設定	7
4. サーボアンプについて	7
4.1 サーボアンプのパラメータ設定	7
5. 画面仕様	8
5.1 表示言語	8
5.2 画面遷移	8
5.3 画面説明	21
5.3.1 メニュー (B-30001)	21
5.3.2 立ち上げ/調整メニュー (B-30011)	22
5.3.3 チューニング (B-30013)	23
5.3.4 フィルタ設定 1/2 (B-30015)	24
5.3.5 フィルタ設定 2/2 (B-30016)	25
5.3.6 制振制御設定 (B-30017)	26
5.3.7 ワンタッチ調整 (B-30019)	27
5.3.8 テスト運転メニュー (B-30021)	28
5.3.9 JOG 運転 (B-30023)	29
5.3.10 位置決め運転 (B-30025)	30
5.3.11 出力信号 (DO) 強制出力 (B-30029)	31
5.3.12 パラメータ設定 (ROM) メニュー (B-30041)	32
5.3.13 基本設定パラメータ (ROM) (B-30043~30044)	33
5.3.14 ゲイン・フィルタパラメータ (ROM) (B-30046~30048)	34
5.3.15 拡張設定 1 パラメータ (ROM) (B-30049~30050)	35
5.3.16 入出力設定パラメータ (ROM) (B-30052)	36
5.3.17 拡張設定 2 パラメータ (ROM) (B-30055~30056)	37
5.3.18 拡張設定 3 パラメータ (ROM) (B-30058)	38
5.3.19 リニアサーボモータ/DD モータ設定パラメータ (ROM) (B-30061)	39
5.3.20 パラメータ設定 (RAM) メニュー (B-30071)	40
5.3.21 基本設定パラメータ (RAM) (B-30073~30074)	41
5.3.22 ゲイン・フィルタパラメータ (RAM) (B-30076~30078)	42
5.3.23 拡張設定 1 パラメータ (RAM) (B-30079~30080)	43
5.3.24 入出力設定パラメータ (RAM) (B-30082)	44
5.3.25 拡張設定 2 パラメータ (RAM) (B-30085~30086)	45
5.3.26 拡張設定 3 パラメータ (RAM) (B-30088)	46
5.3.27 リニアサーボモータ/DD モータ設定パラメータ (RAM) (B-30091)	47
5.3.28 保守メニュー (B-30101)	48
5.3.29 アンプ寿命診断 (B-30103)	49
5.3.30 機械診断 (B-30105)	50
5.3.31 機械診断 (グラフ) (B-30107~30109)	51
5.3.32 電力モニタ (B-30111)	53
5.3.33 トラブルシューティングメニュー (B-30201)	55

5.3.34	アラーム一覧 (B-30203)	56
5.3.35	アラーム履歴 (B-30205)	57
5.3.36	マニュアル表示 (B-30207)	58
5.3.37	モニタメニュー (B-30301)	60
5.3.38	運転モニタ (B-30303~30304)	61
5.3.39	入出力モニタ (B-30305)	62
5.3.40	アラームリセット (W-30001)	63
5.3.41	言語設定 (W-30002)	64
5.3.42	時計設定 (W-30003)	65
5.3.43	有効/無効軸設定 (W-30008)	66
5.3.44	軸選択 (W-30009)	67
5.3.45	アラーム発生時状態表示 (W-30011~30012)	68
5.3.46	ワンタッチ調整進捗表示 (W-30013)	69
5.3.47	しきい値設定 (W-30015)	70
5.3.48	推定値保存 (W-30017)	71
5.3.49	フィルタ 1~5 ノッチ広さ (W-30020、W-30022、W-30024、W-30026、W-30028)	72
5.3.50	フィルタ 1~5 ノッチ深さ (W-30021、W-30023、W-30025、W-30027、W-30029)	73
5.3.51	ローパスフィルタ 設定 (W-30030)	74
5.3.52	軸共振抑制フィルタ 設定 (W-30031)	75
5.3.53	軸共振抑制フィルタ 周波数 (W-30032)	76
5.3.54	軸共振抑制フィルタ ノッチ深さ (W-30033)	77
5.3.55	状態表示 (W-30101~30102)	78
5.4	使用デバイス一覧	79
5.5	コメント一覧	87
5.6	レシピ一覧	90
5.7	デバイスデータ転送一覧	99
5.8	スクリプト一覧	102
5.9	ロギング一覧	199
6.	マニュアル表示について	201
6.1	マニュアル表示用ドキュメントデータの準備	201
7.	その他	202
7.1	モーションコントローラを使用する場合の設定	202
7.2	MELSEC-Q シリーズシーケンサを使用する場合の設定	203
7.3	GOT のモニタ速度についての注意事項	204
7.4	リソースデータを利用するためのユーザカスタマイズについて	204

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
2015/11	BCN-P5999-0619	初版
2016/1	BCN-P5999-0619-1a	プロジェクトデータの改善
2016/5	BCN-P5999-0619-2	ドライブレコーダ対応、プロジェクトデータの改善
2016/8	BCN-P5999-0619-3	アラーム履歴、機械診断(グラフ)、電力モニタ対応
2016/10	BCN-P5999-0619-4	軸切り換え対応、画面遷移修正

* 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
2015/11	MITSUBISHI_MR-J4-B_V_Ver1_J. GTX	1. 144A	初版
2016/1	MITSUBISHI_MR-J4-B_V_Ver1a_J. GTX	1. 144A	一部画面の誤記を修正
2016/5	MITSUBISHI_MR-J4-B_V_Ver2_J. GTX	1. 155M	ドライブレコーダ対応、データ形式修正
2016/8	MITSUBISHI_MR-J4-B_V_Ver3_J. GTX	1. 155M	アラーム履歴、機械診断(グラフ)、電力モニタ対応
2016/10	MITSUBISHI_MR-J4-B_V_Ver4_J. GTX	1. 165X	軸切り換え対応、画面遷移修正

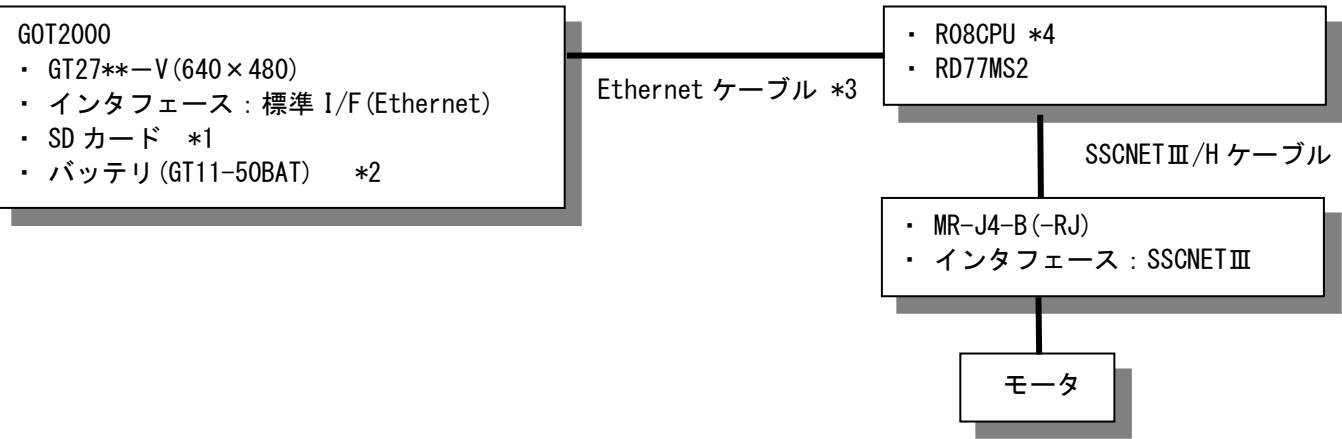
* プロジェクトデータ作成時に使用した作画ソフトウェアのバージョンです。記載したバージョンと同等、またはそれ以降のバージョンの作画ソフトウェアを使用してください。

1. 概要

GOT2000 と MELSEC iQ-R シリーズシーケンサを Ethernet で接続し、シンプルモーションユニットを経由して MELSERVO-J4 シリーズ (MR-J4-B) と SSCNETⅢ/H で接続し、サーボアンプへのパラメータ値の変更、モニタ、テスト運転などを行うサンプル画面の説明書です。

このサンプルはデバイスを変更することで、モーションコントローラを使用した場合も対応します。デバイス変更の方法については、「7.1 モーションコントローラを使用する場合の設定」を参照してください。

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 : バッテリは、時計データおよびSRAMユーザ領域のアラームデータ・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。
- *4 : 本サンプルは接続機器設定を変更することで、MELSEC-Qシリーズシーケンサを使用した構成に対応します。変更の方法については、「7.2 MELSEC-Qシリーズシーケンサを使用する場合の設定」を参照してください。

3. GOT について

3.1 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	Ethernet 接続		Ethernet (MELSEC), Q17nNC, CRnD-700, ゲートウェイ
拡張機能	標準フォント		中国語(簡体)
	アウトラインフォント	ゴシック	英数かな
			日本語漢字
			中国語(簡体) 漢字
	デバイスデータ転送		
	ドライブレコーダ		
	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
GOT NET No.	1	
GOT 局番	2	
GOT 標準 Ethernet 設定	下表を参照	
GOT 機器通信用ポート No.	5001	
リトライ回数(回)	3	
立ち上がり時間(秒)	3	
通信タイムアウト時間(秒)	3	
送信ディレイ時間(ms)	0	
サーボ軸切り換えデバイス先頭番号	60400	

GOT 標準 Ethernet 設定

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

3.3 作画ソフトウェアの Ethernet の設定

	自局	Net No.	局番	機器	IP アドレス	ポート No.	通信方式
1	*	1	1	RCPU	192.168.3.39	5006	UDP

3.4 作画ソフトウェアのオーバーラップウィンドウ/スーパーインポーズウィンドウ設定

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

4. サーボアンプについて

4.1 サーボアンプのパラメータ設定

弊社で動作確認した際の設定値は下記となります。

項目	設定値	備考
機能選択 A-1	2100	EM2/EM1 を使用しない。
パラメータ書込み禁止	00AB	全パラメータの読み込み、書込みが可能
その他	初期値	

5. 画面仕様

5.1 表示言語

画面上に表示する文字列は、日本語・英語・中国語(簡体)の3言語で切り換え表示できます。各言語の文字列は、コメントグループ No. 498~500 の列 No. 1~3 に下記のように登録しています。言語切り換えデバイスに列 No. を格納すると列 No. に対応した言語を表示します。

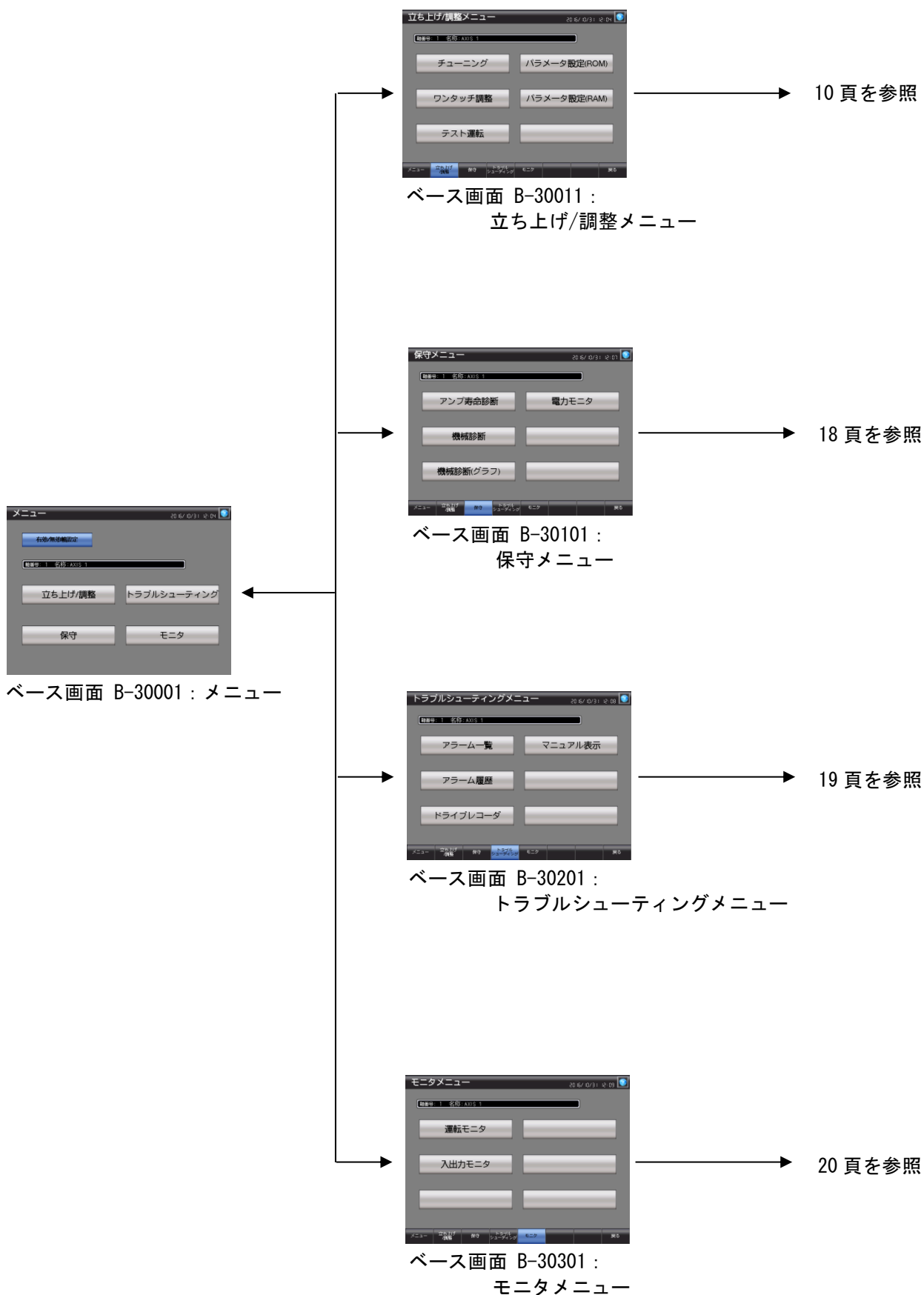
列 No.	言語
1	日本語
2	英語
3	中国語(簡体)

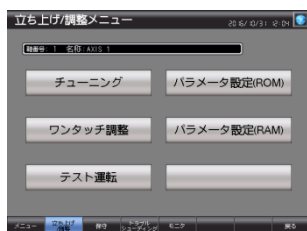
5.2 画面遷移

5.2.1 画面一覧・遷移(共通)



5.2.2 画面一覧・遷移(個別)

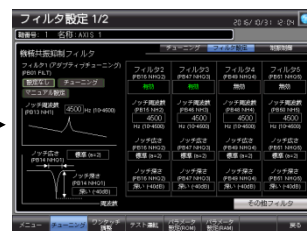




ベース画面 B-30011 :
立ち上げ/調整メニュー



ベース画面 B-30013 :
チューニング

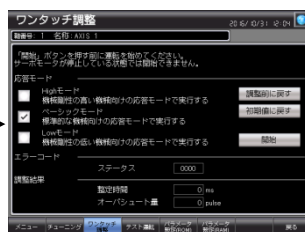


ベース画面 B-30015~30016 :
フィルタ設定

12 頁を参照



ベース画面 B-30017 :
制振制御設定



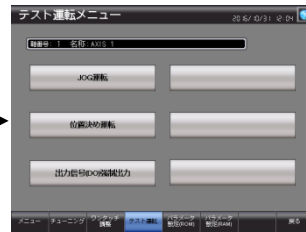
ベース画面 B-30019 :
ワンタッチ調整



ウィンドウ画面 W-30013 :
ワンタッチ調整進捗表示

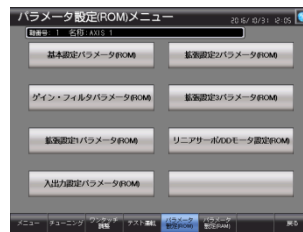
次頁へ

前頁より



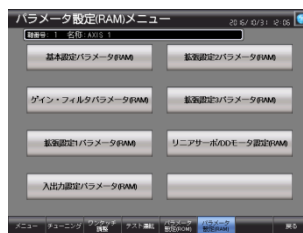
13 頁を参照

ベース画面 B-30021 :
テスト運転メニュー



14 頁を参照

ベース画面 B-30041 :
パラメータ設定 (ROM) メニュー

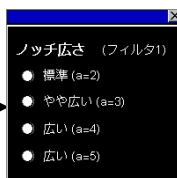


16 頁を参照

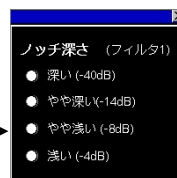
ベース画面 B-30071 :
パラメータ設定 (RAM) メニュー



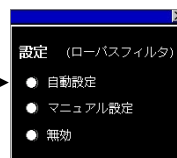
ベース画面 B-30015~30016 :
フィルタ設定



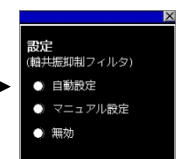
ウィンドウ画面 W-30020、W-30022、W-30024、W-30026、W-30028 :
フィルタ 1~5 ノッチ広さ



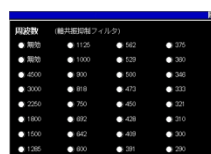
ウィンドウ画面 W-30021、W-30023、W-30025、W-30027、W-30029 :
フィルタ 1~5 ノッチ深さ



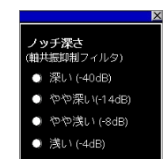
ウィンドウ画面 W-30030 :
ローパスフィルタ 設定



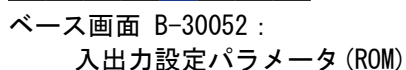
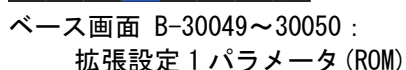
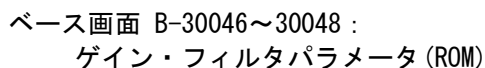
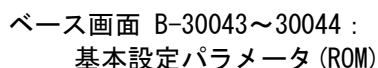
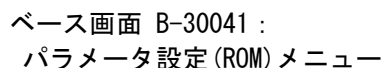
ウィンドウ画面 W-30031 :
軸共振抑制フィルタ 設定



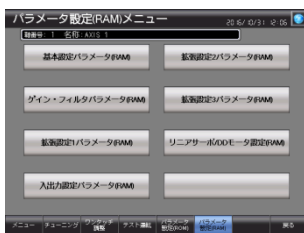
ウィンドウ画面 W-30032 :
軸共振抑制フィルタ 周波数



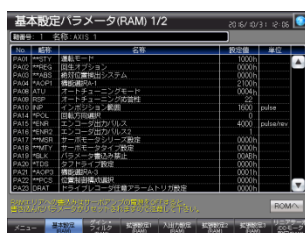
ウィンドウ画面 W-30033 :
軸共振抑制フィルタ ノッチ深さ



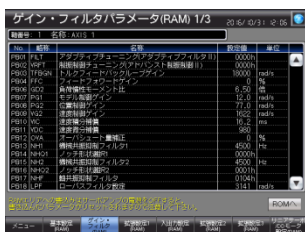
14/204



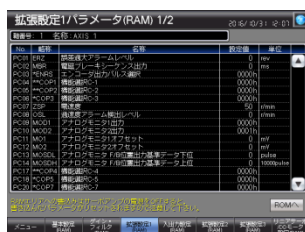
ベース画面 B-30071 :
パラメータ設定 (RAM) メニュー



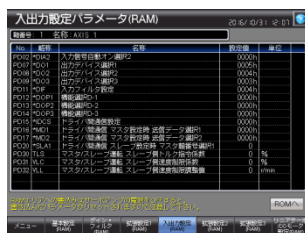
ベース画面 B-30073~30074 :
基本設定パラメータ (RAM)



ベース画面 B-30076~30078 :
ゲイン・フィルタパラメータ (RAM)



ベース画面 B-30079~30080 :
拡張設定1パラメータ (RAM)



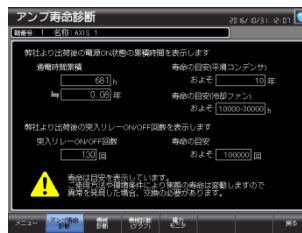
ベース画面 B-30082 :
入出力設定パラメータ (RAM)

次頁へ

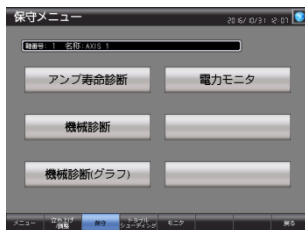
前頁よ

Downloaded from <http://www.jstor.org/stable/2346122> on Tue, 20 Jun 2016 12:00:00 UTC

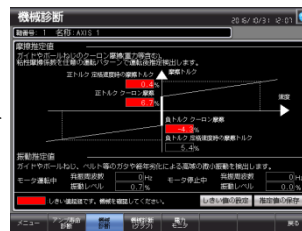
[illegible][illegible]



ベース画面 B-30103 :
アンプ寿命診断



ベース画面 B-30101 :
保守メニュー



ベース画面 B-30105 :
機械診断

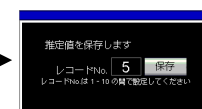
摩擦係数	現在値	しきい値	単位
正トルク 空気抵抗摩擦	3456.0	3456.0	%
正トルク クーロン摩擦	3456.0	3456.0	%
負トルク クーロン摩擦	3456.0	3456.0	%
負トルク 空気抵抗摩擦	3456.0	3456.0	%

モータ運転中	速度検出	現在値	しきい値	単位
モータ停止	速度検出	123456	123456	Hz
モータ停止	速度検出	3456.0	3456.0	%
モータ停止	速度検出	123456	123456	Hz
モータ停止	速度検出	3456.0	3456.0	%

ウィンドウ画面 W-30015 :
しきい値設定



ベース画面 B-30107~30109 :
機械診断(グラフ)



ウィンドウ画面 W-30017 :
推奨値保存



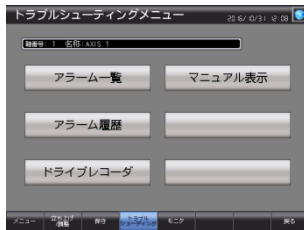
ベース画面 B-30111 :
電力モニタ



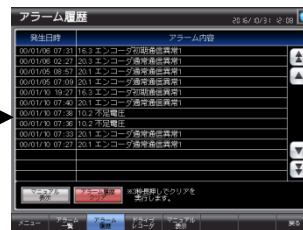
ベース画面 B-30203 :
アラーム一覧



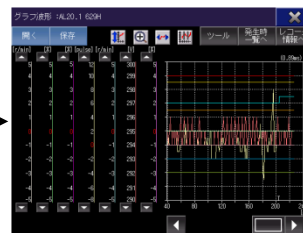
ウィンドウ画面 W-30011~30012 :
アラーム発生時状態表示



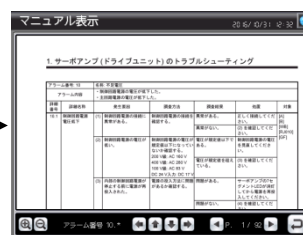
ベース画面 B-30201 :
トラブルシューティングメニュー



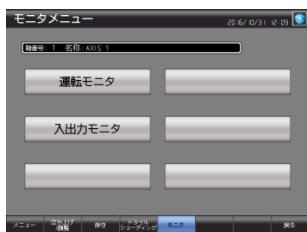
ベース画面 B-30205 :
アラーム履歴



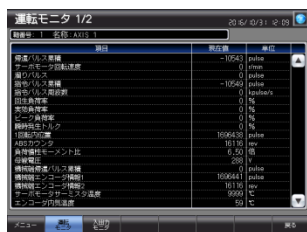
拡張機能 : ドライブレコーダ



ベース画面 B-30207 :
マニュアル表示



ベース画面 B-30301 :
モニタメニュー



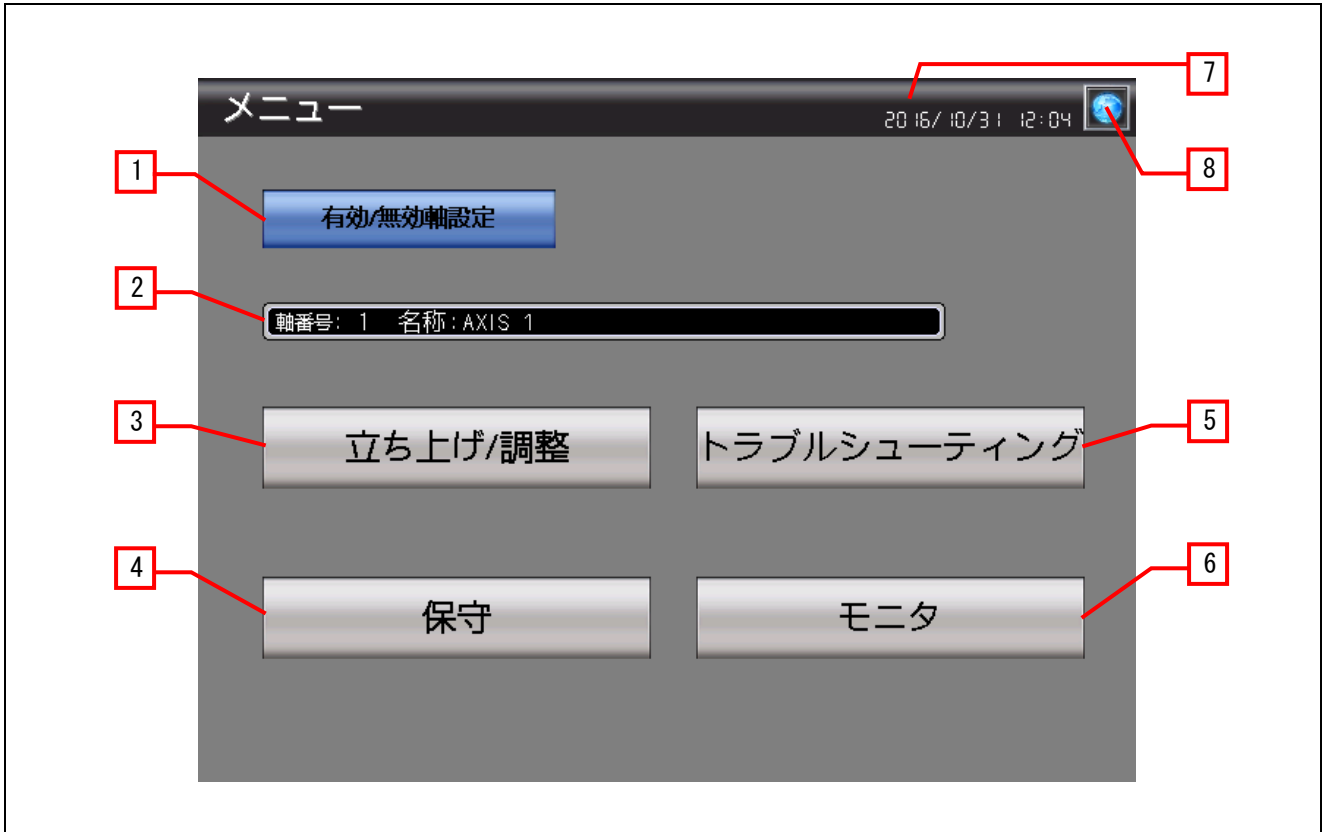
ベース画面 B-30303~30304 :
運転モニタ



ベース画面 B-30305 :
入出力モニタ

5.3 画面説明

5.3.1 メニュー (B-30001)



概要

メニュー画面です。

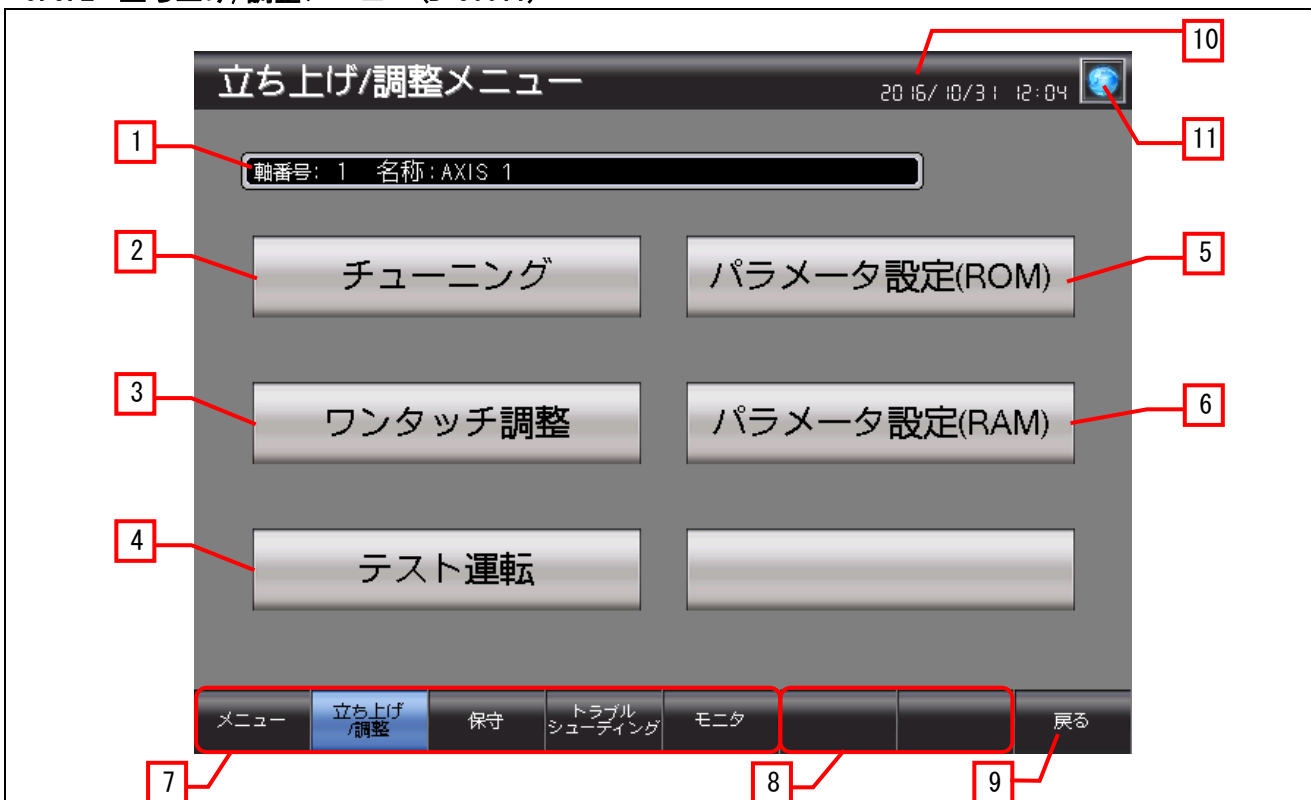
詳細

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

備考

- ・ 初期設定で軸番号 1 のみ選択が可能です。軸切り換えを使用する場合、有効/無効軸設定画面にて使用する軸の有効化と軸の名称設定(任意)をしてください。
- ・ GOT 起動時に、プロジェクトスクリプトにて軸番号を「1」に指定しています。また、名称オフセット、ワンタッチ調整初期選択状態を初期化し、レシピから有効/無効軸設定を読み出しています。レシピ機能の詳細については「5.6 レシピ一覧」、スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 有効/無効軸設定の実行はレシピ機能と画面スクリプトを使用しています。レシピ機能の詳細については「5.6 レシピ一覧」、スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 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 立ち上げ/調整メニュー(B-30011)



概要

立ち上げ/調整に関するメニュー画面です。

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. チューニング画面に切り換えます。
3. ワンタッチ調整画面に切り換えます。
4. テスト運転メニュー画面に切り換えます。
5. パラメータ設定 (ROM) メニュー画面に切り換えます。
6. パラメータ設定 (RAM) メニュー画面に切り換えます。
7. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
8. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
9. 前回表示していた画面に切り換えます。
10. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
11. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・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 チューニング(B-30013)



概要

ゲイン調整に必要なパラメータを設定します。

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 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. 各画面に切り換えます。制振制御画面はゲイン調整モードがオートチューニングモード2、2ゲイン調整モード2、マニュアルモードのとき画面を切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. ゲインパラメータを設定します。
7. オーバシュート量を設定します。
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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、選択したゲイン調整モードに応じて、各パラメータの入力許可を制御するために、画面スクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 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 フィルタ設定 1/2 (B-30015)



概要

フィルタ設定に必要なパラメータを設定します。

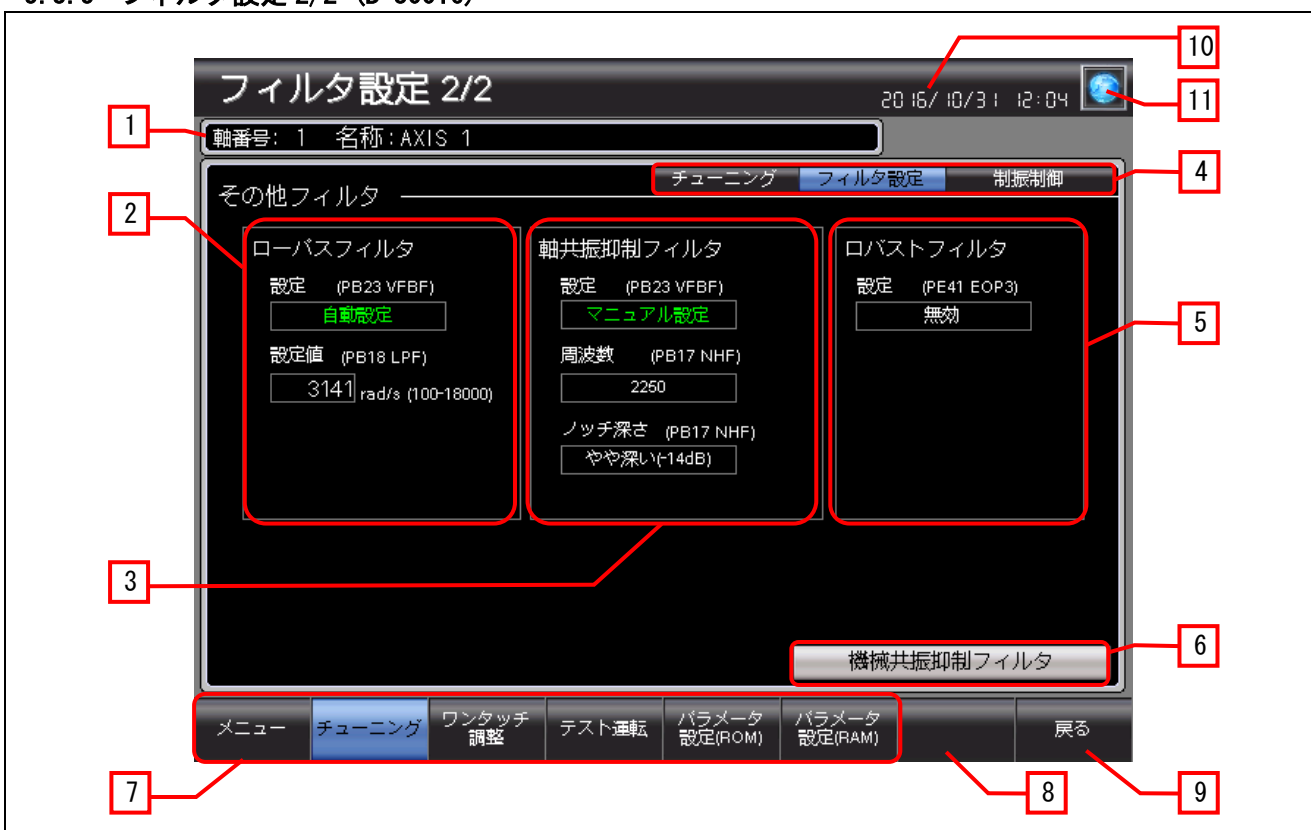
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. フィルタ 1 (アダプティブチューニング) の設定をします。
3. 各画面に切り換えます。制振制御画面はゲイン調整モード選択がオートチューニングモード 2、2 ゲイン調整モード 2、マニュアルモードのとき画面を切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
4. 各フィルタの設定をします。フィルタ 5 はロバストフィルタが有効のとき設定できません。
5. 表示項目をその他フィルタに切り換えます。
6. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
7. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
8. 前回表示していた画面に切り換えます。
9. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
10. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、フィルタ設定のパラメータ設定、入力許可を制御するために、画面スクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 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 フィルタ設定 2/2 (B-30016)



概要

フィルタ設定に必要なパラメータを設定します。

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. ローパスフィルタを設定します。
3. 軸共振抑制フィルタを設定します。機械共振抑制フィルタのフィルタ 4 が有効のときは設定できません。
4. 各画面に切り換えます。制振制御画面はゲイン調整モード選択がオートチューニングモード 2、2 ゲイン調整モード 2、マニュアルモードのとき画面を切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
5. ロバストフィルタを設定します。
6. 表示項目を機械共振抑制フィルタに切り換えます。
7. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
8. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
9. 前回表示していた画面に切り換えます。
10. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
11. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、フィルタ設定のパラメータ設定、入力許可を制御するために、画面スクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 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。

5.3.6 制振制御設定 (B-30017)



概要

制振制御に必要なパラメータを設定します。

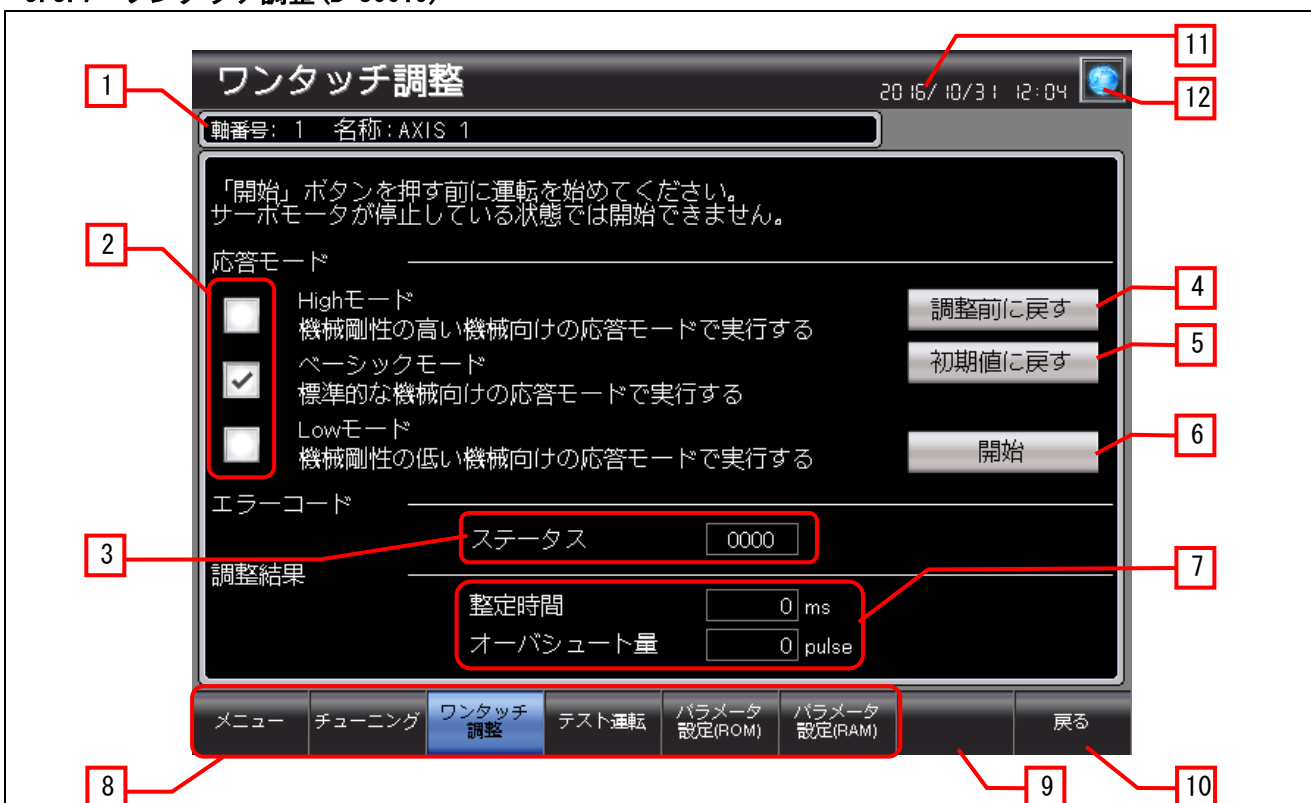
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 振動抑制モードを選択します。
3. 制振制御 1 を設定します。
4. 制振制御 2 を設定します。振動抑制モードが標準モード、低応答モードのときは設定できません。
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. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
7. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
8. 前回表示していた画面に切り換えます。
9. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
10. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、制振制御設定のパラメータ設定、入力許可を制御するために、画面スクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 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 ワンタッチ調整 (B-30019)



概要

ワンタッチ調整を実行します。

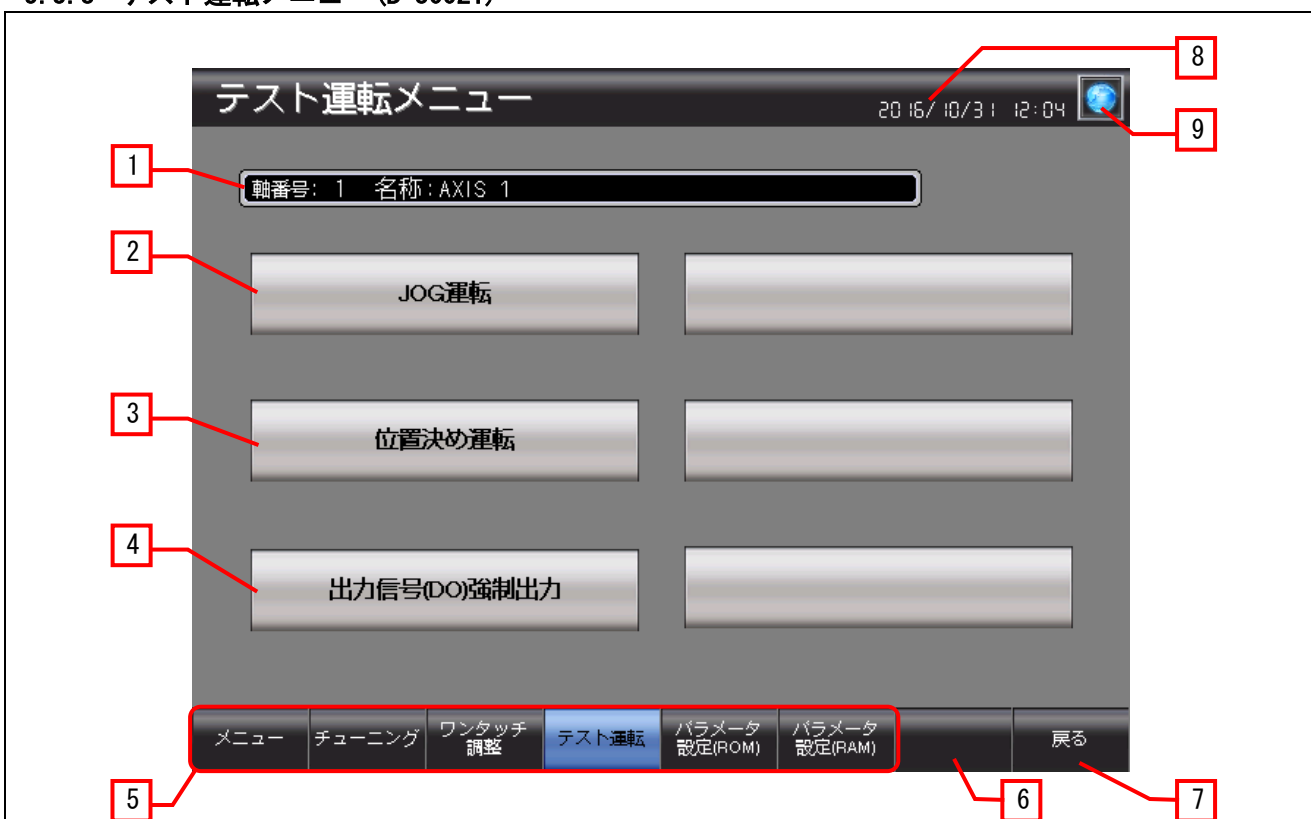
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 応答モードを選択します。
3. 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。実行時にワンタッチ調整進捗表示ウィンドウを表示します。
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. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
10. 前回表示していた画面に切り換えます。
11. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
12. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、選択した応答モードにてワンタッチ調整を実行するために、画面スクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 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 テスト運転メニュー(B-30021)



概要

テスト運転メニュー画面です。

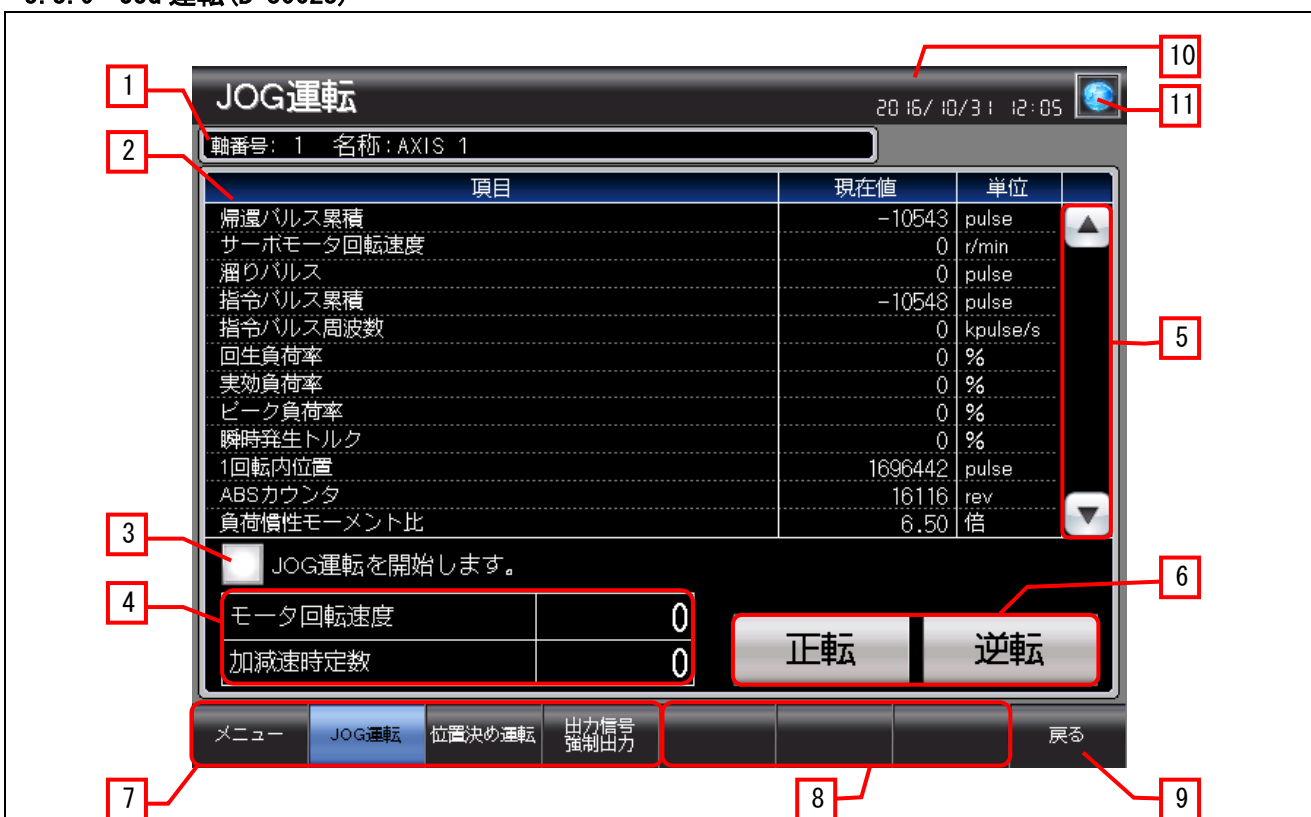
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. JOG 運転画面に切り換えます。
3. 位置決め運転に切り換えます。
4. 出力信号 (DO) 強制出力に切り換えます。
5. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
7. 前回表示していた画面に切り換えます。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下部にアラームメッセージを表示します。メッセージの左端をタッチすると、表示位置が画面上部、画面中央、画面下部の順に切り換わります。それ以外をタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.9 JOG 運転(B-30023)



概要

JOG 運転テストをします。

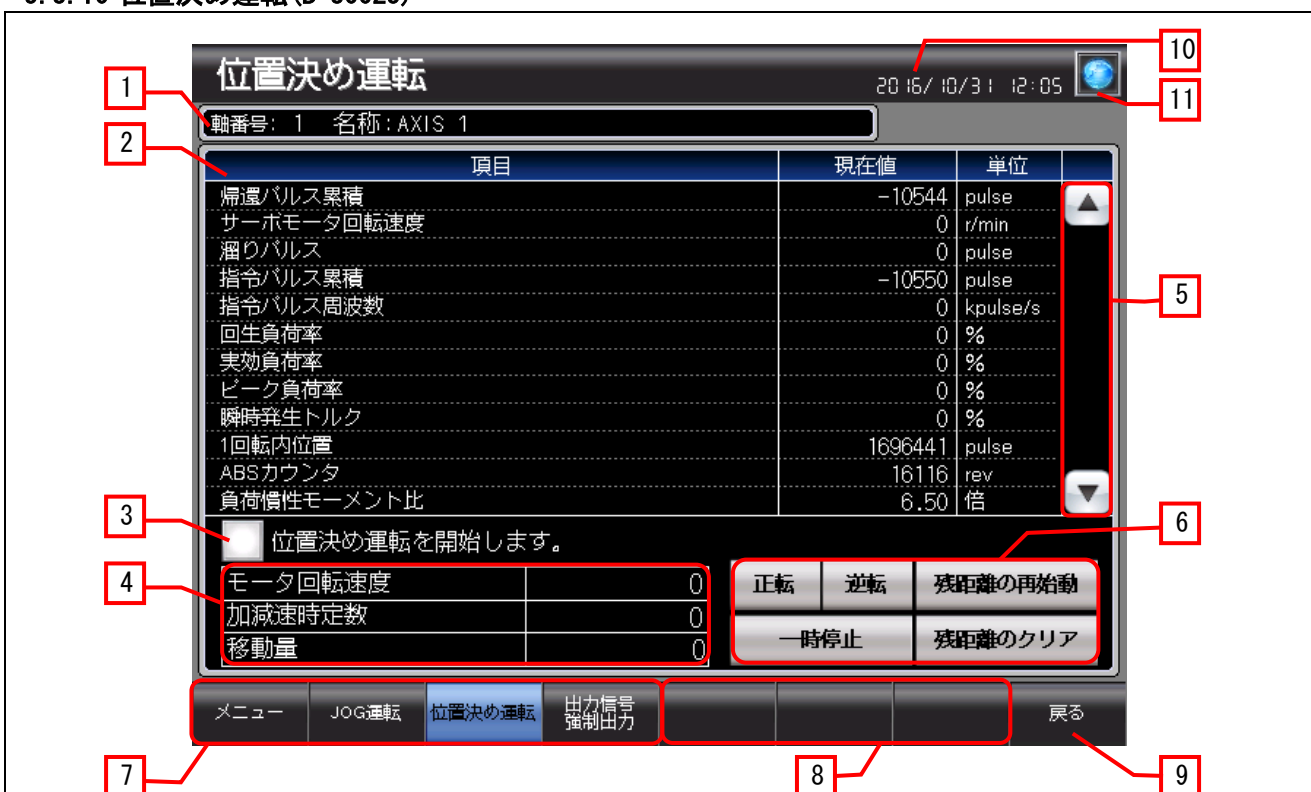
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. サーボモータの状態を表示します。
3. JOG 運転モードに切り換えます。JOG 運転モード中に再度タッチすることでテスト運転モードを解除します。
4. モータ回転速度、加減速時定数を設定します。
5. 状態表示の表示項目を切り換えます。
6. JOG 運転を操作します。
 正転 : タッチしている間、正転動作で JOG 運転を開始します。
 逆転 : タッチしている間、逆転動作で JOG 運転を開始します。
7. 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。
- ・モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、JOG 運転モードの切り換えや、モータ回転速度、加減速時定数の設定、正転、逆転動作は画面スクリプトにて制御しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・テスト運転中には画面切り換え、軸切り換えはできません。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下部にアラームメッセージを表示します。メッセージの左端をタッチすると、表示位置が画面上部、画面中央、画面下部の順に切り換わります。それ以外をタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.10 位置決め運転(B-30025)



概要

位置決め運転テストをします。

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. サーボモータの状態を表示します。
3. 位置決め運転モードに切り換えます。位置決め運転モード中に再度タッチすることでテスト運転モードを解除します。
4. モータ回転速度、加減速時定数、移動量を設定します。
5. 状態表示の表示項目を切り換えます。
6. 位置決め運転を操作します。
 - 正転 : 正転動作で位置決め運転を開始します。
 - 逆転 : 逆転動作で位置決め運転を開始します。
 - 一時停止 : 実行中の位置決め運転を一時停止します。
 - 残距離の再始動 : 一時停止中の位置決め運転を再始動します。
 - 残距離のクリア : 一時停止中の位置決め運転をクリアします。
7. 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。
- ・モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、位置決め運転モードの切り換えや、モータ回転速度、加減速時定数、移動量の設定は画面スクリプトにて制御しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・テスト運転中には画面切り換え、軸切り換えはできません。
- ・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。

5.3.11 出力信号 (DO) 強制出力 (B-30029)



概要

出力信号を強制出力します。

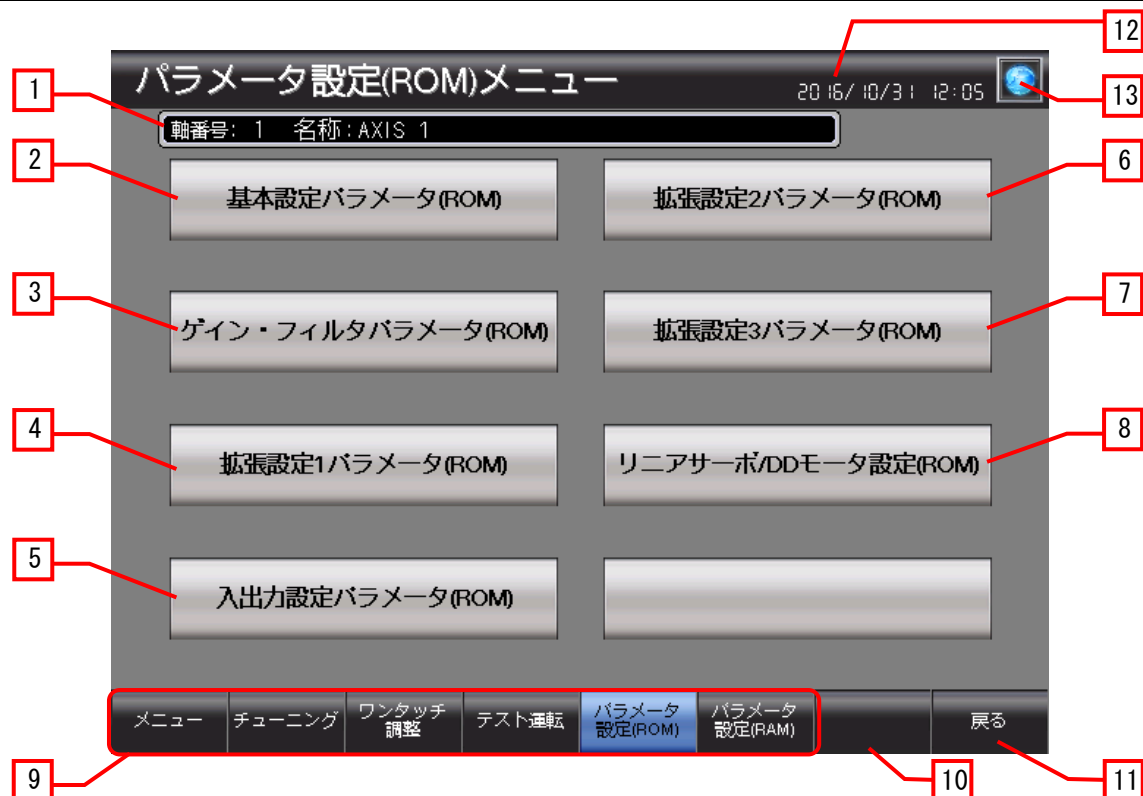
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 出力信号 (DO) 強制出力モードに切り換えます。出力信号 (DO) 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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、出力信号 (DO) 強制出力モードの切り換えや、出力信号の設定は画面スクリプトにて制御しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ テスト運転中には画面切り換え、軸切り換えはできません。
- ・ 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 パラメータ設定 (ROM) メニュー (B-30041)



概要

パラメータ設定 (ROM) メニュー画面です。

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 基本設定パラメータ (ROM) 画面に切り換えます。
3. ゲイン・フィルタパラメータ (ROM) 画面に切り換えます。
4. 拡張設定 1 パラメータ (ROM) 画面に切り換えます。
5. 入出力設定パラメータ (ROM) 画面に切り換えます。
6. 拡張設定 2 パラメータ (ROM) 画面に切り換えます。
7. 拡張設定 3 パラメータ (ROM) 画面に切り換えます。
8. リニアサーボモータ/DDモータ設定パラメータ (ROM) 画面に切り換えます。
9. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
10. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
11. 前回表示していた画面に切り換えます。
12. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
13. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5. 8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・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 基本設定パラメータ (ROM) (B-30043~30044)

1

基本設定パラメータ(ROM) 1/2

2016/10/31 12:05

6

7

軸番号: 1 名称: AXIS 1

2

No.	略称	名称	設定値	単位
PA01	**STY	運転モード	1000h	
PA02	**REG	回生オプション	0000h	
PA03	**ABS	絶対位置検出システム	0000h	
PA04	*AOP1	機能選択A-1	2100h	
PA08	ATU	オートチューニングモード	0004h	
PA09	RSP	オートチューニング応答性	22	
PA10	INP	インポジション範囲	1600	pulse
PA14	*POL	回転方向選択	0	
PA15	*ENR	エンコーダ出力パルス	4000	pulse/rev
PA16	*ENR2	エンコーダ出力パルス2	1	
PA17	**MSR	サーボモータシリーズ設定	0000h	
PA18	**MTY	サーボモータタイプ設定	0000h	
PA19	*BLK	パラメータ書き込み禁止	00ABh	
PA20	*TDS	タフトドライブ設定	0000h	
PA21	*AOP3	機能選択A-3	0001h	
PA22	**PCS	位置制御構成選択	0000h	
PA23	DRAT	ドライブレコーダ任意アラームトリガ設定	0000h	

*印のあるパラメータは、設定後いったん電源をOFFにしてから再投入するか、コントローラリセットを実施すると有効になります。
*印のあるパラメータは、設定後いったん電源をOFFしてから再投入すると有効になります。

RAM

4

メニュー

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)

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)

5

概要

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

詳細

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

2. パラメータの設定値を表示、設定します。
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)

3. 基本設定パラメータの表示項目を切り換えます。

4. 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. 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

・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。

・ 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。

33/204

BCN-P5999-0619-4

5.3.14 ゲイン・フィルタパラメータ (ROM) (B-30046~30048)

ゲイン・フィルタパラメータ(ROM) 1/3 2016/10/31 12:05

軸番号: 1 名称: AXIS 1

No.	略称	名称	設定値	単位
PB01	FILT	アダプティブチューニング(アダプティブフィルタ II)	0000h	
PB02	VRFT	制振制御チューニング(アドバンス制振制御 II)	0000h	
PB03	TFBGN	トルクフィードバックループゲイン	18000	rad/s
PB04	FFC	フィードフォワードゲイン	0	%
PB06	GD2	負荷慣性モーメント比	6.50	倍
PB07	PG1	モデル制御ゲイン	12.0	rad/s
PB08	PG2	位置制御ゲイン	77.0	rad/s
PB09	VG2	速度制御ゲイン	1622	rad/s
PB10	VIC	速度積分補償	16.2	ms
PB11	VDC	速度微分補償	980	
PB12	OVA	オーバシュート量補正	0	%
PB13	NH1	機械共振抑制フィルタ1	4500	Hz
PB14	NHQ1	ノッチ形状選択1	0000h	
PB15	NH2	機械共振抑制フィルタ2	4500	Hz
PB16	NHQ2	ノッチ形状選択2	0001h	
PB17	NHF	軸共振抑制フィルタ	0104h	
PB18	LPF	ローパスフィルタ設定	3141	rad/s

*印のあるパラメータは、設定後いったん電源をOFFにしてから再投入するか、コントローラリセットを実施すると有効になります。
 **印のあるパラメータは、設定後いったん電源をOFFしてから再投入すると有効になります。

メニュー 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) 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

概要

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

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. パラメータの設定値を表示、設定します。
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. ゲイン・フィルタパラメータの表示項目を切り換えます。
4. 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. 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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 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 拡張設定 1 パラメータ (ROM) (B-30049~30050)

The screenshot shows the '拡張設定1パラメータ(ROM) 1/2' screen. It features a title bar with the title and a date/time display (2016/10/31 12:06). Below the title bar is a status bar showing '軸番号: 1' and '名称: AXIS 1'. The main area is a table with columns: No., 略称, 名称, 設定値, and 単位. The table lists 20 parameters (PC01 to PC20) with their respective values and units. A vertical scrollbar is on the right side of the table. At the bottom, there is a 'RAM' button and a row of navigation tabs: 'メニュー', '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)', '拡張設定2 (ROM)', '拡張設定3 (ROM)', and 'リニアサーボ/DDモータ設定(ROM)'. Red callouts are placed as follows: 1 points to the title bar, 2 points to the status bar, 3 points to the scrollbar, 4 points to the 'RAM' button, 5 points to the navigation tabs, 6 points to the date/time display, and 7 points to a blue indicator light in the top right corner.

No.	略称	名称	設定値	単位
PC01	ER2	誤差過大アラームレベル	0	rev
PC02	MBR	電磁ブレーキシーケンス出力	0	ms
PC03	*ENRS	エンコーダ出力パルス選択	0000h	
PC04	**COP1	機能選択C-1	0000h	
PC05	**COP2	機能選択C-2	0000h	
PC06	*COP3	機能選択C-3	0000h	
PC07	ZSP	零速度	50	r/min
PC08	OSL	過速度アラーム検出レベル	0	r/min
PC09	MOD1	アナログモニタ1出力	0000h	
PC10	MOD2	アナログモニタ2出力	0001h	
PC11	MO1	アナログモニタ1オフセット	0	mV
PC12	MO2	アナログモニタ2オフセット	0	mV
PC13	MOSDL	アナログモニタ F/B位置出力基準データ下位	0	pulse
PC14	MOSDH	アナログモニタ F/B位置出力基準データ上位	0	10000pulse
PC17	**COP4	機能選択C-4	0000h	
PC18	*COP5	機能選択C-5	0000h	
PC20	*COP7	機能選択C-7	0000h	

*印のあるパラメータは、設定後いったん電源をOFFにしてから再投入するか、コントローラリセットを実施すると有効になります。
 **印のあるパラメータは、設定後いったん電源をOFFしてから再投入すると有効になります。

メニュー 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) 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)

概要

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

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. パラメータの設定値を表示、設定します。
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. 拡張設定 1 パラメータの表示項目を切り換えます。
4. 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. 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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5. 8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 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 入出力設定パラメータ (ROM) (B-30052)

入出力設定パラメータ(ROM)

軸番号: 1 名称: AXIS 1

No.	略称	名称	設定値	単位
PD02	*DIA2	入力信号自動オン選択2	0000h	
PD07	*DO1	出力デバイス選択1	0005h	
PD08	*DO2	出力デバイス選択2	0004h	
PD09	*DO3	出力デバイス選択3	0003h	
PD11	*DIF	入力フィルタ設定	0004h	
PD12	*DOP1	機能選択D-1	0000h	
PD13	*DOP2	機能選択D-2	0000h	
PD14	*DOP3	機能選択D-3	0000h	
PD15	*DCS	ドライバ間通信設定	0000h	
PD16	*MD1	ドライバ間通信 マスタ設定時 送信データ選択1	0000h	
PD17	*MD2	ドライバ間通信 マスタ設定時 送信データ選択2	0000h	
PD20	*SLA1	ドライバ間通信 スレーブ設定時 マスタ軸番号選択1	0	
PD30	TLS	マスタ/スレーブ運転 スレーブ側トルク指令係数	0	%
PD31	VLC	マスタ/スレーブ運転 スレーブ側速度制限係数	0	%
PD32	VLL	マスタ/スレーブ運転 スレーブ側速度制限調整値	0	r/min

*印のあるパラメータは、設定後いったん電源をOFFにしてから再投入するか、コントローラリセットを実施すると有効になります。
 **印のあるパラメータは、設定後いったん電源をOFFしてから再投入すると有効になります。

メニュー 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)** 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

概要

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

詳細

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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 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 拡張設定 2 パラメータ (ROM) (B-30055~30056)

拡張設定2パラメータ(ROM) 1/2

軸番号: 1 名称: AXIS 1

2016/10/31 12:06

No.	略称	名称	設定値	単位
PE01	**FCT1	フルクローズド機能選択1	0000h	
PE03	*FCT2	フルクローズド機能選択2	0003h	
PE04	**FBN	フルクローズド制御 F/Bパルス電子ギア1 分子	1	
PE05	**FBD	フルクローズド制御 F/Bパルス電子ギア1 分母	1	
PE06	BC1	フルクローズド制御 速度偏差異常検知レベル	400	r/min
PE07	BC2	フルクローズド制御 位置偏差異常検知レベル	100	kpulse
PE08	DUF	フルクローズドデュアルF/Bフィルタ	10	rad/s
PE10	FCT3	フルクローズド機能選択3	0000h	
PE34	**FBN2	フルクローズド制御 F/Bパルス電子ギア2 分子	1	
PE35	**FBD2	フルクローズド制御 F/Bパルス電子ギア2 分母	1	
PE41	EOP3	機能選択E-3	0000h	
PE44	LMCP	ロストモーション正側補正値選択	0	0.01%
PE45	LMCN	ロストモーション負側補正値選択	0	0.01%
PE46	LMFLT	ロストモーションフィルタ設定	0	0.1ms
PE47	TOF	トルクオフセット	0	0.01%
PE48	*LMOP	ロストモーション補正機能選択	0000h	
PE49	LMCD	ロストモーション補正タイミング	0	0.1ms

*印のあるパラメータは、設定後いったん電源をOFFにしてから再投入するか、コントローラリセットを実施すると有効になります。
 **印のあるパラメータは、設定後いったん電源をOFFしてから再投入すると有効になります。

メニュー 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) 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

概要

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

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. パラメータの設定値を表示、設定します。
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. 拡張設定 2 パラメータの表示項目を切り換えます。
4. 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. 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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 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 拡張設定 3 パラメータ (ROM) (B-30058)

1 拡張設定3/パラメータ(ROM) 2016/10/31 12:06 5 6

軸番号: 1 名称: AXIS 1 2

No.	略称	名称	設定値	単位
PF02	*FOP2	機能選択F-2	0000h	
PF03	*FOP3	機能選択F-3	0000h	
PF06	*FOP5	機能選択F-5	0000h	
PF07	*FOP6	機能選択F-6	0000h	
PF12	DBT	電子式ダイナミックブレーキ作動時間	2000	ms
PF18	**STOD	STO診断異常検知時間	0	s
PF21	DRT	ドライブレコーダ切換え時間設定	0	s
PF23	OSCL1	振動タフドライブ 共振検知レベル	50	%
PF24	*OSCL2	振動タフドライブ 機能選択	0000h	
PF25	CVAT	SEMI-F47機能 瞬停検出時間	200	ms
PF31	FRIC	機械診断機能 低速時摩擦推定領域判定速度	0	r/min

*印のあるパラメータは、設定後いったん電源をOFFにしてから再投入するか、コントローラリセットを実施すると有効になります。
 **印のあるパラメータは、設定後いったん電源をOFFしてから再投入すると有効になります。

RAM/> 3

4

メニュー 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) 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)

概要

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

詳細

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

- ・モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5. 8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・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 リニアサーボモータ/DD モータ設定パラメータ (ROM) (B-30061)

1

2

5

6

20 16/ 10/31 12:06

3

軸番号: 1 名称: AXIS 1

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	0301h	
PL02	**LIM	リニアエンコーダ分解能設定 分子	1000	μm
PL03	**LID	リニアエンコーダ分解能設定 分母	1000	μm
PL04	*LIT2	リニアサーボモータ/DDモータ機能選択2	0003h	
PL05	LB1	位置偏差異常検知レベル	0	mm
PL06	LB2	速度偏差異常検知レベル	0	mm
PL07	LB3	トルク/推力偏差異常検知レベル	100	%
PL08	*LIT3	リニアサーボモータ/DDモータ機能選択3	0010h	
PL09	LPWM	磁極検出電圧レベル	30	%
PL17	LTSTS	磁極検出微小位置検出方式 機能選択	0000h	
PL18	IDLV	磁極検出微小位置検出方式 同定信号振	0	%

*印のあるパラメータは、設定後いったん電源をOFFしてから再投入するか、コントローラリセットを実施すると有効になります。
**印のあるパラメータは、設定後いったん電源をOFFしてから再投入すると有効になります。

メニュー 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) 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)

概要

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

詳細

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

2. パラメータの設定値を表示、設定します。
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)

3. 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. 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

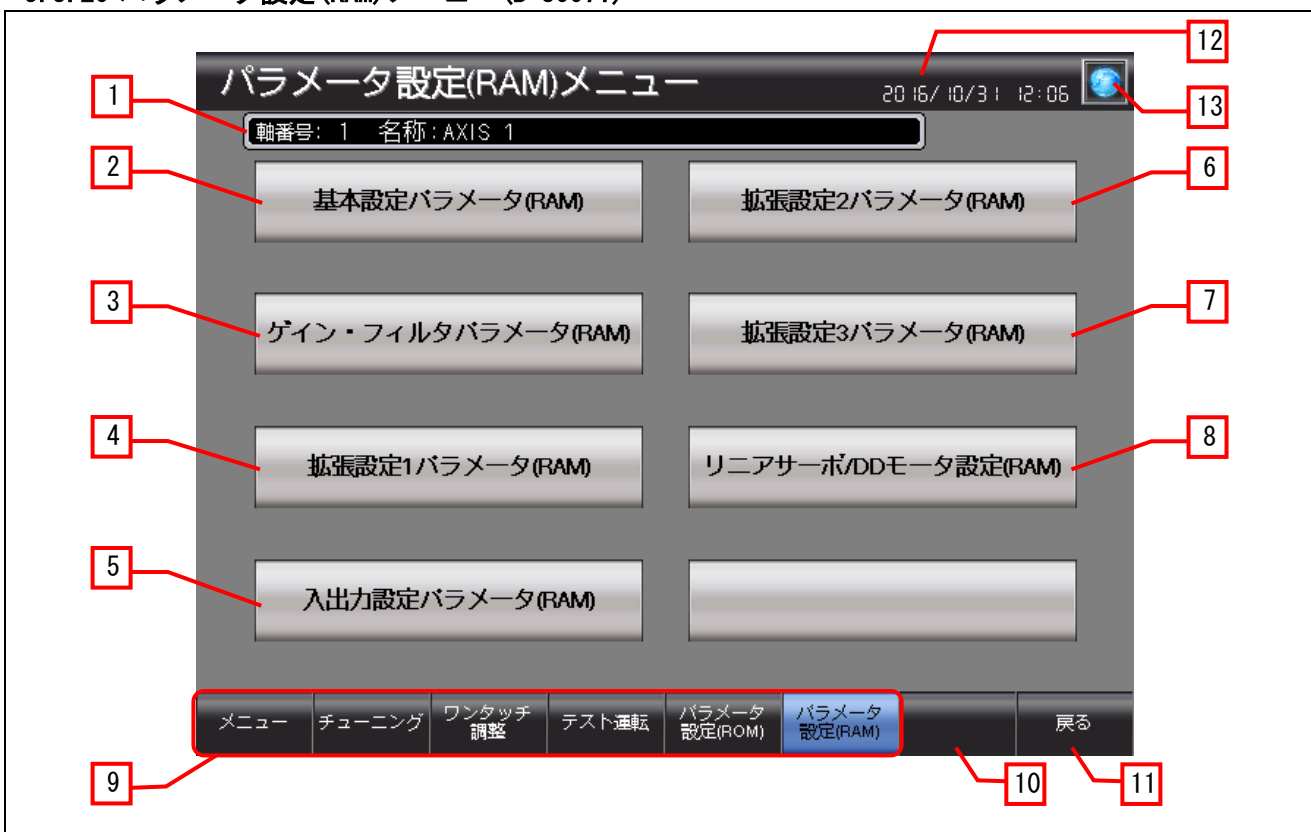
・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。

・ 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。

39/204

BCN-P5999-0619-4

5. 3. 20 パラメータ設定 (RAM) メニュー (B-30071)



概要

パラメータ設定 (RAM) メニュー画面です。

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 基本設定パラメータ (RAM) 画面に切り換えます。
3. ゲイン・フィルタパラメータ (RAM) 画面に切り換えます。
4. 拡張設定 1 パラメータ (RAM) 画面に切り換えます。
5. 入出力設定パラメータ (RAM) 画面に切り換えます。
6. 拡張設定 2 パラメータ (RAM) 画面に切り換えます。
7. 拡張設定 3 パラメータ (RAM) 画面に切り換えます。
8. リニアサーボモータ/DD モータ設定パラメータ (RAM) 画面に切り換えます。
9. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
10. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
11. 前回表示していた画面に切り換えます。
12. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
13. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5. 8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 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. 21 基本設定パラメータ (RAM) (B-30073~30074)

1

基本設定パラメータ(RAM) 1/2

20 16/ 10/31 12:06

6

7

軸番号: 1 名称: AXIS 1

2

3

No.	略称	名称	設定値	単位
PA01	**STY	運転モード	1000h	
PA02	**REG	回生オプション	0000h	
PA03	**ABS	絶対位置検出システム	0000h	
PA04	*AOP1	機能選択A-1	2100h	
PA08	ATU	オートチューニングモード	0004h	
PA09	RSP	オートチューニング応答性	22	
PA10	INP	インポジション範囲	1600	pulse
PA14	*POL	回転方向選択	0	
PA15	*ENR	エンコーダ出力パルス	4000	pulse/rev
PA16	*ENR2	エンコーダ出力パルス2	1	
PA17	**MSR	サーボモータシリーズ設定	0000h	
PA18	**MTY	サーボモータタイプ設定	0000h	
PA19	*BLK	パラメータ書き込み禁止	00ABh	
PA20	*TDS	タフトドライブ設定	0000h	
PA21	*AOP3	機能選択A-3	0001h	
PA22	**PCS	位置制御構成選択	0000h	
PA23	DRAT	ドライブレコーダ任意アラームトリガ設定	0000h	

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

4

5

メニュー

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)

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)

概要

サーボアンプ内の RAM の基本設定パラメータの値を表示、設定をします。

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. パラメータの設定値を表示、設定します。
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. 基本設定パラメータの表示項目を切り換えます。
4. 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. 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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5. 8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 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 ゲイン・フィルタパラメータ (RAM) (B-30076~30078)

ゲイン・フィルタパラメータ(RAM) 1/3 2016/10/31 12:06

軸番号: 1 名称: AXIS 1

No.	略称	名称	設定値	単位
PB01	FILT	アダプティブチューニング(アダプティブフィルタ II)	0000h	
PB02	VRFT	制振制御チューニング(アドバンス制振制御 II)	0000h	
PB03	TFBGN	トルクフィードバックループゲイン	18000	rad/s
PB04	FFC	フィードフォワードゲイン	0	%
PB06	GD2	負荷慣性モーメント比	6.50	倍
PB07	PG1	モデル制御ゲイン	12.0	rad/s
PB08	PG2	位置制御ゲイン	77.0	rad/s
PB09	VG2	速度制御ゲイン	1622	rad/s
PB10	VIC	速度積分補償	16.2	ms
PB11	VDC	速度微分補償	980	
PB12	OVA	オーバシュート量補正	0	%
PB13	NH1	機械共振抑制フィルタ1	4500	Hz
PB14	NHQ1	ノッチ形状選択1	0000h	
PB15	NH2	機械共振抑制フィルタ2	4500	Hz
PB16	NHQ2	ノッチ形状選択2	0001h	
PB17	NHF	軸共振抑制フィルタ	0104h	
PB18	LPF	ローパスフィルタ設定	3141	rad/s

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

ROMへ

メニュー 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) 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)

概要

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

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. パラメータの設定値を表示、設定します。
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. ゲイン・フィルタパラメータの表示項目を切り換えます。
4. 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. 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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 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 1 パラメータ (RAM) (B-30079~30080)



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. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. パラメータの設定値を表示、設定します。
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. 拡張設定 1 パラメータの表示項目を切り換えます。
4. 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. 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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 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 入出力設定パラメータ (RAM) (B-30082)



概要

サーボアンプ内の RAM の入出力設定パラメータの値を表示、設定をします。

詳細

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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5. 8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 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拡張設定 2 パラメータ (RAM) (B-30085~30086)

拡張設定2パラメータ(RAM) 1/2

軸番号: 1 名称: AXIS 1

2016/10/31 12:07

No.	略称	名称	設定値	単位
PE01	**FCT1	フルクローズド機能選択1	0000h	
PE03	**FCT2	フルクローズド機能選択2	0003h	
PE04	**FBN	フルクローズド制御 F/Bパルス電子ギア1 分子	1	
PE05	**FBD	フルクローズド制御 F/Bパルス電子ギア1 分母	1	
PE06	BC1	フルクローズド制御 速度偏差異常検知レベル	400	r/min
PE07	BC2	フルクローズド制御 位置偏差異常検知レベル	100	kpulse
PE08	DUF	フルクローズドデュアルF/Bフィルタ	10	rad/s
PE10	FCT3	フルクローズド機能選択3	0000h	
PE34	**FBN2	フルクローズド制御 F/Bパルス電子ギア2 分子	1	
PE35	**FBD2	フルクローズド制御 F/Bパルス電子ギア2 分母	1	
PE41	EOP3	機能選択E-3	0000h	
PE44	LMCP	ロストモーション正側補正值選択	0	0.01%
PE45	LMCN	ロストモーション負側補正值選択	0	0.01%
PE46	LMFLT	ロストモーションフィルタ設定	0	0.1ms
PE47	TOF	トルクオフセット	0	0.01%
PE48	*LMOP	ロストモーション補正機能選択	0000h	
PE49	LMCD	ロストモーション補正タイミング	0	0.1ms

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 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) 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)

概要

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

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. パラメータの設定値を表示、設定します。
(h が付いていない設定値は 10 進数で、h が付いている設定値は 16 進数で設定をします。)
3. 拡張設定 2 パラメータの表示項目を切り換えます。
4. 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. 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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5. 8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 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. 26 拡張設定 3 パラメータ (RAM) (B-30088)

拡張設定3/パラメータ(RAM)

2016/10/31 12:07

軸番号: 1 名称: AXIS 1

No.	略称	名称	設定値	単位
PF02	*FOP2	機能選択F-2	0000h	
PF03	*FOP3	機能選択F-3	0000h	
PF06	*FOP5	機能選択F-5	0000h	
PF07	*FOP6	機能選択F-6	0000h	
PF12	DBT	電子式ダイナミックブレーキ作動時間	2000	ms
PF18	**STOD	STO診断異常検知時間	0	s
PF21	DRT	ドライブレコーダ切換え時間設定	0	s
PF23	OSCL1	振動タフドライブ 共振検知レベル	50	%
PF24	*OSCL2	振動タフドライブ 機能選択	0000h	
PF25	CVAT	SEMI-F47機能 瞬停検出時間	200	ms
PF31	FRIC	機械診断機能 低速時摩擦推定領域判定速度	0	r/min

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 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) 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)

概要

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

詳細

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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 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 リニアサーボモータ/DD モータ設定パラメータ (RAM) (B-30091)

1

2

5

6

リニアサーボモータ/DDモータ設定(RAM) 2016/10/31 12:07

軸番号: 1 名称: AXIS 1

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	0301h	
PL02	**LIM	リニアエンコーダ分解能設定 分子	1000	μm
PL03	**LID	リニアエンコーダ分解能設定 分母	1000	μm
PL04	*LIT2	リニアサーボモータ/DDモータ機能選択2	0003h	
PL05	LB1	位置偏差異常検知レベル	0	mm
PL06	LB2	速度偏差異常検知レベル	0	mm
PL07	LB3	トルク/推力偏差異常検知レベル	100	%
PL08	*LIT3	リニアサーボモータ/DDモータ機能選択3	0010h	
PL09	LPWM	磁極検出電圧レベル	30	%
PL17	LTSTS	磁極検出微小位置検出方式 機能選択	0000h	
PL18	IDLV	磁極検出微小位置検出方式 同定信号振	0	%

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 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) 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)

4

概要

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

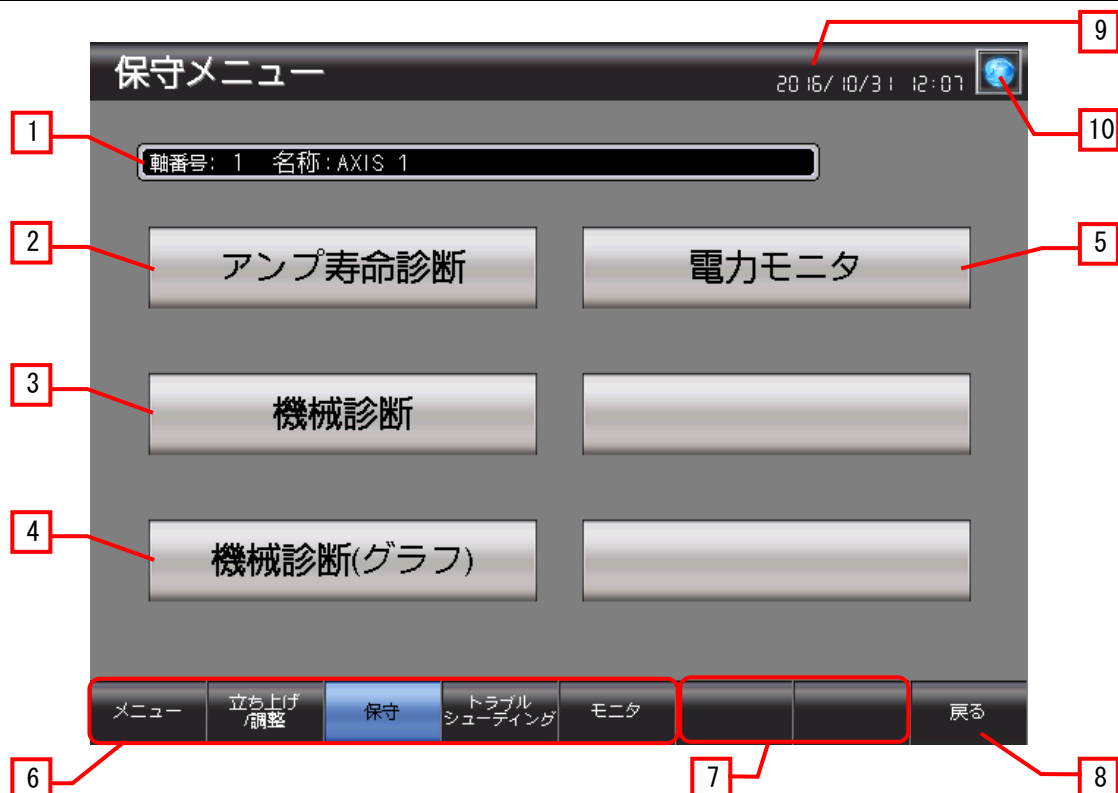
詳細

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

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 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。

5.3.28 保守メニュー (B-30101)



概要

保守に関するメニュー画面です。

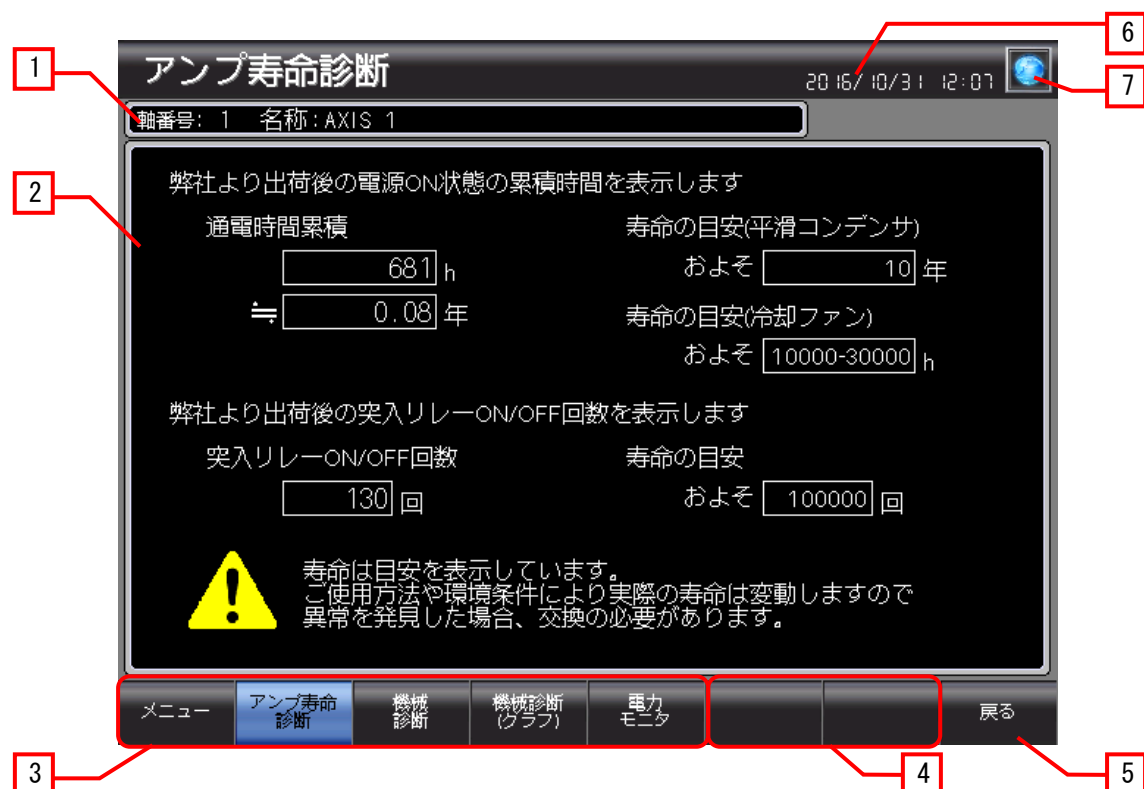
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. アンプ寿命診断画面に切り換えます。
3. 機械診断画面に切り換えます。
4. 機械診断(グラフ)画面に切り換えます。
5. 電力モニタ画面に切り換えます。
6. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
7. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
8. 前回表示していた画面に切り換えます。
9. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
10. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・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. 29 アンプ寿命診断 (B-30103)



概要

アンプ寿命診断を表示します。

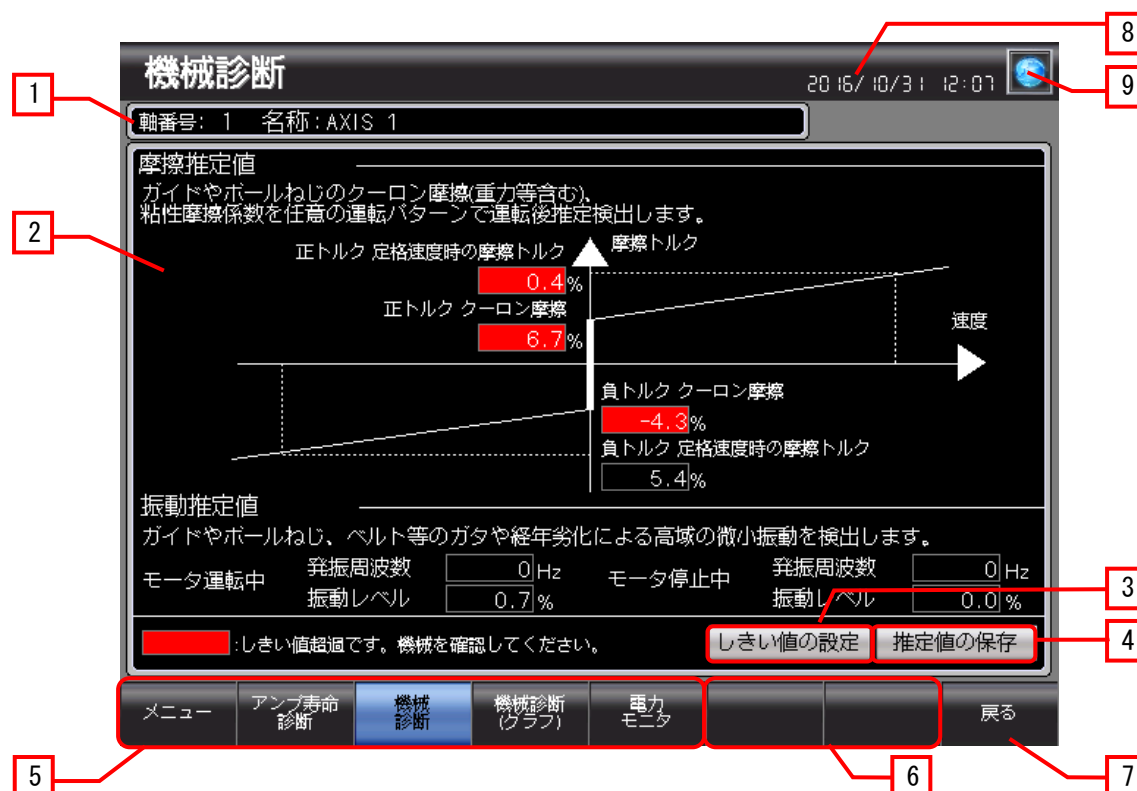
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. アンプ寿命診断の結果を表示します。
3. 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

- ・モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5. 8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・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 機械診断 (B-30105)



概要

機械診断の推定値の表示、保存、しきい値の設定をします。

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 機械診断の推定が完了すると、推定値を表示します。
推定値がしきい値を超過すると、推定値の数値エリアが赤色に変化します。
3. しきい値設定ウィンドウを表示します。
4. 推定値保存ウィンドウを表示します。
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

- ・推定完了していない場合に推定値を保存すると、不定値を「999」に置き換えます。
- ・モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、推定値の保存は、レシピ機能とデバイスデータ転送機能、画面スクリプトを使用しています。レシピ機能の詳細については「5.6 レシピ一覧」、デバイスデータ転送機能の詳細については「5.7 デバイスデータ転送一覧」、スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・しきい値の設定、実行はレシピ機能と画面スクリプトを使用しています。レシピ機能の詳細については「5.6 レシピ一覧」、スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・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 機械診断(グラフ) (B-30107~30109)



概要

機械診断の推定値をグラフで表示します。

詳細

- 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
- ヒストリカルトレンドグラフのグラフ線の表示・非表示を切り換えます。
- 各パラメータの推定値・カーソル値を表示します。推定値は、機械診断の推定が完了するまでは値を表示しません。
- ヒストリカルトレンドグラフの表示終了位置時刻を表示します。
- 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。
- 推定値をヒストリカルトレンドグラフで表示します。推定値の色は画面上部の「推定値」・「カーソル値」での色と同色で表示します。グラフ上をタッチすると、カーソルを表示します。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。
- ヒストリカルトレンドグラフの表示開始位置時刻を表示します。
- 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
- 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
- 前回表示していた画面に切り換えます。
- 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
- 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ 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。
- ・ ログイングは推定完了後、1 時間毎に実行します。
- ・ 推定値の表示と非表示、ログイングの開始をするために、プロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。

5. 3. 32 電力モニタ (B-30111)



概要

サーボアンプの消費電力や積算電力量をモニタします。

詳細

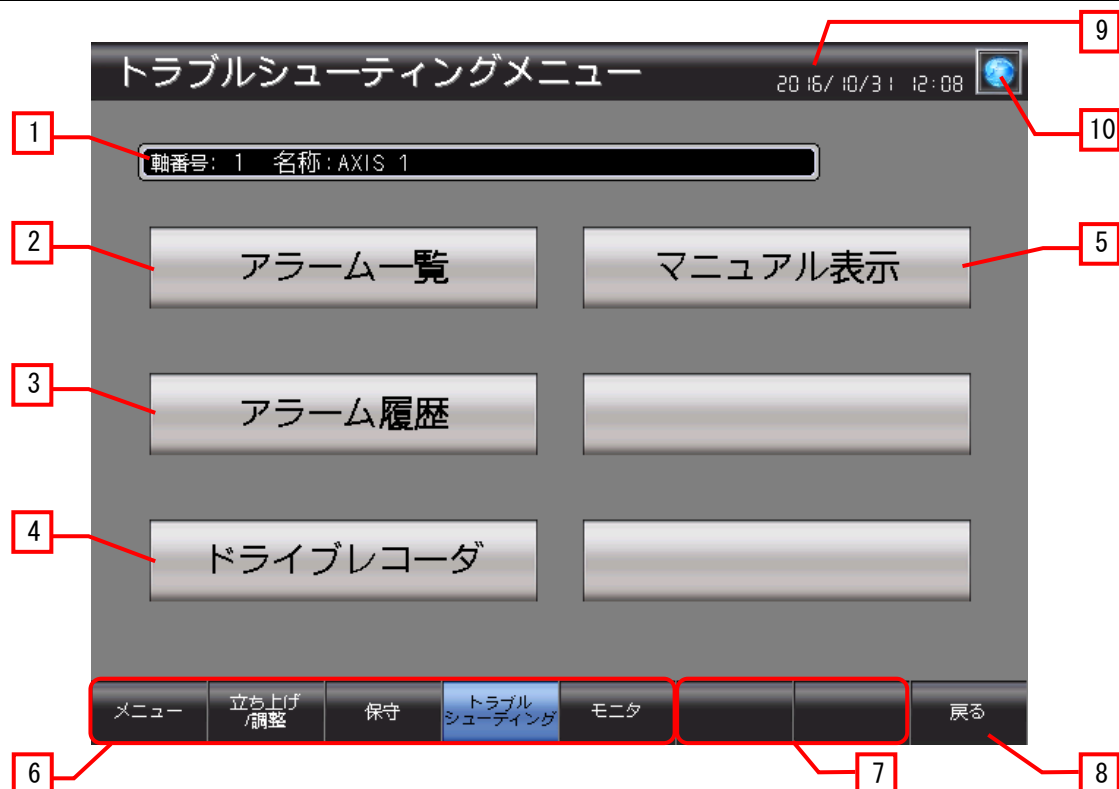
1. ユニット消費電力、ユニット積算電力量をヒストリカルトレンドグラフで表示します。ユニット消費電力は緑色、ユニット積算電力量は黄色でグラフ線を表示します。グラフ上をタッチすると、カーソルを表示します。グラフ上をタッチした状態で左右にフリックすると表示内容が左右にスクロール表示します。また、水平方向にピンチアウト・ピンチインすると時間軸を基準にグラフを拡大・縮小表示します。
2. ヒストリカルトレンドグラフの表示開始位置時刻と表示終了位置時刻を表示します。
3. ヒストリカルトレンドグラフを操作します。
 - 拡大 : グラフの時間軸を新しいデータの軸を基準に、拡大(2倍)表示します。
 - 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方向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方向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、現在日時を表示します。現在時刻設定スイッチをタッチすると、現在時刻を日時情報に表示します。
5. 現在日時・ユニット消費電力・ユニット積算電力量の現在値を表示します。
6. カーソル位置の日時・ユニット消費電力・ユニット積算電力量を表示します。
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

- ・ 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。
- ・ 「4」の日時情報に現在時刻を表示するために、画面スクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。

5.3.33 トラブルシューティングメニュー (B-30201)



概要

トラブルシューティングに関するメニュー画面です。

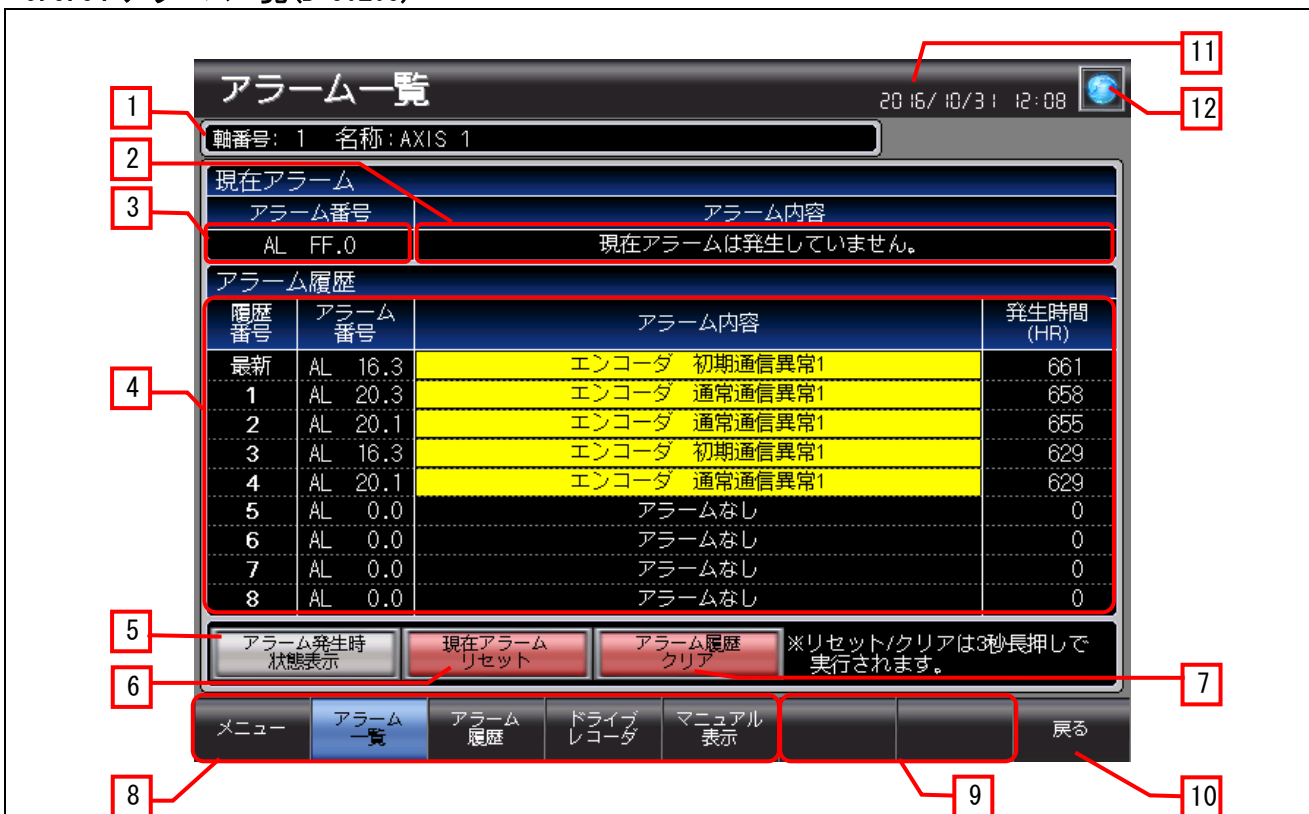
詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. アラーム一覧画面に切り換えます。
3. アラーム履歴画面に切り換えます。
4. 拡張機能のドライブレコーダ画面を表示します。
5. マニュアル表示画面に切り換えます。
6. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
7. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
8. 前回表示していた画面に切り換えます。
9. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
10. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・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。
- ・ドライブレコーダの詳細については「GOT2000 シリーズ本体取扱説明書(モニタ編)」を参照してください。

5.3.34 アラーム一覧(B-30203)



概要

サーボアンプに格納されているアラームの表示、履歴の確認をします。

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 現在発生しているアラームの内容を表示します。
3. 現在発生しているアラームの番号を表示します。
4. 過去に発生したアラームを表示します。
最新(最後に発生したアラーム)から8番目(過去9回目に発生したアラーム)を表示します。
5. アラーム発生時状態ウィンドウを表示します。
6. 現在発生しているアラームを3秒長押しでリセットします。
7. アラーム履歴を3秒長押しでクリアします。
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

- ・モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・「8」のスイッチには、ドキュメントの初期表示ページを指定するため、プロジェクトスクリプトのトリガを設定しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・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。
- ・ドライブレコーダの詳細については「GOT2000 シリーズ本体取扱説明書(モニタ編)」を参照してください。

5. 3. 35 アラーム履歴 (B-30205)



概要

GOT のアラーム機能で収集した、サーボアンプのアラームを表示します。

詳細

1. アラームの情報を表示します。
発生日時：アラーム発生時の GOT の時刻データを表示します。
アラーム内容：サーボアンプの発生中アラーム内容を赤字で、復旧アラーム内容を白字で表示します。
アラーム発生中に、GOT の電源を再投入した場合、電源の再投入前のアラームは復旧になり、新しく発生のアラームが追加されます。(電源の再投入時にアラームが復旧していた場合、追加はされません。)
2. マニュアル表示画面に切り換えます。
3. 3 秒長押しで、アラームの情報を全てリストから削除します。
4. アラームを操作します。

▲

▼

：上下にページスクロールします。

▲

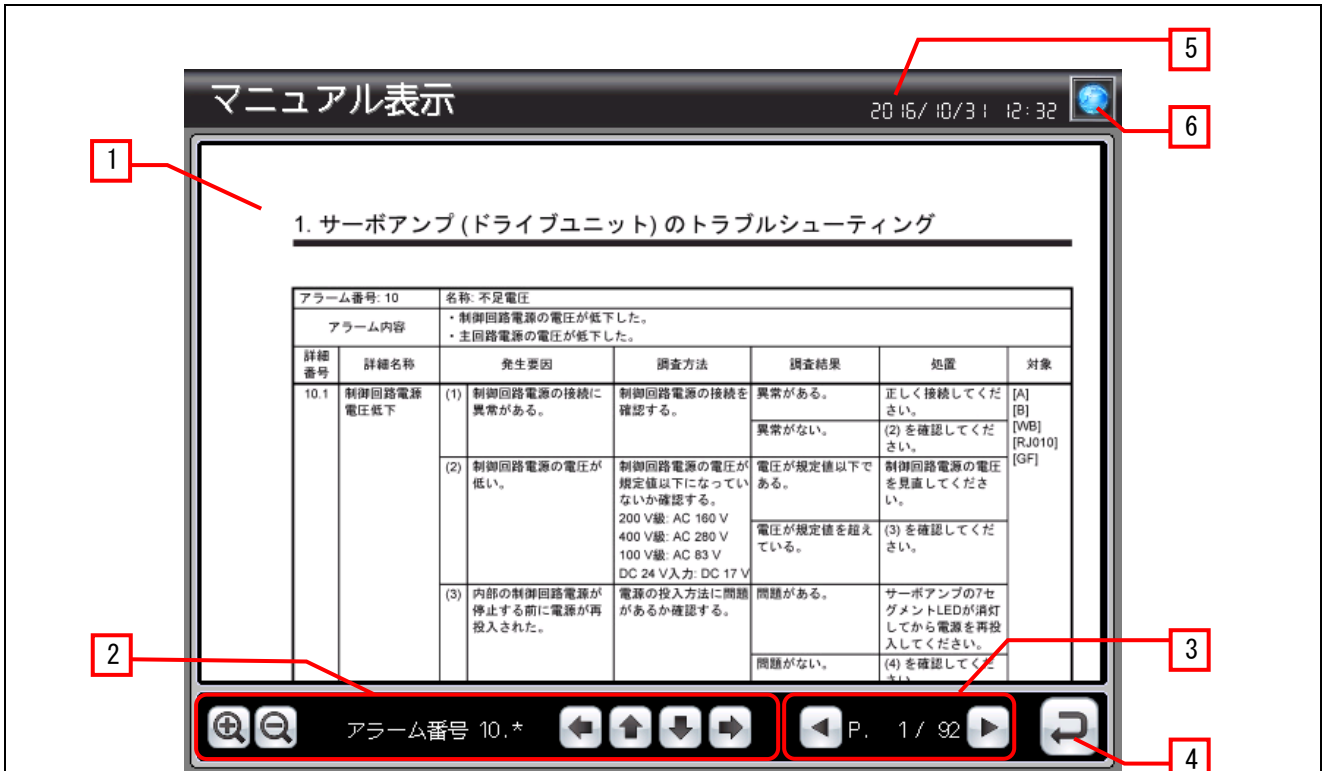
▼

：上下に 1 行ずつスクロールします。
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

- ・「2」「5」のスイッチには、ドキュメントの初期表示ページを指定するため、プロジェクトスクリプトのトリガを設定しています。スクリプトの詳細については「5. 8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・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。
- ・ドライブレコーダの詳細については「GOT2000 シリーズ本体取扱説明書(モニタ編)」を参照してください。










5. 3. 36 マニュアル表示 (B-30207)



概要

表示中の言語に対応した、サーボアンプのトラブルシューティングマニュアルを表示します。

詳細

- 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 204～206 のドキュメントを表示します。
ドキュメントをタッチして操作します。
フリック：8 方向にスクロールします。
ドキュメントの左右端が表示している状態では、ページを切り換えます。
ピンチイン/ピンチアウト：大・中・小の3段階でドキュメントの表示サイズを切り換えます。
- 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。
アラーム番号：入力すると掲載ページへジャンプします。
- 表示しているドキュメントのページを操作します。
 **P. 1** : 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。
- 前回表示していた画面に切り換えます。
- 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
- 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ 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	204
2	英語	205
3	中国語 (簡体)	206

- ・ 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「204」を設定しています。スクリプトの詳細については、「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 「2」の数値入力には、ドキュメントの表示ページを指定するため、オブジェクトスクリプトを設定しています。また、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、「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ マニュアル表示用のドキュメントデータは、FA サイトのサンプル画面のページより、ダウンロード頂けます。ドキュメントデータの使用方法是、「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。

5.3.37 モニタメニュー (B-30301)



概要

モニタに関するメニュー画面です。

詳細

1. モニタ対象軸情報を表示します。タッチすると、軸選択ウィンドウを表示します。
2. 運転モニタ画面に切り換えます。
3. 入出力モニタ画面に切り換えます。
4. 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

- ・モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・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. 38 運転モニタ (B-30303~30304)



概要

運転中のサーボアンプの状態を表示します。

詳細

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

- ・モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。スクリプトの詳細については「5. 8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・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. 39 入出力モニタ (B-30305)



概要

入出力信号の状態を表示します。

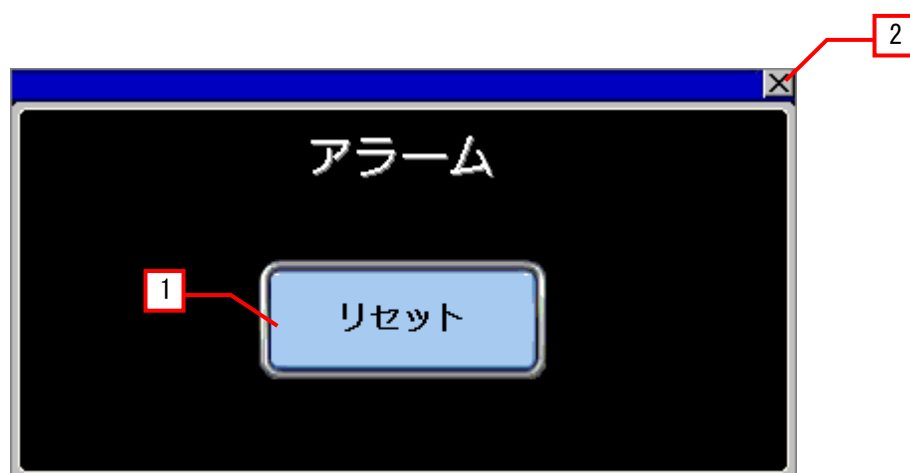
詳細

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

備考

- ・ モニタ対象軸選択はプロジェクトスクリプトを使用しています。また、入出力デバイスを読み出すために画面スクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については「5. 8 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 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。

5.3.40 アラームリセット (W-30001)



概要

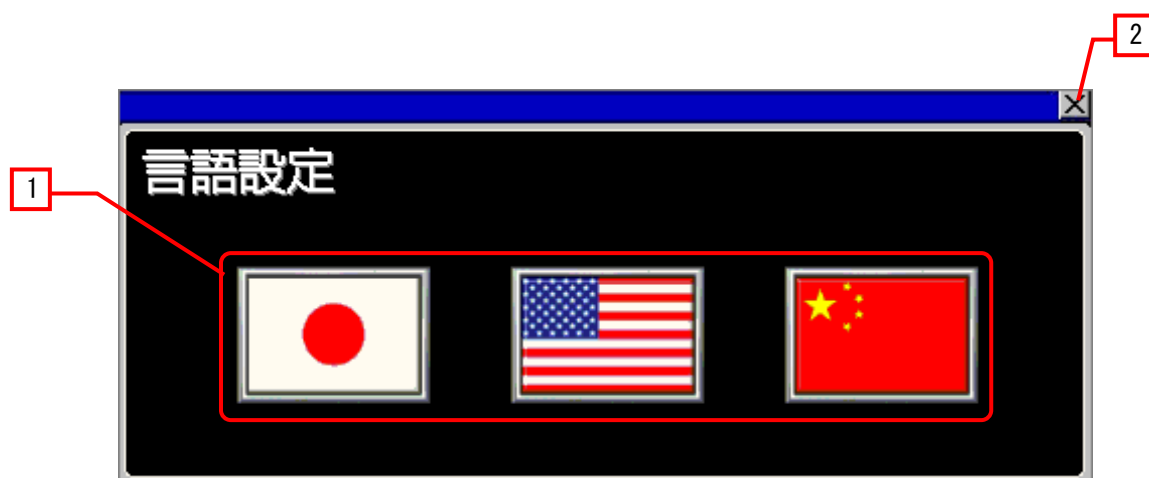
システムアラームをリセットします。

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. 41 言語設定 (W-30002)



概要

GOT で表示する言語を選択します。

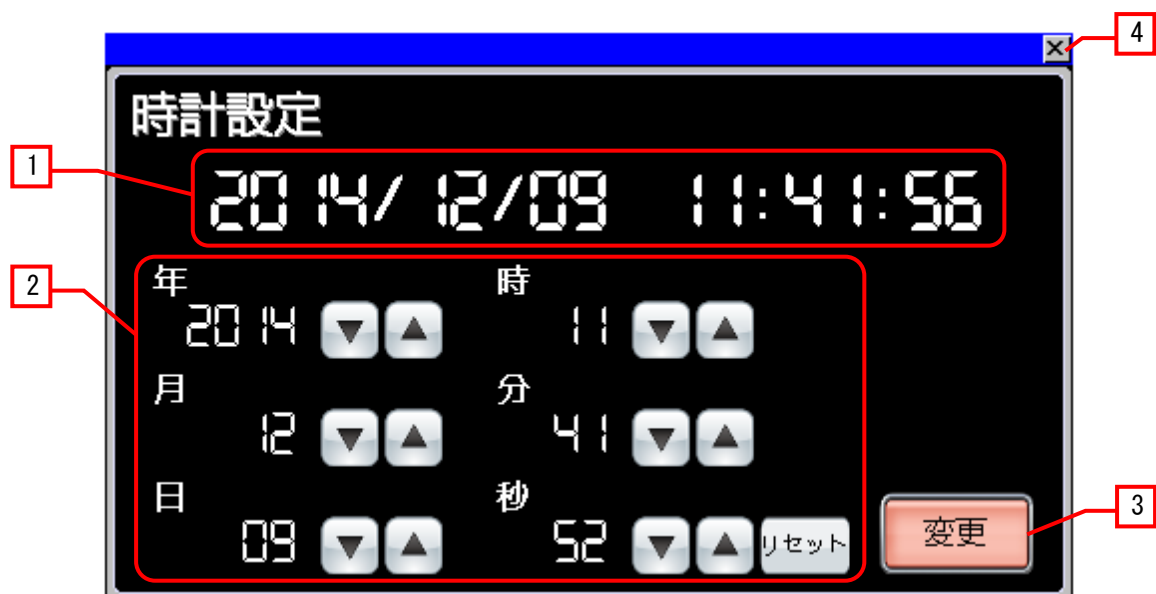
詳細

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。





5.3.42 時計設定 (W-30003)



概要

GOT の時計データを変更します。

詳細

1. 現在の日時を表示します。
2. 変更したい日時を   スイッチで設定します。   スイッチは、長押しすると連続で増減します。リセットスイッチは、秒をリセットします。
3. 設定した日時を GOT の時計データに反映し、1 秒後にウィンドウ画面を閉じます。
4. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

- ・ 変更する日時の初期値は、ウィンドウ画面を表示した時の日時です。
- ・ 変更する日時の年・月・日・時・分・秒の数値表示にオブジェクトスクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については、「5.8 スクリプト一覧」を参照してください。

5. 3. 43 有効/無効軸設定 (W-30008)



概要

有効/無効軸の設定をします。また、有効軸の名称を設定します。

詳細

1. 有効/無効を設定します。
有効：GOT 上で軸の選択を有効にします。
無効：GOT 上で軸の選択を無効にします。
2. 軸番号を表示します。
3. 名称を設定します。有効軸のみ設定できます。
4. 有効/無効軸の表示を上下方向へスクロールします、8 軸ごとに表示が切り換わります。
5. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

- ・ 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. 44 軸選択 (W-30009)



概要

モニタ対象軸を選択します。

詳細

1. モニタ対象軸を選択します。有効軸のみ選択でき、選択するとウィンドウ画面を閉じます。
2. 軸番号を表示します。
3. 名称を表示します。
4. モニタ対象軸選択画面の表示を上下方向へスクロールします、8 軸ごとに表示が切り換わります。
5. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

- ・ 選択した軸番号が GOT のモニタ対象軸になります。

5. 3. 45 アラーム発生時状態表示 (W-30011~30012)

The screenshot shows a window titled 'アラーム発生時状態表示' (Alarm Occurrence Status Display). The window has a blue title bar and a close button (X) in the top right corner. The main content is 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. A red box labeled '1' highlights the '現在値' column. A red box labeled '2' highlights the vertical scrollbar on the right side of the table. A red box labeled '3' highlights the close button (X) in the top right corner.

項目	現在値	単位
帰還パルス累積	0	pulse
サーボモータ回転速度	0	r/min
溜りパルス	0	pulse
指令パルス累積	0	pulse
指令パルス周波数	0	kpulse/s
回生負荷率	0	%
実効負荷率	0	%
ピーク負荷率	0	%
瞬時発生トルク	0	%
1回転内位置	0	pulse
ABSカウンタ	0	rev
負荷慣性モーメント比	0.00	倍
母線電圧	0	V

概要

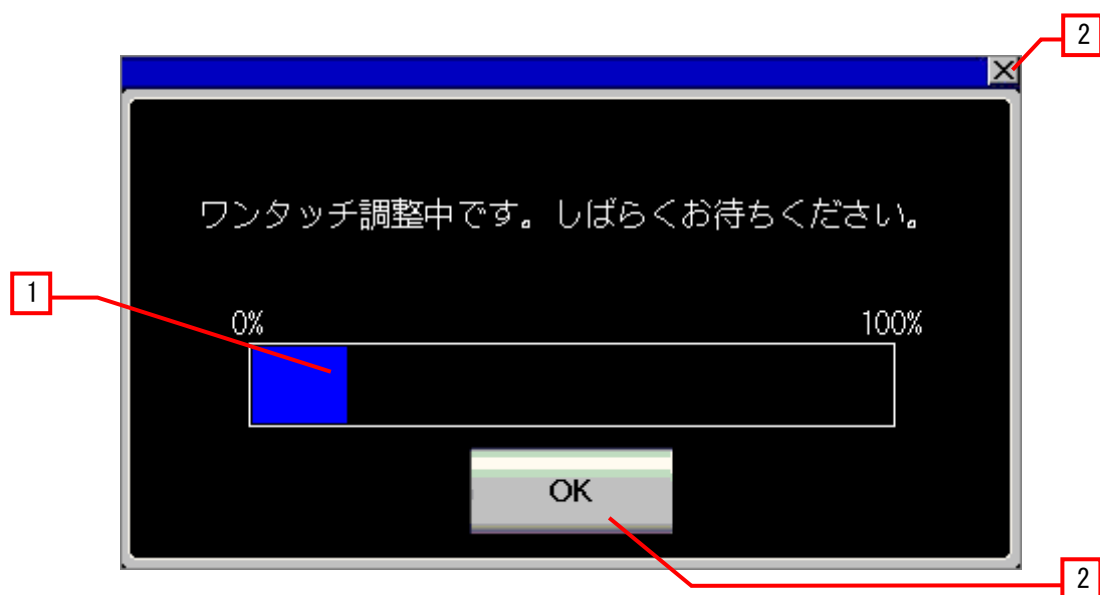
アラーム発生時の状態を表示します。

詳細

1. アラーム発生時の各項目の現在値を表示します。
2. 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

5.3.46 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

5.3.47 しきい値設定 (W-30015)

摩擦推定値			
	現在値	しきい値	単位
正トルク 定格速度時の摩擦トルク	3456.0	3456.0	%
正トルク クーロン摩擦	3456.0	3456.0	%
負トルク クーロン摩擦	3456.0	3456.0	%
負トルク 定格速度時の摩擦トルク	3456.0	3456.0	%

振動推定値			
	現在値	しきい値	単位
モータ運転中	発振周波数	123456	Hz
	振動レベル	3456.0	%
モータ停止中	発振周波数	123456	Hz
	振動レベル	3456.0	%

キャンセル 設定

概要

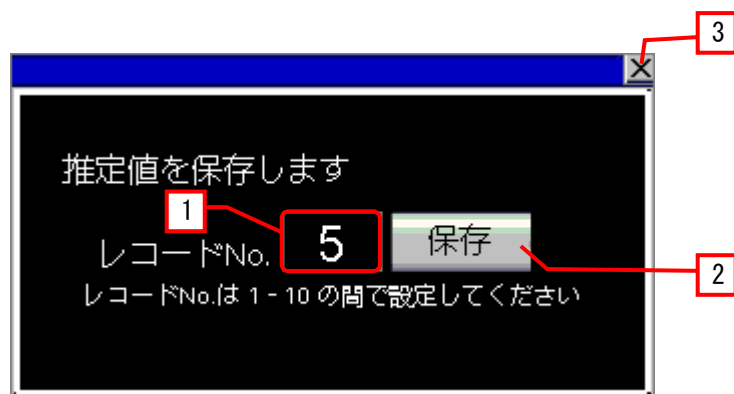
機械診断のしきい値を設定します。

詳細

1. 現在値を表示します。
2. しきい値を表示、設定します。
3. しきい値をレシピに保存せずにウィンドウ画面を閉じます。
4. しきい値をレシピに保存し、ウィンドウ画面を閉じます。
5. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

5. 3. 48 推定値保存 (W-30017)



概要

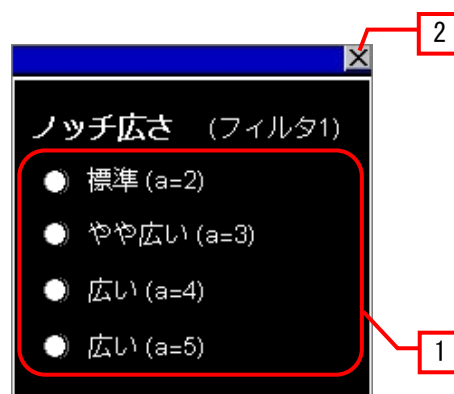
機械診断の推定値を保存します。

詳細

1. 保存するレコード No. を設定します。
2. 推定値をレシピに保存し、ウィンドウ画面を閉じます。
3. ウィンドウ画面を閉じます

備考

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



概要

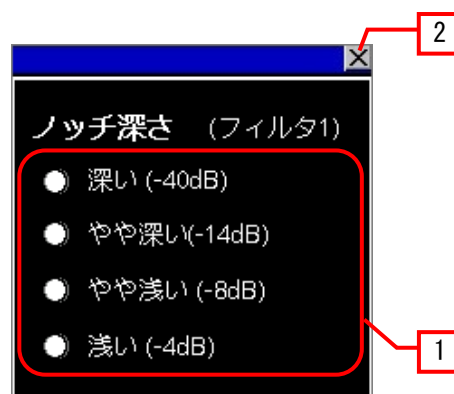
機械共振抑制フィルタのノッチ広さを設定します。

詳細

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

備考

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



概要

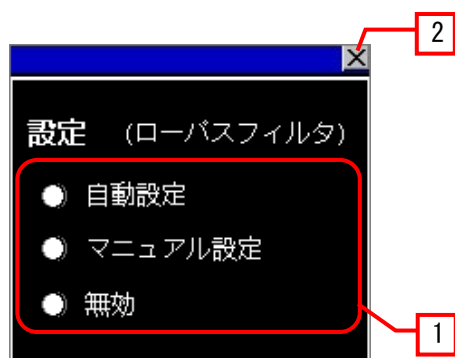
機械共振抑制フィルタのノッチ深さを設定します。

詳細

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

備考

5.3.51 ローパスフィルタ 設定 (W-30030)



概要

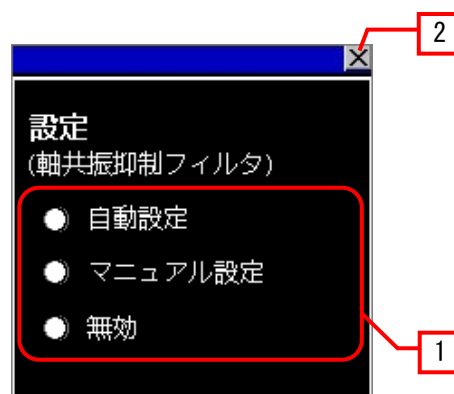
ローパスフィルタの設定を変更します。

詳細

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

備考

5. 3. 52 軸共振抑制フィルタ 設定 (W-30031)



概要

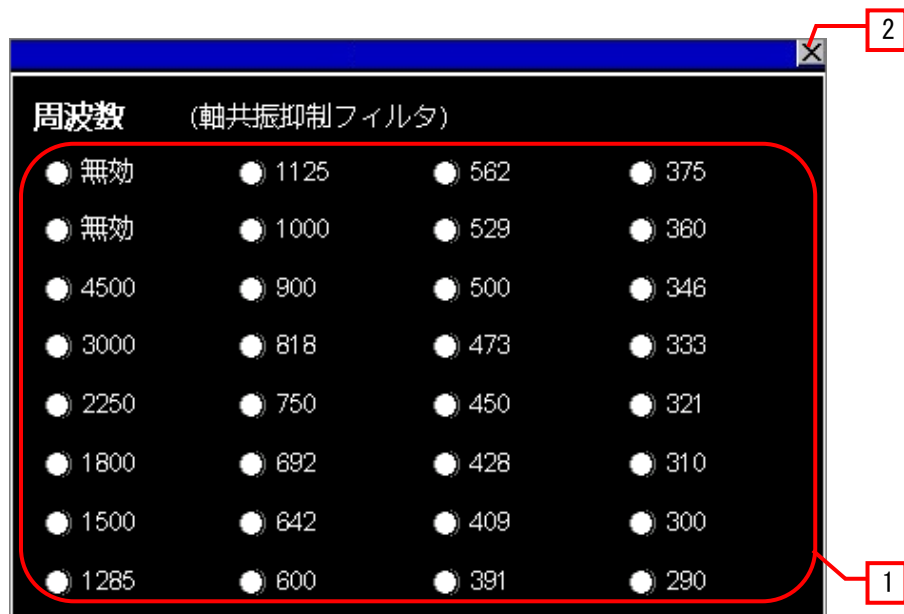
軸共振抑制フィルタの設定を変更します。

詳細

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

備考

5. 3. 53 軸共振抑制フィルタ 周波数 (W-30032)



概要

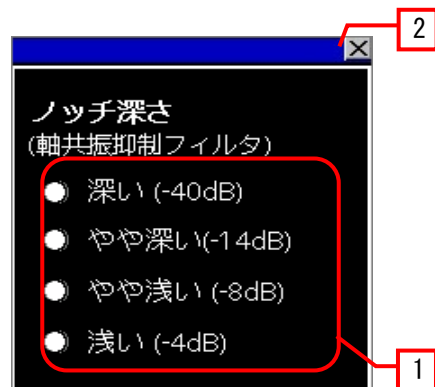
軸共振抑制フィルタの周波数を設定します。

詳細

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

備考

5.3.54 軸共振抑制フィルタ ノッチ深さ (W-30033)



概要

軸共振抑制フィルタのノッチ深さを設定します。

詳細

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

備考

5. 3. 55 状態表示 (W-30101~30102)

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	kpulse/s
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	1234.00	倍

1

概要

サーボアンプの状態を表示します。

詳細

1. 各項目の現在値を表示します。

備考

5.4 使用デバイス一覧

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

5.4.1 接続機器のデバイス

タイプ	デバイス番号	用途
ビット	SP1	現在アラームの消去
	SP2	アラーム履歴の消去
	OM0	通常モード(テスト運転モード解除)
	OM1	JOG 運転
	OM2	位置決め運転
	OM4	出力信号(D0)強制出力
	TMB1	一時停止指令
	TMB2	始動指令
	TMB3	位置決め方向の選択(正転)
	TMB4	位置決め方向の選択(逆転)
	TMB5	残距離の再始動
	TMB6	残距離のクリア
	OT10	ワンタッチ調整(ベーシックモード)
	OT11	ワンタッチ調整(High モード)
	OT12	ワンタッチ調整(Low モード)
	OT14	ワンタッチ調整(初期値に戻す)
	OT15	ワンタッチ調整(調整前に戻す)
ワード	PA01、PA1001	運転モード
	PA02、PA1002	回生オプション
	PA03、PA1003	絶対位置検出システム
	PA04、PA1004	機能選択 A-1
	PA08、PA1008	オートチューニングモード
	PA09、PA1009	オートチューニング応答性
	PA10、PA1010	インポジション範囲
	PA14、PA1014	回転方向選択
	PA15、PA1015	エンコーダ出力パルス
	PA16、PA1016	エンコーダ出力パルス 2
	PA17、PA1017	サーボモータシリーズ設定
	PA18、PA1018	サーボモータタイプ設定
	PA19、PA1019	パラメータ書込み禁止
	PA20、PA1020	タフドライブ設定
	PA21、PA1021	機能選択 A-3
	PA22、PA1022	位置制御構成選択
	PA23、PA1023	ドライブレコーダ任意アラームトリガ設定
	PA24、PA1024	機能選択 A-4
	PA25、PA1025	ワンタッチ調整オーバシュート許容レベル
	PA26、PA1026	機能選択 A-5
	PB01、PB1001	アダプティブチューニングモード(アダプティブフィルタⅡ)
	PB02、PB1002	制振制御チューニングモード(アドバンス制振制御Ⅱ)
	PB03、PB1003	トルクフィードバックループゲイン
	PB04、PB1004	フィードフォワードゲイン
	PB06、PB1006	負荷慣性モーメント比
	PB07、PB1007	モデル制御ゲイン
	PB08、PB1008	位置制御ゲイン
	PB09、PB1009	速度制御ゲイン
	PB10、PB1010	速度積分補償
	PB11、PB1011	速度微分補償

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	PB12、PB1012	オーバシュート量補正
	PB13、PB1013	機械共振抑制フィルタ 1
	PB14、PB1014	ノッチ形状選択 1
	PB15、PB1015	機械共振抑制フィルタ 2
	PB16、PB1016	ノッチ形状選択 2
	PB17、PB1017	軸共振抑制フィルタ
	PB18、PB1018	ローパスフィルタ設定
	PB19、PB1019	制振制御 1 振動周波数設定
	PB20、PB1020	制振制御 1 共振周波数設定
	PB21、PB1021	制振制御 1 振動周波数ダンピング設定
	PB22、PB1022	制振制御 1 共振周波数ダンピング設定
	PB23、PB1023	ローパスフィルタ選択
	PB24、PB1024	微振動抑制制御
	PB25、PB1025	機能選択 B-1
	PB26、PB1026	ゲイン切換え機能
	PB27、PB1027	ゲイン切換え条件
	PB28、PB1028	ゲイン切換え時定数
	PB29、PB1029	ゲイン切換え 負荷慣性モーメント比
	PB30、PB1030	ゲイン切換え 位置制御ゲイン
	PB31、PB1031	ゲイン切換え 速度制御ゲイン
	PB32、PB1032	ゲイン切換え 速度積分補償
	PB33、PB1033	ゲイン切換え 制振制御 1 振動周波数設定
	PB34、PB1034	ゲイン切換え 制振制御 1 共振周波数設定
	PB35、PB1035	ゲイン切換え 制振制御 1 振動周波数ダンピング設定
	PB36、PB1036	ゲイン切換え 制振制御 1 共振周波数ダンピング設定
	PB45、PB1045	指令ノッチフィルタ
	PB46、PB1046	機械共振抑制フィルタ 3
	PB47、PB1047	ノッチ形状選択 3
	PB48、PB1048	機械共振抑制フィルタ 4
	PB49、PB1049	ノッチ形状選択 4
	PB50、PB1050	機械共振抑制フィルタ 5
	PB51、PB1051	ノッチ形状選択 5
	PB52、PB1052	制振制御 2 振動周波数設定
	PB53、PB1053	制振制御 2 共振周波数設定
	PB54、PB1054	制振制御 2 振動周波数ダンピング設定
	PB55、PB1055	制振制御 2 共振周波数ダンピング設定
	PB56、PB1056	ゲイン切換え 制振制御 2 振動周波数設定
	PB57、PB1057	ゲイン切換え 制振制御 2 共振周波数設定
	PB58、PB1058	ゲイン切換え 制振制御 2 振動周波数ダンピング設定
	PB59、PB1059	ゲイン切換え 制振制御 2 共振周波数ダンピング設定
	PB60、PB1060	ゲイン切換え モデル制御ゲイン
	PC01、PC1001	誤差過大アラームレベル
	PC02、PC1002	電磁ブレーキシーケンス出力
	PC03、PC1003	エンコーダ出力パルス選択
	PC04、PC1004	機能選択 C-1
	PC05、PC1005	機能選択 C-2
	PC06、PC1006	機能選択 C-3
	PC07、PC1007	零速度
	PC08、PC1008	過速度アラーム検出レベル
	PC09、PC1009	アナログモニタ 1 出力
	PC10、PC1010	アナログモニタ 2 出力
	PC11、PC1011	アナログモニタ 1 オフセット
	PC12、PC1012	アナログモニタ 2 オフセット

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	PC13、PC1013	アナログモニタ F/B 位置出力基準データ下位
	PC14、PC1014	アナログモニタ F/B 位置出力基準データ上位
	PC17、PC1017	機能選択 C-4
	PC18、PC1018	機能選択 C-5
	PC20、PC1020	機能選択 C-7
	PC21、PC1021	アラーム履歴クリア
	PC24、PC1024	強制停止時 減速時定数
	PC26、PC1026	機能選択 C-8
	PC27、PC1027	機能選択 C-9
	PC29、PC1029	機能選択 C-B
	PC31、PC1031	上下軸上げ下げ量
	PC38、PC1038	誤差過大警告レベル
	PD02、PD1002	入力信号自動オン選択 2
	PD07、PD1007	出力デバイス選択 1
	PD08、PD1008	出力デバイス選択 2
	PD09、PD1009	出力デバイス選択 3
	PD11、PD1011	入力フィルタ設定
	PD12、PD1012	機能選択 D-1
	PD13、PD1013	機能選択 D-2
	PD14、PD1014	機能選択 D-3
	PD15、PD1015	ドライバ間通信設定
	PD16、PD1016	ドライバ間通信 マスタ設定時 送信データ選択 1
	PD17、PD1017	ドライバ間通信 マスタ設定時 送信データ選択 2
	PD20、PD1020	ドライバ間通信 スレーブ設定時 マスタ軸番号選択 1
	PD30、PD1030	マスタ/スレーブ運転 スレーブ側トルク指令係数
	PD31、PD1031	マスタ/スレーブ運転 スレーブ側速度制限係数
	PD32、PD1032	マスタ/スレーブ運転 スレーブ側速度制限調整値
	PE01、PE1001	フルクローズド機能選択 1
	PE03、PE1003	フルクローズド機能選択 2
	PE04、PE1004	フルクローズド制御 フィードバックパルス電子ギア 1 分子
	PE05、PE1005	フルクローズド制御 フィードバックパルス電子ギア 1 分母
	PE06、PE1006	フルクローズド制御 速度偏差異常検知レベル
	PE07、PE1007	フルクローズド制御 位置偏差異常検知レベル
	PE08、PE1008	フルクローズドデュアルフィードバックフィルタ
	PE10、PE1010	フルクローズド機能選択 3
	PE34、PE1034	フルクローズド制御 フィードバックパルス電子ギア 2 分子
	PE35、PE1035	フルクローズド制御 フィードバックパルス電子ギア 2 分母
	PE41、PE1041	機能選択 E-3
	PE44、PE1044	ロストモーション正側補正值選択
	PE45、PE1045	ロストモーション負側補正值選択
	PE46、PE1046	ロストモーションフィルタ設定
	PE47、PE1047	トルクオフセット
	PE48、PE1048	ロストモーション補正機能選択
	PE49、PE1049	ロストモーション補正タイミング
	PE50、PE1050	ロストモーション補正不感帯
	PF02、PF1002	機能選択 F-2
	PF03、PF1003	機能選択 F-3
	PF06、PF1006	機能選択 F-5
	PF07、PF1007	機能選択 F-6
	PF12、PF1012	電子式ダイナミックブレーキ作動時間
	PF18、PF1018	STO 診断異常検知時間
	PF21、PF1021	ドライブレコーダ切換え時間設定
	PF23、PF1023	振動タフドライブ 発振検知レベル

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	PF24、PF1024	振動タフドライブ機能選択
	PF25、PF1025	SEMI-F47 機能 瞬停検出時間
	PF31、PF1031	機械診断機能 低速時摩擦推定領域判定速度
	PL1、PL1001	リニアサーボモータ/DD モータ機能選択 1
	PL2、PL1002	リニアエンコーダ分解能設定 分子
	PL3、PL1003	リニアエンコーダ分解能設定 分母
	PL4、PL1004	リニアサーボモータ/DD モータ機能選択 2
	PL5、PL1005	位置偏差異常検知レベル
	PL6、PL1006	速度偏差異常検知レベル
	PL7、PL1007	トルク/推力偏差異常検知レベル
	PL8、PL1008	リニアサーボモータ/DD モータ機能選択 3
	PL9、PL1009	磁極検出電圧レベル
	PL17、PL1017	磁極検出 微小位置検出方式 機能選択
	PL18、PL1018	磁極検出 微小位置検出方式 同定信号振
	ST0	帰還パルス累積
	ST1	サーボモータ回転速度
	ST2	溜りパルス
	ST3	指令パルス累積
	ST4	指令パルス周波数
	ST7	回生負荷率
	ST8	実効負荷率
	ST9	ピーク負荷率
	ST10	瞬時発生トルク
	ST11	1 回転内位置
	ST12	ABS カウンタ
	ST13	負荷慣性モーメント比
	ST14	母線電圧
	ST15	機械端帰還パルス累積
	ST17	機械端エンコーダ情報 1
	ST18	機械端エンコーダ情報 2
	ST22	サーボモータサーミスタ温度
	ST32	エンコーダ内気温度
	ST33	整定時間
	ST34	発振検知周波数
	ST35	タフドライブ回数
	ST40	ユニット消費電力
	ST41	ユニット積算電力量
	ALM0	現在アラーム番号の読出し
	ALM1	現在アラーム詳細データの読出し
	ALM11	アラーム発生時の状態 帰還パルス累積
	ALM12	アラーム発生時の状態 サーボモータ回転速度
	ALM13	アラーム発生時の状態 溜りパルス
	ALM14	アラーム発生時の状態 指令パルス累積
	ALM15	アラーム発生時の状態 指令パルス周波数
	ALM18	アラーム発生時の状態 回生負荷率
	ALM19	アラーム発生時の状態 実効負荷率
	ALM20	アラーム発生時の状態 ピーク負荷率
	ALM21	アラーム発生時の状態 瞬時発生トルク
	ALM22	アラーム発生時の状態 1 回転内位置
	ALM23	アラーム発生時の状態 ABS カウンタ
	ALM24	アラーム発生時の状態 負荷慣性モーメント比
	ALM25	アラーム発生時の状態 母線電圧
	ALM26	アラーム発生時の状態 機械端帰還パルス累積

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	ALM28	アラーム発生時の状態 機械端エンコーダ情報 1
	ALM29	アラーム発生時の状態 機械端エンコーダ情報 2
	ALM33	アラーム発生時の状態 サーボモータサーミスタ温度
	ALM43	アラーム発生時のエンコーダ内部温度
	ALM44	アラーム発生時の整定時間
	ALM45	アラーム発生時の発振検知周波数
	ALM46	アラーム発生時のタフドライブ回数
	ALM51	アラーム発生時のユニット消費電力
	ALM52	アラーム発生時のユニット積算電力量
	ALM200	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 最新アラーム
	ALM201	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 1 個前のアラーム
	ALM202	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 2 個前のアラーム
	ALM203	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 3 個前のアラーム
	ALM204	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 4 個前のアラーム
	ALM205	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 5 個前のアラーム
	ALM206	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 6 個前のアラーム
	ALM207	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 7 個前のアラーム
	ALM208	アラーム履歴のアラーム番号の読出し 8 個前のアラーム
	ALM220	アラーム履歴発生時間の読出し 最新アラーム
	ALM221	アラーム履歴発生時間の読出し 1 個前のアラーム
	ALM222	アラーム履歴発生時間の読出し 2 個前のアラーム
	ALM223	アラーム履歴発生時間の読出し 3 個前のアラーム
	ALM224	アラーム履歴発生時間の読出し 4 個前のアラーム
	ALM225	アラーム履歴発生時間の読出し 5 個前のアラーム
	ALM226	アラーム履歴発生時間の読出し 6 個前のアラーム
	ALM227	アラーム履歴発生時間の読出し 7 個前のアラーム
	ALM228	アラーム履歴発生時間の読出し 8 個前のアラーム
	ALM240	アラーム履歴アラーム詳細データ 最新アラーム
	ALM241	アラーム履歴アラーム詳細データ 1 個前のアラーム
	ALM242	アラーム履歴アラーム詳細データ 2 個前のアラーム
	ALM243	アラーム履歴アラーム詳細データ 3 個前のアラーム
	ALM244	アラーム履歴アラーム詳細データ 4 個前のアラーム
	ALM245	アラーム履歴アラーム詳細データ 5 個前のアラーム
	ALM246	アラーム履歴アラーム詳細データ 6 個前のアラーム
	ALM247	アラーム履歴アラーム詳細データ 7 個前のアラーム
	ALM248	アラーム履歴アラーム詳細データ 8 個前のアラーム
	DI0	入力デバイス状態
	DI1	入力デバイス状態
	DI3	外部入力ピン状態
	DO0	出力デバイス状態
	DO1	出力デバイス状態
	DO4	外部出力ピン状態
	TM10	テスト運転時入力信号
	TMO0	信号ピンの強制出力
	TMD0	テスト運転モード用データ (回転速度)
	TMD1	テスト運転モード用データ (加減速時定数)
	TMD3	テスト運転モード用データ (移動量)
	MD2	機械診断データ 機械診断ステータスの読出し
	MD3	機械診断データ 正転トルク時 静摩擦の読出し
	MD4	機械診断データ 正転トルク時 動摩擦 (定格速度時) の読出し
	MD5	機械診断データ 逆転トルク時 静摩擦の読出し
	MD6	機械診断データ 逆転トルク時 動摩擦 (定格速度時) の読出し
	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

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	MD8	機械診断データ 停止・サーボロック時 振動レベルの読出し
	MD9	機械診断データ 運転中 振動周波数の読出し
	MD10	機械診断データ 運転中 振動レベルの読出し
	OTS0	ワンタッチチューニングの状態確認の読出し
	OTS1	エラーコードの取得の読出し
	OTS2	整定時間の読出し
	OTS3	オーバシュート量の読出し
	ALD0	通電時間累積
	ALD1	突入リレーON/OFF 回数

5.4.2 GOT の内部デバイス

タイプ	デバイス番号	用途
ビット	GB40	常時 ON(スクリプトトリガで使用)
	GB60000	ワンタッチ調整開始
	GB60010	JOG 運転開始スイッチ
	GB60011	モータ回転速度 書込み完了&スクリプトトリガ
	GB60012	加減速時定数 書込み完了&スクリプトトリガ
	GB60013	正転スイッチスクリプトトリガ
	GB60014	逆転スイッチスクリプトトリガ
	GB60015	位置決め運転開始スイッチ
	GB60016	移動量 書込み完了&スクリプトトリガ
	GB60017	出力信号 (D0) 強制出力開始スイッチ
	GB61000~GB61002	推定完了信号
	GB61050~GB61057	しきい値超過信号
	GB61070	推定値 保存スイッチ
	GB61071~GB61073	推定値 保存完了信号
	GB61100	推定値 レシピ書き込みトリガ
	GB61101	推定値 レシピ読み出しトリガ
	GB61150	しきい値 レシピ書き込みトリガ
	GB61151	しきい値 レシピ読み出しトリガ
	GB61160~GB61162	推定値 転送開始トリガ
	GB61165~GB61167	推定値 デバイスデータ転送開始フラグ
	GB61170	推定値 レシピ保存スクリプトトリガ
	GB61200~GB61219	フィルタ設定 入力信号
	GB61220~GB61222	制振制御 入力信号
	GB61250	フィルタ設定・制振制御 入力完了信号
	GB61919	スクロール上 スクリプトトリガ
	GB61920	スクロール下 スクリプトトリガ
	GB61921~GB61984	有効/無効軸設定ビット
	GB62020~GB62027	有効/無効軸設定 ビットランプ動作条件
	GB62029~GB62092	軸選択状態ビット
	GB62094	有効/無効軸 画面起動フラグ
	GB62095	軸選択 画面起動フラグ
	GB62096	軸選択スクロール上 スクリプトトリガ
	GB62097	軸選択スクロール下 スクリプトトリガ
	GB62098	軸選択時処理 スクリプトトリガ
	GB62099	レシピ3 保存開始フラグ
	GB62100	ドキュメント表示位置指定 スクリプトトリガ
	GB62101	ユーザアラーム監視 バッファリングデータ消去トリガデバイス
	GB62102	ドキュメント表示位置指定 スクリプトトリガ
	GB62200	現在時刻設定 スクリプトトリガ
	GB62300~GB62307	ヒストリカルトレンドグラフ グラフ線消去用デバイス
	GB62310~GB62312	推定完了信号 ログングトリガ

タイプ	デバイス番号	用途
ビット	GD60031. b13	GOT エラーリセット信号
	GD62104. b15	ドキュメント表示 最終ページの表示制御用
	GD61110. b0	レシピ共通書き込み中通知信号
	GD61110. b1	レシピ共通読み出し中通知信号
	GD61140. b0～GD61140. b4	ゲイン調整入力許可ビット
	GD61200. b0	レシピ 3 書き込みトリガデバイス
	GD61200. b1	レシピ 3 読み出しトリガデバイス
	GD61351. b0～GD61351. b3	出力信号 (D0) 強制出力 タッチスイッチ&スクリプトトリガ
	GD61450. b0	デバイスデータ転送 推定値転送 1 トリガデバイス
	GD61451. b0	デバイスデータ転送 推定値転送 1 処理中通知信号
	GD61452. b0	デバイスデータ転送 推定値転送 2 トリガデバイス
	GD61453. b0	デバイスデータ転送 推定値転送 2 処理中通知信号
	GD61454. b0	デバイスデータ転送 推定値転送 3 トリガデバイス
	GD61455. b0	デバイスデータ転送 推定値転送 3 処理中通知信号
	GD61551. b0～b3	フィルタ 1 設定 代入用デバイス
	GD61553. b4～b7	フィルタ 1 ノッチ深さ 代入用デバイス
	GD61553. b8～b11	フィルタ 1 ノッチ広さ 代入用デバイス
	GD61555. b0	フィルタ 2 設定 タッチスイッチ
	GD61556. b0～b3	フィルタ 2 設定 代入用デバイス
	GD61556. b4～b7	フィルタ 2 ノッチ深さ 代入用デバイス
	GD61556. b8～b11	フィルタ 2 ノッチ広さ 代入用デバイス
	GD61559. b0	フィルタ 3 設定 タッチスイッチ
	GD61560. b0～b3	フィルタ 3 設定 代入用デバイス
	GD61560. b4～b7	フィルタ 3 ノッチ深さ 代入用デバイス
	GD61560. b8～b11	フィルタ 3 ノッチ広さ 代入用デバイス
	GD61563. b0	フィルタ 4 設定 タッチスイッチ
	GD61564. b0～b3	フィルタ 4 設定 代入用デバイス
	GD61564. b4～b7	フィルタ 4 ノッチ深さ 代入用デバイス
	GD61564. b8～b11	フィルタ 4 ノッチ広さ 代入用デバイス
	GD61567. b0	フィルタ 5 設定 タッチスイッチ
	GD61568. b0～b3	フィルタ 5 設定 代入用デバイス
	GD61568. b4～b7	フィルタ 5 ノッチ深さ 代入用デバイス
	GD61568. b8～b11	フィルタ 5 ノッチ広さ 代入用デバイス
	GD61572. b4～b7	ローパスフィルタ 設定 代入用デバイス
	GD61574. b0～b3	軸共振抑制フィルタ 設定 代入用デバイス
	GD61576. b0～b7	軸共振抑制フィルタ 周波数 代入用デバイス
	GD61576. b8～b11	軸共振抑制フィルタ ノッチ深さ 代入用デバイス
	GD61578. b0	ロバストフィルタ 設定 タッチスイッチ
	GD61579. b0～b3	ロバストフィルタ 設定 代入用デバイス
	GD61609. b0、GD61616. b0	軸共振抑制フィルタ 入力許可ビット
	GD61612. b0、GD61619. b0	フィルタ 5 入力許可ビット
	GD61621. b0～b3	振動抑制モード選択 代入用デバイス
	GD61623. b0～b3	制御設定 1 代入用デバイス
	GD61623. b4～b7	制御設定 2 代入用デバイス
	GD61625. b0、GD61627. b1	制御設定 2 入力許可ビット
	GD61626. b1	制御設定 1 入力許可ビット
	GS512. b0	時刻変更信号
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

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	GD60031、GD60041	システム情報
	GD60400～GD60415	サーボ軸切り替えデバイス
	GD61100	推定値 レシピレコード No.
	GD61110	レシピ共通設定
	GD61130	応答モード選択
	GD61140	ゲイン調整モード選択
	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	強制出力用デバイス
	GD61352	強制出力状態比較デバイス
	GD61400～GD61414	しきい値
	GD61420～GD61434	推定値 保存用デバイス
	GD61450～GD61451	デバイスデータ転送 推定値転送 1
	GD61452～GD61453	デバイスデータ転送 推定値転送 2
	GD61454～GD61455	デバイスデータ転送 推定値転送 3
	GD61500～GD61507	入力デバイスモニタ表示用
	GD61510～GD61523	出力デバイスモニタ表示用
	GD61531～GD61534	有効/無効軸設定情報
	GD61550～GD61579	フィルタ設定用
	GD61600～GD61619	フィルタ設定モニタ表示用
	GD61620～GD61624	制振制御設定用
	GD61625～GD61627	制振制御モニタ表示用
	GD62100	ユーザアラーム監視 アラーム情報格納用デバイス
	GD62102～GD62104	ドキュメント表示用デバイス
	GD62198	アラーム番号入力
	GD62202～GD62205	ヒストリカルトレンドグラフ グラフ情報 (B-30111)
	GD62206～GD62209	ヒストリカルトレンドグラフ カーソル位置時刻 (B-30111)
	GD62220～GD62223	ヒストリカルトレンドグラフ 表示開始位置時刻 (B-30111)
	GD62224～GD62227	ヒストリカルトレンドグラフ 表示終了位置時刻 (B-30111)
	GD62240～GD62242	ヒストリカルトレンドグラフ 表示位置時刻指定 (B-30111)
	GD62300～GD62303	ヒストリカルトレンドグラフ 表示開始位置時刻 (B-30107～30109)
	GD62304～GD62307	ヒストリカルトレンドグラフ 表示終了位置時刻 (B-30107～30109)
	GD62308～GD62311	ヒストリカルトレンドグラフ カーソル位置時刻 (B-30107～30109)
	GD62315～GD62330	ヒストリカルトレンドグラフ グラフ情報 (B-30107～30109)
	GD62400～GD63679	軸名称
	GD63681	軸名称オフセット値
	GD63682	有効/無効軸設定・軸選択 ビットランプオフセット
	GD63683	有効/無効軸設定・軸選択 名称オフセット
	GD63685	軸番号 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
	GS650～GS652	現在時刻
	TMP800～TMP996	スクリプト演算用

5.5 コメント一覧

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
498	No. 1～4312、10000～10001	B-30205(ユーザアラーム監視 ID 30001)
499	No. 1～250、2184、10000～10001	B-30203
500	No. 1	全ベース画面
	No. 2～6	B-30001
	No. 7～8	B-30011
	No. 9	B-30001、B-30011、B-30101、B-30201、B-30301
	No. 10～15、33	B-30021
	No. 16～18	B-30101
	No. 19～25	B-30041
	No. 26～32	B-30071
	No. 33	B-30201
	No. 34	B-30011、B-30101、B-30201、B-30301
	No. 35	B-30001、B-30011、B-30101、B-30201、B-30301
	No. 36	B-30011、B-30101、B-30201、B-30301
	No. 37～39、43～44	B-30011、B-30013、B-30015～30017、B-30019、B-30021
	No. 40～41	B-30303～30305
	No. 45～46	B-300103、B-30105、B-30107～30109、B-30111
	No. 47～48	B-300203、B-30205
	No. 49～51	B-30023～30029
	No. 52～58	B-30043～30061
	No. 59～65	B-30073～30091
	No. 66	B-300203、B-30205
	No. 67	B-30011、B-30101、B-30201、B-30301
	No. 70	B-30011～30041、B-30071、B-30101～30111、B-30201～30205、B-30301～30305
	No. 72	B-30301
	No. 73	B-30011
	No. 74	B-30041
	No. 75	B-30071
	No. 76	B-30021
	No. 77	B-30101
	No. 78	B-30201
	No. 79、97	W-30009
	No. 80～82	B-30043～30061、B-30073～30091
	No. 83	B-30023～30025、B-30303～30304、W-30011～30012
	No. 84	B-30043～30061、B-30073～30091
	No. 85	B-30023～30025、B-30303～30304、W-30011～30012
	No. 86	B-30023～30025、B-30043～30061、B-30073～30091、B-30303～30304、W-30011～30012
	No. 87	B-30023～30025、B-30046～30047、B-30076～30077、W-30011、W-30101
	No. 88	B-30103、W-30012、W-30102
	No. 89	B-30001、W-30008
	No. 90	B-30043～30061
	No. 91	B-30073～30091
	No. 92	B-30043～30061
	No. 93	B-30073～30091
	No. 94、98～99	W-30008
	No. 95～96	W-30008、W-30009
	No. 100	B-30303

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
500	No. 101	B-30304
	No. 102～122	B-30303
	No. 123～126	B-30304
	No. 150～154	B-30305
	No. 250	B-30013、B-30015～30016、B-30017
	No. 251～272	B-30013
	No. 300	B-30013、B-30015～30016、B-30017
	No. 301	B-30015
	No. 302～303	B-30016
	No. 304	B-30016、W-30030～30031
	No. 305	B-30015～30016、W-30030～30031
	No. 306	B-30015
	No. 307	B-30015
	No. 308	B-30015～30016、W-30020、W-30022、W-30024、W-30026、W-30028
	No. 309	B-30015～30016、W-30021、W-30023、W-30025、W-30027、W-30029、W-30033
	No. 310	B-30015～30016、W-30030～30031
	No. 311	B-30015～30016
	No. 312～315	B-30015～30016、W-30020、W-30022、W-30024、W-30026、W-30028
	No. 316～319	B-30015～30016、W-30021、W-30023、W-30025、W-30027、W-30029、W-30033
	No. 320	B-30016、W-30032
	No. 321～329	B-30015
	No. 330～334	B-30016
	No. 336	B-30015
	No. 337	B-30016
	No. 338	W-30020～30021
	No. 339	W-30022～30023
	No. 340	W-30024～30025
	No. 341	W-30026～30027
	No. 342	W-30028～30029
	No. 343	W-30030
	No. 344	W-30031～30033
	No. 350	B-30017
	No. 351	B-30013、B-30015～30016、B-30017
	No. 352～375	B-30017
	No. 400～416	B-30019
	No. 450～468	B-30105
	No. 500～511	B-30103
	No. 550～564	B-30203
	No. 600	B-30043
	No. 601	B-30044
	No. 602	B-30073
	No. 603	B-30074
	No. 604～621	B-30043、B-30073
	No. 622～623	B-30044、B-30074
	No. 650	B-30046
	No. 651	B-30047
	No. 652	B-30048
	No. 653	B-30076
	No. 654	B-30077

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
500	No. 655	B-30078
	No. 656～673	B-30046、B-30076
	No. 674～691	B-30047、B-30077
	No. 692～706	B-30048、B-30078
	No. 750	B-30049
	No. 751	B-30050
	No. 752	B-30079
	No. 753	B-30080
	No. 754～771	B-30049、B-30079
	No. 772～777	B-30050、B-30080
	No. 850	B-30052
	No. 851	B-30082
	No. 852～866	B-30052、B-30082
	No. 900	B-30055
	No. 901	B-30085
	No. 902～918	B-30055、B-30085
	No. 919	B-30056、B-30086
	No. 920	B-30056
	No. 921	B-30086
	No. 950	B-30058
	No. 951	B-30088
	No. 952～962	B-30058、B-30088
	No. 1000	B-30061
	No. 1001	B-30091
	No. 1002～1012	B-30061、B-30091
	No. 1050～1055	B-30023
	No. 1100～1107	B-30025
	No. 1150～1151	B-30029
	No. 1211	W-30002
	No. 1251～1260	W-30003
	No. 1301～1302	W-30001
	No. 1351～1353	W-30013
	No. 1400～1414	W-30015
	No. 1451～1454	W-30017
	No. 1500～1529	W-30032
	No. 1550～1560	B-30111、B-30107～30109
	No. 1561～1565	B-30111
	No. 1600～1616	B-30107～30109
	No. 1652	B-30203、B-30205
	No. 1653～1654	B-30103、B-30105、B-30107～30109、B-30111
	No. 1660	B-30201、B-30205
	No. 1661、1663	B-30101、B-30111
	No. 1662	B-30107～30109
	No. 1661、1663	B-30101、B-30111
	No. 1697～1705	B-30205
	No. 1706	B-30207

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	GD61110
レシピ No. 通知デバイス	GD61111
レコード No. 通知デバイス	GD61112

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	GB61150 ON
	読み出しトリガデバイス 1	GB61151 ON
	レコード No. デバイス	未使用
ブロック数		8
レコード数		1
ブロック 1	デバイス	GD61402
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 2	デバイス	GD61400
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 3	デバイス	GD61404
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 4	デバイス	GD61406
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 5	デバイス	GD61408
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1

項 目		設 定
ブロック 6	デバイス	GD61410
	デバイス形式	符号なし BIN16
	点数	1
ブロック 7	デバイス	GD61412
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 8	デバイス	GD61414
	デバイス形式	符号なし BIN16
	点数	1

レシピ No. 30002 レシピ 2

項 目		設 定
レシピファイル	レシピファイル	レシピファイルを使用する(書き込み・読み出しを実行)
	ファイル形式	G2P(バイナリ)
	ドライブ名	A:標準 SD カード
	フォルダ名	Package1¥recipe
	ファイル名	ARP30002. G2P
トリガデバイス	書き込みトリガデバイス 1	GB61100 ON
	読み出しトリガデバイス 1	GB61101 ON
	レコード No. デバイス	GD61100
ブロック数		9
レコード数		10
ブロック 1	デバイス	GD60400
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 2	デバイス	GD61422
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 3	デバイス	GD61420
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1

項 目		設 定
ブロック 4	デバイス	GD61424
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 5	デバイス	GD61426
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 6	デバイス	GD61428
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 7	デバイス	GD61430
	デバイス形式	符号なし BIN16
	点数	1
ブロック 8	デバイス	GD61432
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 9	デバイス	GD61434
	デバイス形式	符号なし BIN16
	点数	1

レシピ No. 30003 レシピ 3

項 目		設 定
レシピファイル	レシピファイル	レシピファイルを使用する(書き込み・読み出しを実行)
	ファイル形式	G2P(バイナリ)
	ドライブ名	A:標準 SD カード
	フォルダ名	Package1¥recipe
	ファイル名	ARP30003. G2P
トリガデバイス	書き込みトリガデバイス 1	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		65
レコード数		1

項 目		設 定
ブロック 1	デバイス	GD61531
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	4
ブロック 2	デバイス	GD62400
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 3	デバイス	GD62420
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 4	デバイス	GD62440
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 5	デバイス	GD62460
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 6	デバイス	GD62480
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 7	デバイス	GD62500
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 8	デバイス	GD62520
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 9	デバイス	GD62540
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 10	デバイス	GD62560
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 11	デバイス	GD62580
	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	GD62600
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 13	デバイス	GD62620
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 14	デバイス	GD62640
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 15	デバイス	GD62660
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 16	デバイス	GD62680
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 17	デバイス	GD62700
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 18	デバイス	GD62720
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 19	デバイス	GD62740
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 20	デバイス	GD62760
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 21	デバイス	GD62780
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 22	デバイス	GD62800
	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	GD62820
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 24	デバイス	GD62840
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 25	デバイス	GD62860
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 26	デバイス	GD62880
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 27	デバイス	GD62900
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 28	デバイス	GD62920
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 29	デバイス	GD62940
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 30	デバイス	GD62960
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 31	デバイス	GD62980
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 32	デバイス	GD63000
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 33	デバイス	GD63020
	デバイス形式	文字列
	点数	20

項 目		設 定
ブロック 34	デバイス	GD63040
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 35	デバイス	GD63060
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 36	デバイス	GD63080
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 37	デバイス	GD63100
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 38	デバイス	GD63120
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 39	デバイス	GD63140
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 40	デバイス	GD63160
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 41	デバイス	GD63180
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 42	デバイス	GD63200
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 43	デバイス	GD63220
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 44	デバイス	GD63240
	デバイス形式	文字列
	点数	20

項 目		設 定
ブロック 45	デバイス	GD63260
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 46	デバイス	GD63280
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 47	デバイス	GD63300
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 48	デバイス	GD63320
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 49	デバイス	GD63340
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 50	デバイス	GD63360
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 51	デバイス	GD63380
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 52	デバイス	GD63400
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 53	デバイス	GD63420
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 54	デバイス	GD63440
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 55	デバイス	GD63460
	デバイス形式	文字列
	点数	20

項 目		設 定
ブロック 56	デバイス	GD63480
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 57	デバイス	GD63500
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 58	デバイス	GD63520
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 59	デバイス	GD63540
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 60	デバイス	GD63560
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 61	デバイス	GD63580
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 62	デバイス	GD63600
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 63	デバイス	GD63620
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 64	デバイス	GD63640
	デバイス形式	文字列
	点数	20
ブロック 65	デバイス	GD63660
	デバイス形式	文字列
	点数	20

5.7 デバイスデータ転送一覧

ID : 201 推定値転送 1

項 目		設 定
デバイスデータ転送トリガ	トリガ種別	立上り
	外部制御デバイス	GD61450
	トリガデバイス	GD61450. b0
	転送元先反転フラグ	GD61450. b1
外部通知情報	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD61451
	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD61451. b0
	BCD 変換エラー通知信号	GD61451. b14
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD61451. b15
デバイス	ブロック数	2
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	U00-A100-MD3
	転送先デバイス	GD61420
	オフセット	なし
ブロック 2	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	U00-A100-MD4
	転送先デバイス	GD61422
	オフセット	なし

ID : 202 推定値転送 2

項 目		設 定
デバイスデータ転送トリガ	トリガ種別	立上り
	外部制御デバイス	GD61452
	トリガデバイス	GD61452. b0
	転送元先反転フラグ	GD61452. b1
外部通知情報	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD61453
	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD61453. b0
	BCD 変換エラー通知信号	GD61453. b14
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD61453. b15
デバイス	ブロック数	2

項 目		設 定
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	U00-A100-MD5
	転送先デバイス	GD61424
	オフセット	なし
ブロック 2	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	U00-A100-MD6
	転送先デバイス	GD61426
	オフセット	なし

ID : 203 推定値転送 3

項 目		設 定
デバイスデータ転送トリガ	トリガ種別	立上り
	外部制御デバイス	GD61454
	トリガデバイス	GD61454. b0
	転送元先反転フラグ	GD61454. b1
外部通知情報	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD61455
	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD61455. b0
	BCD 変換エラー通知信号	GD61455. b14
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD61455. b15
デバイス	ブロック数	4
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	U00-A100-MD9
	転送先デバイス	GD61428
	オフセット	なし
ブロック 2	デバイス形式	符号なし BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	U00-A100-MD10
	転送先デバイス	GD61430
	オフセット	なし

項 目		設 定
ブロック 3	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	U00-A100-MD7
	転送先デバイス	GD61432
	オフセット	なし
ブロック 4	デバイス形式	符号なし BIN16
	点数	1
	転送元デバイス	U00-A100-MD8
	転送先デバイス	GD61434
	オフセット	なし

5.8 スクリプト一覧

項目	設定
プロジェクトスクリプト	有り
画面スクリプト	B-30001、B-30013、B-30015、B-30016、B-30017、B-30019、B-30023、B-30025、B-30029、B-30105、B-30111、B-30207、B-30305、W-30015
オブジェクトスクリプト	B-30207、W-30003

5.8.1 プロジェクトスクリプト

スクリプト No.	30001	スクリプト名	Script30001
コメント	初期設定		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB40
<pre>[w:GD62102]=204; //ドキュメント ID を 204 に設定 [w:GD62103]=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) [w:GD61100] =1; //機械診断 推定値レコード No. 設定 [w:GD60400] = 1; //軸番号初期値 [w:GD60800] = 0; //軸名称オフセット値初期値 set([b:GD61200.b0]); //レシピ書き込み実行</pre>			

スクリプト No.	30020	スクリプト名	Script30020
コメント	レシピ書き込みトリガ OFF		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GD61200.b0
<pre>if ([b:GD61110.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 }</pre>			

スクリプト No.	30025	スクリプト名	Script30020
コメント	軸選択画面起動時		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB62095
<pre>//軸選択ウィンドウ起動時、各種設定の内容を反映します。 [w:GD63682] = (([w:GD60400] - 1) >> 3) * 8; //ビットランプのオフセット [w:GD63683] = (([w:GD60400] - 1) >> 3) * 160; //名称のオフセット //有効になっている軸番号に対応した内部デバイス(GB61921～)を ON します。 [u32:TMP0900] = [u32:GD61531] ; [u32:TMP0901] = [u32:GD61533] ; [w:TMP0902] = 0; while([w:TMP0902] < 32) { if((([u32:TMP0900] & 0x00000001) == 1) { set([b:GB61921[w:TMP0902]]); } [u32:TMP0900] = [u32:TMP0900] >> 1; [w:TMP0902] = [w:TMP0902] + 1; } while([w:TMP0902] < 64) {</pre>			

```

    if(([u32:TMP0901] & 0x00000001) == 1)
    {
        set([b:GB61921[w:TMP0902]]);
    }

    [u32:TMP0901] = [u32:TMP0901] >> 1;
    [w:TMP0902] = [w:TMP0902] + 1;
}

//軸選択ウィンドウで表示するビットランプを ON します。
[w:TMP0903] = [w:GD60400] - 1;
set([b:GB62029[w:TMP0903]]);

//表示している軸番号で、有効になっている軸番号のみ動作条件を OFF します。
//OFF=使用可能 ON=使用不可
[w:TMP0900] = [w:GD63682];
[w:TMP0901] = 0;
while([w:TMP0901] < 8)
{
    if([b:GB61921[w:TMP0900]] == OFF)
    {
        rst([b:GB62020[w:TMP0901]]); //動作条件 OFF
    }else{
        set([b:GB62020[w:TMP0901]]); //動作条件 ON
    }

    [w:TMP0900] = [w:TMP0900] + 1;
    [w:TMP0901] = [w:TMP0901] + 1;
}

rst([b:GB62095]);

```

スクリプト No.	30026	スクリプト名	Script30026
コメント	軸選択時処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB62098
//軸番号の切り換えを実施します。 //また、軸番号を切り換える際に必要な設定も行います。 [w:TMP0900] = [w:GD63685] + [w:GD63682]; //選択された軸番号を計算します。 [w:TMP0901] = 0; //選択された軸番号に対応したビットを ON します。 while([w:TMP0901] < 64) { if(([w:TMP0901] + 1) == [w:TMP0900]) { set([b:GB62029[w:TMP0901]]); }else{ rst([b:GB62029[w:TMP0901]]); } [w:TMP0901] = [w:TMP0901] + 1; } //画面を閉じる時の処理。			

```
//選択された軸番号に対応した処理を実施します。
```

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

```
while([w:TMP0901] < 64)
```

```
{
```

```
  if([b:GB62029[w:TMP0901]] == ON)
```

```
  {
```

```
    [w:TMP0900] = [w:TMP0901] + 1;
```

```
    break;
```

```
  }
```

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

```
}
```

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

```
{
```

```
  case 1:  [w:GD60400] = 1;      //軸番号 1
```

```
          [w:GD63681] = 0;
```

```
          break;
```

```
  case 2:  [w:GD60400] = 2;      //軸番号 2
```

```
          [w:GD63681] = 20;
```

```
          break;
```

```
  case 3:  [w:GD60400] = 3;      //軸番号 3
```

```
          [w:GD63681] = 40;
```

```
          break;
```

```
  case 4:  [w:GD60400] = 4;      //軸番号 4
```

```
          [w:GD63681] = 60;
```

```
          break;
```

```
  case 5:  [w:GD60400] = 5;      //軸番号 5
```

```
          [w:GD63681] = 80;
```

```
          break;
```

```
  case 6:  [w:GD60400] = 6;      //軸番号 6
```

```
          [w:GD63681] = 100;
```

```
          break;
```

```
  case 7:  [w:GD60400] = 7;      //軸番号 7
```

```
          [w:GD63681] = 120;
```

```
          break;
```

```
  case 8:  [w:GD60400] = 8;      //軸番号 8
```

```
          [w:GD63681] = 140;
```

```
          break;
```

```
  case 9:  [w:GD60400] = 9;      //軸番号 9
```

```
          [w:GD63681] = 160;
```

```
          break;
```

```
  case 10: [w:GD60400] = 10;     //軸番号 10
```

```
          [w:GD63681] = 180;
```

```
          break;
```



```

case 11: [w:GD60400] = 11;    //軸番号 11
        [w:GD63681] = 200;
        break;

case 12: [w:GD60400] = 12;    //軸番号 12
        [w:GD63681] = 220;
        break;

case 13: [w:GD60400] = 13;    //軸番号 13
        [w:GD63681] = 240;
        break;

case 14: [w:GD60400] = 14;    //軸番号 14
        [w:GD63681] = 260;
        break;

case 15: [w:GD60400] = 15;    //軸番号 15
        [w:GD63681] = 280;
        break;

case 16: [w:GD60400] = 16;    //軸番号 16
        [w:GD63681] = 300;
        break;

case 17: [w:GD60400] = 17;    //軸番号 17
        [w:GD63681] = 320;
        break;

case 18: [w:GD60400] = 18;    //軸番号 18
        [w:GD63681] = 340;
        break;

case 19: [w:GD60400] = 19;    //軸番号 19
        [w:GD63681] = 360;
        break;

case 20: [w:GD60400] = 20;    //軸番号 20
        [w:GD63681] = 380;
        break;

case 21: [w:GD60400] = 21;    //軸番号 21
        [w:GD63681] = 400;
        break;

case 22: [w:GD60400] = 22;    //軸番号 22
        [w:GD63681] = 420;
        break;

case 23: [w:GD60400] = 23;    //軸番号 23
        [w:GD63681] = 440;
        break;

case 24: [w:GD60400] = 24;    //軸番号 24
        [w:GD63681] = 460;
        break;

```

```

case 25: [w:GD60400] = 25;    //軸番号 25
        [w:GD63681] = 480;
        break;

case 26: [w:GD60400] = 26;    //軸番号 26
        [w:GD63681] = 500;
        break;

case 27: [w:GD60400] = 27;    //軸番号 27
        [w:GD63681] = 520;
        break;

case 28: [w:GD60400] = 28;    //軸番号 28
        [w:GD63681] = 540;
        break;

case 29: [w:GD60400] = 29;    //軸番号 29
        [w:GD63681] = 560;
        break;

case 30: [w:GD60400] = 30;    //軸番号 30
        [w:GD63681] = 580;
        break;

case 31: [w:GD60400] = 31;    //軸番号 31
        [w:GD63681] = 600;
        break;

case 32: [w:GD60400] = 32;    //軸番号 32
        [w:GD63681] = 620;
        break;

case 33: [w:GD60400] = 33;    //軸番号 33
        [w:GD63681] = 640;
        break;

case 34: [w:GD60400] = 34;    //軸番号 34
        [w:GD63681] = 660;
        break;

case 35: [w:GD60400] = 35;    //軸番号 35
        [w:GD63681] = 680;
        break;

case 36: [w:GD60400] = 36;    //軸番号 36
        [w:GD63681] = 700;
        break;

case 37: [w:GD60400] = 37;    //軸番号 37
        [w:GD63681] = 720;
        break;

case 38: [w:GD60400] = 38;    //軸番号 38
        [w:GD63681] = 740;
        break;

case 39: [w:GD60400] = 39;    //軸番号 39

```

```

[w:GD63681] = 760;
break;

case 40: [w:GD60400] = 40;    //軸番号 40
[w:GD63681] = 780;
break;

case 41: [w:GD60400] = 41;    //軸番号 41
[w:GD63681] = 800;
break;

case 42: [w:GD60400] = 42;    //軸番号 42
[w:GD63681] = 820;
break;

case 43: [w:GD60400] = 43;    //軸番号 43
[w:GD63681] = 840;
break;

case 44: [w:GD60400] = 44;    //軸番号 44
[w:GD63681] = 860;
break;

case 45: [w:GD60400] = 45;    //軸番号 45
[w:GD63681] = 880;
break;

case 46: [w:GD60400] = 46;    //軸番号 46
[w:GD63681] = 900;
break;

case 47: [w:GD60400] = 47;    //軸番号 47
[w:GD63681] = 920;
break;

case 48: [w:GD60400] = 48;    //軸番号 48
[w:GD63681] = 940;
break;

case 49: [w:GD60400] = 49;    //軸番号 49
[w:GD63681] = 960;
break;

case 50: [w:GD60400] = 50;    //軸番号 50
[w:GD63681] = 980;
break;

case 51: [w:GD60400] = 51;    //軸番号 51
[w:GD63681] = 1000;
break;

case 52: [w:GD60400] = 52;    //軸番号 52
[w:GD63681] = 1020;
break;

case 53: [w:GD60400] = 53;    //軸番号 53

```

```

[w:GD63681] = 1040;
break;

case 54: [w:GD60400] = 54;      //軸番号 54
[w:GD63681] = 1060;
break;

case 55: [w:GD60400] = 55;      //軸番号 55
[w:GD63681] = 1080;
break;

case 56: [w:GD60400] = 56;      //軸番号 56
[w:GD63681] = 1100;
break;

case 57: [w:GD60400] = 57;      //軸番号 57
[w:GD63681] = 1120;
break;

case 58: [w:GD60400] = 58;      //軸番号 58
[w:GD63681] = 1140;
break;

case 59: [w:GD60400] = 59;      //軸番号 59
[w:GD63681] = 1160;
break;

case 60: [w:GD60400] = 60;      //軸番号 60
[w:GD63681] = 1180;
break;

case 61: [w:GD60400] = 61;      //軸番号 61
[w:GD63681] = 1200;
break;

case 62: [w:GD60400] = 62;      //軸番号 62
[w:GD63681] = 1220;
break;

case 63: [w:GD60400] = 63;      //軸番号 63
[w:GD63681] = 1240;
break;

case 64: [w:GD60400] = 64;      //軸番号 64
[w:GD63681] = 1260;
break;

default: break;
}

rst([b:GB62098]);

```

スクリプト No.	30027	スクリプト名	Script30027
コメント	軸選択スクロール上		

データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB62096
<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:GD63682] >= 8) { [w:GD63682] = [w:GD63682] - 8; }else{ [w:GD63682] = 56; } //名称のオフセットを設定します。 [w:GD63683] = [w:GD63682] * 20; //表示している軸番号で、有効になっている軸番号のみ動作条件を OFF します。 //OFF=使用可能 ON=使用不可 [w:TMP0900] = [w:GD63682]; [w:TMP0901] = 0; while([w:TMP0901] < 8) { if([b:GB61921[w:TMP900]] == OFF) { rst([b:GB62020[w:TMP0901]]); //動作条件 OFF }else{ set([b:GB62020[w:TMP0901]]); //動作条件 ON } [w:TMP0900] = [w:TMP0900] + 1; [w:TMP0901] = [w:TMP0901] + 1; } }</pre>			

スクリプト No.	30028	スクリプト名	Script30028
コメント	軸選択スクロール下		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB62097
<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:GD63682] < 56) { [w:GD63682] = [w:GD63682] + 8; }else{ [w:GD63682] = 0; } //名称のオフセットを設定します。 [w:GD63683] = [w:GD63682] * 20; //表示している軸番号で、有効になっている軸番号のみ動作条件を OFF します。 //OFF=使用可能 ON=使用不可 [w:TMP0900] = [w:GD63682]; [w:TMP0901] = 0; while([w:TMP0901] < 8)</pre>			

```

{
  if([b:GB61921[w:TMP900]] == OFF)
  {
    rst([b:GB62020[w:TMP0901]]); //動作条件 OFF
  }else{
    set([b:GB62020[w:TMP0901]]); //動作条件 ON
  }

  [w:TMP900] = [w:TMP900] + 1;
  [w:TMP901] = [w:TMP901] + 1;
}

```

スクリプト No.	30199	スクリプト名	Script30199
コメント	ドキュメント指定表示		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB62100
<pre> //[s16:U00-A1-ALM0] : 発生中アラーム番号 //[w:GD62103] : ドキュメント表示 ページ No. //[w:GD60021] : 言語切り換えデバイス if([b:GB62100] == OFF) { return; }else{ rst([b:GB62100]); } if([w:GD60021] == 0 [w:GD60021] == 1 [w:GD60021] == 3){//日本語、中国語の場合 if([s16:U00-A1-ALM0] <=20) { switch([s16:U00-A1-ALM0]) { case 16: [w:GD62103] = 1; break; case 17: [w:GD62103] = 3; break; case 18: [w:GD62103] = 3; break; case 19: [w:GD62103] = 4; break; case 20: [w:GD62103] = 5; break; } } switch([s16:U00-A1-ALM0]) { case 21: [w:GD62103] = 6; </pre>			

```
break;

case 22:
    [w:GD62103] = 7;
break;

case 23:
    [w:GD62103] = 9;
break;

case 25:
    [w:GD62103] = 10;
break;

case 26:
    [w:GD62103] = 10;
break;

case 27:
    [w:GD62103] = 11;
break;

case 30:
    [w:GD62103] = 11;
break;

case 31:
    [w:GD62103] = 12;
break;

case 32:
    [w:GD62103] = 13;
break;

case 33:
    [w:GD62103] = 14;
break;

case 36:
    [w:GD62103] = 16;
break;

case 37:
    [w:GD62103] = 17;
break;

case 39:
    [w:GD62103] = 20;
break;

case 40:
    [w:GD62103] = 21;
break;

case 42:
    [w:GD62103] = 22;
```

```
break;

case 43:
    [w:GD62103] = 22;
break;

case 48:
    [w:GD62103] = 23;
break;

case 49:
    [w:GD62103] = 24;
break;

case 50:
    [w:GD62103] = 25;
break;

case 51:
    [w:GD62103] = 27;
break;

case 52:
    [w:GD62103] = 28;
break;

case 53:
    [w:GD62103] = 29;
break;

case 54:
    [w:GD62103] = 30;
break;

case 55:
    [w:GD62103] = 31;
break;

case 57:
    [w:GD62103] = 32;
break;

case 58:
    [w:GD62103] = 33;
break;

case 61:
    [w:GD62103] = 33;
break;

case 62:
    [w:GD62103] = 33;
break;

case 66:
    [w:GD62103] = 34;
```



```
break;

case 69:
    [w:GD62103] = 37;
break;

case 70:
    [w:GD62103] = 37;
break;

case 71:
    [w:GD62103] = 38;
break;

case 80:
    [w:GD62103] = 39;
break;

case 81:
    [w:GD62103] = 41;
break;

case 82:
    [w:GD62103] = 42;
break;

case 84:
    [w:GD62103] = 43;
break;

case 86:
    [w:GD62103] = 44;
break;

case 97:
    [w:GD62103] = 44;
break;

case 99:
    [w:GD62103] = 45;
break;

case 100:
    [w:GD62103] = 45;
break;

case 101:
    [w:GD62103] = 46;
break;

case 102:
    [w:GD62103] = 47;
break;

case 103:
    [w:GD62103] = 48;
```

```
break;

case 104:
    [w:GD62103] = 48;
break;

case 105:
    [w:GD62103] = 49;
break;

case 112:
    [w:GD62103] = 51;
break;

case 113:
    [w:GD62103] = 54;
break;

case 114:
    [w:GD62103] = 55;
break;

case 116:
    [w:GD62103] = 55;
break;

case 117:
    [w:GD62103] = 56;
break;

case 121:
    [w:GD62103] = 56;
break;

case 122:
    [w:GD62103] = 59;
break;

case 123:
    [w:GD62103] = 60;
break;

case 124:
    [w:GD62103] = 61;
break;

case 125:
    [w:GD62103] = 62;
break;

case 130:
    [w:GD62103] = 63;
break;

case 132:
    [w:GD62103] = 64;
```

```
break;

case 133:
    [w:GD62103] = 65;
break;

case 134:
    [w:GD62103] = 66;
break;

case 138:
    [w:GD62103] = 67;
break;

case 141:
    [w:GD62103] = 68;
break;

case 142:
    [w:GD62103] = 70;
break;

case 2184://ウォッチドグ
    [w:GD62103] = 72;
break;
```

//以下警告

```
case 144:
    [w:GD62103] = 73;
break;

case 145:
    [w:GD62103] = 74;
break;

case 146:
    [w:GD62103] = 75;
break;

case 147:
    [w:GD62103] = 75;
break;

case 149:
    [w:GD62103] = 76;
break;

case 150:
    [w:GD62103] = 77;
break;

case 151:
    [w:GD62103] = 78;
break;
```

```
case 152:
    [w:GD62103] = 78;
break;

case 153:
    [w:GD62103] = 79;
break;

case 154:
    [w:GD62103] = 79;
break;

case 155:
    [w:GD62103] = 80;
break;

case 156:
    [w:GD62103] = 81;
break;

case 157:
    [w:GD62103] = 81;
break;

case 158:
    [w:GD62103] = 82;
break;

case 159:
    [w:GD62103] = 82;
break;

case 224:
    [w:GD62103] = 83;
break;

case 225:
    [w:GD62103] = 83;
break;

case 226:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 227:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 228:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 229:
    [w:GD62103] = 85;
break;
```

```
case 230:
    [w:GD62103] = 85;
    break;

case 231:
    [w:GD62103] = 86;
    break;

case 232:
    [w:GD62103] = 86;
    break;

case 233:
    [w:GD62103] = 87;
    break;

case 234:
    [w:GD62103] = 88;
    break;

case 235:
    [w:GD62103] = 88;
    break;

case 236:
    [w:GD62103] = 89;
    break;

case 237:
    [w:GD62103] = 89;
    break;

case 240:
    [w:GD62103] = 89;
    break;

case 242:
    [w:GD62103] = 89;
    break;

case 243:
    [w:GD62103] = 89;
    break;

case 244:
    [w:GD62103] = 90;
    break;

case 245:
    [w:GD62103] = 90;
    break;

case 246:
    [w:GD62103] = 91;
    break;
```

```

    case 25://エラー無し
        [w:GD62103] = 1;
        break;
    }
} else {
    if ([s16:U00-A1-ALM0] <=20) {
        switch ([s16:U00-A1-ALM0])
        {
            case 16:
                [w:GD62103] = 1;
                break;

            case 17:
                [w:GD62103] = 4;
                break;

            case 18:
                [w:GD62103] = 4;
                break;

            case 19:
                [w:GD62103] = 5;
                break;

            case 20:
                [w:GD62103] = 5;
                break;
        }
    }

    switch ([s16:U00-A1-ALM0])
    {
        case 21:
            [w:GD62103] = 7;
            break;

        case 22:
            [w:GD62103] = 8;
            break;

        case 23:
            [w:GD62103] = 10;
            break;

        case 25:
            [w:GD62103] = 11;
            break;

        case 26:
            [w:GD62103] = 12;
            break;

        case 27:
            [w:GD62103] = 12;
            break;
    }
}

```

```
case 30:
    [w:GD62103] = 13;
break;

case 31:
    [w:GD62103] = 13;
break;

case 32:
    [w:GD62103] = 14;
break;

case 33:
    [w:GD62103] = 16;
break;

case 36:
    [w:GD62103] = 17;
break;

case 37:
    [w:GD62103] = 19;
break;

case 39:
    [w:GD62103] = 22;
break;

case 40:
    [w:GD62103] = 23;
break;

case 42:
    [w:GD62103] = 24;
break;

case 43:
    [w:GD62103] = 24;
break;

case 48:
    [w:GD62103] = 25;
break;

case 49:
    [w:GD62103] = 26;
break;

case 50:
    [w:GD62103] = 27;
break;

case 51:
    [w:GD62103] = 29;
break;
```

```
case 52:
    [w:GD62103] = 30;
break;

case 53:
    [w:GD62103] = 31;
break;

case 54:
    [w:GD62103] = 32;
break;

case 55:
    [w:GD62103] = 33;
break;

case 57:
    [w:GD62103] = 34;
break;

case 58:
    [w:GD62103] = 35;
break;

case 61:
    [w:GD62103] = 35;
break;

case 62:
    [w:GD62103] = 35;
break;

case 66:
    [w:GD62103] = 36;
break;

case 69:
    [w:GD62103] = 38;
break;

case 70:
    [w:GD62103] = 39;
break;

case 71:
    [w:GD62103] = 40;
break;

case 80:
    [w:GD62103] = 40;
break;

case 81:
    [w:GD62103] = 42;
break;
```



```
case 82:
    [w:GD62103] = 43;
break;

case 84:
    [w:GD62103] = 44;
break;

case 86:
    [w:GD62103] = 45;
break;

case 97:
    [w:GD62103] = 45;
break;

case 99:
    [w:GD62103] = 46;
break;

case 100:
    [w:GD62103] = 46;
break;

case 101:
    [w:GD62103] = 47;
break;

case 102:
    [w:GD62103] = 48;
break;

case 103:
    [w:GD62103] = 49;
break;

case 104:
    [w:GD62103] = 50;
break;

case 105:
    [w:GD62103] = 51;
break;

case 112:
    [w:GD62103] = 53;
break;

case 113:
    [w:GD62103] = 56;
break;

case 114:
    [w:GD62103] = 57;
break;
```

```
case 116:
    [w:GD62103] = 58;
    break;

case 117:
    [w:GD62103] = 59;
    break;

case 121:
    [w:GD62103] = 59;
    break;

case 122:
    [w:GD62103] = 62;
    break;

case 123:
    [w:GD62103] = 63;
    break;

case 124:
    [w:GD62103] = 64;
    break;

case 125:
    [w:GD62103] = 65;
    break;

case 130:
    [w:GD62103] = 66;
    break;

case 132:
    [w:GD62103] = 67;
    break;

case 133:
    [w:GD62103] = 69;
    break;

case 134:
    [w:GD62103] = 70;
    break;

case 138:
    [w:GD62103] = 71;
    break;

case 141:
    [w:GD62103] = 72;
    break;

case 142:
    [w:GD62103] = 73;
    break;
```

```
case 2184://ウォッチドグ
    [w:GD62103] = 75;
break;
```

```
//以下警告
```

```
case 144:
    [w:GD62103] = 77;
break;
```

```
case 145:
    [w:GD62103] = 79;
break;
```

```
case 146:
    [w:GD62103] = 80;
break;
```

```
case 147:
    [w:GD62103] = 80;
break;
```

```
case 149:
    [w:GD62103] = 81;
break;
```

```
case 150:
    [w:GD62103] = 83;
break;
```

```
case 151:
    [w:GD62103] = 83;
break;
```

```
case 152:
    [w:GD62103] = 84;
break;
```

```
case 153:
    [w:GD62103] = 84;
break;
```

```
case 154:
    [w:GD62103] = 85;
break;
```

```
case 155:
    [w:GD62103] = 85;
break;
```

```
case 156:
    [w:GD62103] = 86;
break;
```

```
case 157:
    [w:GD62103] = 86;
    break;

case 158:
    [w:GD62103] = 87;
    break;

case 159:
    [w:GD62103] = 87;
    break;

case 224:
    [w:GD62103] = 88;
    break;

case 225:
    [w:GD62103] = 88;
    break;

case 226:
    [w:GD62103] = 89;
    break;

case 227:
    [w:GD62103] = 89;
    break;

case 228:
    [w:GD62103] = 90;
    break;

case 229:
    [w:GD62103] = 90;
    break;

case 230:
    [w:GD62103] = 90;
    break;

case 231:
    [w:GD62103] = 91;
    break;

case 232:
    [w:GD62103] = 91;
    break;

case 233:
    [w:GD62103] = 91;
    break;

case 234:
    [w:GD62103] = 93;
    break;
```

```

    case 235:
        [w:GD62103] = 93;
        break;

    case 236:
        [w:GD62103] = 93;
        break;

    case 237:
        [w:GD62103] = 93;
        break;

    case 240:
        [w:GD62103] = 94;
        break;

    case 242:
        [w:GD62103] = 94;
        break;

    case 243:
        [w:GD62103] = 94;
        break;

    case 244:
        [w:GD62103] = 94;
        break;

    case 245:
        [w:GD62103] = 95;
        break;

    case 246:
        [w:GD62103] = 96;
        break;

    case 255://エラー無し
        [w:GD62103] = 1;
        break;
    }
}

if([s16:U00-A1-ALM0] == 255) {
    [w:GD62198] = 16;
}else{
    [w:GD62198] = [s16:U00-A1-ALM0];
}

```

スクリプト No.	30198	スクリプト名	Script30198
コメント	ドキュメント指定表示 2		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB62102
<pre> //[s16:U00-A100-ALM0] : 発生中アラーム番号 //[w:GD62103] : ドキュメント表示 ページ No. //[w:GD60021] : 言語切り換えデバイス if([b:GB62102] == OFF) { return; }else{ rst([b:GB62102]); } if([w:GD60021] == 0 [w:GD60021] == 1 [w:GD60021] == 3) { //日本語、中国語の場合 if([s16:U00-A100-ALM0] <=20) { switch([s16:U00-A100-ALM0]) { case 16: [w:GD62103] = 1; break; case 17: [w:GD62103] = 3; break; case 18: [w:GD62103] = 3; break; case 19: [w:GD62103] = 4; break; case 20: [w:GD62103] = 5; break; } } switch([s16:U00-A100-ALM0]) { case 21: [w:GD62103] = 6; break; case 22: [w:GD62103] = 7; break; case 23: [w:GD62103] = 9; break; case 25: </pre>			

```
[w:GD62103] = 10;
break;

case 26:
    [w:GD62103] = 10;
    break;

case 27:
    [w:GD62103] = 11;
    break;

case 30:
    [w:GD62103] = 11;
    break;

case 31:
    [w:GD62103] = 12;
    break;

case 32:
    [w:GD62103] = 13;
    break;

case 33:
    [w:GD62103] = 14;
    break;

case 36:
    [w:GD62103] = 16;
    break;

case 37:
    [w:GD62103] = 17;
    break;

case 39:
    [w:GD62103] = 20;
    break;

case 40:
    [w:GD62103] = 21;
    break;

case 42:
    [w:GD62103] = 22;
    break;

case 43:
    [w:GD62103] = 22;
    break;

case 48:
    [w:GD62103] = 23;
    break;

case 49:
```

```
[w:GD62103] = 24;
break;

case 50:
    [w:GD62103] = 25;
    break;

case 51:
    [w:GD62103] = 27;
    break;

case 52:
    [w:GD62103] = 28;
    break;

case 53:
    [w:GD62103] = 29;
    break;

case 54:
    [w:GD62103] = 30;
    break;

case 55:
    [w:GD62103] = 31;
    break;

case 57:
    [w:GD62103] = 32;
    break;

case 58:
    [w:GD62103] = 33;
    break;

case 61:
    [w:GD62103] = 33;
    break;

case 62:
    [w:GD62103] = 33;
    break;

case 66:
    [w:GD62103] = 34;
    break;

case 69:
    [w:GD62103] = 37;
    break;

case 70:
    [w:GD62103] = 37;
    break;

case 71:
```



```
[w:GD62103] = 38;
break;

case 80:
    [w:GD62103] = 39;
    break;

case 81:
    [w:GD62103] = 41;
    break;

case 82:
    [w:GD62103] = 42;
    break;

case 84:
    [w:GD62103] = 43;
    break;

case 86:
    [w:GD62103] = 44;
    break;

case 97:
    [w:GD62103] = 44;
    break;

case 99:
    [w:GD62103] = 45;
    break;

case 100:
    [w:GD62103] = 45;
    break;

case 101:
    [w:GD62103] = 46;
    break;

case 102:
    [w:GD62103] = 47;
    break;

case 103:
    [w:GD62103] = 48;
    break;

case 104:
    [w:GD62103] = 48;
    break;

case 105:
    [w:GD62103] = 49;
    break;

case 112:
```

```
[w:GD62103] = 51;
break;

case 113:
    [w:GD62103] = 54;
    break;

case 114:
    [w:GD62103] = 55;
    break;

case 116:
    [w:GD62103] = 55;
    break;

case 117:
    [w:GD62103] = 56;
    break;

case 121:
    [w:GD62103] = 56;
    break;

case 122:
    [w:GD62103] = 59;
    break;

case 123:
    [w:GD62103] = 60;
    break;

case 124:
    [w:GD62103] = 61;
    break;

case 125:
    [w:GD62103] = 62;
    break;

case 130:
    [w:GD62103] = 63;
    break;

case 132:
    [w:GD62103] = 64;
    break;

case 133:
    [w:GD62103] = 65;
    break;

case 134:
    [w:GD62103] = 66;
    break;

case 138:
```

```
[w:GD62103] = 67;
break;

case 141:
    [w:GD62103] = 68;
    break;

case 142:
    [w:GD62103] = 70;
    break;

case 2184://ウォッチドグ
    [w:GD62103] = 72;
    break;

//以下警告
case 144:
    [w:GD62103] = 73;
    break;

case 145:
    [w:GD62103] = 74;
    break;

case 146:
    [w:GD62103] = 75;
    break;

case 147:
    [w:GD62103] = 75;
    break;

case 149:
    [w:GD62103] = 76;
    break;

case 150:
    [w:GD62103] = 77;
    break;

case 151:
    [w:GD62103] = 78;
    break;

case 152:
    [w:GD62103] = 78;
    break;

case 153:
    [w:GD62103] = 79;
    break;

case 154:
    [w:GD62103] = 79;
```

```
break;

case 155:
    [w:GD62103] = 80;
break;

case 156:
    [w:GD62103] = 81;
break;

case 157:
    [w:GD62103] = 81;
break;

case 158:
    [w:GD62103] = 82;
break;

case 159:
    [w:GD62103] = 82;
break;

case 224:
    [w:GD62103] = 83;
break;

case 225:
    [w:GD62103] = 83;
break;

case 226:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 227:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 228:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 229:
    [w:GD62103] = 85;
break;

case 230:
    [w:GD62103] = 85;
break;

case 231:
    [w:GD62103] = 86;
break;

case 232:
    [w:GD62103] = 86;
```

```

break;

case 233:
    [w:GD62103] = 87;
break;

case 234:
    [w:GD62103] = 88;
break;

case 235:
    [w:GD62103] = 88;
break;

case 236:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 237:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 240:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 242:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 243:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 244:
    [w:GD62103] = 90;
break;

case 245:
    [w:GD62103] = 90;
break;

case 246:
    [w:GD62103] = 91;
break;

case 255://エラー無し
    [w:GD62103] = 1;
break;
}
}else{
    if([s16:U00-A100-ALM0] <=20) {
        switch([s16:U00-A100-ALM0])
        {
            case 16:
                [w:GD62103] = 1;

```

```

        break;

        case 17:
            [w:GD62103] = 4;
            break;

        case 18:
            [w:GD62103] = 4;
            break;

        case 19:
            [w:GD62103] = 5;
            break;

        case 20:
            [w:GD62103] = 5;
            break;
    }
}

switch([s16:U00-A100-ALM0])
{
    case 21:
        [w:GD62103] = 7;
        break;

    case 22:
        [w:GD62103] = 8;
        break;

    case 23:
        [w:GD62103] = 10;
        break;

    case 25:
        [w:GD62103] = 11;
        break;

    case 26:
        [w:GD62103] = 12;
        break;

    case 27:
        [w:GD62103] = 12;
        break;

    case 30:
        [w:GD62103] = 13;
        break;

    case 31:
        [w:GD62103] = 13;
        break;

    case 32:
        [w:GD62103] = 14;

```

```
break;

case 33:
    [w:GD62103] = 16;
break;

case 36:
    [w:GD62103] = 17;
break;

case 37:
    [w:GD62103] = 19;
break;

case 39:
    [w:GD62103] = 22;
break;

case 40:
    [w:GD62103] = 23;
break;

case 42:
    [w:GD62103] = 24;
break;

case 43:
    [w:GD62103] = 24;
break;

case 48:
    [w:GD62103] = 25;
break;

case 49:
    [w:GD62103] = 26;
break;

case 50:
    [w:GD62103] = 27;
break;

case 51:
    [w:GD62103] = 29;
break;

case 52:
    [w:GD62103] = 30;
break;

case 53:
    [w:GD62103] = 31;
break;

case 54:
    [w:GD62103] = 32;
```

```
break;

case 55:
    [w:GD62103] = 33;
break;

case 57:
    [w:GD62103] = 34;
break;

case 58:
    [w:GD62103] = 35;
break;

case 61:
    [w:GD62103] = 35;
break;

case 62:
    [w:GD62103] = 35;
break;

case 66:
    [w:GD62103] = 36;
break;

case 69:
    [w:GD62103] = 38;
break;

case 70:
    [w:GD62103] = 39;
break;

case 71:
    [w:GD62103] = 40;
break;

case 80:
    [w:GD62103] = 40;
break;

case 81:
    [w:GD62103] = 42;
break;

case 82:
    [w:GD62103] = 43;
break;

case 84:
    [w:GD62103] = 44;
break;

case 86:
    [w:GD62103] = 45;
```



```
break;

case 97:
    [w:GD62103] = 45;
break;

case 99:
    [w:GD62103] = 46;
break;

case 100:
    [w:GD62103] = 46;
break;

case 101:
    [w:GD62103] = 47;
break;

case 102:
    [w:GD62103] = 48;
break;

case 103:
    [w:GD62103] = 49;
break;

case 104:
    [w:GD62103] = 50;
break;

case 105:
    [w:GD62103] = 51;
break;

case 112:
    [w:GD62103] = 53;
break;

case 113:
    [w:GD62103] = 56;
break;

case 114:
    [w:GD62103] = 57;
break;

case 116:
    [w:GD62103] = 58;
break;

case 117:
    [w:GD62103] = 59;
break;

case 121:
    [w:GD62103] = 59;
```

```
break;

case 122:
    [w:GD62103] = 62;
break;

case 123:
    [w:GD62103] = 63;
break;

case 124:
    [w:GD62103] = 64;
break;

case 125:
    [w:GD62103] = 65;
break;

case 130:
    [w:GD62103] = 66;
break;

case 132:
    [w:GD62103] = 67;
break;

case 133:
    [w:GD62103] = 69;
break;

case 134:
    [w:GD62103] = 70;
break;

case 138:
    [w:GD62103] = 71;
break;

case 141:
    [w:GD62103] = 72;
break;

case 142:
    [w:GD62103] = 73;
break;

case 2184://ウォッチドグ
    [w:GD62103] = 75;
break;

//以下警告
case 144:
    [w:GD62103] = 77;
break;
```

```
case 145:
    [w:GD62103] = 79;
    break;

case 146:
    [w:GD62103] = 80;
    break;

case 147:
    [w:GD62103] = 80;
    break;

case 149:
    [w:GD62103] = 81;
    break;

case 150:
    [w:GD62103] = 83;
    break;

case 151:
    [w:GD62103] = 83;
    break;

case 152:
    [w:GD62103] = 84;
    break;

case 153:
    [w:GD62103] = 84;
    break;

case 154:
    [w:GD62103] = 85;
    break;

case 155:
    [w:GD62103] = 85;
    break;

case 156:
    [w:GD62103] = 86;
    break;

case 157:
    [w:GD62103] = 86;
    break;

case 158:
    [w:GD62103] = 87;
    break;

case 159:
    [w:GD62103] = 87;
    break;
```

```
case 224:
    [w:GD62103] = 88;
break;

case 225:
    [w:GD62103] = 88;
break;

case 226:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 227:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 228:
    [w:GD62103] = 90;
break;

case 229:
    [w:GD62103] = 90;
break;

case 230:
    [w:GD62103] = 90;
break;

case 231:
    [w:GD62103] = 91;
break;

case 232:
    [w:GD62103] = 91;
break;

case 233:
    [w:GD62103] = 91;
break;

case 234:
    [w:GD62103] = 93;
break;

case 235:
    [w:GD62103] = 93;
break;

case 236:
    [w:GD62103] = 93;
break;

case 237:
    [w:GD62103] = 93;
break;
```

```

    case 240:
        [w:GD62103] = 94;
        break;

    case 242:
        [w:GD62103] = 94;
        break;

    case 243:
        [w:GD62103] = 94;
        break;

    case 244:
        [w:GD62103] = 94;
        break;

    case 245:
        [w:GD62103] = 95;
        break;

    case 246:
        [w:GD62103] = 96;
        break;

    case 255://エラー無し
        [w:GD62103] = 1;
        break;
    }
}

if([s16:U00-A100-ALM0] == 255) {
    [w:GD62198] = 16;
}else{
    [w:GD62198] = [s16:U00-A100-ALM0];
}

```

スクリプト No.	30201	スクリプト名	Script30201
コメント	推定値ロギング		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	周期 5 秒
<pre>//推定完了の判別(正トルク) if (([u16:U00-A1-MD2] & 0x000F) == 1) { //値が1 のとき set([b:GB62310]); //推定完了 }else{ rst([b:GB62310]); //推定未完了 } //推定完了の判別(負トルク) if (([u16:U00-A1-MD2] >> 4 & 0x000F) == 1) { //値が1 のとき set([b:GB62311]); //推定完了 }else{ rst([b:GB62311]); //推定未完了 } //推定完了の判別(振動) if (([u16:U00-A1-MD2] >> 8 & 0x000F) == 1) { //値が1 のとき set([b:GB62312]); //推定完了 }else{ rst([b:GB62312]); //推定未完了 }</pre>			

スクリプト No.	30300	スクリプト名	Script30300
コメント	アラーム発生検知		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre>//発生したアラーム番号、詳細番号を元に発生したエラーを識別します。 //[s16:U00-A1-ALM0] : アラーム番号 //[s16:U00-A1-ALM1] : アラーム詳細番号 switch([s16:U00-A1-ALM1]) { case 0: if([s16:U00-A1-ALM0] == 2184) { [w:GD62100] = 299; }else{ [w:GD62100] = [s16:U00-A1-ALM0]; } break; case 1: [w:GD62100] = [s16:U00-A1-ALM0]; break; case 2: [w:GD62100] = 300 + [s16:U00-A1-ALM0]; break; case 3: [w:GD62100] = 600 + [s16:U00-A1-ALM0]; break;</pre>			

```
case 4:
    [w:GD62100] = 900 + [s16:U00-A1-ALM0];
break;

case 5:
    [w:GD62100] = 1200 + [s16:U00-A1-ALM0];
break;

case 6:
    [w:GD62100] = 1500 + [s16:U00-A1-ALM0];
break;

case 7:
    [w:GD62100] = 1800 + [s16:U00-A1-ALM0];
break;

case 8:
    [w:GD62100] = 2100 + [s16:U00-A1-ALM0];
break;

case 9:
    [w:GD62100] = 2400 + [s16:U00-A1-ALM0];
break;

case 10:
    [w:GD62100] = 2700 + [s16:U00-A1-ALM0];
break;

case 11:
    [w:GD62100] = 3000 + [s16:U00-A1-ALM0];
break;

case 12:
    [w:GD62100] = 3300 + [s16:U00-A1-ALM0];
break;

case 13:
    [w:GD62100] = 3600 + [s16:U00-A1-ALM0];
break;

case 14:
    [w:GD62100] = 3900 + [s16:U00-A1-ALM0];
break;

case 15:
    [w:GD62100] = 4200 + [s16:U00-A1-ALM0];
break;

}
```

5.8.2 画面スクリプト

ベース画面 30001

スクリプト No.	30021	スクリプト名	Script30021
コメント	有効無効軸画面起動時		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB62094
<pre>//ウィンドウ起動時、各種設定の内容を反映します。 [w:GD63682] = 0; //ビットランプのオフセット [w:GD63683] = 0; //名称のオフセット //1～8 軸の間で、有効になっている軸番号のみ動作条件を OFF します。 //OFF=使用可能 ON=使用不可 [w:TMP0900] = 0; while([w:TMP0900] < 8) { if([b:GB61921[w:TMP0900]] == OFF) { rst([b:GB62020[w:TMP0900]]); //動作条件 OFF }else{ set([b:GB62020[w:TMP0900]]); //動作条件 ON } [w:TMP0900] = [w:TMP0900] + 1; } </pre>			
スクリプト No.	30018	スクリプト名	Script30018
コメント	レシピ保存前処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB62099
<pre>//有効になっている軸番号に対応した内部デバイス (GB61921～GB61984) を ON します。 [u32:TMP0900] = [u32:GD61531] ; [u32:TMP0901] = [u32:GD61533] ; [w:TMP0902] = 0; while([w:TMP0902] < 32) { if(([u32:TMP0900] & 0x00000001) == 1) { set([b:GB61921[w:TMP0902]]); } [u32:TMP0900] = [u32:TMP0900] >> 1; [w:TMP0902] = [w:TMP0902] + 1; } while([w:TMP0902] < 64) { if(([u32:TMP0901] & 0x00000001) == 1) { set([b:GB61921[w:TMP0902]]); } [u32:TMP0901] = [u32:TMP0901] >> 1; [w:TMP0902] = [w:TMP0902] + 1; } </pre>			

//軸選択ウィンドウで表示するビットランプを ON します。

```
[w:TMP0903] = [w:GD60400] - 1;  
set([b:GB62029[w:TMP0903]]);
```

rst([b:GB62099]); //レシピ保存開始フラグリセット

スクリプト No.	30022	スクリプト名	Script30022
コメント	レシピ保存		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB62094

//有効/無効軸設定ウィンドウで設定した内容を、レシピへ保存。

if([w: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 画面が閉じている時)

```
[w:TMP0900] = 0;  
[u32:TMP0901] = [u32:GD61531]; //現在の軸設定の状態を格納します。  
[u32:TMP0902] = [u32:GD61533];
```

//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:GB61921[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;  
}
```

```
while([w:TMP0900] < 64)  
{  
    if([b:GB61921[w:TMP0900]] == ON)  
    {  
        [u32:TMP0903] = 0x00000001 << [w:TMP0900] - 32;  
        [u32:TMP0902] = [u32:TMP0902] | [u32:TMP0903];  
    }else{  
        [u32:TMP0903] = 0x00000001 << [w:TMP0900] - 32;  
        [u32:TMP0902] = [u32:TMP0902] & (~[u32:TMP0903]);  
    }  
    [w:TMP0900] = [w:TMP0900] + 1;  
}
```

```
[u32:GD61531] = [u32:TMP0901]; //反映した結果を GD61531 へ設定します。  
[u32:GD61533] = [u32:TMP0902]; //反映した結果を GD61533 へ設定します。
```

set([b:GD61200.b1]); //レシピ読み出し実行

rst([b:GB62094]); //有効/無効軸画面起動フラグリセット

スクリプト No.	30019	スクリプト名	Script30019
コメント	レシピ保存後処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GD61110.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 GB61919
<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:GD63682] >= 8) { [w:GD63682] = [w:GD63682] - 8; }else{ [w:GD63682] = 56; } //名称のオフセットを設定します。 [w:GD63683] = [w:GD63682] * 20; //表示している軸番号で、有効になっている軸番号のみ動作条件を OFF します。 //OFF=使用可能 ON=使用不可 [w:TMP0900] = [w:GD63682]; [w:TMP0901] = 0; while([w:TMP0901] < 8) { if([b:GB61921[w:TMP900]] == OFF) { rst([b:GB62020[w:TMP0901]]); //動作条件 OFF }else{ set([b:GB62020[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 GB61920
<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:GD63682] < 56) { [w:GD63682] = [w:GD63682] + 8; }else{ [w:GD63682] = 0; } //名称のオフセットを設定します。 [w:GD63683] = [w:GD63682] * 20; //表示している軸番号で、有効になっている軸番号のみ動作条件を OFF します。 //OFF=使用可能 ON=使用不可 [w:TMP0900] = [w:GD63682]; </pre>			

```

[w:TMP0901] = 0;
while([w:TMP0901] < 8)
{
    if([b:GB61921[w:TMP900]] == OFF)
    {
        rst([b:GB62020[w:TMP0901]]); //動作条件 OFF
    }else{
        set([b:GB62020[w:TMP0901]]); //動作条件 ON
    }

    [w:TMP0900] = [w:TMP0900] + 1;
    [w:TMP0901] = [w:TMP0901] + 1;
}

```

ベース画面 30013～30016

スクリプト No.	30145	スクリプト名	Script30145
コメント	ゲイン調整モード選択		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
<pre> //選択されたゲイン調整モードで動作条件を変更する。 switch([w:U00-A100-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 30015

スクリプト No.	30150	スクリプト名	Script30150
コメント	フィルタ設定モニタ		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
<pre> //フィルタ 1 [w:GD61600] = [w:U00-A100-PB1001] & 0x000F; [w:TMP850] = [w:U00-A100-PB1014] & 0x0F00; [w:GD61601] = [w:TMP850] >>8 ; [w:TMP851] = [w:U00-A100-PB1014] & 0x00F0; [w:GD61602] = [w:TMP851] >>4 ; //フィルタ 2 [w:GD61603] = [w:U00-A100-PB1016] & 0x000F; [w:TMP852] = [w:U00-A100-PB1016] & 0x0F00; </pre>			

```

[w:GD61604] = [w:TMP852] >>8 ;

[w:TMP853] = [w:U00-A100-PB1016] & 0x00F0;
[w:GD61605] = [w:TMP853] >>4 ;

//フィルタ 3
[w:GD61606] = [w:U00-A100-PB1047] & 0x000F;

[w:TMP854] = [w:U00-A100-PB1047] & 0x0F00;
[w:GD61607] = [w:TMP854] >>8 ;

[w:TMP855] = [w:U00-A100-PB1047] & 0x00F0;
[w:GD61608] = [w:TMP855] >>4 ;

//フィルタ 4
[w:GD61609] = [w:U00-A100-PB1049] & 0x000F;

[w:TMP856] = [w:U00-A100-PB1049] & 0x0F00;
[w:GD61610] = [w:TMP856] >>8 ;

[w:TMP857] = [w:U00-A100-PB1049] & 0x00F0;
[w:GD61611] = [w:TMP857] >>4 ;

//フィルタ 5
if ( [w:GD61619] == 1 ) { //ロバストフィルタが ON の場合
    [w:GD61612] = 2;
}
else {
    [w:GD61612] = [w:U00-A100-PB1051] & 0x000F;
}

[w:TMP858] = [w:U00-A100-PB1051] & 0x0F00;
[w:GD61613] = [w:TMP858] >>8 ;

[w:TMP859] = [w:U00-A100-PB1051] & 0x00F0;
[w:GD61614] = [w:TMP859] >>4 ;

//ロバストフィルタ
[w:GD61619] = [w:U00-A100-PE1041] & 0x000F;

```

スクリプト No.	30151	スクリプト名	Script30151
コメント	フィルタ 1 設定		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61200
<pre> [w:GD61551]=[w:U00-A100-PB1001]; switch([w:GD61550]) { case 0 : //GD61551 に 0000 を挿入 [b:GD61551.b0]=0; </pre>			

```
[b:GD61551.b1]=0;
[b:GD61551.b2]=0;
[b:GD61551.b3]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 1: //GD61551 に 0001 を挿入
[b:GD61551.b0]=1;
[b:GD61551.b1]=0;
[b:GD61551.b2]=0;
[b:GD61551.b3]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 2: //GD61551 に 0002 を挿入
[b:GD61551.b0]=0;
[b:GD61551.b1]=1;
[b:GD61551.b2]=0;
[b:GD61551.b3]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
}
```

```
if ( [b:GB61250] == ON ) { //入力信号を ON したら
[w:U00-A100-PB1001]=[w:GD61551]; //GD61551 を PB1001 へ代入
rst([b:GB61200]);
rst([b:GB61250]);
}
```

スクリプト No.	30152	スクリプト名	Script30152
コメント	フィルタ 1 ノッチ広さ		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61201

```
[w:GD61553]=[w:U00-A100-PB1014];
```

```
switch([w:GD61552]) {
case 0 : //GD61553 に 0000 を挿入
[b:GD61553.b8]=0;
[b:GD61553.b9]=0;
[b:GD61553.b10]=0;
[b:GD61553.b11]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 1 : //GD61553 に 0100 を挿入
[b:GD61553.b8]=1;
[b:GD61553.b9]=0;
[b:GD61553.b10]=0;
[b:GD61553.b11]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 2 : //GD61553 に 0200 を挿入
[b:GD61553.b8]=0;
[b:GD61553.b9]=1;
[b:GD61553.b10]=0;
[b:GD61553.b11]=0;
```

```
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 3 : //GD61553 に 0300 を挿入
[b:GD61553.b8]=1;
[b:GD61553.b9]=1;
[b:GD61553.b10]=0;
[b:GD61553.b11]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
}
```

```
if ( [b:GB61250] == ON ) { //入力信号を ON したら
[w:U00-A100-PB1014]=[w:GD61553]; //GD61553 を PB1014 へ代入
rst([b:GB61201]);
rst([b:GB61250]);
}
```

スクリプト No.	30153	スクリプト名	Script30153
コメント	フィルタ 1 ノッチ深さ		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61202

```
[w:GD61553]=[w:U00-A100-PB1014];
```

```
switch([w:GD61554]) {
case 0 : //GD61553 に 0000 を挿入
[b:GD61553.b4]=0;
[b:GD61553.b5]=0;
[b:GD61553.b6]=0;
[b:GD61553.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 1 : //GD61553 に 0010 を挿入
[b:GD61553.b4]=1;
[b:GD61553.b5]=0;
[b:GD61553.b6]=0;
[b:GD61553.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 2 : //GD61553 に 0020 を挿入
[b:GD61553.b4]=0;
[b:GD61553.b5]=1;
[b:GD61553.b6]=0;
[b:GD61553.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 3 : //GD61553 に 0030 を挿入
[b:GD61553.b4]=1;
[b:GD61553.b5]=1;
[b:GD61553.b6]=0;
[b:GD61553.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

<pre> } if ([b:GB61250] == ON) { //入力信号を ON したら [w:U00-A100-PB1014]=[w:GD61553]; //GD61553 を PB1014 へ代入 rst([b:GB61202]); rst([b:GB61250]); } </pre>			
スクリプト No.	30154	スクリプト名	Script30154
コメント	フィルタ 2 設定		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61203
<pre> [w:GD61556]=[w:U00-A100-PB1016]; switch([w:GD61555]) { case 0 : //GD61556 に 0000 を挿入 [b:GD61556.b0]=0; [b:GD61556.b1]=0; [b:GD61556.b2]=0; [b:GD61556.b3]=0; set([b:GB61250]); //入力信号を ON break; case 1 : //GD61556 に 0001 を挿入 [b:GD61556.b0]=1; [b:GD61556.b1]=0; [b:GD61556.b2]=0; [b:GD61556.b3]=0; set([b:GB61250]); //入力信号を ON break; } if ([b:GB61250] == ON) { //入力信号を ON したら [w:U00-A100-PB1016]=[w:GD61556]; //GD61556 を PB1016 へ代入 rst([b:GB61203]); rst([b:GB61250]); } </pre>			
スクリプト No.	30155	スクリプト名	Script30155
コメント	フィルタ 2 ノッチ広さ		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61204
<pre> [w:GD61556]=[w:U00-A100-PB1016]; switch([w:GD61557]) { case 0 : //GD61556 に 0000 を挿入 [b:GD61556.b8]=0; [b:GD61556.b9]=0; [b:GD61556.b10]=0; [b:GD61556.b11]=0; set([b:GB61250]); //入力信号を ON break; case 1 : //GD61556 に 0100 を挿入 [b:GD61556.b8]=1; [b:GD61556.b9]=0; [b:GD61556.b10]=0; [b:GD61556.b11]=0; set([b:GB61250]); //入力信号を ON break; } </pre>			

```

case 2 : //GD61556 に 0200 を挿入
[b:GD61556.b8]=0;
[b:GD61556.b9]=1;
[b:GD61556.b10]=0;
[b:GD61556.b11]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;

```

```

case 3 : //GD61556 に 0300 を挿入
[b:GD61556.b8]=1;
[b:GD61556.b9]=1;
[b:GD61556.b10]=0;
[b:GD61556.b11]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;

```

```

}

```

```

if ( [b:GB61250] == ON ) { //入力信号を ON したら
[w:U00-A100-PB1016]=[w:GD61556]; //GD61556 を PB1016 へ代入
rst([b:GB61204]);
rst([b:GB61250]);
}

```

スクリプト No.	30156	スクリプト名	Script30156
コメント	フィルタ 2 ノッチ深さ		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61205

```

[w:GD61556]=[w:U00-A100-PB1016];

```

```

switch([w:GD61558]) {
case 0 : //GD61556 に 0000 を挿入
[b:GD61556.b4]=0;
[b:GD61556.b5]=0;
[b:GD61556.b6]=0;
[b:GD61556.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;

```

```

case 1 : //GD61556 に 0010 を挿入
[b:GD61556.b4]=1;
[b:GD61556.b5]=0;
[b:GD61556.b6]=0;
[b:GD61556.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;

```

```

case 2 : //GD61556 に 0020 を挿入
[b:GD61556.b4]=0;
[b:GD61556.b5]=1;
[b:GD61556.b6]=0;
[b:GD61556.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;

```

```

case 3 : //GD61556 に 0030 を挿入
[b:GD61556.b4]=1;

```



```

[b:GD61556.b5]=1;
[b:GD61556.b6]=0;
[b:GD61556.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;

}

if ( [b:GB61250] == ON ) { //入力信号を ON したら
[w:U00-A100-PB1016]=[w:GD61556]; //GD61556 を PB1016 へ代入
rst([b:GB61205]);
rst([b:GB61250]);
}

```

スクリプト No.	30157	スクリプト名	Script30157
コメント	フィルタ 3 設定		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61206

```

[w:GD61560]=[w:U00-A100-PB1047];

```

```

switch([w:GD61559]) {
case 0 : //GD61560 に 0000 を挿入
[b:GD61560.b0]=0;
[b:GD61560.b1]=0;
[b:GD61560.b2]=0;
[b:GD61560.b3]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;

```

```

case 1 : //GD61560 に 0001 を挿入
[b:GD61560.b0]=1;
[b:GD61560.b1]=0;
[b:GD61560.b2]=0;
[b:GD61560.b3]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
}

```

```

if ( [b:GB61250] == ON ) { //入力信号を ON したら
[w:U00-A100-PB1047]=[w:GD61560]; //GD61560 を PB1047 へ代入
rst([b:GB61206]);
rst([b:GB61250]);
}

```

スクリプト No.	30158	スクリプト名	Script30158
コメント	フィルタ 3 ノッチ広さ		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61207

```

[w:GD61560]=[w:U00-A100-PB1047];

```

```

switch([w:GD61561]) {
case 0 : //GD61560 に 0000 を挿入
[b:GD61560.b8]=0;
[b:GD61560.b9]=0;
[b:GD61560.b10]=0;
[b:GD61560.b11]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;

```

```

case 1 : //GD61560 に 0100 を挿入

```

```
[b:GD61560.b8]=1;
[b:GD61560.b9]=0;
[b:GD61560.b10]=0;
[b:GD61560.b11]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 2 : //GD61560 に 0200 を挿入
[b:GD61560.b8]=0;
[b:GD61560.b9]=1;
[b:GD61560.b10]=0;
[b:GD61560.b11]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 3 : //GD61560 に 0300 を挿入
[b:GD61560.b8]=1;
[b:GD61560.b9]=1;
[b:GD61560.b10]=0;
[b:GD61560.b11]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
}
```

```
if ( [b:GB61250] == ON ) { //入力信号を ON したら
[w:U00-A100-PB1047]=[w:GD61560]; //GD61560 を PB1047 へ代入
rst([b:GB61207]);
rst([b:GB61250]);
}
```

スクリプト No.	30159	スクリプト名	Script30159
コメント	フィルタ 3 ノッチ深さ		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61208

```
[w:GD61560]=[w:U00-A100-PB1047];
```

```
switch([w:GD61562]) {
case 0 : //GD61560 に 0000 を挿入
[b:GD61560.b4]=0;
[b:GD61560.b5]=0;
[b:GD61560.b6]=0;
[b:GD61560.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 1 : //GD61560 に 0010 を挿入
[b:GD61560.b4]=1;
[b:GD61560.b5]=0;
[b:GD61560.b6]=0;
[b:GD61560.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 2 : //GD61560 に 0020 を挿入
[b:GD61560.b4]=0;
[b:GD61560.b5]=1;
[b:GD61560.b6]=0;
```

```
[b:GD61560.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 3 : //GD61560 に 0030 を挿入
[b:GD61560.b4]=1;
[b:GD61560.b5]=1;
[b:GD61560.b6]=0;
[b:GD61560.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
}
```

```
if ( [b:GB61250] == ON ) { //入力信号を ON したら
[w:U00-A100-PB1047]=[w:GD61560]; //GD61560 を PB1047 へ代入
rst([b:GB61208]);
rst([b:GB61250]);
}
```

スクリプト No.	30160	スクリプト名	Script30160
コメント	フィルタ 4 設定		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61209

```
[w:GD61564]=[w:U00-A100-PB1049];
```

```
switch([w:GD61563]) {
case 0 : //GD61564 に 0000 を挿入
[b:GD61564.b0]=0;
[b:GD61564.b1]=0;
[b:GD61564.b2]=0;
[b:GD61564.b3]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 1 : //GD61564 に 0001 を挿入
[b:GD61564.b0]=1;
[b:GD61564.b1]=0;
[b:GD61564.b2]=0;
[b:GD61564.b3]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
}
```

```
if ( [b:GB61250] == ON ) { //入力信号を ON したら
[w:U00-A100-PB1049]=[w:GD61564]; //GD61564 を PB1049 へ代入
rst([b:GB61209]);
rst([b:GB61250]);
}
```

スクリプト No.	30161	スクリプト名	Script30161
コメント	フィルタ 4 ノッチ広さ		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61210

```
[w:GD61564]=[w:U00-A100-PB1049];
```

```
switch([w:GD61565]) {
case 0 : //GD61564 に 0000 を挿入
[b:GD61564.b8]=0;
```

```
[b:GD61564.b9]=0;
[b:GD61564.b10]=0;
[b:GD61564.b11]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 1 : //GD61564 に 0100 を挿入
[b:GD61564.b8]=1;
[b:GD61564.b9]=0;
[b:GD61564.b10]=0;
[b:GD61564.b11]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 2 : //GD61564 に 0200 を挿入
[b:GD61564.b8]=0;
[b:GD61564.b9]=1;
[b:GD61564.b10]=0;
[b:GD61564.b11]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 3 : //GD61564 に 0300 を挿入
[b:GD61564.b8]=1;
[b:GD61564.b9]=1;
[b:GD61564.b10]=0;
[b:GD61564.b11]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
}
```

```
if ( [b:GB61250] == ON ) { //入力信号を ON したら
[w:U00-A100-PB1049]=[w:GD61564]; //GD61564 を PB1049 へ代入
rst([b:GB61210]);
rst([b:GB61250]);
}
```

スクリプト No.	30162	スクリプト名	Script30162
コメント	フィルタ 4 ノッチ深さ		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61211

```
[w:GD61564]=[w:U00-A100-PB1049];
```

```
switch([w:GD61566]){
case 0 : //GD61564 に 0000 を挿入
[b:GD61564.b4]=0;
[b:GD61564.b5]=0;
[b:GD61564.b6]=0;
[b:GD61564.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 1 : //GD61564 に 0010 を挿入
[b:GD61564.b4]=1;
```

```
[b:GD61564.b5]=0;
[b:GD61564.b6]=0;
[b:GD61564.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 2 : //GD61564 に 0020 を挿入
[b:GD61564.b4]=0;
[b:GD61564.b5]=1;
[b:GD61564.b6]=0;
[b:GD61564.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 3 : //GD61564 に 0030 を挿入
[b:GD61564.b4]=1;
[b:GD61564.b5]=1;
[b:GD61564.b6]=0;
[b:GD61564.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
}
```

```
if ( [b:GB61250] == ON ) { //入力信号を ON したら
[w:U00-A100-PB1049]=[w:GD61564]; //GD61564 を PB1049 へ代入
rst([b:GB61211]);
rst([b:GB61250]);
}
```

スクリプト No.	30163	スクリプト名	Script30163
コメント	フィルタ 5 設定		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61212

```
[w:GD61568]=[w:U00-A100-PB1051];
```

```
switch([w:GD61567]) {
case 0 : //GD61568 に 0000 を挿入
[b:GD61568.b0]=0;
[b:GD61568.b1]=0;
[b:GD61568.b2]=0;
[b:GD61568.b3]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 1 : //GD61568 に 0001 を挿入
[b:GD61568.b0]=1;
[b:GD61568.b1]=0;
[b:GD61568.b2]=0;
[b:GD61568.b3]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
}
```

```
if ( [b:GB61250] == ON ) { //入力信号を ON したら
[w:U00-A100-PB1051]=[w:GD61568]; //GD61568 を PB1051 へ代入
rst([b:GB61212]);
rst([b:GB61250]);
```

}			
スクリプト No.	30164	スクリプト名	Script30164
コメント	フィルタ 5 ノッチ広さ		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61213
<pre> [w:GD61568]=[w:U00-A100-PB1051]; switch([w:GD61569]){ case 0 : //GD61568 に 0000 を挿入 [b:GD61568.b8]=0; [b:GD61568.b9]=0; [b:GD61568.b10]=0; [b:GD61568.b11]=0; set([b:GB61250]); //入力信号を ON break; case 1 : //GD61568 に 0100 を挿入 [b:GD61568.b8]=1; [b:GD61568.b9]=0; [b:GD61568.b10]=0; [b:GD61568.b11]=0; set([b:GB61250]); //入力信号を ON break; case 2 : //GD61568 に 0200 を挿入 [b:GD61568.b8]=0; [b:GD61568.b9]=1; [b:GD61568.b10]=0; [b:GD61568.b11]=0; set([b:GB61250]); //入力信号を ON break; case 3 : //GD61568 に 0300 を挿入 [b:GD61568.b8]=1; [b:GD61568.b9]=1; [b:GD61568.b10]=0; [b:GD61568.b11]=0; set([b:GB61250]); //入力信号を ON break; } if ([b:GB61250] == ON) { //入力信号を ON したら [w:U00-A100-PB1051]=[w:GD61568]; //GD61568 を PB1051 へ代入 rst([b:GB61213]); rst([b:GB61250]); } </pre>			
スクリプト No.	30165	スクリプト名	Script30165
コメント	フィルタ 5 ノッチ深さ		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61214
<pre> [w:GD61568]=[w:U00-A100-PB1051]; switch([w:GD61570]){ case 0 : //GD61568 に 0000 を挿入 </pre>			

```

[b:GD61568.b4]=0;
[b:GD61568.b5]=0;
[b:GD61568.b6]=0;
[b:GD61568.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;

case 1 : //GD61568 に 0010 を挿入
[b:GD61568.b4]=1;
[b:GD61568.b5]=0;
[b:GD61568.b6]=0;
[b:GD61568.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;

case 2 : //GD61568 に 0020 を挿入
[b:GD61568.b4]=0;
[b:GD61568.b5]=1;
[b:GD61568.b6]=0;
[b:GD61568.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;

case 3 : //GD61568 に 0030 を挿入
[b:GD61568.b4]=1;
[b:GD61568.b5]=1;
[b:GD61568.b6]=0;
[b:GD61568.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;

}

if ( [b:GB61250] == ON ) { //入力信号を ON したら
[w:U00-A100-PB1051]=[w:GD61568]; //GD61568 を PB1051 へ代入
rst([b:GB61214]);
rst([b:GB61250]);
}

```

ベース画面 30016

スクリプト No.	30170	スクリプト名	Script30170
コメント	フィルタ設定モニタ 2		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
<pre> //ローパスフィルタ [w:TMP860] = [w:U00-A100-PB1023] & 0x00F0; [w:GD61615] = [w:TMP860] >>4 ; //軸共振抑制フィルタ if ([w:GD61609] == 1) { //フィルタ 4 が ON のとき [w:GD61616] =3; } else { [w:GD61616] = [w:U00-A100-PB1023] & 0x000F; } </pre>			

[w:GD61617] = [w:U00-A100-PB1017] & 0x00FF;

[w:TMP861] = [w:U00-A100-PB1017] & 0x0F00;

[w:GD61618] = [w:TMP861] >>8 ;

//ロバストフィルタ

[w:GD61619] = [w:U00-A100-PE1041] & 0x000F;

//フィルタ 4

[w:GD61609] = [w:U00-A100-PB1049] & 0x000F;

スクリプト No.	30171	スクリプト名	Script30171
コメント	ローパスフィルタ 設定		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61215

[w:GD61572]=[w:U00-A100-PB1023];

```
switch([w:GD61571]){  
  case 0 : //GD61572 に 0000 を挿入  
    [b:GD61572.b4]=0;  
    [b:GD61572.b5]=0;  
    [b:GD61572.b6]=0;  
    [b:GD61572.b7]=0;  
    set([b:GB61250]); //入力信号を ON  
    break;
```

```
  case 1 : //GD61572 に 0010 を挿入  
    [b:GD61572.b4]=1;  
    [b:GD61572.b5]=0;  
    [b:GD61572.b6]=0;  
    [b:GD61572.b7]=0;  
    set([b:GB61250]); //入力信号を ON  
    break;
```

```
  case 2 : //GD61572 に 0020 を挿入  
    [b:GD61572.b4]=0;  
    [b:GD61572.b5]=1;  
    [b:GD61572.b6]=0;  
    [b:GD61572.b7]=0;  
    set([b:GB61250]); //入力信号を ON  
    break;
```

```
}
```

```
if ( [b:GB61250] == ON ) { //入力信号を ON したら  
  [w:U00-A100-PB1023]=[w:GD61572]; //GD61572 を PB1023 へ代入  
  rst([b:GB61215]);  
  rst([b:GB61250]);  
}
```

スクリプト No.	30172	スクリプト名	Script30172
コメント	軸共振抑制フィルタ 設定		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61216


```
[w:GD61574]=[w:U00-A100-PB1023];
```

```
switch([w:GD61573]){  
  case 0 : //GD61574 に 0000 を挿入  
    [b:GD61574.b0]=0;  
    [b:GD61574.b1]=0;  
    [b:GD61574.b2]=0;  
    [b:GD61574.b3]=0;  
    set([b:GB61250]); //入力信号を ON  
    break;  
  
  case 1 : //GD61574 に 0001 を挿入  
    [b:GD61574.b0]=1;  
    [b:GD61574.b1]=0;  
    [b:GD61574.b2]=0;  
    [b:GD61574.b3]=0;  
    set([b:GB61250]); //入力信号を ON  
    break;  
  
  case 2 : //GD61574 に 0002 を挿入  
    [b:GD61574.b0]=0;  
    [b:GD61574.b1]=1;  
    [b:GD61574.b2]=0;  
    [b:GD61574.b3]=0;  
    set([b:GB61250]); //入力信号を ON  
    break;  
}
```

```
if ( [b:GB61250] == ON ) { //入力信号を ON したら  
  [w:U00-A100-PB1023]=[w:GD61574]; //GD61574 を PB1023 へ代入  
  rst([b:GB61216]);  
  rst([b:GB61250]);  
}
```

スクリプト No.	30173	スクリプト名	Script30173
コメント	軸共振抑制フィルタ 周波数		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61217

```
[w:GD61576]=[w:U00-A100-PB1017];
```

```
switch([w:GD61575]){  
  case 0 : //GD61576 に 0000 を挿入  
    [b:GD61576.b0]=0;  
    [b:GD61576.b1]=0;  
    [b:GD61576.b2]=0;  
    [b:GD61576.b3]=0;  
    [b:GD61576.b4]=0;  
    [b:GD61576.b5]=0;  
    [b:GD61576.b6]=0;  
    [b:GD61576.b7]=0;  
    set([b:GB61250]); //入力信号を ON  
    break;  
  
  case 1 : //GD61576 に 0001 を挿入  
    [b:GD61576.b0]=1;  
    [b:GD61576.b1]=0;  
    [b:GD61576.b2]=0;
```

```
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 2 : //GD61576 に 0002 を挿入
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=0;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 3 : //GD61576 に 0003 を挿入
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=0;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 4 : //GD61576 に 0004 を挿入
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 5 : //GD61576 に 0005 を挿入
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 6 : //GD61576 に 0006 を挿入
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 7 : //GD61576 に 0007 を挿入
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 8 : //GD61576 に 0008 を挿入
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=0;
[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 9 : //GD61576 に 0009 を挿入
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=0;
[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 10 : //GD61576 に 000A を挿入
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=0;
[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
```

```
[b:GD61576.b7]=0;  
set([b:GB61250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 11 : //GD61576 に 000B を挿入  
[b:GD61576.b0]=1;  
[b:GD61576.b1]=1;  
[b:GD61576.b2]=0;  
[b:GD61576.b3]=1;  
[b:GD61576.b4]=0;  
[b:GD61576.b5]=0;  
[b:GD61576.b6]=0;  
[b:GD61576.b7]=0;  
set([b:GB61250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 12 : //GD61576 に 000C を挿入  
[b:GD61576.b0]=0;  
[b:GD61576.b1]=0;  
[b:GD61576.b2]=1;  
[b:GD61576.b3]=1;  
[b:GD61576.b4]=0;  
[b:GD61576.b5]=0;  
[b:GD61576.b6]=0;  
[b:GD61576.b7]=0;  
set([b:GB61250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 13 : //GD61576 に 000D を挿入  
[b:GD61576.b0]=1;  
[b:GD61576.b1]=0;  
[b:GD61576.b2]=1;  
[b:GD61576.b3]=1;  
[b:GD61576.b4]=0;  
[b:GD61576.b5]=0;  
[b:GD61576.b6]=0;  
[b:GD61576.b7]=0;  
set([b:GB61250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 14 : //GD61576 に 000E を挿入  
[b:GD61576.b0]=0;  
[b:GD61576.b1]=1;  
[b:GD61576.b2]=1;  
[b:GD61576.b3]=1;  
[b:GD61576.b4]=0;  
[b:GD61576.b5]=0;  
[b:GD61576.b6]=0;  
[b:GD61576.b7]=0;  
set([b:GB61250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 15 : //GD61576 に 000F を挿入  
[b:GD61576.b0]=1;  
[b:GD61576.b1]=1;  
[b:GD61576.b2]=1;
```

```
[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 16 : //GD61576 に 0010 を挿入
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=0;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 17 : //GD61576 に 0011 を挿入
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=0;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 18 : //GD61576 に 0012 を挿入
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=0;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 19 : //GD61576 に 0013 を挿入
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=0;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 20 : //GD61576 に 0014 を挿入
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 21 : //GD61576 に 0015 を挿入
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 22 : //GD61576 に 0016 を挿入
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 23 : //GD61576 に 0017 を挿入
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 24 : //GD61576 に 0018 を挿入
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=0;
[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
```

```
[b:GD61576.b7]=0;  
set([b:GB61250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 25 : //GD61576 に 0019 を挿入  
[b:GD61576.b0]=1;  
[b:GD61576.b1]=0;  
[b:GD61576.b2]=0;  
[b:GD61576.b3]=1;  
[b:GD61576.b4]=1;  
[b:GD61576.b5]=0;  
[b:GD61576.b6]=0;  
[b:GD61576.b7]=0;  
set([b:GB61250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 26 : //GD61576 に 001A を挿入  
[b:GD61576.b0]=0;  
[b:GD61576.b1]=1;  
[b:GD61576.b2]=0;  
[b:GD61576.b3]=1;  
[b:GD61576.b4]=1;  
[b:GD61576.b5]=0;  
[b:GD61576.b6]=0;  
[b:GD61576.b7]=0;  
set([b:GB61250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 27 : //GD61576 に 001B を挿入  
[b:GD61576.b0]=1;  
[b:GD61576.b1]=1;  
[b:GD61576.b2]=0;  
[b:GD61576.b3]=1;  
[b:GD61576.b4]=1;  
[b:GD61576.b5]=0;  
[b:GD61576.b6]=0;  
[b:GD61576.b7]=0;  
set([b:GB61250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 28 : //GD61576 に 001C を挿入  
[b:GD61576.b0]=0;  
[b:GD61576.b1]=0;  
[b:GD61576.b2]=1;  
[b:GD61576.b3]=1;  
[b:GD61576.b4]=1;  
[b:GD61576.b5]=0;  
[b:GD61576.b6]=0;  
[b:GD61576.b7]=0;  
set([b:GB61250]); //入力信号を ON  
break;
```

```
case 29 : //GD61576 に 001D を挿入  
[b:GD61576.b0]=1;  
[b:GD61576.b1]=0;  
[b:GD61576.b2]=1;
```

```

[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;

```

```

case 30 : //GD61576 に 001E を挿入
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;

```

```

case 31 : //GD61576 に 001F を挿入
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;

```

```

}

```

```

if ( [b:GB61250] == ON ) { //入力信号を ON したら
  [w:U00-A100-PB1017]=[w:GD61576]; //GD61576 を PB1017 へ代入
  rst([b:GB61217]);
  rst([b:GB61250]);
}

```

スクリプト No.	30174	スクリプト名	Script30174
コメント	軸共振抑制フィルタ ノッチ深さ		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61218

```

[w:GD61576]=[w:U00-A100-PB1017];

```

```

switch([w:GD61577]) {
case 0 : //GD61576 に 0000 を挿入
[b:GD61576.b8]=0;
[b:GD61576.b9]=0;
[b:GD61576.b10]=0;
[b:GD61576.b11]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;

```

```

case 1 : //GD61576 に 0100 を挿入
[b:GD61576.b8]=1;
[b:GD61576.b9]=0;

```



```
[b:GD61576.b10]=0;
[b:GD61576.b11]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 2 : //GD61576 に 0200 を挿入
[b:GD61576.b8]=0;
[b:GD61576.b9]=1;
[b:GD61576.b10]=0;
[b:GD61576.b11]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 3 : //GD61576 に 0300 を挿入
[b:GD61576.b8]=1;
[b:GD61576.b9]=1;
[b:GD61576.b10]=0;
[b:GD61576.b11]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
}
```

```
if ( [b:GB61250] == ON ) { //入力信号を ON したら
[w:U00-A100-PB1017]=[w:GD61576]; //GD61576 を PB1017 へ代入
rst([b:GB61218]);
rst([b:GB61250]);
}
```

スクリプト No.	30175	スクリプト名	Script30175
コメント	ロバストフィルタ 設定		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61219

```
[w:GD61579]=[w:U00-A100-PE1041];
```

```
switch([w:GD61578]) {
case 0 : //GD61579 に 0000 を挿入
[b:GD61579.b0]=0;
[b:GD61579.b1]=0;
[b:GD61579.b2]=0;
[b:GD61579.b3]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
case 1 : //GD61579 に 0001 を挿入
[b:GD61579.b0]=1;
[b:GD61579.b1]=0;
[b:GD61579.b2]=0;
[b:GD61579.b3]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;
```

```
}
```

```
if ( [b:GB61250] == ON ) { //入力信号を ON したら
[w:U00-A100-PE1041]=[w:GD61579]; //GD61579 を PE1041 へ代入
rst([b:GB61219]);
rst([b:GB61250]);
}
```

ベース画面 30017

スクリプト No.	30180	スクリプト名	Script30180
コメント	制振制御モニタ		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
<pre>//振動抑制モード選択 [w:GD61625] = [w:U00-A100-PA1024] & 0x000F; //制振制御 1 [w:GD61626] = [w:U00-A100-PB1002] & 0x000F; //制振制御 2 [w:TMP865] = [w:U00-A100-PB1002] & 0x00F0; [w:GD61627] = [w:TMP865] >>4;</pre>			
スクリプト No.	30181	スクリプト名	Script30181
コメント	制御設定 1		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61221
<pre>[w:GD61623]=[w:U00-A100-PB1002]; switch([w:GD61622]){ case 0 : //GD61623 に 0000 を挿入 [b:GD61623.b0]=0; [b:GD61623.b1]=0; [b:GD61623.b2]=0; [b:GD61623.b3]=0; set([b:GB61250]); //入力信号を ON break; case 1 : //GD61623 に 0001 を挿入 [b:GD61623.b0]=1; [b:GD61623.b1]=0; [b:GD61623.b2]=0; [b:GD61623.b3]=0; set([b:GB61250]); //入力信号を ON break; case 2 : //GD61623 に 0002 を挿入 [b:GD61623.b0]=0; [b:GD61623.b1]=1; [b:GD61623.b2]=0; [b:GD61623.b3]=0; set([b:GB61250]); //入力信号を ON break; } if ([b:GB61250] == ON) { //入力信号を ON したら [w:U00-A100-PB1002]=[w:GD61623]; //GD61623 を PB1002 へ代入 rst([b:GB61221]); rst([b:GB61250]); }</pre>			

スクリプト No.	30182	スクリプト名	Script30182
コメント	制御設定 2		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61222
<pre> [w:GD61623]=[w:U00-A100-PB1002]; switch([w:GD61624]){ case 0 : //GD61623 に 0010 を挿入 [b:GD61623.b4]=0; [b:GD61623.b5]=0; [b:GD61623.b6]=0; [b:GD61623.b7]=0; set([b:GB61250]); //入力信号を ON break; case 1 : //GD61623 に 0010 を挿入 [b:GD61623.b4]=1; [b:GD61623.b5]=0; [b:GD61623.b6]=0; [b:GD61623.b7]=0; set([b:GB61250]); //入力信号を ON break; case 2 : //GD61623 に 0020 を挿入 [b:GD61623.b4]=0; [b:GD61623.b5]=1; [b:GD61623.b6]=0; [b:GD61623.b7]=0; set([b:GB61250]); //入力信号を ON break; } if ([b:GB61250] == ON) { //入力信号を ON したら [w:U00-A100-PB1002]=[w:GD61623]; //GD61623 を PB1002 へ代入 rst([b:GB61222]); rst([b:GB61250]); } </pre>			
スクリプト No.	30183	スクリプト名	Script30183
コメント	振動抑制モード選択		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61220
<pre> [w:GD61621]=[w:U00-A100-PA1024]; switch([w:GD61620]){ case 0 : //GD61621 に 0000 を挿入 [b:GD61621.b0]=0; [b:GD61621.b1]=0; [b:GD61621.b2]=0; [b:GD61621.b3]=0; set([b:GB61250]); //入力信号を ON break; case 1 : //GD61621 に 0001 を挿入 [b:GD61621.b0]=1; [b:GD61621.b1]=0; [b:GD61621.b2]=0; [b:GD61621.b3]=0; </pre>			

```

set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;

case 2 : //GD61621 に 0002 を挿入
[b:GD61621.b0]=0;
[b:GD61621.b1]=1;
[b:GD61621.b2]=0;
[b:GD61621.b3]=0;
set([b:GB61250]); //入力信号を ON
break;

}

if ( [b:GB61250] == ON ) { //入力信号を ON したら
[w:U00-A100-PA1024]=[w:GD61621]; //GD61621 を PA1024 へ代入
rst([b:GB61220]);
rst([b:GB61250]);
}

```

ベース画面 30019

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 30023

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
<pre> //運転開始 if([b:GB60010] == ON){ set([b:U00-A100-0M1]); //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([b:U00-A100-0M0]); //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
[u32:U00-A100-TMD0] = [w:GD61201]; //TMD0 デバイスに GD61201 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
[u32:U00-A100-TMD1] = [w:GD61203]; //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
if([b:GB60013] == ON) { //トリガが立ったら [u32:U00-A100-TM10] = 0x00000801; //TM10 デバイスに 2049(0x0801) を入れる } else { //トリガが下がったら [u32:U00-A100-TM10] = 0x00000001; //TM10 デバイスに 1(0x0001) を入れる }			
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
if([b:GB60014] == ON) { //トリガが立ったら [u32:U00-A100-TM10] = 4097; //TM10 デバイスに 4097(0x1001) を入れる } else { //トリガが下がったら [u32:U00-A100-TM10] = 1; //TM10 デバイスに 1(0x0001) を入れる }			
スクリプト No.	30120	スクリプト名	Script30120
コメント	スーパーインポーズウィンドウ制御		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB40
//状態表示画面を表示 [w:GD60016]=30101;			

ベース画面 30025

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
//運転開始 if([b:GB60015] == ON) { set([b:U00-A100-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([b:U00-A100-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
[u32:U00-A100-TMD0] = [w:GD61201]; //TMD0 デバイスに GD61201 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
[u32:U00-A100-TMD1] = [w:GD61203]; //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
[u32:U00-A100-TMD3] = [w:GD61205]; //TMD3 デバイスに GD61205 の値を代入 [b:GB60016] = OFF; //トリガを OFF する			
スクリプト No.	30120	スクリプト名	Script30120
コメント	スーパーインポーズウィンドウ制御		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB40
//状態表示画面を表示 [w:GD60016]=30101;			

ベース画面 30029

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
//運転開始 if([b:GB60017] == ON) { [w:GD61351] = 0; //ダミーデバイスをクリア [w:GD61352] = 0; //ダミーデバイスをクリア set([b:U00-A100-OM4]); //出力信号強制出力モードに切り替え }else{ [w:GD61351] = 0; //ダミーデバイスをクリア [w:GD61352] = 0; //ダミーデバイスをクリア set([b:U00-A100-OM0]); //テスト運転モードを解除 } }			
スクリプト No.	30136	スクリプト名	Script30136
コメント	出力信号選択		
データ形式	符号なし BIN32	トリガ種別	ON 中 GB60017
if([w:GD61352] != [w:GD61351]) { //信号に変化があったら [u32:U00-A100-TM00] = [w:GD61351]; //TM00 に値を格納 [w:GD61352] = [w:GD61351]; //比較用のデバイスに値を格納 }			

ベース画面 30105

スクリプト No.	30104	スクリプト名	Script30104
コメント	しきい値の初回読出し		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB40
//画面を表示した時にしきい値を読み出します。 set([b:GB61150]);			
スクリプト No.	30100	スクリプト名	Script30100
コメント	機械診断設定		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
//推定値の表示 [w:TMP960] = [w:U00-A100-MD2]&0x000F; if ([w:TMP960] == 1) { //格納した値が1 のとき set([b:GB61000]); } //推定値を表示			

```

else{
    rst([b:GB61000]);
}

[w:TMP961] = [w:U00-A100-MD2]&0x00F0;
[w:TMP962] = [w:TMP961] >> 4; //右に 4 シフト、TMP962 へ格納
if ([w:TMP962] == 1) { //格納した値が 1 のとき
    set([b:GB61001]); } //推定値を表示
else{
    rst([b:GB61001]);
}

[w:TMP963] = [w:U00-A100-MD2]&0x0F00;
[w:TMP964] = [w:TMP963] >> 8; //右に 8 シフト、TMP964 へ格納
if ([w:TMP964] == 1) { //格納した値が 1 のとき
    set([b:GB61002]); } //推定値を表示
else{
    rst([b:GB61002]);
}

//レシピトリガ リセット
if ([b:GD61110.b0] == ON) { //書込み完了通知信号が ON していたら
    rst([b:GB61150]); //しきい値書込みトリガ OFF
}

if ([b:GD61110.b1] == ON) { //読出し完了通知信号が ON していたら
    rst([b:GB61101]); //推定値読出しトリガ OFF
    rst([b:GB61151]); //しきい値読出しトリガ OFF
}

```

スクリプト No.	30101	スクリプト名	Script30101
コメント	しきい値超過判定 1		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61000

//推定値がしきい値を超えているか判定します。

```

//MD3
if ([s16:U00-A100-MD3] > [s16:GD61400]) { //MD3 がしきい値を超えたとき
    set ([b:GB61050]); //数値表示の背景色を変更
}
else{ //超えていないとき
    rst ([b:GB61050]);
}

//MD4
if ([s16:U00-A100-MD4] > [s16:GD61402]) { //MD4 がしきい値を超えたとき
    set ([b:GB61051]); //数値表示の背景色を変更
}
else{ //超えていないとき
    rst ([b:GB61051]);
}

```

スクリプト No.	30102	スクリプト名	Script30102
コメント	しきい値超過判定 2		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61001

//推定値がしきい値を超えているか判定します。

//MD5

```

if( [s16:U00-A100-MD5] < [s16:GD61404] ) { //MD5 がしきい値を超えたとき
    set ([b:GB61052]); //数値表示の背景色を変更
}
else{ //超えていないとき
    rst ([b:GB61052]);
}

```

```

//MD6
if( [s16:U00-A100-MD6] < [s16:GD61406] ) { //MD6 がしきい値を超えたとき
    set ([b:GB61053]); //数値表示の背景色を変更
}
else{ //超えていないとき
    rst ([b:GB61053]);
}

```

スクリプト No.	30103	スクリプト名	Script30103
コメント	しきい値超過判定 3		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61002

//推定値がしきい値を超えているか判定します。

```

//MD7
if( [w:U00-A100-MD7] > [w:GD61412] ) { //MD7 がしきい値を超えたとき
    set ([b:GB61056]); //数値表示の背景色を変更
}
else{ //しきい値を超えていないとき
    rst ([b:GB61056]);
}

```

```

//MD8
if( [u16:U00-A100-MD8] > [u16:GD61414] ) { //MD8 がしきい値を超えたとき
    set ([b:GB61057]); //数値表示の背景色を変更
}
else{ //しきい値を超えていないとき
    rst ([b:GB61057]);
}

```

```

//MD9
if( [w:U00-A100-MD9] > [w:GD61408] ) { //MD9 がしきい値を超えたとき
    set ([b:GB61054]); //数値表示の背景色を変更
}
else{ //しきい値を超えていないとき
    rst ([b:GB61054]);
}

```

```

//MD10
if( [u16:U00-A100-MD10] > [u16:GD61410] ) { //MD10 がしきい値を超えたとき
    set ([b:GB61055]); //数値表示の背景色を変更
}
else{ //しきい値を超えていないとき
    rst ([b:GB61055]);
}

```

スクリプト No.	30106	スクリプト名	Script30106
コメント	推定値転送設定		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB61070

//推定値を GD へ転送します

//MD3-4


```

if([b:GB61000]==ON) { //推定完了の場合
  set([b:GD61450.b0]); //デバイスデータ転送開始トリガ ON
  set([b:GB61160]); //スクリプト開始トリガ ON
}
else{ //推定未完了の場合
  [s16:GD61420]=9990;
  [s16:GD61422]=9990;
  set([b:GB61071]); //移動完了
}

```

//MD5-6

```

if([b:GB61001]==ON) { //推定完了の場合
  set([b:GD61452.b0]); //デバイスデータ転送開始トリガ ON
  set([b:GB61161]); //スクリプト開始トリガ ON
}
else{ //推定未完了の場合
  [s16:GD61424]=9990;
  [s16:GD61426]=9990;
  set([b:GB61072]); //移動完了
}

```

//MD7-10

```

if([b:GB61002]==ON) { //推定完了の場合
  set([b:GD61454.b0]); //デバイスデータ転送開始トリガ ON
  set([b:GB61162]); //スクリプト開始トリガ ON
}
else{ //推定未完了の場合
  [w:GD61428]=999;
  [u16:GD61430]=9990;
  [w:GD61432]=999;
  [u16:GD61434]=9990;
  set([b:GB61073]); //移動完了
}

```

//推定値レシピ保存スクリプトトリガ ON

```
set([b:GB61170]);
```

スクリプト No.	30107	スクリプト名	Script30107
-----------	-------	--------	-------------

コメント	推定値転送 1		
------	---------	--	--

データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61160
-------	------------	-------	--------------

```

if([b:GD61451.b0]==ON) { //転送中信号が ON のとき
  set([b:GB61165]); //転送開始フラグ ON
  rst([b:GD61450.b0]); //転送トリガ OFF
}

```

```

if([b:GB61165]==ON&&[b:GD61451.b0]==OFF) {
  set([b:GB61071]); //転送完了フラグ ON
  rst([b:GB61165]); //転送開始フラグ OFF
  rst([b:GB61160]); //スクリプトトリガ OFF
}

```

スクリプト No.	30108	スクリプト名	Script30108
-----------	-------	--------	-------------

コメント	推定値転送 2		
------	---------	--	--

データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61161
-------	------------	-------	--------------

```

if([b:GD61453.b0]==ON) { //転送中信号が ON のとき
  set([b:GB61166]); //転送開始フラグ ON
  rst([b:GD61452.b0]); //転送トリガ OFF
}

```

<pre> } if ([b:GB61166]==ON&&[b:GD61453.b0]==OFF) { set ([b:GB61072]); //転送完了フラグ ON rst ([b:GB61166]); //転送開始フラグ OFF rst ([b:GB61161]); //スクリプトトリガ OFF } </pre>			
スクリプト No.	30109	スクリプト名	Script30109
コメント	推定値転送 3		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61162
<pre> if ([b:GD61455.b0]==ON) { //転送中信号が ON のとき set ([b:GB61167]); //転送開始フラグ ON rst ([b:GD61454.b0]); //転送トリガ OFF } if ([b:GB61167]==ON&&[b:GD61455.b0]==OFF) { set ([b:GB61073]); //転送完了フラグ ON rst ([b:GB61167]); //転送開始フラグ OFF rst ([b:GB61162]); //スクリプトトリガ OFF } </pre>			
スクリプト No.	30110	スクリプト名	Script30110
コメント	推定値レシピ保存		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61170
<pre> if ([b:GB61071]==ON&&[b:GB61072]==ON&&[b:GB61073]==ON) { //転送完了フラグが全て ON したら set ([b:GB61101]); //推定値レシピ読み出しトリガ ON //各フラグ OFF rst ([b:GB61071]); rst ([b:GB61072]); rst ([b:GB61073]); rst ([b:GB61070]); //推定値保存スイッチ rst ([b:GB61170]); //レシピ保存スクリプトトリガ } </pre>			

ベース画面 30111

スクリプト No.	30200	スクリプト名	Script30200
コメント	現在時刻設定		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	OFF 中 GB62200
<pre> //現在時刻の情報を格納 [w:GD62240]=[w:GS650]; //年月の情報を格納 [w:GD62241]=[w:GS651]; //日時の情報を格納 [w:GD62242]=[w:GS652]; //分秒の情報を格納 set ([b:GB62200]); </pre>			

ベース画面 30207

スクリプト No.	30202	スクリプト名	Script30202
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	周期 300ms
<pre> //総ページ数が 0 でないことを確認 if ([w:GD62103]!=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:GD62103]>[w:GD62104]) { //表示するページを最終ページに設定する } } </pre>			

```

[w:GD62103]=[w:GD62104];
}
}

```

ベース画面 30305

スクリプト No.	30050	スクリプト名	Script30050
コメント	入出力デバイスモニタ処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre> //入力デバイス //EMG [u32:TMP800] = [u32:U00-A100-DI0] & 0x00020000; //DI0 の bit17 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61500] = [u32:TMP800] >> 17; //TMP を右に 17 シフト、GD61500 に格納 //EM2/1 [u32:TMP801] = [u32:U00-A100-DI0] & 0x00040000; //DI0 の bit18 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61501] = [u32:TMP801] >> 18; //TMP を右に 18 シフト、GD61501 に格納 //CRDY [u32:TMP802] = [u32:U00-A100-DI0] & 0x00080000; //DI0 の bit19 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61502] = [u32:TMP802] >> 19; //TMP を右に 19 シフト、GD61502 に格納 //CDP [u32:TMP803] = [u32:U00-A100-DI0] & 0x08000000; //DI0 の bit27 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61503] = [u32:TMP803] >> 27; //TMP を右に 27 シフト、GD61503 に格納 //CLD [u32:TMP804] = [u32:U00-A100-DI0] & 0x10000000; //DI0 の bit28 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61504] = [u32:TMP804] >> 28; //TMP を右に 28 シフト、GD61504 に格納 //FLS [u32:TMP805] = [u32:U00-A100-DI1] & 0x00010000; //DI1 の bit16 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61505] = [u32:TMP805] >> 16; //TMP を右に 16 シフト、GD61505 に格納 //RLS [u32:TMP806] = [u32:U00-A100-DI1] & 0x00020000; //DI1 の bit17 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61506] = [u32:TMP806] >> 17; //TMP を右に 17 シフト、GD61506 に格納 //DOG [u32:TMP807] = [u32:U00-A100-DI1] & 0x00040000; //DI1 の bit18 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61507] = [u32:TMP807] >> 18; //TMP を右に 18 シフト、GD61507 に格納 //出力デバイス //ALM2 [u32:TMP808] = [u32:U00-A100-D00] & 0x00010000; //D00 の bit16 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61510] = [u32:TMP808] >> 16; //TMP を右に 16 シフト、GD61510 に格納 //RDY [u32:TMP809] = [u32:U00-A100-D00] & 0x00080000; //D00 の bit19 を論理積で算出し、TMP に格納 [w:GD61511] = [u32:TMP809] >> 19; //TMP を右に 19 シフトし、GD61511 に格納 </pre>			

```

//STO
[u32:TMP810] = [u32:U00-A100-D00] & 0x00200000; //D00 の bit21 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61512] = [u32:TMP810] >> 21; //TMP を右に 21 シフトし、GD61512 に格納

//SMPD
[u32:TMP811] = [u32:U00-A100-D00] & 0x00400000; //D00 の bit22 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61513] = [u32:TMP811] >> 22; //TMP を右に 22 シフト、GD61513 に格納

//CDPS
[u32:TMP812] = [u32:U00-A100-D00] & 0x02000000; //D00 の bit25 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61514] = [u32:TMP812] >> 25; //TMP を右に 25 シフト、GD61514 に格納

//CLDS
[u32:TMP813] = [u32:U00-A100-D00] & 0x04000000; //D00 の bit26 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61515] = [u32:TMP813] >> 26; //TMP を右に 26 シフト、GD61515 に格納

//ABSV
[u32:TMP814] = [u32:U00-A100-D00] & 0x08000000; //D00 の bit27 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61516] = [u32:TMP814] >> 27; //TMP を右に 27 シフト、GD61516 に格納

//IPF
[u32:TMP815] = [u32:U00-A100-D00] & 0x20000000; //D00 の bit29 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61517] = [u32:TMP815] >> 29; //TMP を右に 29 シフト、GD61517 に格納

//SPC
[u32:TMP816] = [u32:U00-A100-D00] & 0x40000000; //D00 の bit30 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61518] = [u32:TMP816] >> 30; //TMP を右に 30 シフト、GD61518 に格納

//MTTR
[u32:TMP817] = [u32:U00-A100-D00] & 0x80000000; //D00 の bit31 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61519] = [u32:TMP817] >> 31; //TMP を右に 31 シフト、GD61519 に格納

//SFLS
[u32:TMP818] = [u32:U00-A100-D01] & 0x00010000; //D01 の bit16 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61520] = [u32:TMP818] >> 16; //TMP を右に 16 シフト、GD61520 に格納

//SRLS
[u32:TMP819] = [u32:U00-A100-D01] & 0x00020000; //D01 の bit17 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61521] = [u32:TMP819] >> 17; //TMP を右に 17 シフト、GD61521 に格納

//SDOG
[u32:TMP820] = [u32:U00-A100-D01] & 0x00040000; //D01 の bit18 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61522] = [u32:TMP820] >> 18; //TMP を右に 18 シフト、GD61522 に格納

//SSV3
[u32:TMP821] = [u32:U00-A100-D01] & 0x00800000; //D01 の bit23 を論理積で算出し、TMP に格納
[w:GD61523] = [u32:TMP821] >> 23; //TMP を右に 23 シフト、GD61523 に格納

```

ウィンドウ画面 30015

スクリプト No.	30105	スクリプト名	Script30105
コメント	しきい値の読出し		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時
//しきい値設定ウィンドウを閉じたとき、保存されている設定値を適用します。 set([b:GB61150]);			

5.8.3 オブジェクトスクリプト

ベース画面 30207

オブジェクト	スイッチ	オブジェクト ID *1	10068
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:GD62103] >= [u16:GD62104]) { [u16:GD62103] = [u16:GD62104] - 1; }</pre>			
オブジェクト	数値入力	オブジェクト ID *1	10106
スクリプトユーザ ID	2		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	入力確定時
<pre>//\$W : アラーム番号入力 //[w:GD62103] : ドキュメント表示 ページ No. //[w:GD60021] : 言語切り換えデバイス if([w:GD60021] == 0 [w:GD60021] == 1 [w:GD60021] == 3){//日本語、中国語の場合 if(\$W <=20){ switch(\$W) { case 16: [w:GD62103] = 1; break; case 17: [w:GD62103] = 3; break; case 18: [w:GD62103] = 3; break; case 19: [w:GD62103] = 4; break; case 20: [w:GD62103] = 5; break; } } switch(\$W) { case 21: [w:GD62103] = 6; break; case 22: [w:GD62103] = 7; break; case 23:</pre>			

```
[w:GD62103] = 9;
break;

case 25:
    [w:GD62103] = 10;
    break;

case 26:
    [w:GD62103] = 10;
    break;

case 27:
    [w:GD62103] = 11;
    break;

case 30:
    [w:GD62103] = 11;
    break;

case 31:
    [w:GD62103] = 12;
    break;

case 32:
    [w:GD62103] = 13;
    break;

case 33:
    [w:GD62103] = 14;
    break;

case 36:
    [w:GD62103] = 16;
    break;

case 37:
    [w:GD62103] = 17;
    break;

case 39:
    [w:GD62103] = 20;
    break;

case 40:
    [w:GD62103] = 21;
    break;

case 42:
    [w:GD62103] = 22;
    break;

case 43:
    [w:GD62103] = 22;
    break;

case 48:
```

```
[w:GD62103] = 23;
break;

case 49:
    [w:GD62103] = 24;
    break;

case 50:
    [w:GD62103] = 25;
    break;

case 51:
    [w:GD62103] = 27;
    break;

case 52:
    [w:GD62103] = 28;
    break;

case 53:
    [w:GD62103] = 29;
    break;

case 54:
    [w:GD62103] = 30;
    break;

case 55:
    [w:GD62103] = 31;
    break;

case 57:
    [w:GD62103] = 32;
    break;

case 58:
    [w:GD62103] = 33;
    break;

case 61:
    [w:GD62103] = 33;
    break;

case 62:
    [w:GD62103] = 33;
    break;

case 66:
    [w:GD62103] = 34;
    break;

case 69:
    [w:GD62103] = 37;
    break;

case 70:
```

```
[w:GD62103] = 37;
break;

case 71:
    [w:GD62103] = 38;
    break;

case 80:
    [w:GD62103] = 39;
    break;

case 81:
    [w:GD62103] = 41;
    break;

case 82:
    [w:GD62103] = 42;
    break;

case 84:
    [w:GD62103] = 43;
    break;

case 86:
    [w:GD62103] = 44;
    break;

case 97:
    [w:GD62103] = 44;
    break;

case 99:
    [w:GD62103] = 45;
    break;

case 100:
    [w:GD62103] = 45;
    break;

case 101:
    [w:GD62103] = 46;
    break;

case 102:
    [w:GD62103] = 47;
    break;

case 103:
    [w:GD62103] = 48;
    break;

case 104:
    [w:GD62103] = 48;
    break;

case 105:
```



```
[w:GD62103] = 49;
break;

case 112:
    [w:GD62103] = 51;
    break;

case 113:
    [w:GD62103] = 54;
    break;

case 114:
    [w:GD62103] = 55;
    break;

case 116:
    [w:GD62103] = 55;
    break;

case 117:
    [w:GD62103] = 56;
    break;

case 121:
    [w:GD62103] = 56;
    break;

case 122:
    [w:GD62103] = 59;
    break;

case 123:
    [w:GD62103] = 60;
    break;

case 124:
    [w:GD62103] = 61;
    break;

case 125:
    [w:GD62103] = 62;
    break;

case 130:
    [w:GD62103] = 63;
    break;

case 132:
    [w:GD62103] = 64;
    break;

case 133:
    [w:GD62103] = 65;
    break;

case 134:
```

```
[w:GD62103] = 66;
break;

case 138:
    [w:GD62103] = 67;
    break;

case 141:
    [w:GD62103] = 68;
    break;

case 142:
    [w:GD62103] = 70;
    break;

case 2184://ウォッチドグ
    [w:GD62103] = 72;
    break;

//以下警告
case 144:
    [w:GD62103] = 73;
    break;

case 145:
    [w:GD62103] = 74;
    break;

case 146:
    [w:GD62103] = 75;
    break;

case 147:
    [w:GD62103] = 75;
    break;

case 149:
    [w:GD62103] = 76;
    break;

case 150:
    [w:GD62103] = 77;
    break;

case 151:
    [w:GD62103] = 78;
    break;

case 152:
    [w:GD62103] = 78;
    break;

case 153:
    [w:GD62103] = 79;
```

```
break;

case 154:
    [w:GD62103] = 79;
break;

case 155:
    [w:GD62103] = 80;
break;

case 156:
    [w:GD62103] = 81;
break;

case 157:
    [w:GD62103] = 81;
break;

case 158:
    [w:GD62103] = 82;
break;

case 159:
    [w:GD62103] = 82;
break;

case 224:
    [w:GD62103] = 83;
break;

case 225:
    [w:GD62103] = 83;
break;

case 226:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 227:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 228:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 229:
    [w:GD62103] = 85;
break;

case 230:
    [w:GD62103] = 85;
break;

case 231:
    [w:GD62103] = 86;
```

```

break;

case 232:
    [w:GD62103] = 86;
break;

case 233:
    [w:GD62103] = 87;
break;

case 234:
    [w:GD62103] = 88;
break;

case 235:
    [w:GD62103] = 88;
break;

case 236:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 237:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 240:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 242:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 243:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 244:
    [w:GD62103] = 90;
break;

case 245:
    [w:GD62103] = 90;
break;

case 246:
    [w:GD62103] = 91;
break;

}
}else{
    if($W <=20){
        switch($W)
        {
            case 16:

```

```

        [w:GD62103] = 1;
        break;

    case 17:
        [w:GD62103] = 4;
        break;

    case 18:
        [w:GD62103] = 4;
        break;

    case 19:
        [w:GD62103] = 5;
        break;

    case 20:
        [w:GD62103] = 5;
        break;
    }
}

switch($W)
{
    case 21:
        [w:GD62103] = 7;
        break;

    case 22:
        [w:GD62103] = 8;
        break;

    case 23:
        [w:GD62103] = 10;
        break;

    case 25:
        [w:GD62103] = 11;
        break;

    case 26:
        [w:GD62103] = 12;
        break;

    case 27:
        [w:GD62103] = 12;
        break;

    case 30:
        [w:GD62103] = 13;
        break;

    case 31:
        [w:GD62103] = 13;
        break;

    case 32:

```

```
[w:GD62103] = 14;
break;

case 33:
    [w:GD62103] = 16;
    break;

case 36:
    [w:GD62103] = 17;
    break;

case 37:
    [w:GD62103] = 19;
    break;

case 39:
    [w:GD62103] = 22;
    break;

case 40:
    [w:GD62103] = 23;
    break;

case 42:
    [w:GD62103] = 24;
    break;

case 43:
    [w:GD62103] = 24;
    break;

case 48:
    [w:GD62103] = 25;
    break;

case 49:
    [w:GD62103] = 26;
    break;

case 50:
    [w:GD62103] = 27;
    break;

case 51:
    [w:GD62103] = 29;
    break;

case 52:
    [w:GD62103] = 30;
    break;

case 53:
    [w:GD62103] = 31;
    break;

case 54:
```

```
[w:GD62103] = 32;
break;

case 55:
    [w:GD62103] = 33;
    break;

case 57:
    [w:GD62103] = 34;
    break;

case 58:
    [w:GD62103] = 35;
    break;

case 61:
    [w:GD62103] = 35;
    break;

case 62:
    [w:GD62103] = 35;
    break;

case 66:
    [w:GD62103] = 36;
    break;

case 69:
    [w:GD62103] = 38;
    break;

case 70:
    [w:GD62103] = 39;
    break;

case 71:
    [w:GD62103] = 40;
    break;

case 80:
    [w:GD62103] = 40;
    break;

case 81:
    [w:GD62103] = 42;
    break;

case 82:
    [w:GD62103] = 43;
    break;

case 84:
    [w:GD62103] = 44;
    break;

case 86:
```

```
[w:GD62103] = 45;
break;

case 97:
    [w:GD62103] = 45;
    break;

case 99:
    [w:GD62103] = 46;
    break;

case 100:
    [w:GD62103] = 46;
    break;

case 101:
    [w:GD62103] = 47;
    break;

case 102:
    [w:GD62103] = 48;
    break;

case 103:
    [w:GD62103] = 49;
    break;

case 104:
    [w:GD62103] = 50;
    break;

case 105:
    [w:GD62103] = 51;
    break;

case 112:
    [w:GD62103] = 53;
    break;

case 113:
    [w:GD62103] = 56;
    break;

case 114:
    [w:GD62103] = 57;
    break;

case 116:
    [w:GD62103] = 58;
    break;

case 117:
    [w:GD62103] = 59;
    break;

case 121:
```



```
[w:GD62103] = 59;
break;

case 122:
    [w:GD62103] = 62;
    break;

case 123:
    [w:GD62103] = 63;
    break;

case 124:
    [w:GD62103] = 64;
    break;

case 125:
    [w:GD62103] = 65;
    break;

case 130:
    [w:GD62103] = 66;
    break;

case 132:
    [w:GD62103] = 67;
    break;

case 133:
    [w:GD62103] = 69;
    break;

case 134:
    [w:GD62103] = 70;
    break;

case 138:
    [w:GD62103] = 71;
    break;

case 141:
    [w:GD62103] = 72;
    break;

case 142:
    [w:GD62103] = 73;
    break;

case 2184://ウォッチドグ
    [w:GD62103] = 75;
    break;

//以下警告
case 144:
    [w:GD62103] = 77;
```

```
break;

case 145:
    [w:GD62103] = 79;
break;

case 146:
    [w:GD62103] = 80;
break;

case 147:
    [w:GD62103] = 80;
break;

case 149:
    [w:GD62103] = 81;
break;

case 150:
    [w:GD62103] = 83;
break;

case 151:
    [w:GD62103] = 83;
break;

case 152:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 153:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 154:
    [w:GD62103] = 85;
break;

case 155:
    [w:GD62103] = 85;
break;

case 156:
    [w:GD62103] = 86;
break;

case 157:
    [w:GD62103] = 86;
break;

case 158:
    [w:GD62103] = 87;
break;

case 159:
    [w:GD62103] = 87;
```

```
break;

case 224:
    [w:GD62103] = 88;
break;

case 225:
    [w:GD62103] = 88;
break;

case 226:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 227:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 228:
    [w:GD62103] = 90;
break;

case 229:
    [w:GD62103] = 90;
break;

case 230:
    [w:GD62103] = 90;
break;

case 231:
    [w:GD62103] = 91;
break;

case 232:
    [w:GD62103] = 91;
break;

case 233:
    [w:GD62103] = 91;
break;

case 234:
    [w:GD62103] = 93;
break;

case 235:
    [w:GD62103] = 93;
break;

case 236:
    [w:GD62103] = 93;
break;

case 237:
    [w:GD62103] = 93;
```

```

break;

case 240:
    [w:GD62103] = 94;
break;

case 242:
    [w:GD62103] = 94;
break;

case 243:
    [w:GD62103] = 94;
break;

case 244:
    [w:GD62103] = 94;
break;

case 245:
    [w:GD62103] = 95;
break;

case 246:
    [w:GD62103] = 96;
break;

}
}

```

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	20018
スクリプトユーザ ID	1		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	立上り GB40
<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>			

```

[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	20019
スクリプトユーザ ID	2		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時

// BIN -> BCD 変換

```

[w:TMP979] = [w:GD63990] - 2000; // 年の下 2 桁

```

```

[w:TMP980] = (([w:TMP979] / 10) << 4) + ([w:TMP979] % 10); // 年 BIN -> BCD
[w:TMP981] = (([w:GD63991] / 10) << 4) + ([w:GD63991] % 10); // 月 BIN -> BCD
[w:TMP982] = (([w:GD63992] / 10) << 4) + ([w:GD63992] % 10); // 日 BIN -> BCD
[w:TMP983] = (([w:GD63993] / 10) << 4) + ([w:GD63993] % 10); // 時 BIN -> BCD
[w:TMP984] = (([w:GD63994] / 10) << 4) + ([w:GD63994] % 10); // 分 BIN -> BCD
[w:TMP985] = (([w:GD63995] / 10) << 4) + ([w:GD63995] % 10); // 秒 BIN -> BCD

```

オブジェクト	数値表示(日)	オブジェクト ID *1	20020
スクリプトユーザ ID	3		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時

// 年月設定

```

[w:GS513] = ([w:TMP980] << 8) + [w:TMP981]; // 変更時刻デバイスに年月セット

```

オブジェクト	数値表示(時)	オブジェクト ID *1	20021
スクリプトユーザ ID	4		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時

// 日時設定

```

[w:GS514] = ([w:TMP982] << 8) + [w:TMP983]; // 変更時刻デバイスに日時セット

```

オブジェクト	数値表示(分)	オブジェクト ID *1	20022
スクリプトユーザ ID	5		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
// 分秒設定 [w:GS515] = ([w:TMP984] << 8) + [w:TMP985]; // 変更時刻デバイスに分秒セット			
オブジェクト	数値表示(秒)	オブジェクト ID *1	20023
スクリプトユーザ ID	6		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
// 曜日設定 [w:TMP986] = [w:GD63990]; //年(BIN) [w:TMP987] = [w:GD63991]; //月(BIN) [w:TMP988] = [w:GD63992]; //日(BIN) if((([w:TMP987] == 1) ([w:TMP987] == 2)) { //1・2 月の場合のみ前年の 13・14 月として計算するための補正処理 [w:TMP986] = [w:TMP986] - 1; //年から 1 を減算 [w:TMP987] = [w:TMP987] + 12; //月に 12 を加算 } [w:TMP989] = [w:TMP986]/4; //ツェラーの公式に必要な項を作成 [w:TMP990] = [w:TMP986]/100; //ツェラーの公式に必要な項を作成 [w:TMP991] = [w:TMP986]/400; //ツェラーの公式に必要な項を作成 [w:TMP992] = (13*[w:TMP987]+8)/5; //ツェラーの公式に必要な項を作成 //ツェラーの公式で曜日算出して変更時刻デバイスに曜日をセット [w:GS516] = ([w:TMP986]+[w:TMP989]-[w:TMP990]+[w:TMP991]+[w:TMP992]+[w:TMP988])%7;			

*1 オブジェクト ID は画面流用時に変更される場合があります。

5.9 ロギング一覧

ロギング ID : 30001 ロギング 1

項目		設定
ロギング方式	保存ファイル数	10
	1 ファイル内ログ件数	100
	ファイル終端トリガ	なし
ロギングトリガ	トリガ種別	周期
	周期 (x100ms)	3000
ブロック数		2
ブロック 1	デバイス	U00-A100-ST40
	デバイス形式	符号付き BIN32
	点数	1
ブロック 2	デバイス	U00-A1-ST41
	デバイス形式	符号付き BIN32
	点数	1
保存先	ドライブ名	A: 標準 SD カード
	フォルダ名	Package1¥LOG30001
	ファイル名	LOG30001
	ファイル名に日付情報を付加する	なし
追加ファイル出力	追加でファイルを出力する	なし

ロギング ID : 30002 ロギング 2

項目		設定
ロギング方式	保存ファイル数	10
	1 ファイル内ログ件数	100
	ファイル終端トリガ	なし
ロギングトリガ	トリガ種別	ON 中周期
	デバイス	GB62310
	周期 (x100ms)	36000
ブロック数		2
ブロック 1	デバイス	U00-A1-MD4
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 2	デバイス	U00-A1-MD3
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
保存先	ドライブ名	A: 標準 SD カード
	フォルダ名	Package1¥LOG30002
	ファイル名	LOG30002
	ファイル名に日付情報を付加する	なし
追加ファイル出力	追加でファイルを出力する	なし

ロギング ID : 30003 ロギング 3

項目		設定
ロギング方式	保存ファイル数	10
	1 ファイル内ログ件数	100
	ファイル終端トリガ	なし
ロギングトリガ	トリガ種別	ON 中周期
	デバイス	GB62311
	周期 (x100ms)	36000
ブロック数		2

項目		設定
ブロック 1	デバイス	U00-A1-MD6
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 2	デバイス	U00-A1-MD5
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
保存先	ドライブ名	A: 標準 SD カード
	フォルダ名	Package1¥LOG30003
	ファイル名	LOG30003
	ファイル名に日付情報を付加する	なし
追加ファイル出力	追加でファイルを出力する	なし

ロギング ID : 30004 ロギング 4

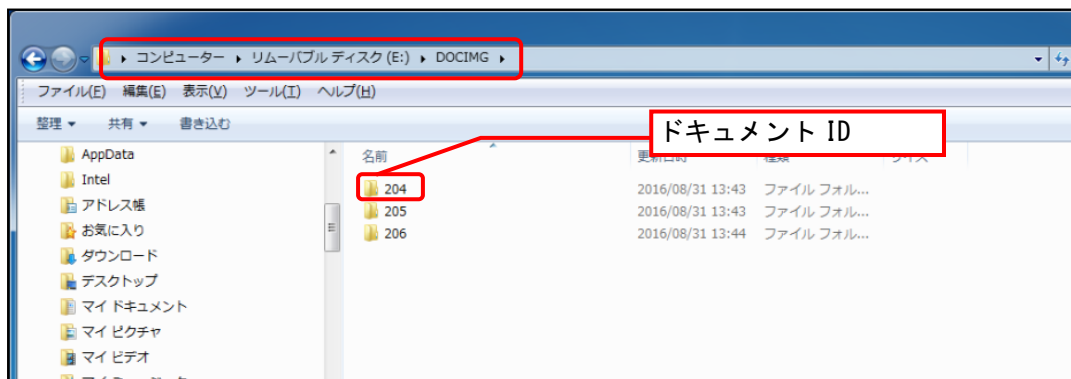
項目		設定
ロギング方式		ファイル保存モード
	保存ファイル数	10
	1 ファイル内ログ件数	100
	ファイル終端トリガ	なし
ロギングトリガ	トリガ種別	ON 中周期
	デバイス	GB62312
	周期 (x100ms)	36000
ブロック数		4
ブロック 1	デバイス	U00-A1-MD9
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 2	デバイス	U00-A1-MD10
	デバイス形式	符号なし BIN16
	点数	1
ブロック 3	デバイス	U00-A1-MD7
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 4	デバイス	U00-A1-MD8
	デバイス形式	符号なし BIN16
	点数	1
保存先	ドライブ名	A: 標準 SD カード
	フォルダ名	Package1¥LOG30004
	ファイル名	LOG30004
	ファイル名に日付情報を付加する	なし
追加ファイル出力	追加でファイルを出力する	なし

6. 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) 画面設計マニュアル」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

- (1) 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

7. その他

7.1 モーションコントローラを使用する場合の設定

モーションコントローラを使用して接続する場合、作画上のサーボアンプのデバイスの設定を変更する必要があります。GT Designer3 の「デバイス一括変更」でサーボアンプのデバイスを、モーションコントローラに変更します。サーボアンプのデバイスの詳細については「5.4 使用デバイス一覧」を参照してください。

GT Designer3 の[デバイス一括変更]でデバイス設定をモーションコントローラへ変更する手順

1. GT Designer3 の[検索/置換]-[一括変更]-[デバイス]メニューを選択します。
2. デバイス一括変更ダイアログの[対象]-[すべての画面]を選択します。
3. [表示方法]-[一括]を選択し[検索]を押下します。
4. 検索結果一覧で、[変更後]列のデバイスを全てモーションコントローラに設定したら[変更]を押下します。
5. 手順 2 の[対象]を[共通の設定]または[スクリプトテキスト]に設定し、それぞれ同様に手順 3~4 を実施します。

*[表示方法]-[一括]のとき、ダブルワードデバイスの一括変更は 2 ワード単位で行われる仕様のため、変更対象の先頭デバイス番号に偶数と奇数が混在している場合、手順 2~4 を 2 回実施する必要があります。

[デバイス一括変更]の詳細については、「GT Designer3 (GOT2000) 画面設計マニュアル」を参照してください。

	デバイス	変更前	変更後	点数
27	ワード	00-A1-MD3~U00-A1-MD1	00-A1-MD3~U00-A1-MD1	8
28	ワード	-A100-MD3~U00-A100-M1	-A100-MD3~U00-A100-M1	8
29	ワード	-A100-OTS0~U00-A100-C	-A100-OTS0~U00-A100-C	4
30	ワード	10-A100-D10~U00-A100-D	10-A100-D10~U00-A100-D	4
31	ワード	1-A100-D00~U00-A100-D	1-A100-D00~U00-A100-D	5
32	ダブルワード	00-A1-ST40~U00-A1-ST4	00-A1-ST40~U00-A1-ST4	1
33	ダブルワード	1-A100-ST0~U00-A100-S	1-A100-ST0~U00-A100-S	21
34	ダブルワード	1100-ALM11~U00-A100-S	1100-ALM11~U00-A100-S	
35	ダブルワード	-A100-ALD0~U00-A100-S	-A100-ALD0~U00-A100-S	

デバイス一括変更のデバイス表記 (サーボアンプのデバイス ST0 の場合)

シンプルモーションユニット
U00-A100-ST0
→ デバイス名
→ 軸番号
→ ユニット No.

モーションコントローラ
0-FF/2 A100-ST0
→ デバイス名
→ 軸番号
→ NW No. - PC 局番/CPU 号機

デバイス: ST 40

モーションコントローラ

ネットワーク設定
CPU 号機: 2

説明
【種別】WORD
【範囲】デバイス: 0-48
軸番号: 1-64
100-115

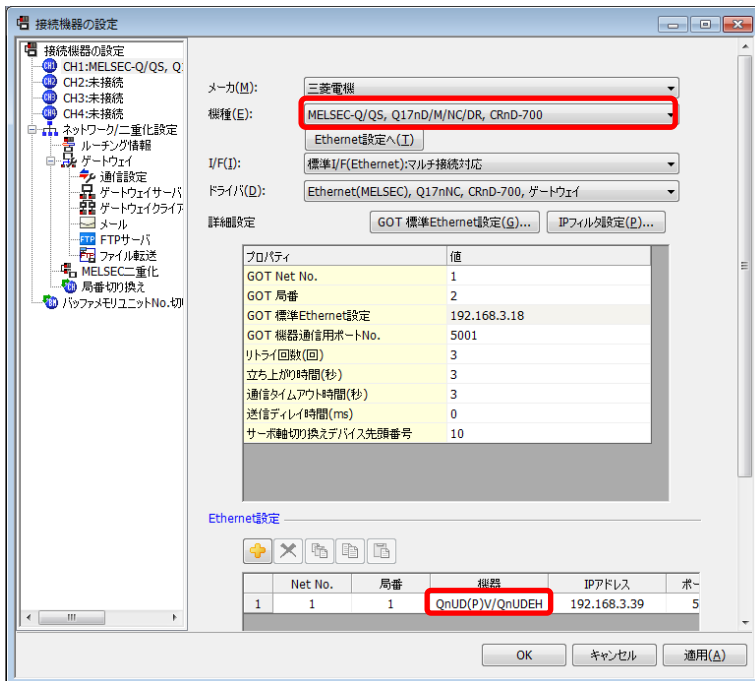
シンプルモーションからモーションコントローラに変更します。

システム構成に合わせて、モーションコントローラの CPU 号機に変更します。

7.2 MELSEC-Q シリーズシーケンサを使用する場合の設定

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

- (1) 接続機器設定をシステム構成に合わせて変更します。



- (2) モーションコントローラの場合、「デバイス一括変更」でサーボアンプのデバイスを、モーションコントローラに変更します。変更の方法については「7.1 モーションコントローラを使用する場合の設定」を、サーボアンプのデバイスの詳細については「5.4 使用デバイス一覧」を参照してください。

7.3 GOT のモニタ速度についての注意事項

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

7.4 リソースデータを利用するためのユーザカスタマイズについて

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

(1) 「ファイル転送機能」

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

(2) 「ファイル管理機能」

ファイル管理機能は、GOT の各ドライブに格納されているフォルダ、ファイルの操作、表示順の切り換えが行えます。ファイル管理機能については、「GOT2000 シリーズ本体取扱説明書(ユーティリティ編)」を参照してください。