

三菱電機株式会社
CC-Link—AnyWireASLINK ブリッジユニット
NZ2AW1C2AL

GOT 機能サンプル
AnyWireASLINK ネットワークモニタ機能説明書

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	7
3.1 自動で選択されるシステムアプリケーション	7
3.2 作画ソフトウェアの接続機器の設定	7
3.3 作画ソフトウェアの Ethernet 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設定	7
4. 内蔵 CC-Link (L シリーズ) について	8
4.1 シーケンサエンジニアリングソフトウェアのネットワークパラメータ設定	8
4.2 ネットワークパラメータの動作設定	8
4.3 ネットワークパラメータの局情報設定	8
5. AnyWireASLINK ブリッジユニットについて	9
5.1 AnyWireASLINK ブリッジユニットの通信設定	9
5.2 AnyWireASLINK ブリッジユニットの異常 ID について	9
6. 画面仕様	10
6.1 表示言語	10
6.2 画面一覧・遷移	10
6.3 画面説明	17
6.3.1 AnyWireASLINK ブリッジユニット選択 (B-30000)	17
6.3.2 AnyWireASLINK メニュー (B-30001)	18
6.3.3 AnyWireASLINK システムマップ (B-30002)	19
6.3.4 入力信号モニタ (B-30003)	20
6.3.5 出力信号モニタ (B-30004)	21
6.3.6 センサー一覧 (B-30005)	22
6.3.7 詳細情報 (ケーブル接続タイプ (I/O 非絶縁)) (B-30006)	23
6.3.8 詳細情報 (ケーブル接続タイプ (I/O 絶縁)) (B-30007)	24
6.3.9 詳細情報 (I/O 防水コネクタ接続タイプ) (B-30008)	25
6.3.10 詳細情報 (伝送・I/O 防水コネクタ接続タイプ) (B-30009)	26
6.3.11 詳細情報 (光電アンプユニット (CAM, CAS)) (B-30010)	27
6.3.12 詳細情報 (近接アンプユニット) (B-30011)	29
6.3.13 詳細情報 (ファイバーアンプユニット (CAM, CAS)) (B-30012)	31
6.3.14 詳細情報 (シリンダスイッチ) (B-30013)	33
6.3.15 詳細情報 (光電センサ) (B-30014)	35
6.3.16 詳細情報 (光電センサ (透過型受光)) (B-30015)	37
6.3.17 詳細情報 (光電センサ (透過型投光)) (B-30016)	39
6.3.18 詳細情報 (近接スイッチ) (B-30017)	40
6.3.19 詳細情報 (アズリンクターミナル (ドライバ部)) (B-30018)	42
6.3.20 詳細情報 (ファイバーアンプユニット (投光専用)) (B-30019)	43
6.3.21 詳細情報 (圧力センサ (正圧 1 点)) (B-30020)	44
6.3.22 詳細情報 (圧力センサ (正圧 2 点)) (B-30021)	45
6.3.23 詳細情報 (圧力センサ (正圧 16 点)) (B-30023)	46
6.3.24 詳細情報 (圧力センサ (負圧 1 点)) (B-30024)	47
6.3.25 詳細情報 (圧力センサ (負圧 2 点)) (B-30025)	48
6.3.26 詳細情報 (圧力センサ (負圧 16 点)) (B-30027)	49
6.3.27 詳細情報 (圧力センサ (連成圧 1 点)) (B-30028)	50
6.3.28 詳細情報 (圧力センサ (連成圧 2 点)) (B-30029)	51
6.3.29 詳細情報 (圧力センサ (連成圧 16 点)) (B-30031)	52

6.3.30	詳細情報(フォトインタラプタ) (B-30032)	53
6.3.31	詳細情報(マッピングセンサ(くし型親機)) (B-30033)	55
6.3.32	詳細情報(マッピングセンサ(くし型子機)) (B-30034)	56
6.3.33	詳細情報(マッピングセンサ(透過型受光)) (B-30035)	57
6.3.34	詳細情報(マッピングセンサ(透過型投光)) (B-30036)	59
6.3.35	詳細情報(一体型(e-con コネクタ)) (B-30037)	60
6.3.36	詳細情報(一体型(JST コネクタ)) (B-30038)	61
6.3.37	詳細情報(一体型(MOLEX コネクタ)) (B-30039)	62
6.3.38	詳細情報(マニホールドドライバ) (B-30040)	63
6.3.39	詳細情報(一体型リレー出力(ドライバ部)) (B-30041)	64
6.3.40	詳細情報(一体型リレー出力) (B-30042)	65
6.3.41	詳細情報(ハンディリモート(スイッチ側)) (B-30051)	66
6.3.42	詳細情報(ハンディリモート(LED 側)) (B-30052)	67
6.3.43	詳細情報(圧力センサ(正圧 2点 アラームあり)) (B-30053)	68
6.3.44	詳細情報(圧力センサ(正圧 3点 アラームあり)) (B-30054)	69
6.3.45	詳細情報(圧力センサ(負圧 2点 アラームあり)) (B-30057)	70
6.3.46	詳細情報(圧力センサ(負圧 3点 アラームあり)) (B-30058)	71
6.3.47	詳細情報(圧力センサ(連成圧 2点 アラームあり)) (B-30061)	72
6.3.48	詳細情報(圧力センサ(連成圧 3点 アラームあり)) (B-30062)	73
6.3.49	iQSS メニュー (B-30100)	74
6.3.50	iQSS バックアップ (B-30101)	75
6.3.51	iQSS バックアップ設定 (B-30102)	76
6.3.52	iQSS バックアップ : 進捗 (B-30103)	78
6.3.53	iQSS リストア (B-30104)	79
6.3.54	iQSS リストア設定 (B-30105)	81
6.3.55	iQSS リストア : 進捗 (B-30106)	82
6.3.56	アラームリセット (W-30001)	83
6.3.57	言語設定 (W-30002)	84
6.3.58	時計設定 (W-30003)	85
6.3.59	パラメータアクセスエラー (W-30004)	86
6.3.60	ゼロ補正実行メッセージ (W-30006)	87
6.3.61	アラームビット切り換えメッセージ (W-30007)	88
6.3.62	パラメータ読み出し中ダイアログ (W-30008)	89
6.3.63	パラメータ書き込み中ダイアログ (W-30009)	90
6.3.64	デバイスデータ転送エラー (W-30010)	91
6.3.65	データ削除確認ダイアログ (W-30100)	92
6.3.66	通知ダイアログ (W-30101)	93
6.3.67	実行確認ダイアログ (W-30102)	94
6.4	スレーブユニット詳細情報画面対応表	95
6.5	使用デバイス一覧	97
6.6	コメント一覧	103
6.7	デバイスデータ転送一覧	108
6.8	レシピ一覧	112
6.9	スクリプト一覧	114
7.	その他	205
7.1	ユーザ定義名称の登録について	205
7.2	システム構成の変更について	205
7.3	CPU の変更について	206
7.4	マスタユニットの先頭入出力番号の変更について	207
7.5	スレーブユニットの局番変更について	208
7.6	iQSS バックアップフォルダ構成について	209
7.7	ブリッジユニットの台数変更について	210

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
2015/6	BCN-P5999-0577	初版

* 管理番号は、右下に記載しています。

プロジェクトデータ

改訂日付	プロジェクトデータ	GT Designer3*	改訂内容
2015/6	AnyWireASLINK_CC-Link_V_Ver1_J. GTX	1.131M	初版

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

1. 概要

GOT2000 と MELSEC-Q シリーズまたは MELSEC-L シリーズの CPU ユニットの Ethernet で接続し、シーケンサから CC-Link 経由で最大 4 台の AnyWireASLINK ブリッジユニットに接続された、スレーブユニットのステータスやパラメータのモニタ・変更とバックアップ/リストアを行うサンプル画面の説明書です。ブリッジユニットが 3 台以下の場合には、データを一部修正する必要があります。修正点については「7.7 ブリッジユニットの台数変更について」を参照してください。

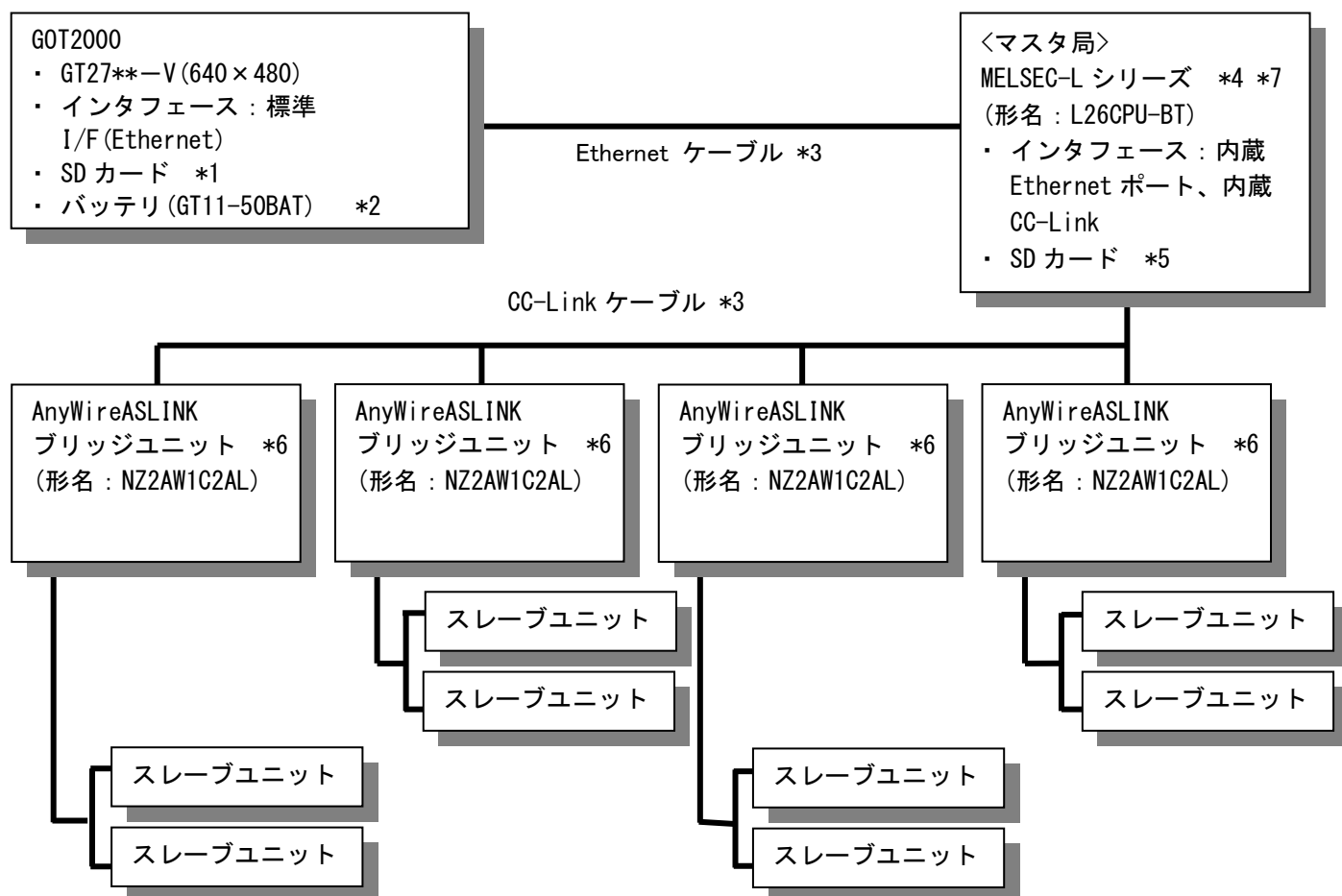
MELSEC-L シリーズと接続するためのサンプル画面として作成しています。MELSEC-Q シリーズと接続する際にはデータを一部修正する必要があります。修正点については「7.3 CPU の変更について」を参照してください。なお、MELSEC-Q シリーズは、スレーブユニットのパラメータのバックアップ/リストアには非対応です。

<注意事項>

スレーブユニットのパラメータのバックアップ/リストアは、iQSS バックアップ/リストア(シーケンサ⇄センサ)機能で実行します。iQSS バックアップ/リストア(シーケンサ⇄センサ)機能は、シーケンサ側の iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア機能を GOT から実行する機能です。GOT 固有のバックアップ/リストア機能とは、仕様が異なります。

iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア機能は、Q Sensor Solution 対応センサのパラメータを、シーケンサ CPU に装着した SD カードにバックアップ、または SD カードからリストアする機能です。

2. システム構成



*1：SD カードは、レシピ機能で使用しています。

*2：バッテリーは、時計データの停電保持に使用しています。(バッテリーはGOT本体に標準装備しています。)

*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：シリアル No. の上 5 桁が 16042 以降のものを使用してください。

*5：SD カードは、iQSS バックアップ/リストア(シーケンサ⇄センサ)機能で使用しています。

*6：シリアル No. の上 5 桁が 16042 以降のものを使用してください。

*7：ラダープログラムは下記フォルダに同梱しています。

<作画ソフトウェアのインストール先パス>¥GTD3_2000¥App¥SampleProject

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	ゴシック	中国語(簡体)
	アウトラインフォント		英数かな
			日本語漢字
			中国(簡体)漢字
		デバイスデータ転送	

3.2 作画ソフトウェアの接続機器の設定

詳細設定

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	

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	

3.3 作画ソフトウェアの Ethernet 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	LCPU	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設定

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

4. 内蔵 CC-Link (L シリーズ) について

4.1 シーケンサエンジニアリングソフトウェアのネットワークパラメータ設定

項目	設定値	備 考
ユニット枚数	1	
先頭 I/O No.	0010H	
動作設定	4.2 参照	
種別	マスタ局	
モード設定	リモートネット Ver. 2 モード	
伝送速度	10Mbps	
総接続台数	4	
リモート入力 (RX)	デフォルト値を使用	
リモート出力 (RY)		
リモートレジスタ (RW _r)		
リモートレジスタ (RW _w)		
特殊リレー (SB)		
特殊レジスタ (SW)		
リトライ回数		
自動復列台数		
待機マスタ局番号		
CPU ダウン指定		
スキャンモード指定		
ディレイ時間設定		
局情報設定	4.3 参照	
リモートデバイス局イニシャル設定	デフォルト値を使用	
割込み設定		

4.2 ネットワークパラメータの動作設定

項目	設定値	備 考
パラメータ名称	デフォルト値を使用	
データリンク異常局設定		
CPU STOP 時動作		
サイクリックデータ局単位ブロック保証設定		
接続機器の自動検出設定	チェック有り	

4.3 ネットワークパラメータの局情報設定

台数/局番	局種別	拡張サイクリック 設定	占有 局数	リモート局 点数	予約/無効局 指定
1/1	Ver2. リモートデバイス局	2 倍設定	4 局占有	224 点	設定なし
2/5	Ver2. リモートデバイス局	2 倍設定	4 局占有	224 点	設定なし
3/9	Ver2. リモートデバイス局	2 倍設定	4 局占有	224 点	設定なし
4/13	Ver2. リモートデバイス局	2 倍設定	4 局占有	224 点	設定なし

5. AnyWireASLINK ブリッジユニットについて

5.1 AnyWireASLINK ブリッジユニットの通信設定

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
局番	4.3 参照	接続するブリッジユニットごとに値を変更
SW1	OFF	
SW2	OFF	
SW3	ON	
SW4	OFF	最終端のブリッジユニットのみ ON に設定する

5.2 AnyWireASLINK ブリッジユニットの異常 ID について

スレーブユニットのパラメータ読み込み前に AnyWireASLINK ブリッジユニットが異常 ID を検知した場合、異常の発生しているスレーブユニットのユニット形名ナンバーを取得することはできません。ユニット形名ナンバーが取得できなかったスレーブユニットは、画面上では入力ユニットの I/O 1 点分として表示され、詳細情報画面に遷移できません。

パラメータ読み込み前に発生した異常 ID の原因を解消した際は、GOT とシーケンサを再起動してください。

6. 画面仕様

6.1 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. 495~500 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。

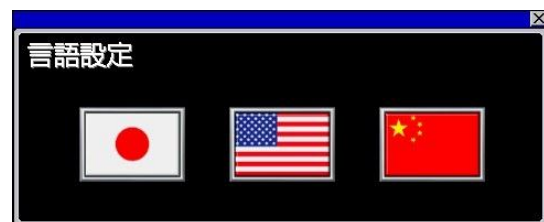
列 No.	言語
1	日本語
2	英語
3	中国語(簡体)

6.2 画面一覧・遷移

6.2.1 画面一覧・遷移(共通)



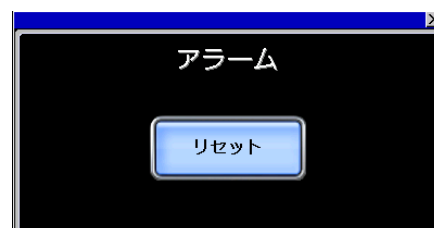
ウィンドウ画面 W-30003 : 時計設定



ウィンドウ画面 W-30002 : 言語設定

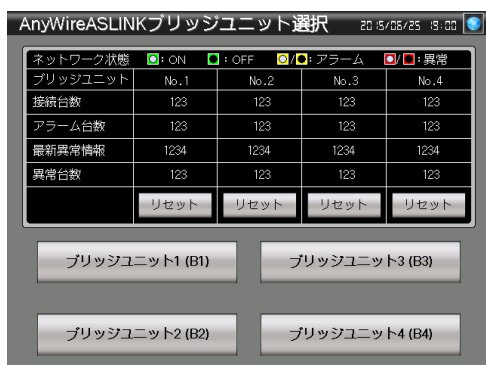


ベース画面 B-30000 : メニュー他全ベース画面

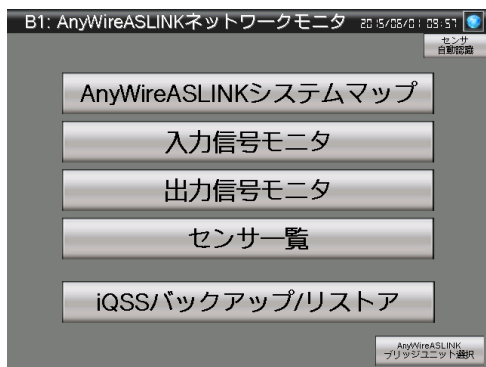


ウィンドウ画面 W-30001 : アラームリセット

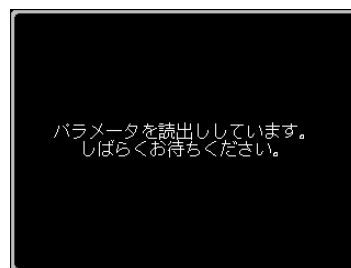
6.2.2 画面一覧・遷移(個別)



ベース画面 B-30000 : AnyWireASLINK ブリッジユニット選択



ベース画面 B-30001 : AnyWireASLINK メニュー



ウィンドウ画面 W-30008 : パラメータ読出し中ダイアログ



ベース画面 B-30002 : AnyWireASLINK システムマップ

次頁へ

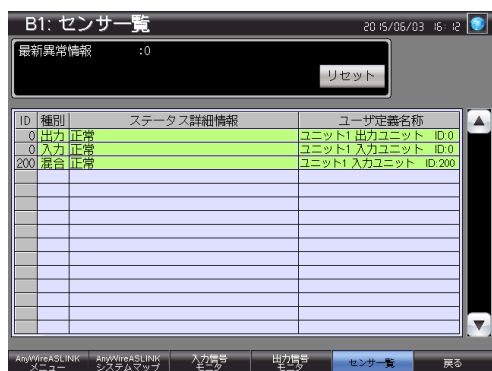
前頁より



ベース画面 B-30003 : 入力信号モニタ



ベース画面 B-30004 : 出力信号モニタ

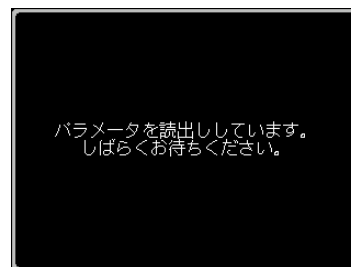


ベース画面 B-30005 : センサー一覧

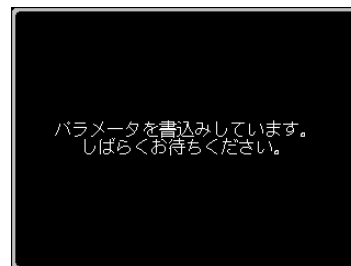
次頁へ

前頁より

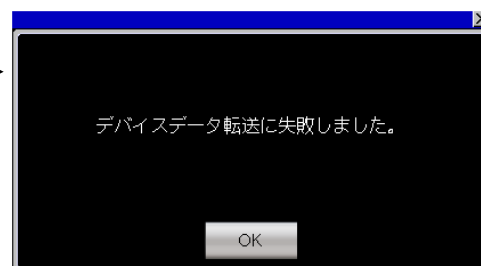
ベース画面 B-30006～30062：詳細情報
(スレーブユニットのタイプにより、画面
が異なる)



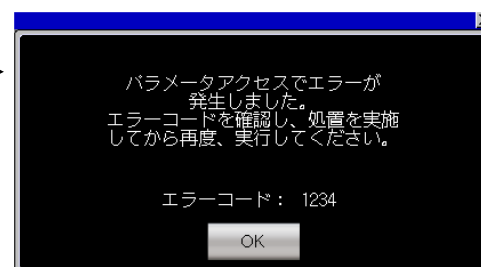
ウィンドウ画面 W-30008：パラメータ
読み出し中ダイアログ



ウィンドウ画面 W-30009：パラメータ
書き込み中ダイアログ



ウィンドウ画面 W-30010：デバイス
データ転送エラー



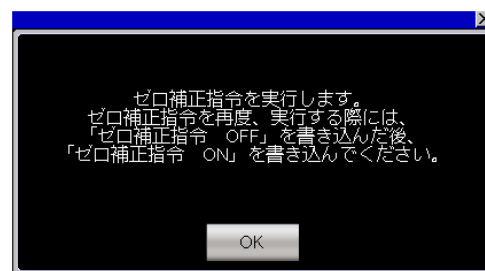
ウィンドウ画面 W-30004：パラメータ
アクセスエラー

次頁へ

次頁へ

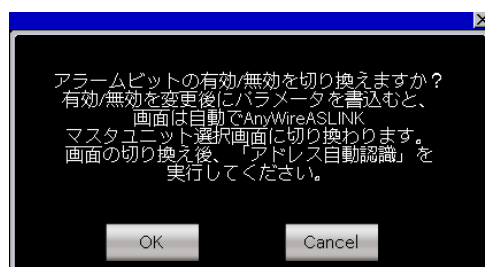
前頁より

前頁より



ウィンドウ画面 W-30006 : ゼロ補正実行
メッセージ

(B-30020～30021、B-30023～30025、
B-30027～30029、B-30031、
B-30053～30054、B-30057～30058、
B-30061～30062 で表示)



ウィンドウ画面 W-30007 : アラームビット
切り換えメッセージ

(B-30020～30021、B-30023～30025、
B-30027～30029、B-30031、
B-30053～30054、B-30057～30058、
B-30061～30062 で表示)

次頁へ

前頁より

iQSSバックアップ/リストア

20 14 / 12 / 15 15:25

iQSSバックアップ
(センサ→シーケンサ)

iQSSリストア
(シーケンサ→センサ)

AnyWireASLINK
ネットワークモナ

ベース画面 B-30100 : iQSS メニュー

iQSSバックアップ設定

20 15/05/01 10:04

No. 123

設定名称 ABCDEFGHIJKLMNOP

対象機種 CC-Link

実行単位 局番 全局 局番指定

局サブID 局サブID指定

フォルダ番号 自動

VO 12

エラー時動作設定 続行 停止

登録 戻る

ベース画面 B-30102 : iQSS バックアップ 設定

iQSSバックアップ(センサ→シーケンサ)

20 14 / 12 / 15 15:25

No.	設定名称	対象機種	実行単位	ID/局番	局サブID	VO
123	ABCDEFGHIJKLMNOP	A	局サブID指定	123	123	12
123	ABCDEFGHIJKLMNOP	A	全ID	123	123	12
123	ABCDEFGHIJKLMNOP	A	全ID	123	123	12
123	ABCDEFGHIJKLMNOP	A	全ID	123	123	12
123	ABCDEFGHIJKLMNOP	A	全ID	123	123	12
123	ABCDEFGHIJKLMNOP	A	全ID	123	123	12
123	ABCDEFGHIJKLMNOP	A	全ID	123	123	12
123	ABCDEFGHIJKLMNOP	A	全ID	123	123	12
123	ABCDEFGHIJKLMNOP	A	全ID	123	123	12
123	ABCDEFGHIJKLMNOP	A	全ID	123	123	12
123	ABCDEFGHIJKLMNOP	A	全ID	123	123	12
123	ABCDEFGHIJKLMNOP	A	全ID	123	123	12

設定削除 設定編集 実行

iQSS メニュー iQSS バックアップ iQSS リストア 戻る

ベース画面 B-30101 : iQSS バックアップ

使用権の取得に失敗しました。または、バックアップ/リストアが実行可能状態になっていません。

OK

ウィンドウ画面 W-30101 : 通知ダイアログ (B-30101~30106 共通)

選択したiQSSバックアップ履歴を削除します。よろしいですか?
削除する場合には、対象機種とフォルダ番号を確認し、シーケンサに装着しているSDカード内の該当バックアップフォルダも削除してください。

OK Cancel

ウィンドウ画面 W-30102 : 実行確認ダイアログ (B-30101、B-30103、B-30104、B-30106 共通)

iQSSバックアップ : 進捗

20 14 / 12 / 15 15:25

バックアップ対象

設定名称 ABCDEFGHIJKLMNOP

実行単位

対象機種 123 出力

VO 12

バックアップ処理

開始日時 12 / 12 / 12 12 : 12

進捗 123%

対象機器総数 12

バックアップ成功 12

バックアップ失敗 12

iQSS メニュー バックアップ中止

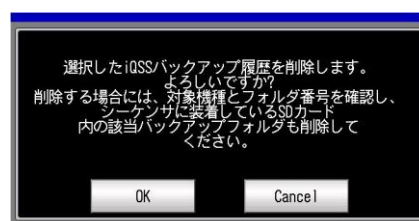
ベース画面 B-30103 : iQSS バックアップ : 進捗

次頁へ

前頁より

iQSSリストア(シーケンサ→センサ)									
No.	日時	設定名称	対象	フォルダ番号	I/O	総数	成功	失敗	
123	12 / 12 / 12	12:12	ABCDEFGH I JKLMNOP	A	12	12	12	- 12 - 12	
123	12 / 12 / 12	12:12	ABCDEFGH I JKLMNOP	A	12	12	12	- 12 - 12	
123	12 / 12 / 12	12:12	ABCDEFGH I JKLMNOP	A	12	12	12	- 12 - 12	
123	12 / 12 / 12	12:12	ABCDEFGH I JKLMNOP	A	12	12	12	- 12 - 12	
123	12 / 12 / 12	12:12	ABCDEFGH I JKLMNOP	A	12	12	12	- 12 - 12	
123	12 / 12 / 12	12:12	ABCDEFGH I JKLMNOP	A	12	12	12	- 12 - 12	
123	12 / 12 / 12	12:12	ABCDEFGH I JKLMNOP	A	12	12	12	- 12 - 12	
123	12 / 12 / 12	12:12	ABCDEFGH I JKLMNOP	A	12	12	12	- 12 - 12	
123	12 / 12 / 12	12:12	ABCDEFGH I JKLMNOP	A	12	12	12	- 12 - 12	
123	12 / 12 / 12	12:12	ABCDEFGH I JKLMNOP	A	12	12	12	- 12 - 12	

ベース画面 B-30104 : iQSS リストア



ウィンドウ画面 W-30100 : データ削除確認
ダイアログ(B-30101、B-30104 共通)

iQSSリストア: 進捗			
リストア対象			
設定名称	ABCDEFGH I JKLMNOP		
実行単位			
対象機器	123	出力	
I/O	12		
リストア処理			
開始日時	12 / 12 / 12 12:12		
進捗	123%		
対象機器総数	12		
リストア成功	12		
リストア失敗	12		

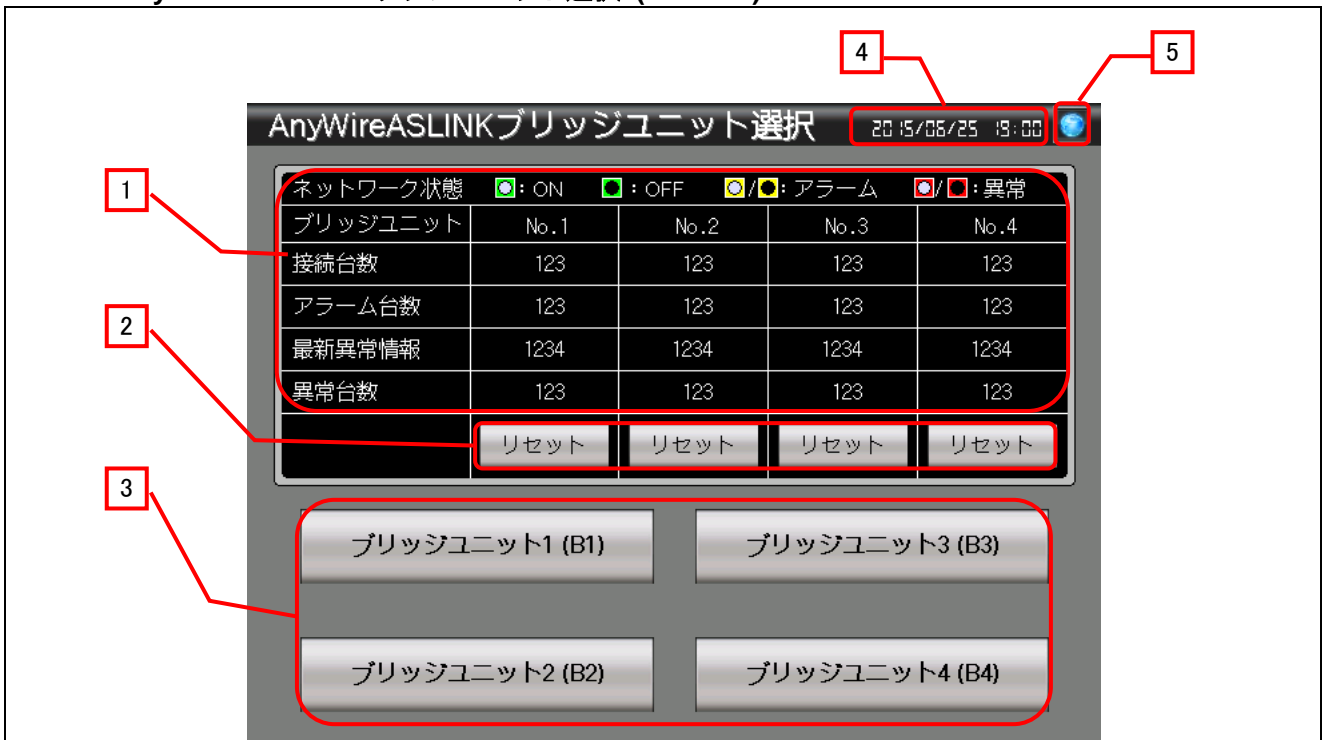
ベース画面 B-30106 : iQSS リストア : 進捗

iQSSリストア設定					
No. 123					
設定名称	ABCDEFGH I JKLMNOP				
対象機種					
実行単位	局番	全局	ID指定		
	ユニットタイプ	局サブID指定			
フォルダ番号	12				
I/O	12				
エラー時動作設定	続行 停止				
戻る					

ベース画面 B-30105 : iQSS リストア設定

6.3 画面説明

6.3.1 AnyWireASLINK ブリッジユニット選択 (B-30000)



概要

モニタする AnyWireASLINK のブリッジユニットを選択する画面です。

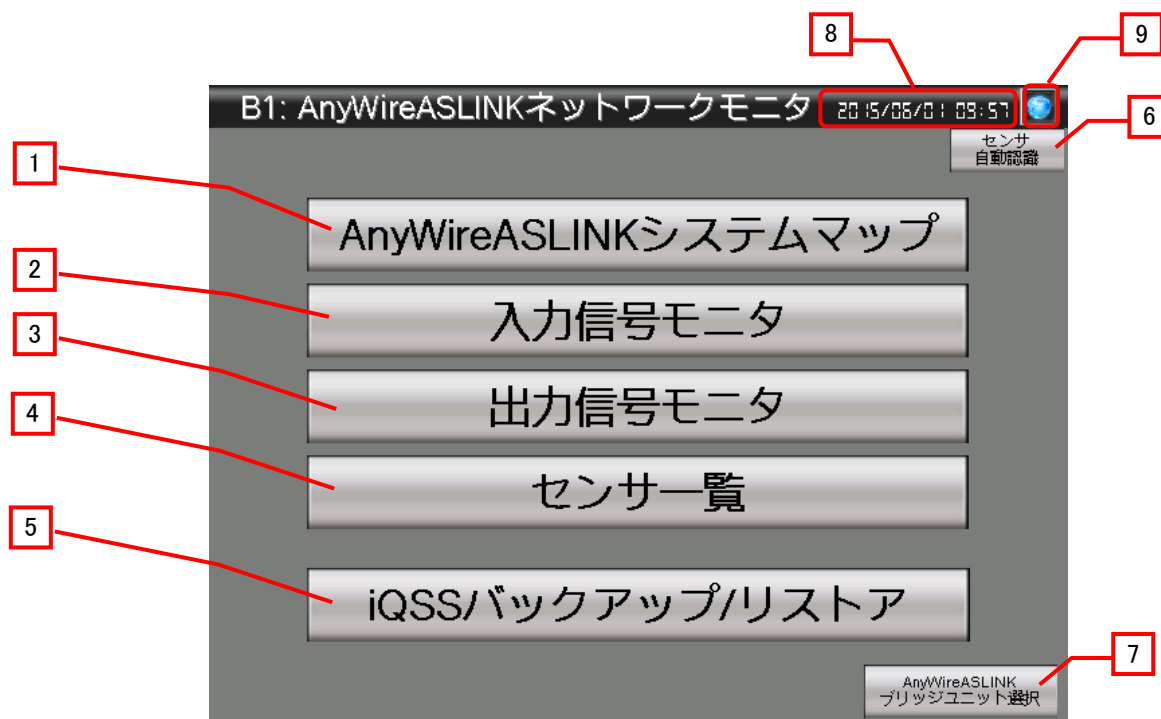
詳細

1. AnyWireASLINK の各ブリッジユニットの接続台数・アラーム台数・最新異常情報・異常台数を表示します
2. アラーム、および異常をリセットします。リセットを実施すると、アラーム台数・異常台数・最新異常情報は 0 になります。
3. AnyWireASLINK メニュー画面に切り換えます。
4. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
5. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- AnyWireASLINK メニュー画面へ切り換える際に、接続するブリッジユニットを決定します。
- GOT 起動時に、プロジェクトスクリプトを使用して、iQSS バックアップの対象機器設定・I/O No. を設定します。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を参照してください。
- GOT 起動時にプロジェクトスクリプトを使用して、CC-Link のマスタユニットとブリッジユニットの設定をシーケンサに書き込んでいます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を参照してください。
- プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6.3.2 AnyWireASLINK メニュー(B-30001)



概要

AnyWireASLINK ネットワークモニタ機能のメニュー画面です。

詳細

1. AnyWireASLINK システムマップ画面に切り換えます。
2. 入力信号モニタ画面に切り換えます。
3. 出力信号モニタ画面に切り換えます。
4. センサー一覧画面に切り換えます。
5. iQSS バックアップ/リストア (シーケンサ⇄センサ) 機能のメニュー画面 (iQSS メニュー画面) に切り換えます。
6. ブリッジユニットで認識されている全スレーブユニットのパラメータを読み込みます。1 秒間タッチしてください。
7. AnyWireASLINK ブリッジユニット選択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

- ・スレーブユニットのパラメータ読み込みには、デバイスデータ転送機能を使用しています。デバイスデータ転送機能については、「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。
- ・パラメータの読み込み中は画面の切り換えができません。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6.3.3 AnyWireASLINK システムマップ(B-30002)



概要

AnyWireASLINK システムマップ画面です。スレーブユニットの接続状態を表示し、各スレーブユニットをタッチすることで、詳細画面へ切り換えます。

詳細

1. 接続台数・アラーム台数・異常台数を表示します。
2. スレーブユニットの接続状態を表示します。ユニットの ID・タイプ・状態(正常・アラーム発生・異常発生)を表示します。ユニットのタイプが表示されたスイッチをタッチすることで、対応するスレーブユニットの詳細画面に切り換えます。
3. 発生中のアラーム、または異常のエラーコードとコードに対応したエラー内容を表示します。複数のアラーム、異常が発生した場合は、最新のエラーコードを表示します。
4. アラーム、および異常をリセットします。リセットを実施すると、アラーム台数・異常台数・最新異常情報は0になります。
5. スレーブユニットの表示を上下方向へスクロールします。32 台ごとに表示が切り換わります。
6. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
7. 前回表示していた画面に切り換えます。
8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
9. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・スレーブユニットの表示のスクロールは、スクリプトを使用しています。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6.3.4 入力信号モニタ(B-30003)



概要

入力信号モニタ画面です。接続されている入力スレーブユニットの信号の状態 (ON/OFF・アラーム発生中・異常発生中) を表示します。スレーブユニットの種類により、表示される信号の点数が異なります。

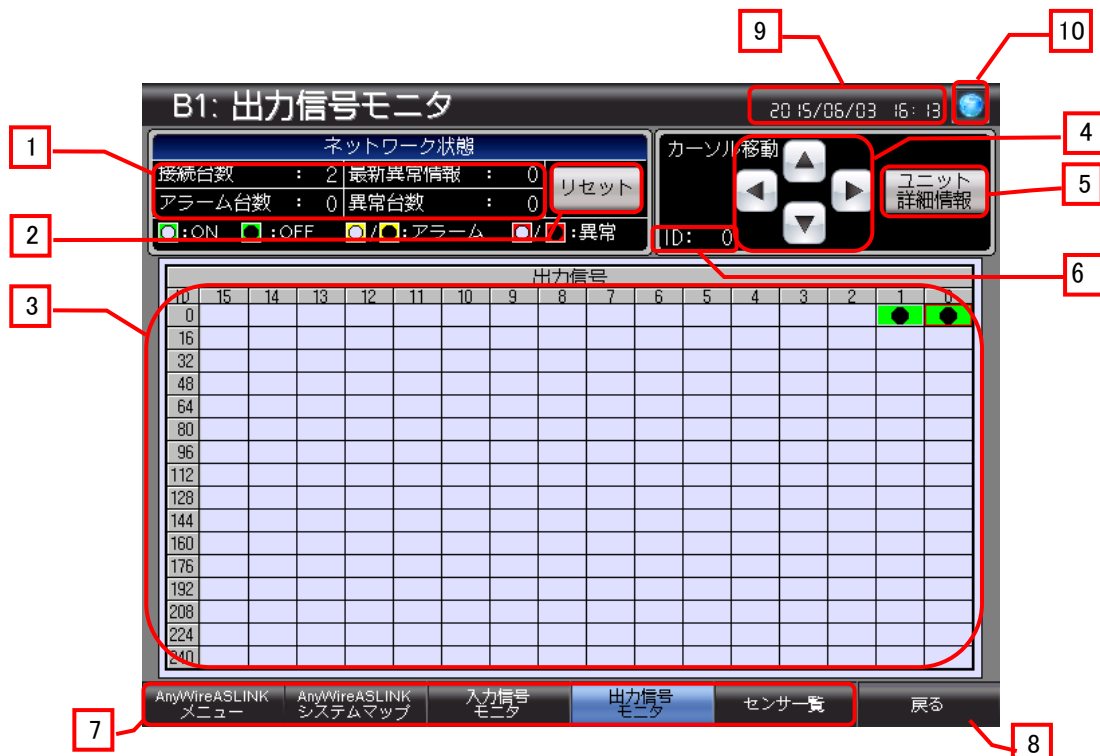
詳細

1. 接続台数・最新異常情報・アラーム台数・異常台数を表示します。
2. アラーム、および異常をリセットします。リセットを実施すると、アラーム台数・異常台数・最新異常情報は0になります。
3. 入力スレーブユニットの状態を表示します。セルをタッチすることで、タッチした位置にカーソルが移動します。
4. カーソルを上下左右に移動します。
5. カーソルの表示されている位置のスレーブユニットの詳細画面に切り換えます。ID が認識されていない箇所にカーソルがある場合は、詳細画面に切り換わりません。
6. カーソルの表示されている位置の ID を表示します。
7. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
8. 前回表示していた画面に切り換えます。
9. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
10. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・カーソルの移動は、スクリプトを使用しています。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6.3.5 出力信号モニタ(B-30004)



概要

出力信号モニタ画面です。接続されている出力スレーブユニットの信号の状態(ON/OFF・アラーム発生中・異常発生中)を表示します。スレーブユニットの種類により、表示される信号の点数が異なります。

詳細

1. 接続台数・最新異常情報・アラーム台数・異常台数を表示します。
2. アラーム、および異常をリセットします。リセットを実施すると、アラーム台数・異常台数・最新異常情報は0になります。
3. 出力スレーブユニットの状態を表示します。セルをタッチすることで、タッチした位置にカーソルが移動します。
4. カーソルを上下左右に移動します。
5. カーソルの表示されている位置のスレーブユニットの詳細画面に切り換えます。IDが認識されていない箇所にカーソルがある場合は、詳細画面へ切り換わりません。
6. カーソルの表示されている位置のIDを表示します。
7. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
8. 前回表示していた画面に切り換えます。
9. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
10. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・カーソルの移動は、スクリプトを使用しています。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6.3.6 センサー一覧(B-30005)



概要

スレーブユニットの情報を表示します。スレーブユニットの情報の表示されている行をタッチすることで、対象のスレーブユニットの詳細画面へ切り換えます。

詳細

1. 発生中のアラーム、または異常のエラーコードとコードに対応したエラー内容を表示します。複数のアラーム、異常が発生した場合は、最新のエラーコードを表示します。
2. スレーブユニットの情報を表示します。認識されているスレーブユニットの ID・種別・ステータス詳細情報・ユーザ定義名称を表示します。情報の表示されている行をタッチすることで、スレーブユニットの詳細画面に切り換わります。
3. アラーム、および異常をリセットします。リセットを実施すると、最新異常情報は 0 になります。
4. スレーブユニットの情報を上下方向にスクロールします。15 台ごとに表示が切り換わります。
5. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
6. 前回表示していた画面に切り換えます。
7. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
8. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・スレーブユニットの情報のスクロールは、スクリプトを使用しています。スクリプトについては、「6.9 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6.3.7 詳細情報(ケーブル接続タイプ(I/O 非絶縁))(B-30006)



概要

ケーブル接続タイプ(I/O 非絶縁)のスレーブユニットの詳細情報を表示、設定します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
7. 処置方法の表示をスクロールします。
8. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
9. スレーブユニットのパラメータを読み出します。
10. 各画面に切り換えます。
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

- ・システム稼働中のパラメータ変更は、スレーブユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6.3.8 詳細情報(ケーブル接続タイプ(I/O 絶縁))(B-30007)



概要

ケーブル接続タイプ (I/O 絶縁) のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. ユーザ定義名称を表示します。
5. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
6. 処置方法の表示をスクロールします。
7. 書き込むパラメータがないため、タッチしても動作しません。
8. 読み出すパラメータがないため、タッチしても動作しません。
9. 各画面に切り換えます。
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

- ・ ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6.3.9 詳細情報(I/O 防水コネクタ接続タイプ)(B-30008)



概要

I/O 防水コネクタ接続タイプのスレーブユニットの詳細情報を表示、設定します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
7. 処置方法の表示をスクロールします。
8. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
9. スレーブユニットのパラメータを読み出します。
10. 各画面に切り換えます。
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

- ・システム稼働中のパラメータ変更は、スレーブユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6.3.10 詳細情報(伝送・I/O 防水コネクタ接続タイプ)(B-30009)



概要

伝送・I/O 防水コネクタ接続タイプのスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
7. 処置方法の表示をスクロールします。
8. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
9. スレーブユニットのパラメータを読み出します。
10. 各画面に切り換えます。
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

- ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 11 詳細情報(光電アンプユニット(CAM,CAS))(B-30010)



概要

光電アンプユニットのスレーブユニットの詳細情報を表示、設定します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. I/O の状態を表示します。
3. スレーブユニットのイメージを表示します。
4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
7. 処置方法の表示をスクロールします。
8. センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
9. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
10. スレーブユニットのパラメータを読み出します。
11. 各画面に切り換えます。
12. 前回表示していた画面に切り換えます。
13. 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。
14. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ システム稼働中のパラメータ変更は、スレーブユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ・ 「センシングレベル」のレベル、「しきい値」、「アラーム判定(Hi)」、「アラーム判定(Lo)」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。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 12 詳細情報(近接アンプユニット)(B-30011)



概要

近接アンプユニットのスレーブユニットの詳細情報を表示、設定します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. I/O の状態を表示します。
3. スレーブユニットのイメージを表示します。
4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
7. 処置方法の表示をスクロールします。
8. センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
9. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
10. スレーブユニットのパラメータを読み出します。
11. 各画面に切り換えます。
12. 前回表示していた画面に切り換えます。
13. 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。
14. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ システム稼働中のパラメータ変更は、スレーブユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ・ 「センシングレベル」のレベル、「しきい値」、「アラーム判定 (Hi)」、「アラーム判定 (Lo)」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。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 13 詳細情報(ファイバーアンプユニット(CAM,CAS))(B-30012)



概要

ファイバーアンプユニットのスレーブユニットの詳細情報を表示、設定します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. I/O の状態を表示します。
3. スレーブユニットのイメージを表示します。
4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
7. 処置方法の表示をスクロールします。
8. センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
9. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
10. スレーブユニットのパラメータを読み出します。
11. 各画面に切り換えます。
12. 前回表示していた画面に切り換えます。
13. 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。
14. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ システム稼働中のパラメータ変更は、スレーブユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ・ 「センシングレベル」のレベル、「しきい値」、「アラーム判定 (Hi)」、「アラーム判定 (Lo)」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。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 14 詳細情報(シリンダスイッチ)(B-30013)



概要

シリンダスイッチのスレブユニットの詳細情報を表示、設定します。

詳細

1. スレブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. スレブユニットのパラメータを表示、変更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
7. 処置方法の表示をスクロールします。
8. センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
9. 4 で変更したパラメータをスレブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
10. スレブユニットのパラメータを読み出します。
11. 各画面に切り換えます。
12. 前回表示していた画面に切り換えます。
13. 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。
14. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ・ 「センシングレベル」のレベル、「しきい値」、「ヒステリシス」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。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 15 詳細情報(光電センサ)(B-30014)



概要

光電センサのスレーブユニットの詳細情報を表示、設定します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
7. 処置方法の表示をスクロールします。
8. センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
9. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
10. スレーブユニットのパラメータを読み出します。
11. 各画面に切り換えます。
12. 前回表示していた画面に切り換えます。
13. 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。
14. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ・ 「センシングレベル」のレベル、「しきい値」、「アラーム判定 (Hi)」、「アラーム判定 (Lo)」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。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 16 詳細情報(光電センサ(透過型受光))(B-30015)



概要

光電センサ(透過型受光)のスレーブユニットの詳細情報を表示、設定します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
7. 処置方法の表示をスクロールします。
8. センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
9. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
10. スレーブユニットのパラメータを読み出します。
11. 各画面に切り換えます。
12. 前回表示していた画面に切り換えます。
13. 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。
14. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ・ 「センシングレベル」のレベル、「しきい値」、「アラーム判定 (Hi)」、「アラーム判定 (Lo)」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。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 17 詳細情報(光電センサ(透過型投光))(B-30016)



概要

光電センサ(透過型投光)のスレーブユニットの詳細情報を表示、設定します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
7. 処置方法の表示をスクロールします。
8. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
9. スレーブユニットのパラメータを読み出します。
10. 各画面に切り換えます。
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

- ・システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 18 詳細情報(近接スイッチ)(B-30017)



概要

近接スイッチのスレーブユニットの詳細情報を表示、設定します。

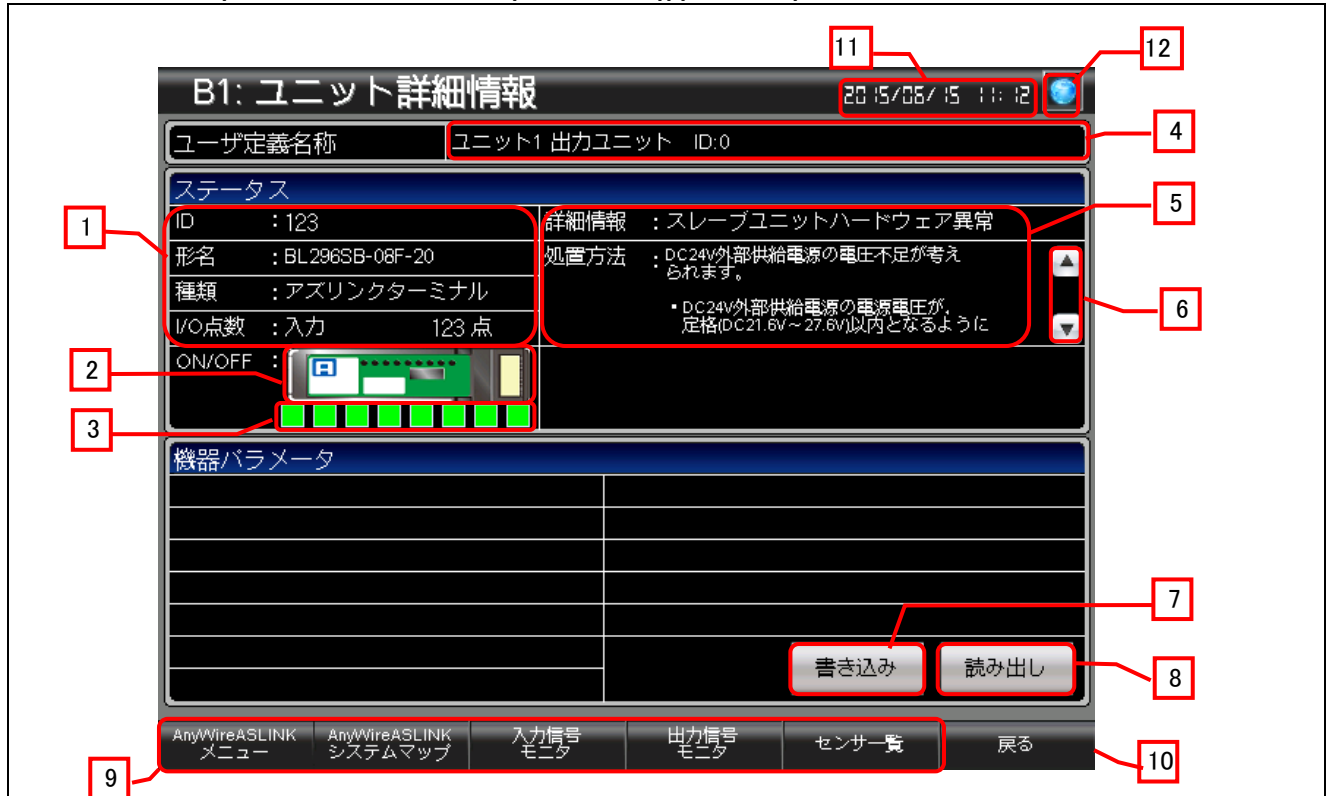
詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
7. 処置方法の表示をスクロールします。
8. センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
9. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
10. スレーブユニットのパラメータを読み出します。
11. 各画面に切り換えます。
12. 前回表示していた画面に切り換えます。
13. 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。
14. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ・ 「センシングレベル」のレベル、「しきい値」、「ヒステリシス」、「アラーム判定 (Hi)」、「アラーム判定 (Lo)」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。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6.3.19 詳細情報(アズリンクターミナル(ドライバ部))(B-30018)



概要

アズリンクターミナル(ドライバ部)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. ユーザ定義名称を表示します。
5. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
6. 処置方法の表示をスクロールします。
7. 書き込むパラメータがないため、タッチしても動作しません。
8. 読み出すパラメータがないため、タッチしても動作しません。
9. 各画面に切り換えます。
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

- ・ ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・ 「センシングレベル」のレベルにオブジェクトスクリプトを設定しています。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6.3.20 詳細情報(ファイバーアンプユニット(投光専用)) (B-30019)



概要

ファイバーアンプユニット(投光専用)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. I/O の状態を表示します。
3. スレーブユニットのイメージを表示します。
4. ユーザ定義名称を表示します。
5. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
6. 処置方法の表示をスクロールします。
7. 書き込むパラメータがないため、タッチしても動作しません。
8. 読み出すパラメータがないため、タッチしても動作しません。
9. 各画面に切り換えます。
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

- ・ ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6.3.21 詳細情報(圧力センサ(正圧 1点)) (B-30020)

B1: ユニット詳細情報 2015/08/01 10:03

ユーザ定義名称: ユニット1 出力ユニット ID:0

ステータス

ID : 123
 形名 : B284SB-01-1KPP30
 種類 : アズリンクセンサ
 I/O点数 : 入力 123 点
 ON/OFF :

詳細情報 : スレーブユニットハードウェア異常
 処置方法 : DC24V外部供給電源の電圧不足が考えられます。
 ・DC24V外部供給電源の電源電圧が、定格(DC21.6V~27.6V)以内となるように

センシングレベル : 0 100
 現在値 : 123 (kPa)

機器パラメータ

アラームビット切り換え : アラームビット 無効	入力論理選択 : 正論理ON
入力1 上限値 : 123	応答時間 : 123
入力1 下限値 : 123	アラーム値監視時間 : 123
動作モード選択 : ヒステリシスモード	アラーム値 上限値 : 123
ゼロ補正指令 : ゼロ補正指令 OFF	アラーム値 下限値 : 123

書き込み 読み出し

AnyWireASLINK メニュー AnyWireASLINK システムマップ 入力信号 モニタ 出力信号 モニタ センサー一覧 戻る

概要

圧力センサ(正圧 1点)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

- スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
- スレーブユニットのイメージを表示します。
- I/O の状態を表示します。
- スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
- ユーザ定義名称を表示します。
- 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
- 処置方法の表示をスクロールします。
- センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
- 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
- スレーブユニットのパラメータを読み出します。
- 各画面に切り換えます。
- 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

- システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 22 詳細情報(圧力センサ(正圧 2点)) (B-30021)

B1: ユニット詳細情報 2015/06/01 10:03

ユーザ定義名称: ユニット1 出力ユニット ID:0

ステータス

ID : 123 詳細情報 : スレーブユニットハードウェア異常

形名 : B284SB-02-1KPP30 処置方法 : DC24V外部供給電源の電圧不足が考えられます。
・DC24V外部供給電源の電源電圧が、定格(DC21.6V~27.6V)以内となるように

種類 : アズリンクセンサ

I/O点数 : 入力 123 点

ON/OFF : センシングレベル : 0 100
現在値 : 123 (kPa)

機器パラメータ

入力1 上限値 : 123 入力論理選択 : 入力1 正論理ON
入力1 下限値 : 123 入力2 正論理ON
入力2 上限値 : 123 応答時間 : 123
入力2 下限値 : 123 アラーム値監視時間 : 123
動作モード選択 : 入力1 ヒステリシス 入力2 ヒステリシス アラーム値 上限値 : 123
アラーム値 下限値 : 123
ゼロ補正指令 : ゼロ補正指令 OFF

アラームビット切り換え : アラームビット 無効

書き込み 読み出し

AnyWireASLINK メニュー AnyWireASLINK システムマップ 入力信号 モニタ 出力信号 モニタ センサー一覧 戻る

概要

圧力センサ(正圧 2点)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
7. 処置方法の表示をスクロールします。
8. センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
9. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
10. スレーブユニットのパラメータを読み出します。
11. 各画面に切り換えます。
12. 前回表示していた画面に切り換えます。
13. 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。
14. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 23 詳細情報(圧力センサ(正圧 16 点)) (B-30023)



概要

圧力センサ(正圧 16 点)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
7. 処置方法の表示をスクロールします。
8. センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
9. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
10. スレーブユニットのパラメータを読み出します。
11. 各画面に切り換えます。
12. 前回表示していた画面に切り換えます。
13. 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。
14. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 24 詳細情報(圧力センサ(負圧 1点)) (B-30024)

B1: ユニット詳細情報 2015/05/01 10:03

ユーザ定義名称: ユニット1 出力ユニット ID:0

ステータス

ID : 123	詳細情報 : スレーブユニットハードウェア異常
形名 : B284SB-01-1KNP30	処置方法 : DC24V外部供給電源の電圧不足が考えられます。
種類 : アズリンクセンサ	・DC24V外部供給電源の電圧電圧が、定格(DC21.6V~27.6V)以内となるように
I/O点数 : 入力 123 点	
ON/OFF :	センシングレベル : -100 0
	現在値 : 123.0 (kPa)

機器パラメータ

アラームビット切り換え : アラームビット 無効	入力論理選択 : 正論理ON
入力1 上限値 : 123	応答時間 : 123
入力1 下限値 : 123	アラーム値監視時間 : 123
動作モード選択 : ヒステリシスモード	アラーム値 上限値 : 123
ゼロ補正指令 : ゼロ補正指令 OFF	アラーム値 下限値 : 123

書き込み 読み出し

AnyWireASLINK メニュー AnyWireASLINK システムマップ 入力信号 モニタ 出力信号 モニタ センサー一覧 戻る

概要

圧力センサ(負圧 1点)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

- スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
- スレーブユニットのイメージを表示します。
- I/O の状態を表示します。
- スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
- ユーザ定義名称を表示します。
- 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
- 処置方法の表示をスクロールします。
- センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
- 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
- スレーブユニットのパラメータを読み出します。
- 各画面に切り換えます。
- 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

- システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 25 詳細情報(圧力センサ(負圧 2点)) (B-30025)

B1: ユニット詳細情報 2015/06/01 10:03

ユーザ定義名称: ユニット1 出力ユニット ID:0

ステータス

ID: 123
 形名: B284SB-02-1KNP30
 種類: アズリンクセンサ
 I/O点数: 入力 123点
 ON/OFF:

詳細情報: スレープユニットハードウェア異常
 処置方法: DC24V外部供給電源の電圧不足が考えられます。
 ・DC24V外部供給電源の電源電圧が、定格(DC21.6V~27.6V)以内となるように

センシングレベル: -100 0
 現在値: 123.0 (kPa)

機器パラメータ

入力1 上限値: 123	入力論理選択: 入力1 正論理ON
入力1 下限値: 123	入力2 正論理ON
入力2 上限値: 123	応答時間: 123
入力2 下限値: 123	アラーム値監視時間: 123
動作モード選択: 入力1 ヒステリシス	アラーム値 上限値: 123
入力2 ヒステリシス	アラーム値 下限値: 123
ゼロ補正指令: ゼロ補正指令 OFF	

アラームビット切り換え: アラームビット 無効

書き込み 読み出し

AnyWireASLINK メニュー AnyWireASLINK システムマップ 入力信号 モニタ 出力信号 モニタ センサー一覧 戻る

概要

圧力センサ(負圧 2点)のスレープユニットの詳細情報を表示します。

詳細

- スレープユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
- スレープユニットのイメージを表示します。
- I/O の状態を表示します。
- スレープユニットのパラメータを表示、変更します。
- ユーザ定義名称を表示します。
- 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
- 処置方法の表示をスクロールします。
- センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
- 4 で変更したパラメータをスレープユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
- スレープユニットのパラメータを読み出します。
- 各画面に切り換えます。
- 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

- システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレープユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6.3.26 詳細情報(圧力センサ(負圧 16 点)) (B-30027)



概要

圧力センサ(負圧 16 点)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
7. 処置方法の表示をスクロールします。
8. センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
9. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
10. スレーブユニットのパラメータを読み出します。
11. 各画面に切り換えます。
12. 前回表示していた画面に切り換えます。
13. 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。
14. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6.3.27 詳細情報(圧力センサ(連成圧 1点))(B-30028)

B1: ユニット詳細情報 2015/05/01 10:03

ユーザ定義名称: ユニット1 出力ユニット ID:0

ステータス

ID: 123 詳細情報: スレーブユニットハードウェア異常
 形名: B284SB-01-1KLP30 処置方法: DC24V外部供給電源の電圧不足が考えられます。
 種類: アズリンクセンサ * DC24V外部供給電源の電源電圧が、定格(DC21.6V~27.6V)以内となるように
 I/O点数: 入力 123 点

ON/OFF: センシングレベル: -100 0 100
 現在値: 123.0 (kPa)

機器パラメータ

アラームビット切り換え: アラームビット 無効 入力論理選択: 正論理ON
 入力1 上限値: 123 応答時間: 123
 入力1 下限値: 123 アラーム値監視時間: 123
 動作モード選択: ヒステリシスモード アラーム値 上限値: 123
 アラーム値 下限値: 123
 ゼロ補正指令: ゼロ補正指令 OFF

書き込み 読み出し

AnyWireASLINK メニュー AnyWireASLINK システムマップ 入力信号 モニタ 出力信号 モニタ センサー一覧 戻る

概要

圧力センサ(連成圧 1点)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

- スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
- スレーブユニットのイメージを表示します。
- I/O の状態を表示します。
- スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
- ユーザ定義名称を表示します。
- 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
- 処置方法の表示をスクロールします。
- センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
- 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
- スレーブユニットのパラメータを読み出します。
- 各画面に切り換えます。
- 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

- システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 28 詳細情報(圧力センサ(連成圧 2点))(B-30029)

B1: ユニット詳細情報 2015/06/01 10:03

ユーザ定義名称: ユニット1 出力ユニット ID:0

ステータス

ID: 123
 形名: B284SB-02-1KLP30
 種類: アズリンクセンサ
 I/O点数: 入力 123点
 ON/OFF:

詳細情報: スレーブユニットハードウェア異常
 処置方法: DC24V外部供給電源の電圧不足が考えられます。
 ・DC24V外部供給電源の電源電圧が、定格(DC21.6V~27.6V)以内となるように

センシングレベル: -100 0 100
 現在値: 123.0 (kPa)

機器パラメータ

入力1 上限値	: 123	アラームビット切り換え	: アラームビット 無効
入力1 下限値	: 123	入力論理選択	: 入力1 正論理ON 入力2 正論理ON
入力2 上限値	: 123	応答時間	: 123
入力2 下限値	: 123	アラーム値監視時間	: 123
動作モード選択	: 入力1 ヒステリシス 入力2 ヒステリシス	アラーム値 上限値	: 123
ゼロ補正指令	: ゼロ補正指令 OFF	アラーム値 下限値	: 123

書き込み 読み出し

AnyWireASLINK メニュー AnyWireASLINK システムマップ 入力信号 モニタ 出力信号 モニタ センサー一覧 戻る

概要

圧力センサ(連成圧 2点)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

- スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
- スレーブユニットのイメージを表示します。
- I/O の状態を表示します。
- スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
- ユーザ定義名称を表示します。
- 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
- 処置方法の表示をスクロールします。
- センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
- 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
- スレーブユニットのパラメータを読み出します。
- 各画面に切り換えます。
- 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

- システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6.3.29 詳細情報(圧力センサ(連成圧 16 点))(B-30031)

B1: ユニット詳細情報 2015/06/01 10:03

ユーザ定義名称: ユニット1 出力ユニット ID:0

ステータス

ID : 123
 形名 : B284SB-J1-1KLP30
 種類 : アズリンクセンサ
 I/O点数 : 入力 123 点
 ON/OFF :

詳細情報 : スレーブユニットハードウェア異常
 処置方法 : DC24V外部供給電源の電圧不足が考えられます。
 ・DC24V外部供給電源の電源電圧が、定格(DC21.6V～27.6V)以内となるように

センシングレベル : -100 0 100
 現在値 : 123.0 (kPa)

機器パラメータ

アラームビット切り換え : アラームビット 無効
 ゼロ補正指令 : ゼロ補正指令 OFF

書き込み 読み出し

AnyWireASLINK メニュー AnyWireASLINK システムマップ 入力信号 モニタ 出力信号 モニタ センサー一覧 戻る

概要

圧力センサ(連成圧 16 点)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

- スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
- スレーブユニットのイメージを表示します。
- I/O の状態を表示します。
- スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
- ユーザ定義名称を表示します。
- 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
- 処置方法の表示をスクロールします。
- センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
- 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
- スレーブユニットのパラメータを読み出します。
- 各画面に切り換えます。
- 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

- システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 30 詳細情報(フォトインタラプタ) (B-30032)

B1: ユニット詳細情報 2015/05/01 10:03

ユーザ定義名称: ユニット1 出力ユニット ID:0

ステータス

ID : 123	詳細情報 : スレーブユニットハードウェア異常
形名 : B2975B-01-1K40	処置方法 : DC24V外部供給電源の電圧不足が考えられます。 ・DC24V外部供給電源の電源電圧が、定格(DC21.6V~27.6V)以内となるように
種類 : アズリンクセンサ	
I/O点数 : 入力 123 点	
ON/OFF :	センシングレベル : 0 100 現在値 : 123

機器パラメータ

アラーム判定(Hi) : 123	
アラーム判定(Lo) : 123	
アラーム値監視時間 : 123	
ライトON/ダークON切替 : 簡易モード	
動作モード変更 : タークON(透過型)	

書き込み 読み出し

AnyWireASLINKメニュー AnyWireASLINKシステムマップ 入力信号モニタ 出力信号モニタ センサー一覧 戻る

概要

フォトインタラプタのスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

- スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
- スレーブユニットのイメージを表示します。
- I/O の状態を表示します。
- スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
- ユーザ定義名称を表示します。
- 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
- 処置方法の表示をスクロールします。
- センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
- 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
- スレーブユニットのパラメータを読み出します。
- 各画面に切り換えます。
- 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

- ・ システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ・ 「センシングレベル」のレベル、「アラーム判定 (Hi)」、「アラーム判定 (Lo)」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。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 31 詳細情報(マッピングセンサ(くし型親機)) (B-30033)



概要

マッピングセンサ(くし型親機)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
7. 処置方法の表示をスクロールします。
8. センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
9. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
10. スレーブユニットのパラメータを読み出します。
11. 各画面に切り換えます。
12. 前回表示していた画面に切り換えます。
13. 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。
14. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 32 詳細情報(マッピングセンサ(くし型子機)) (B-30034)

B1: ユニット詳細情報 2015/05/01 10:03

ユーザ定義名称: ユニット1 出力ユニット ID:0

ステータス

ID : 123	詳細情報 : スレーブユニットハードウェア異常
形名 : B2325B-SX100-STP	処置方法 : DC24V外部供給電源の電圧不足が考えられます。
種類 : アズリンクセンサ	・DC24V外部供給電源の電圧電圧が、定格(DC21.6V~27.6V)以内となるように
I/O点数 : 入力 123 点	
ON/OFF : <input checked="" type="checkbox"/>	センシングレベル : 0 100
	現在値 : 123

機器パラメータ

センサ感度設定 : 123	
センサ感度追従設定 : 親機設定を追従	
正常信号出力設定 : 正常出力信号あり	

書き込み 読み出し

AnyWireASLINK メニュー AnyWireASLINK システムマップ 入力信号 モニタ 出力信号 モニタ センサー一覧 戻る

概要

マッピングセンサ(くし型子機)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
7. 処置方法の表示をスクロールします。
8. センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
9. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
10. スレーブユニットのパラメータを読み出します。
11. 各画面に切り換えます。
12. 前回表示していた画面に切り換えます。
13. 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。
14. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 33 詳細情報(マッピングセンサ(透過型受光)) (B-30035)

B1: ユニット詳細情報 2015/05/01 10:03

ユーザ定義名称: ユニット1 出力ユニット ID:0

ステータス

ID : 123
 形名 : B233SB-MX02-C
 種類 : アズリンクセンサ
 I/O点数 : 入力 123 点

ON/OFF : ☒ ☒

詳細情報 : スレーブユニットハードウェア異常
 処置方法 : DC24V外部供給電源の電圧不足が考えられます。
 ・DC24V外部供給電源の電源電圧が、定格(DC21.6V~27.6V)以内となるように

センシングレベル : 0 100
 現在値 : 123

機器パラメータ

上下チャンネルしきい値 : 123
 オートセッティング指令 : オートセッティング準備
 ヒステリシス : 123
 アラームしきい値 : 123
 アラーム判定時間 : 123
 検出判定ロジック : AND判定
 受光動作モード : アンプ無効モード

親機追従設定 : 親機設定を追従

上チャンネル検出用センシングレベル : 123
 上チャンネル監視用センシングレベル : 123
 中チャンネル検出用センシングレベル : 123
 中チャンネル監視用センシングレベル : 123
 下チャンネル検出用センシングレベル : 123
 下チャンネル監視用センシングレベル : 123
 診断用センシングレベル : 123

書き込み 読み出し

AnyWireASLINKメニュー AnyWireASLINKシステムマップ 入力信号モニタ 出力信号モニタ センサー一覧 戻る

概要

マッピングセンサ(透過型受光)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/Oの種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/Oの状態を表示します。
4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
7. 処置方法の表示をスクロールします。
8. センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
9. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
10. スレーブユニットのパラメータを読み出します。
11. 各画面に切り換えます。
12. 前回表示していた画面に切り換えます。
13. 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。
14. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ・ 「センシングレベル」のレベル、「アラームしきい値」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。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 34 詳細情報(マッピングセンサ(透過型投光)) (B-30036)



概要

マッピングセンサ(透過型投光)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
7. 処置方法の表示をスクロールします。
8. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
9. スレーブユニットのパラメータを読み出します。
10. 各画面に切り換えます。
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

- ・ ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 35 詳細情報(一体型(e-con コネクタ)) (B-30037)



概要

一体型(e-con コネクタ)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. ユーザ定義名称を表示します。
5. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
6. 処置方法の表示をスクロールします。
7. 書き込むパラメータがないため、タッチしても動作しません。
8. 読み出すパラメータがないため、タッチしても動作しません。
9. 各画面に切り換えます。
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

- ・ ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 36 詳細情報(一体型(JST コネクタ)) (B-30038)



概要

一体型 (JST コネクタ) のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. ユーザ定義名称を表示します。
5. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
6. 処置方法の表示をスクロールします。
7. 書き込むパラメータがないため、タッチしても動作しません。
8. 読み出すパラメータがないため、タッチしても動作しません。
9. 各画面に切り換えます。
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

- ・ ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 37 詳細情報(一体型(MOLEX コネクタ)) (B-30039)



概要

一体型 (MOLEX コネクタ) のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. ユーザ定義名称を表示します。
5. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
6. 処置方法の表示をスクロールします。
7. 書き込むパラメータがないため、タッチしても動作しません。
8. 読み出すパラメータがないため、タッチしても動作しません。
9. 各画面に切り換えます。
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

- ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6.3.38 詳細情報(マニホールドライバ) (B-30040)



概要

マニホールドライバのスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. ユーザ定義名称を表示します。
5. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
6. 処置方法の表示をスクロールします。
7. 書き込むパラメータがないため、タッチしても動作しません。
8. 読み出すパラメータがないため、タッチしても動作しません。
9. 各画面に切り換えます。
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

- ・ ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6.3.39 詳細情報(一体型リレー出力(ドライバ部)) (B-30041)



概要

一体型リレー出力(ドライバ部)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. ユーザ定義名称を表示します。
5. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
6. 処置方法の表示をスクロールします。
7. 書き込むパラメータがないため、タッチしても動作しません。
8. 読み出すパラメータがないため、タッチしても動作しません。
9. 各画面に切り換えます。
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

- ・ ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 40 詳細情報(一体型リレー出力) (B-30042)



概要

一体型リレー出力のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

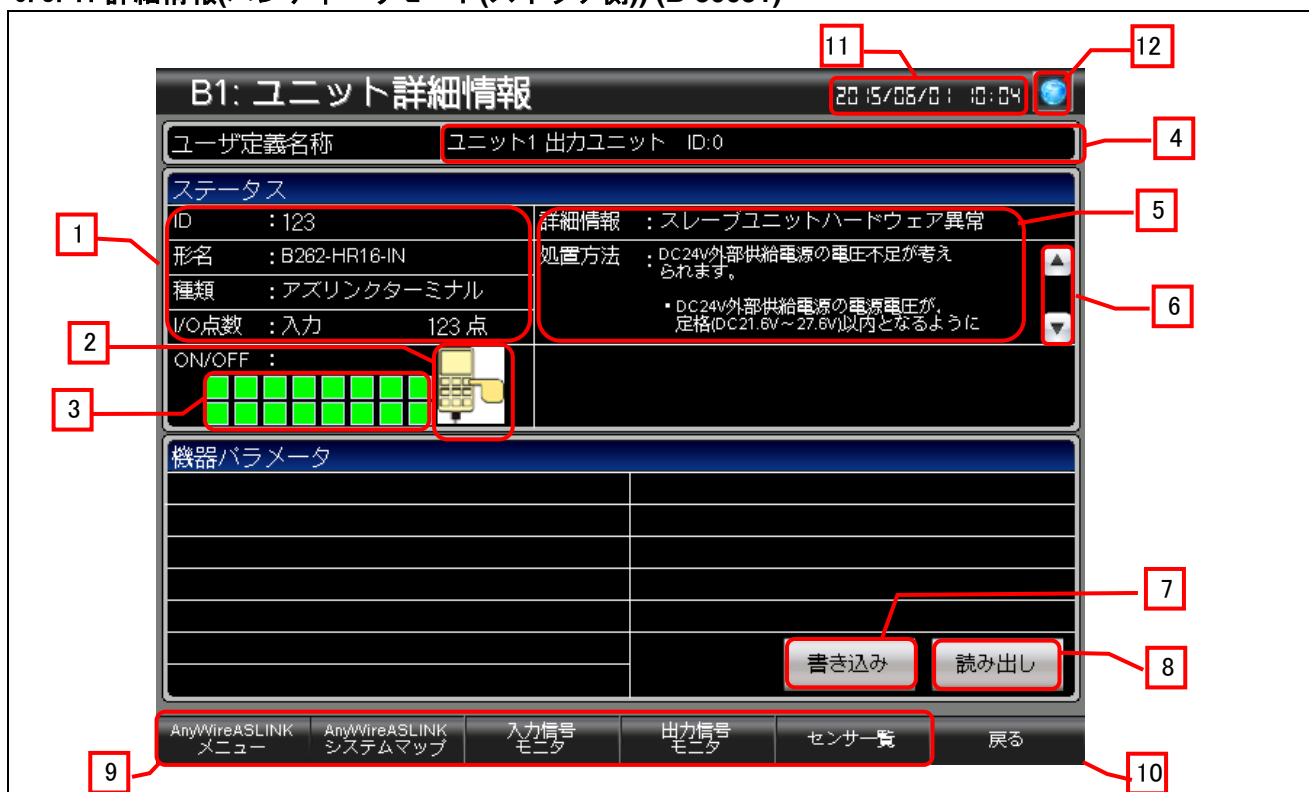
詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. ユーザ定義名称を表示します。
5. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
6. 処置方法の表示をスクロールします。
7. 書き込むパラメータがないため、タッチしても動作しません。
8. 読み出すパラメータがないため、タッチしても動作しません。
9. 各画面に切り換えます。
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

- ・ ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6.3.41 詳細情報(ハンディーリモート(スイッチ側)) (B-30051)



概要

ハンディーリモート(スイッチ側)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. ユーザ定義名称を表示します。
5. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
6. 処置方法の表示をスクロールします。
7. 書き込むパラメータがないため、タッチしても動作しません。
8. 読み出すパラメータがないため、タッチしても動作しません。
9. 各画面に切り換えます。
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

- ・ ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 42 詳細情報(ハンディーリモート(LED 側)) (B-30052)



概要

ハンディーリモート(LED 側)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. ユーザ定義名称を表示します。
5. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
6. 処置方法の表示をスクロールします。
7. 書き込むパラメータがないため、タッチしても動作しません。
8. 読み出すパラメータがないため、タッチしても動作しません。
9. 各画面に切り換えます。
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

- ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 43 詳細情報(圧力センサ(正圧 2点 アラームあり)) (B-30053)

B1: ユニット詳細情報 2015/06/01 10:04

ユーザ定義名称: ユニット1 出力ユニット ID:0

ステータス

ID: 123
 形名: B2845B-01-1KPP30A
 種類: アズリンクセンサ
 I/O点数: 入力 123点
 ON/OFF:
 詳細情報: スレーブユニットハードウェア異常
 処置方法: DC24V外部供給電源の電圧不足が考えられます。
 ・DC24V外部供給電源の電源電圧が、定格(DC21.6V~27.6V)以内となるように
 センシングレベル: 0 1000
 現在値: 123 (kPa)

機器パラメータ

アラームビット切り換え: アラームビット 無効
 入力1 上限値: 123
 入力1 下限値: 123
 動作モード選択: ヒステリシスモード
 ゼロ補正指令: ゼロ補正指令 OFF
 入力論理選択: 正論理ON
 応答時間: 123
 アラーム値監視時間: 123
 アラーム値 上限値: 123
 アラーム値 下限値: 123

書き込み 読み出し

AnyWireASLINK メニュー AnyWireASLINK システムマップ 入力信号 モニタ 出力信号 モニタ センサー一覧 戻る

概要

圧力センサ(正圧 2点 アラームあり)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
7. 処置方法の表示をスクロールします。
8. センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
9. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
10. スレーブユニットのパラメータを読み出します。
11. 各画面に切り換えます。
12. 前回表示していた画面に切り換えます。
13. 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。
14. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6.3.44 詳細情報(圧力センサ(正圧 3点 アラームあり)) (B-30054)

B1: ユニット詳細情報 2015/06/01 10:04

ユーザ定義名称: ユニット1 出力ユニット ID:0

ステータス

ID: 123 詳細情報: スレーブユニットハードウェア異常

形名: B284SB-02-1KPP30A 処置方法: DC24V/外部供給電源の電圧不足が考えられます。
・DC24V/外部供給電源の電源電圧が、定格(DC21.6V~27.6V)以内となるように

種類: アズリンクセンサ

I/O点数: 入力 123 点

ON/OFF: センシングレベル: 0 1000
現在値: 123 (kPa)

機器パラメータ

入力1 上限値: 123 入力論理選択: 入力1 正論理ON
入力1 下限値: 123 入力2 正論理ON

入力2 上限値: 123 応答時間: 123

入力2 下限値: 123 アラーム値監視時間: 123

動作モード選択: 入力1 ヒステリシス アラーム値 上限値: 123
入力2 ヒステリシス アラーム値 下限値: 123

ゼロ補正指令: ゼロ補正指令 OFF

アラームビット切り換え: アラームビット 無効

書き込み 読み出し

AnyWireASLINK メニュー AnyWireASLINK システムマップ 入力信号 モニタ 出力信号 モニタ センサー一覧 戻る

概要

圧力センサ(正圧 3点 アラームあり)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

- スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
- スレーブユニットのイメージを表示します。
- I/O の状態を表示します。
- スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
- ユーザ定義名称を表示します。
- 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
- 処置方法の表示をスクロールします。
- センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
- 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
- スレーブユニットのパラメータを読み出します。
- 各画面に切り換えます。
- 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

- システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 45 詳細情報(圧力センサ(負圧 2点 アラームあり)) (B-30057)

B1: ユニット詳細情報 2015/06/01 10:04

ユーザ定義名称: ユニット1 出力ユニット ID:0

ステータス

ID: 123 詳細情報: スレーブユニットハードウェア異常
 形名: B284SB-01-1KNP30A 処置方法: DC24V外部供給電源の電圧不足が考えられます。
 種類: アズリンクセンサ
 I/O点数: 入力 123点
 ON/OFF: ☒ ☒ センシングレベル: -100 0
 現在値: 123.0 (kPa)

機器パラメータ

アラームビット切り換え: アラームビット 無効 入力論理選択: 正論理ON
 入力1 上限値: 123 応答時間: 123
 入力1 下限値: 123 アラーム値監視時間: 123
 動作モード選択: ヒステリシスモード アラーム値 上限値: 123
 ゼロ補正指令: ゼロ補正指令 OFF アラーム値 下限値: 123
 書き込み 読み出し

AnyWireASLINK メニュー AnyWireASLINK システムマップ 入力信号 モニタ 出力信号 モニタ センサー一覧 戻る

概要

圧力センサ(負圧 2点 アラームあり)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
7. 処置方法の表示をスクロールします。
8. センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
9. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
10. スレーブユニットのパラメータを読み出します。
11. 各画面に切り換えます。
12. 前回表示していた画面に切り換えます。
13. 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。
14. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 46 詳細情報(圧力センサ(負圧 3点 アラームあり)) (B-30058)

B1: ユニット詳細情報 2015/05/01 10:04

ユーザ定義名称: ユニット1 出力ユニット ID:0

ステータス

ID: 123
 形名: B284SB-02-1KNP30A
 種類: アズリンクセンサ
 I/O点数: 入力 123点

ON/OFF:

センシングレベル: -100 0
 現在値: 123.0 (kPa)

詳細情報: スレーブユニットハードウェア異常
 処置方法: DC24V外部供給電源の電圧不足が考えられます。
 ・DC24V外部供給電源の電源電圧が、定格(DC21.6V~27.6V)以内となるように

機器パラメータ

入力1 上限値	: 123	入力論理選択	: 入力1 正論理ON
入力1 下限値	: 123	入力2 正論理ON	
入力2 上限値	: 123	応答時間	: 123
入力2 下限値	: 123	アラーム値監視時間	: 123
動作モード選択	: 入力1 ヒステリシス	アラーム値 上限値	: 123
	入力2 ヒステリシス	アラーム値 下限値	: 123
ゼロ補正指令	: ゼロ補正指令 OFF		

アラームビット切り換え: アラームビット 無効

書き込み 読み出し

AnyWireASLINK メニュー AnyWireASLINK システムマップ 入力信号 モニタ 出力信号 モニタ センサー一覧 戻る

概要

圧力センサ(負圧 3点 アラームあり)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

- スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
- スレーブユニットのイメージを表示します。
- I/O の状態を表示します。
- スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
- ユーザ定義名称を表示します。
- 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
- 処置方法の表示をスクロールします。
- センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
- 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
- スレーブユニットのパラメータを読み出します。
- 各画面に切り換えます。
- 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

- システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 47 詳細情報(圧力センサ(連成圧 2点 アラームあり)) (B-30061)

B1: ユニット詳細情報 2015/05/01 10:04

ユーザ定義名称: ユニット1 出力ユニット ID:0

ステータス

ID: 123 形名: B284SB-01-1KLP30A 種類: アズリンクセンサ I/O点数: 入力 123点

ON/OFF:

詳細情報: スレーブユニットハードウェア異常
処置方法: DC24V外部供給電源の電圧不足が考えられます。
・DC24V外部供給電源の電源電圧が、定格(DC21.6V~27.6V)以内となるように

センシングレベル: -100 0 100
現在値: 123.0 (kPa)

機器パラメータ

アラームビット切り換え: アラームビット 無効 入力論理選択: 正論理ON
入力1 上限値: 123 応答時間: 123
入力1 下限値: 123 アラーム値監視時間: 123
動作モード選択: ヒステリシスモード アラーム値 上限値: 123
ゼロ補正指令: ゼロ補正指令 OFF アラーム値 下限値: 123

書き込み 読み出し

AnyWireASLINKメニュー AnyWireASLINKシステムマップ 入力信号モニター 出力信号モニター センサー一覧 戻る

概要

圧力センサ(連成圧 2点 アラームあり)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

詳細

- スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
- スレーブユニットのイメージを表示します。
- I/O の状態を表示します。
- スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
- ユーザ定義名称を表示します。
- 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
- 処置方法の表示をスクロールします。
- センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
- 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
- スレーブユニットのパラメータを読み出します。
- 各画面に切り換えます。
- 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

- システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 48 詳細情報(圧力センサ(連成圧 3 点 アラームあり)) (B-30062)

B1: ユニット詳細情報

2015/06/01 10:04

ユーザ定義名称: ユニット1 出力ユニット ID:0

ステータス

ID: 123
 形名: B284SB-02-1KLP30A
 種類: アズリンクセンサ
 I/O点数: 入力 123 点

ON/OFF:

詳細情報: スレーブユニットハードウェア異常
 処置方法: DC24V外部供給電源の電圧不足が考えられます。
 ・DC24V外部供給電源の電源電圧が、定格(DC21.6V～27.6V)以内となるように

センシングレベル: -100 0 100
 現在値: 123.0 (kPa)

機器パラメータ

入力1 上限値	: 123	アラームビット切り換え	: アラームビット 無効
入力1 下限値	: 123	入力論理選択	: 入力1 正論理ON 入力2 正論理ON
入力2 上限値	: 123	応答時間	: 123
入力2 下限値	: 123	アラーム値監視時間	: 123
動作モード選択	: 入力1 ヒステリシス 入力2 ヒステリシス	アラーム値 上限値	: 123
ゼロ補正指令	: ゼロ補正指令 OFF	アラーム値 下限値	: 123

書き込み 読み出し

AnyWireASLINK メニュー AnyWireASLINK システムマップ 入力信号 モニタ 出力信号 モニタ センサー一覧 戻る

概要

圧力センサ(連成圧 3 点 アラームあり)のスレーブユニットの詳細情報を表示します。

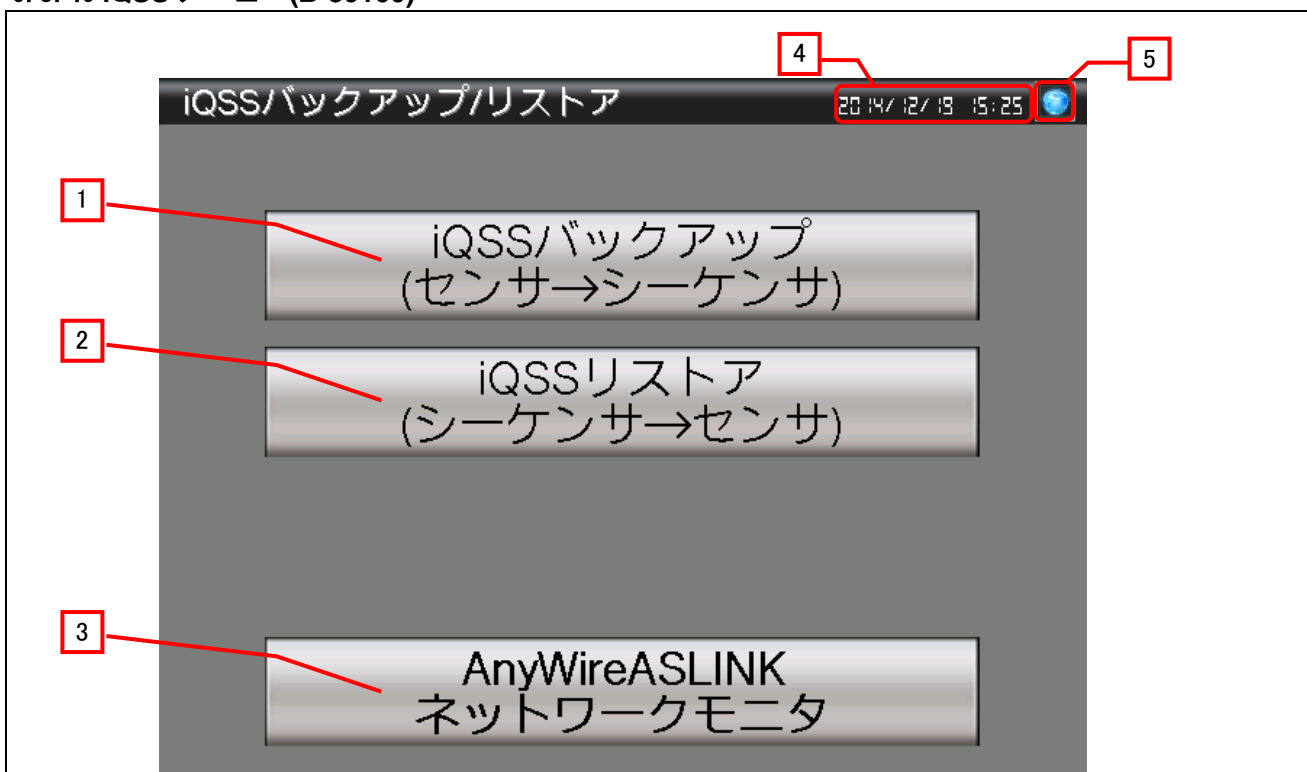
詳細

1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。
3. I/O の状態を表示します。
4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
7. 処置方法の表示をスクロールします。
8. センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
9. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの読み出し処理を実施します。
10. スレーブユニットのパラメータを読み出します。
11. 各画面に切り換えます。
12. 前回表示していた画面に切り換えます。
13. 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。
14. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユーザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 49 iQSS メニュー(B-30100)



概要

iQSS バックアップ/リストア (シーケンサ⇄センサ)機能のメニュー画面です。

詳細

1. iQSS バックアップ画面に切り換えます。
2. iQSS リストア画面に切り換えます。
3. AnyWireASLINK ネットワークモニタ機能のメニュー画面 (AnyWireASLINK メニュー画面)に切り換えます。
4. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
5. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ iQSS バックアップ設定、iQSS バックアップ履歴をレシピファイルから読み出します。、レシピ機能については「6.8 レシピ一覧」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 50 iQSS バックアップ(B-30101)



概要

選択状態の iQSS バックアップ設定のパラメータに従って iQSS バックアップを実行します。また、iQSS バックアップ設定の編集、削除を実行します。

詳細

1. iQSS バックアップ設定を一覧表示します。iQSS バックアップ設定をタッチするとカーソルが表示され、選択状態になります。
2. 選択状態の iQSS バックアップ設定を削除します。
3. 一覧を上下方向にスクロールします。10 件ごとに表示が切り換わります。下方向は、最大で No. 100 まで表示します。
4. iQSS バックアップ進捗画面に切り換えると同時に、選択状態の iQSS バックアップ設定のパラメータに従って iQSS バックアップを実行します。スイッチのタッチ時に選択状態の iQSS バックアップ設定が未登録の場合は、エラーダイアログを表示します。
5. iQSS バックアップ設定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

- ・ iQSS バックアップ件数は、最大 100 件まで可能です。101 件目のバックアップを実行する際には、最も古いデータに上書きする旨のメッセージが表示されます。
- ・ 削除操作では、レシピファイルに保存されている iQSS バックアップ設定を削除します。レシピ機能については、「6.8 レシピ一覧」を参照してください。
- ・ 「実行単位」のワードランプにオブジェクトスクリプトを設定しています。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 51 iQSS バックアップ設定(B-30102)

The screenshot shows the 'iQSSバックアップ設定' (iQSS Backup Setting) screen. The interface includes a title bar with a clock and a status icon (10). Below the title bar, the 'No. 123' is displayed (1). The main form has several fields: '設定名称' (Setting Name) with the value 'ABCDEFGH IJKLMNOP' (2); '対象機種' (Target Model) with 'CC-Link' (3); '実行単位' (Execution Unit) with '全局' (Global) (4); '局番' (Station Number) with '全局' (Global) (4); '局サブID' (Station Sub-ID) with '局サブID指定' (Station Sub-ID Specified) (4); 'フォルダ番号' (Folder Number) with '自動' (Automatic) (5); 'I/O' with the value '12' (6); and 'エラー時動作設定' (Error Action Setting) with '続行' (Continue) (7). At the bottom, there are buttons for '登録' (Register) (8) and '戻る' (Back) (9).

概要

iQSS バックアップ設定を登録します。

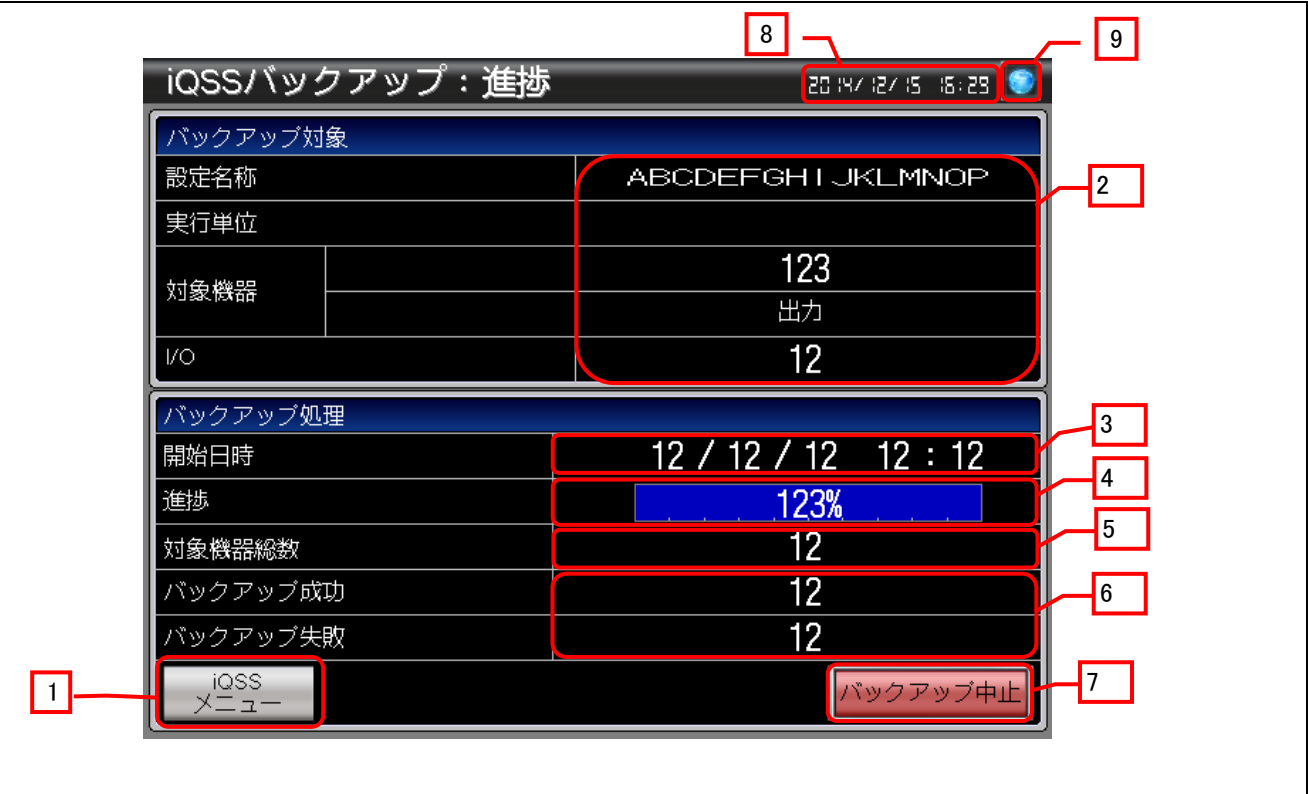
詳細

- 登録番号を表示します。
- iQSS バックアップ設定の名称を入力します。
- iQSS バックアップ対象機器が接続されているネットワークユニットの種別を表示します。
- iQSS バックアップ対象を指定します。
 全局…全ての iQSS 対応センサを対象とします。
 局番指定…指定した局番の iQSS 対応センサを対象とします。
 局サブ ID 指定…指定した局サブ ID の iQSS 対応センサを対象とします。局サブ ID を指定する際には、局番の指定も必要となります。
- iQSS バックアップデータの格納先フォルダ名となるフォルダ番号を自動的に割り付ける設定としています。フォルダ番号には、0～99 の値が自動割り付けされます。
- iQSS バックアップ対象機器が接続されているネットワークユニットの I/O No. を 16 で割った値を入力します。
- iQSS バックアップの実行時に、エラーが発生した際の動作を指定します。
 続行…複数の iQSS 対応センサに対してバックアップ実行中に一部の機器のバックアップが失敗した場合でも、処理を続行します。
 停止…複数の iQSS 対応センサに対してバックアップ実行中に一部の機器のバックアップが失敗した場合、処理を停止します。
- 前回表示していた画面に切り換えます。
- 設定内容を保存します。保存完了時には、完了ダイアログを表示します。設定内容に不備があった場合は、エラーダイアログを表示します。
- 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

- ・ iQSS バックアップ設定の登録は画面スクリプトとレシピ機能を使用しています。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」、レシピ機能については「6.8 レシピ一覧」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 52 iQSS バックアップ : 進捗(B-30103)



概要

iQSS バックアップの進捗状況と結果を表示します。

詳細

1. iQSS メニュー画面へ切り換えます。iQSS バックアップ中は非表示となり、iQSS バックアップ完了後に表示されます。
2. iQSS バックアップの設定を表示します。
3. iQSS バックアップを開始した日時を表示します。
4. iQSS バックアップ対象機器 1 台分のバックアップの進捗を%とバーグラフで表示します。iQSS バックアップ対象機器 1 台分のバックアップが完了すると「100%」を表示し、バーグラフの色が黒色から青色に変わります。iQSS バックアップ対象機器が複数台ある場合は、個々の進捗を表示します。
5. iQSS バックアップ対象機器の総数を表示します。
6. iQSS バックアップが成功、または失敗した機器数を表示します。
7. iQSS バックアップを中止します。iQSS バックアップ中は表示され、iQSS バックアップ完了後に非表示となります。
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

- ・ iQSS バックアップの中止は、確認ウィンドウで「OK」をタッチするまで中止されません。
- ・ iQSS バックアップが失敗した場合は、対象機器総数・バックアップ成功・バックアップ失敗がそれぞれ 0 件となる場合があります。
- ・ iQSS バックアップ履歴は、画面スクリプトとレシピ機能を使用して保存します。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」、レシピ機能については「6.8 レシピ一覧」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 53 iQSS リストア(B-30104)



概要

iQSS バックアップ履歴に対応した iQSS リストア設定のパラメータに従って iQSS リストアを実行します。また、iQSS バックアップ履歴に対応した iQSS リストア設定の確認、iQSS バックアップ履歴の削除を実行します。

詳細

1. iQSS バックアップ履歴を一覧表示します。iQSS バックアップ履歴をタッチするとカーソルが表示され、選択状態になります。iQSS バックアップ履歴は、新しい履歴から順に上から表示されます。
2. 選択状態の iQSS バックアップ履歴を削除します。iQSS バックアップ履歴が削除されると、削除された iQSS バックアップ履歴より古い履歴が 1 行ずつ上に繰り上げて表示されます。
3. iQSS バックアップ履歴を全て削除します。
4. 一覧を上下方向にスクロールします。10 件ごとに表示が切り換わります。下方向は、最大で No. 200 まで表示します。
5. iQSS リストア進捗画面に切り換えると同時に、選択状態の iQSS バックアップ履歴に対応したリストア設定のパラメータに従って iQSS リストアを実行します。また、iQSS バックアップ履歴が表示されていない箇所を選択して iQSS リストアを実行した場合は、エラーダイアログを表示します。
6. iQSS リストア設定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

- ・ iQSS バックアップの実行時に、シーケンサに装着された SD カード内に iQSS バックアップデータが作成された場合のみ iQSS バックアップ履歴が作成されます。
- ・ 異常終了や中断した iQSS バックアップの履歴に対応した iQSS リストア設定からはリストアできません。
- ・ 削除操作では、GOT に装着した SD カード内に保存している iQSS バックアップ履歴を削除しています。実際の iQSS バックアップデータは、シーケンサ CPU に装着された SD カード内にあり、GOT からは削除できない仕様となっていますのでご注意ください。また、iQSS バックアップデータを SD カードから削除した場合、該当する iQSS バックアップ履歴からリストアできなくなりますのでご注意ください。
- ・ シーケンサ CPU に装着された SD カード内のフォルダ構成は、「7.6 iQSS バックアップフォルダ構成」を参照してください。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 54 iQSS リストア設定(B-30105)

iQSSリストア設定

2015/06/01 10:04

1 No. 123

設定名称 ABCDEFGHIJKLMNOP 3

対象機種 4

実行単位 局番 全局 ID指定 5

ユニットタイプ 局サブID指定

フォルダ番号 12 6

I/O 12 7

エラー時動作設定 続行 停止 8

2 戻る

概要

iQSS リストア設定を確認します。iQSS リストア設定の内容は、フォルダ番号を除き、iQSS バックアップを実行した時の設定内容と同一です。

詳細

1. iQSS バックアップ履歴の No.を表示します。
2. 前回表示していた画面に切り換えます。
3. iQSS バックアップ設定の名称を表示します。
4. iQSS バックアップを実行した時の対象機種を表示します。
5. iQSS リストア対象(= iQSS バックアップを実行した時の iQSS バックアップ対象)を表示します。
6. iQSS バックアップを実行した時に iQSS バックアップデータを格納したフォルダ番号を表示します。
7. iQSS バックアップを実行した時に iQSS バックアップ対象機器が接続されていたネットワークユニットの I/O No.を表示します。
8. iQSS リストアの実行時に、エラーが発生した際の動作を表示します。iQSS バックアップを実行した時の設定と同じです。
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

- ・表示は iQSS バックアップ設定画面と同様です。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 55 iQSS リストア : 進捗(B-30106)

リストア対象	
設定名称	ABCDEFGHIJKLMNOP
実行単位	
対象機器	123
I/O	12

リストア処理	
開始日時	12 / 12 / 12 12 : 12
進捗	123%
対象機器総数	12
リストア成功	12
リストア失敗	12

1: iQSS メニュー リストア中止

概要

iQSS リストアの進捗を表示します。

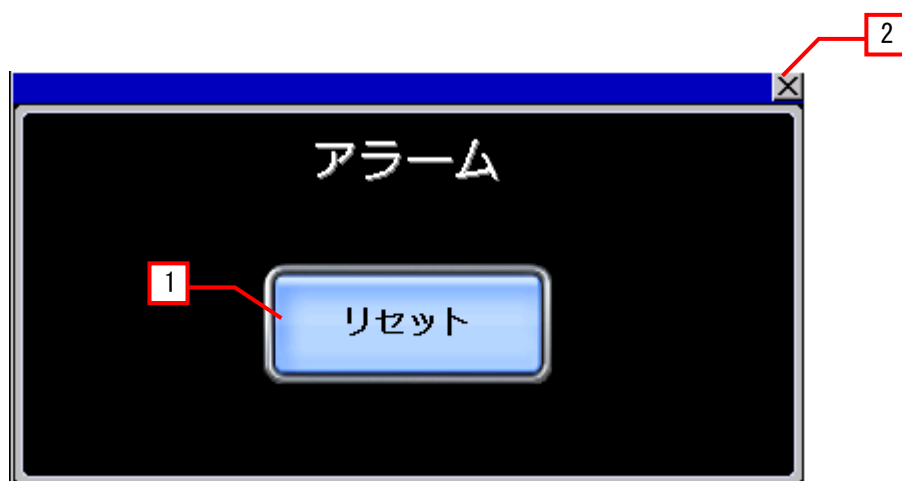
詳細

1. iQSS メニュー画面へ切り換えます。iQSS リストア中は非表示となり、iQSS リストア完了後に表示されます。
2. iQSS リストアの設定を表示します。iQSS リストア設定の内容は、iQSS バックアップを実行した時の設定内容と同一です。
3. iQSS リストアを開始した日時を表示します。
4. iQSS リストア対象機器 1 台分のリストアの進捗を%とバーグラフで表示します。iQSS リストア対象機器 1 台分のリストアが完了すると「100%」を表示し、バーグラフの色が黒色から青色に変わります。iQSS リストア対象機器が複数台ある場合は、個々の進捗を表示します。
5. iQSS リストア対象機器の総数を表示します。
6. iQSS リストアが成功、または失敗した機器数を表示します。
7. iQSS リストアを中止します。iQSS リストア中は表示され、iQSS リストア完了後に非表示となります。
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

- ・ iQSS リストアの中止は、確認ウィンドウで「OK」をタッチするまで中止されません。
- ・ iQSS リストアでエラーが発生した際は、対象機器総数・リストア成功・リストア失敗はそれぞれ 0 件となる場合があります。
- ・ プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「6.9 スクリプト一覧」を、デバイスデータ転送機能については「6.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。

6. 3. 56 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

6.3.57 言語設定(W-30002)



概要

GOT で表示する言語を選択します。

詳細

1. 言語を切り換え、ウィンドウ画面を閉じます。
2. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

- ・ 表示言語にあわせてシステム言語も切り換える設定をしています。

6. 3. 58 時計設定(W-30003)



概要

GOT の時計データを変更します。

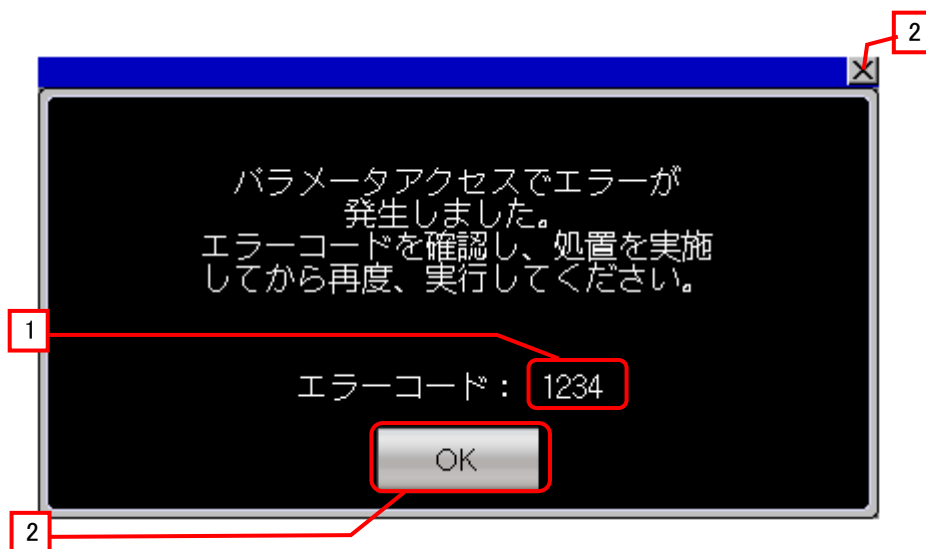
詳細

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、「6.9 スクリプト一覧」を参照してください。

6. 3. 59 パラメータアクセスエラー(W-30004)



概要

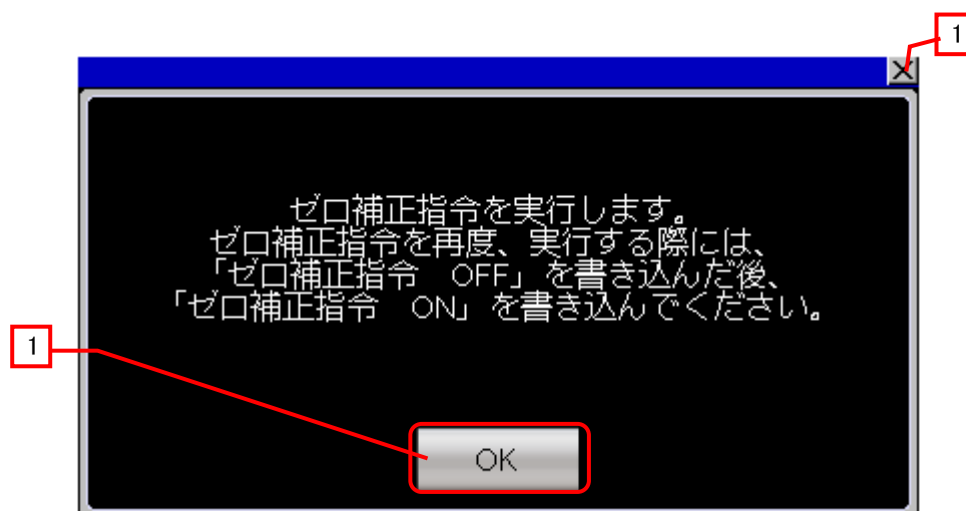
パラメータアクセスでエラーが発生した際に表示します。

詳細

1. 発生中のアラーム、または異常のエラーコードを表示します。複数のアラーム、または異常が発生した場合は、最新のエラーコードを表示します。
2. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

6.3.60 ゼロ補正実行メッセージ(W-30006)



概要

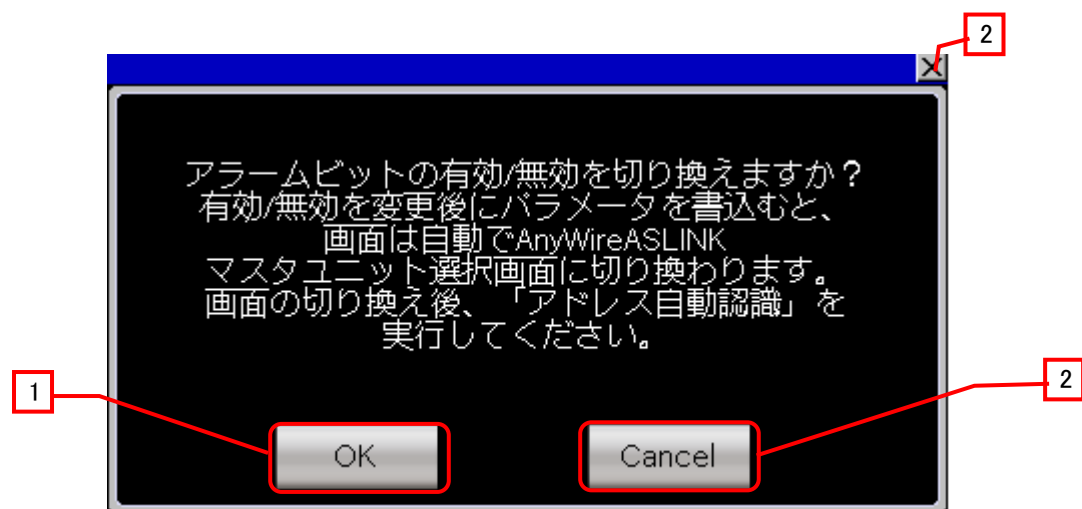
ゼロ補正指令を OFF から ON にする際に表示します。

詳細

1. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

6. 3. 61 アラームビット切り換えメッセージ(W-30007)



概要

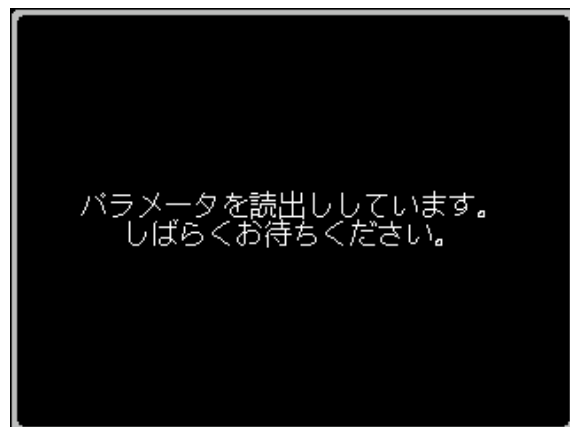
アラームビットの有効/無効を切り換えます。

詳細

1. アラームビットの有効/無効を切り換えて、ウィンドウを閉じます。
2. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

6. 3. 62 パラメータ読出し中ダイアログ(W-30008)



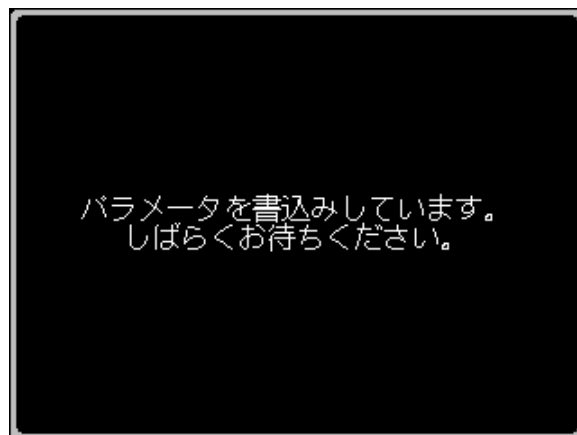
概要

パラメータを読出し中の際に表示します。

詳細

備考

6. 3. 63 パラメータ書込み中ダイアログ(W-30009)



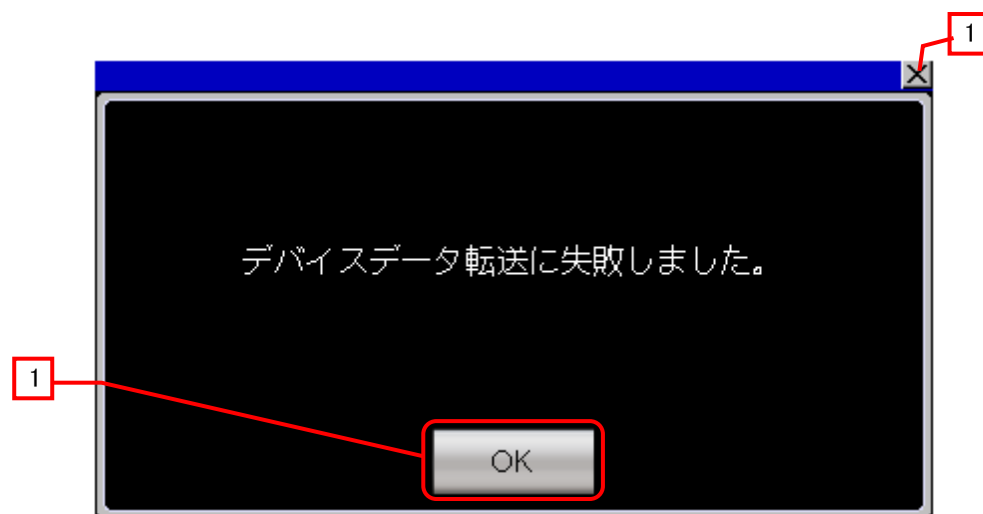
概要

パラメータを書込み中の際に表示します。

詳細

備考

6.3.64 デバイスデータ転送エラー(W-30010)



概要

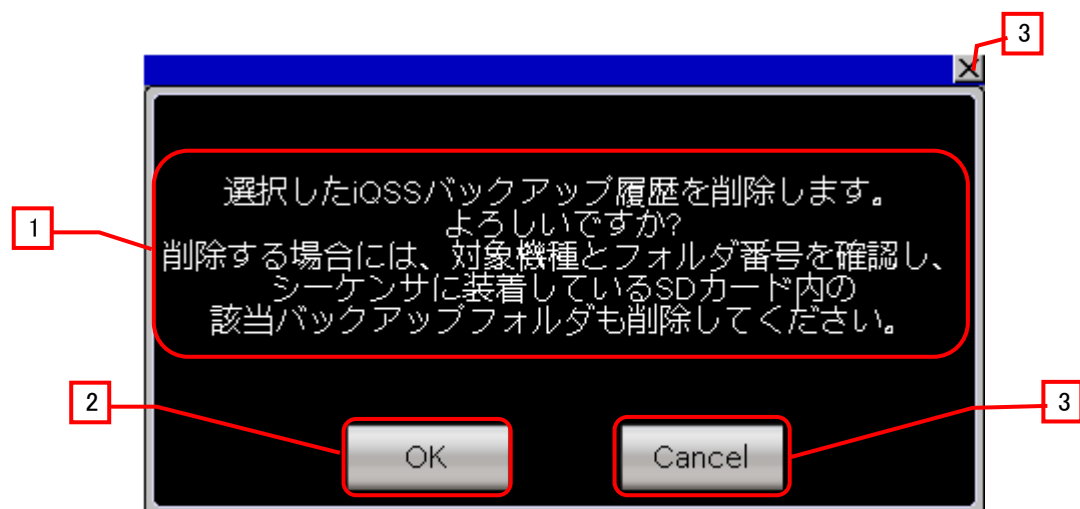
デバイスデータ転送に失敗した際に表示します。

詳細

1. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

6. 3. 65 データ削除確認ダイアログ(W-30100)



概要

iQSS バックアップ設定、または iQSS バックアップ履歴の削除を確認します。

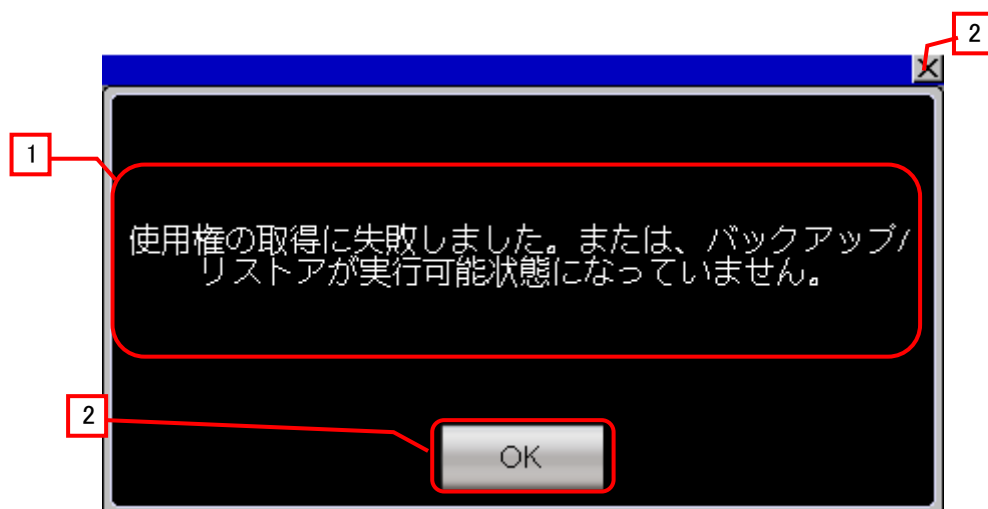
詳細

1. メッセージを表示します。
2. 対象のデータを削除し、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

- ・表示するメッセージは、どのスイッチからウィンドウ画面を開いたかで異なります。

6. 3. 66 通知ダイアログ(W-30101)



概要

処理結果を通知します。

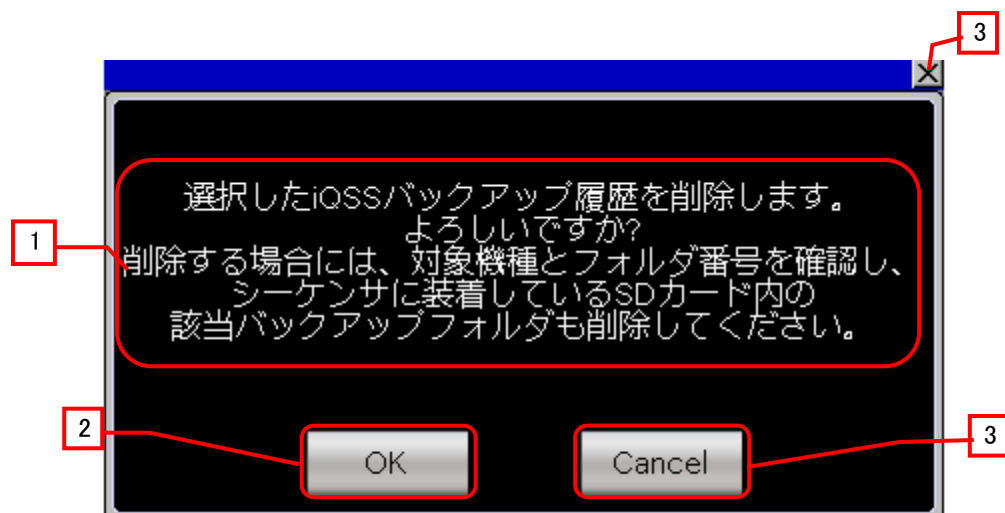
詳細

1. メッセージを表示します。
2. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

- ・メッセージの内容は、ウィンドウを読み出したスクリプトによって異なります。スクリプトの詳細は、「6. 9 スクリプト一覧」を参照してください。

6. 3. 67 実行確認ダイアログ(W-30102)



概要

各種動作をする前に確認をします。

詳細

1. メッセージを表示します。
2. 各種動作を実行し、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

- ・メッセージの内容、動作については、表示されるベース画面によって異なります。
 - iQSS バックアップ画面・・・iQSS バックアップ実行
 - iQSS バックアップ：進捗画面・・・iQSS バックアップ中止
 - iQSS リストア画面・・・iQSS リストア実行
 - iQSS リストア：進捗画面・・・iQSS リストア中止

6.4 スレーブユニット詳細情報画面对応表

スレーブユニット 形名ナンバー	形名	大分類	ベース画面 No.
100	B281SB-02U-CC20	アズリンカ	B-30006
101	B281SB-02US-CC20	アズリンカ	B-30006
102	B280SB-02U-C1220	アズリンカ	B-30008
103	B280SB-02US-C1220	アズリンカ	B-30008
104	BL287SB-02F-CC20	アズリンカ	B-30007
105	BL287SB-02FS-CC20	アズリンカ	B-30007
106	B298SB-02U-M12	アズリンカ	B-30009
107	B298SB-02US-M12	アズリンカ	B-30009
400	B281PB-02U-CC20	アズリンカ	B-30006
401	B281PB-02US-CC20	アズリンカ	B-30006
402	B280PB-02U-C1220	アズリンカ	B-30008
403	B280PB-02US-C1220	アズリンカ	B-30008
404	BL287PB-02F-CC20	アズリンカ	B-30007
405	BL287PB-02FS-CC20	アズリンカ	B-30007
406	B298PB-02U-M12	アズリンカ	B-30009
407	B298PB-02US-M12	アズリンカ	B-30009
700	B281XB-02U-CC20	アズリンカ	B-30006
01	B281XB-02US-CC20	アズリンカ	B-30006
702	B280XB-02U-C1220	アズリンカ	B-30008
703	B280XB-02US-C1220	アズリンカ	B-30008
704	BL287XB-02F-CC20	アズリンカ	B-30007
705	BL287XB-02FS-CC20	アズリンカ	B-30007
706	B298XB-02U-M12	アズリンカ	B-30009
707	B298XB-02US-M12	アズリンカ	B-30009
1000	B289SB-01AP-CAM20	アズリンクアンプ	B-30010
1050	B289SB-01AP-CAS	アズリンクアンプ	B-30010
1200	B289SB-01AK-CAM20	アズリンクアンプ	B-30011
1250	B289SB-01AK-CAS	アズリンクアンプ	B-30011
1400	B289SB-01AF-CAM20	アズリンクアンプ	B-30012
1401	B289SB-01AF-CAM20P	アズリンクアンプ	B-30019
1450	B289SB-01AF-CAS	アズリンクアンプ	B-30012
1451	B289SB-01AF-CASP	アズリンクアンプ	B-30019
2000	B285SB-01-1K1	アズリンクセンサ	B-30013
2300	B283SB-01-1KR	アズリンクセンサ	B-30014
2301	B283SB-01-1KS	アズリンクセンサ	B-30014
2302	B283SB-01-1KC	アズリンクセンサ	B-30015
2303	B283SB-01-1KP	アズリンクセンサ	B-30016
2600	B295SB-01-1K26	アズリンクセンサ	B-30017
2601	B295SB-01-1K25	アズリンクセンサ	B-30017
2602	B295SB-01-1K27	アズリンクセンサ	B-30017
2603	B295SB-01-1K24	アズリンクセンサ	B-30017
2900	B284SB-01-12	アズリンクセンサ	B-30020
2903	B284SB-02-PP30	アズリンクセンサ	B-30021
2909	B284SB-J1-PP30	アズリンクセンサ	B-30023
290C	B284SB-01-1KPP30A	アズリンクセンサ	B-30053
290F	B284SB-02-1KPP30A	アズリンクセンサ	B-30054
2930	B284SB-01-NP30	アズリンクセンサ	B-30024
2933	B284SB-02-NP30	アズリンクセンサ	B-30025
2939	B284SB-J1-NP30	アズリンクセンサ	B-30027
293C	B284SB-01-1KNP30A	アズリンクセンサ	B-30057

スレーブユニット 形名ナンバー	形名	大分類	ベース画面 No.
293F	B284SB-02-1KNP30A	アズリンクセンサ	B-30058
2960	B284SB-01-LP30	アズリンクセンサ	B-30028
2963	B284SB-02-LP30	アズリンクセンサ	B-30029
2969	B284SB-J1-LP30	アズリンクセンサ	B-30031
296C	B284SB-01-1KLP30A	アズリンクセンサ	B-30061
296F	B284SB-02-1KLP30A	アズリンクセンサ	B-30062
3100	B297SB-01-1K40	アズリンクセンサ	B-30032
3300	B232SB-MX100-STP	アズリンクセンサ	B-30033
3301	B232SB-SX100-STP	アズリンクセンサ	B-30034
3302	B233SB-02-M-C	アズリンクセンサ	B-30035
3303	B233SB-02-S-C	アズリンクセンサ	B-30035
3304	B233SB-02-M-P	アズリンクセンサ	B-30036
3305	B233SB-02-S-P	アズリンクセンサ	B-30036
10000	BL296SB-08F-20	アズリンクターミナル	B-30018
10001	BL296SB-08FS-20	アズリンクターミナル	B-30018
10002	BL296SB-08F-4-20	アズリンクターミナル	B-30037
10003	BL296SB-08FS-4-20	アズリンクターミナル	B-30037
10004	BL296SB-08F-9-20	アズリンクターミナル	B-30038
10005	BL296SB-08FS-9-20	アズリンクターミナル	B-30038
10006	BL296SB-08F-10-20	アズリンクターミナル	B-30039
10007	BL296SB-08FS-10-20	アズリンクターミナル	B-30039
10010	B262-HR16-IN	アズリンクターミナル	B-30051
10300	BL296PB-08F-20	アズリンクターミナル	B-30018
10301	BL296PB-08FS-20	アズリンクターミナル	B-30018
10302	BL296PB-08F-4-20	アズリンクターミナル	B-30037
10303	BL296PB-08FS-4-20	アズリンクターミナル	B-30037
10304	BL296PB-08F-9-20	アズリンクターミナル	B-30038
10305	BL296PB-08FS-9-20	アズリンクターミナル	B-30038
10306	BL296PB-08F-10-20	アズリンクターミナル	B-30039
10307	BL296PB-08FS-10-20	アズリンクターミナル	B-30039
10308	BL264PB-16F-T5	アズリンクターミナル	B-30040
10309	BL264PB-16FS-T5	アズリンクターミナル	B-30040
10310	B262-HR16-OUT	アズリンクターミナル	B-30052
10320	BL296PB-08RSN	アズリンクターミナル	B-30041
10321	BL296PB-08RS	アズリンクターミナル	B-30042
10322	BL296PB-08RSS	アズリンクターミナル	B-30042
10323	BL296PB-08RSS1	アズリンクターミナル	B-30042
10324	BL296PB-08RSS2	アズリンクターミナル	B-30042
10325	BL296PB-08RSS3	アズリンクターミナル	B-30042
10326	BL296PB-08RSS4	アズリンクターミナル	B-30042
10600	BL296XB-08F-20	アズリンクターミナル	B-30018
10601	BL296XB-08FS-20	アズリンクターミナル	B-30018
10602	BL296XB-08F-4-20	アズリンクターミナル	B-30037
10603	BL296XB-08FS-4-20	アズリンクターミナル	B-30037
10604	BL296XB-08F-9-20	アズリンクターミナル	B-30038
10605	BL296XB-08FS-9-20	アズリンクターミナル	B-30038
10606	BL296XB-08F-10-20	アズリンクターミナル	B-30039
10607	BL296XB-08FS-10-20	アズリンクターミナル	B-30039

6.5 使用デバイス一覧

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

6.5.1 接続機器のデバイス

タイプ	デバイス番号	用途
ビット	B1011	パラメータアクセス完了フラグ
	B1012	パラメータアクセス異常
	B1801	アドレス自動認識命令
	B181A	エラーリセット要求フラグ
	M9	全 IO パターン・型名ナンバー取得指令
	M10	パラメータ読み出し指令
	M11	パラメータ書き込み指令
	SM1435	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア実行許可ビット
	SM1436	iQ Sensor Solution 対応バックアップ要求ビット
	SM1437	iQ Sensor Solution 対応バックアップ正常完了ビット
	SM1438	iQ Sensor Solution 対応バックアップ異常完了ビット
	SM1439	iQ Sensor Solution 対応リストア要求ビット
	SM1440	iQ Sensor Solution 対応リストア正常完了ビット
	SM1441	iQ Sensor Solution 対応リストア異常完了ビット
	SM1442	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア中止要求ビット
ワード	D9000	CC-Link マスタユニット先頭 I/O 番号
	D9001	NZ2AW1C2AL の局番
	D9005	CC-Link リトライ回数
	D9006	CC-Link 自動復列台数
	D9010	NZ2AW1C2AL の数
	D9011	NZ2AW1C2AL (B1) の局番
	D9012	NZ2AW1C2AL (B2) の局番
	D9013	NZ2AW1C2AL (B3) の局番
	D9014	NZ2AW1C2AL (B4) の局番
	D9081	NZ2AW1C2AL (B1) の最新エラーコード
	D9082	NZ2AW1C2AL (B2) の最新エラーコード
	D9083	NZ2AW1C2AL (B3) の最新エラーコード
	D9084	NZ2AW1C2AL (B4) の最新エラーコード
	D9101	NZ2AW1C2AL (B1) の異常 ID 個数
	D9102	NZ2AW1C2AL (B2) の異常 ID 個数
	D9103	NZ2AW1C2AL (B3) の異常 ID 個数
	D9104	NZ2AW1C2AL (B4) の異常 ID 個数
	D9151	NZ2AW1C2AL (B1) の接続 ID 個数
	D9152	NZ2AW1C2AL (B2) の接続 ID 個数
	D9153	NZ2AW1C2AL (B3) の接続 ID 個数
	D9154	NZ2AW1C2AL (B4) の接続 ID 個数
	D9201	NZ2AW1C2AL (B1) のアラーム ID 個数
	D9202	NZ2AW1C2AL (B2) のアラーム ID 個数
	D9203	NZ2AW1C2AL (B3) のアラーム ID 個数
	D9204	NZ2AW1C2AL (B4) のアラーム ID 個数
	D10000	異常 ID 個数
	D10001～D10128	異常 ID 格納エリア
	D10130	接続 ID 個数情報
	D10131～D10258	接続 ID 格納エリア
	D10259	アラーム ID 個数情報
	D10260～D10387	アラーム ID 格納エリア

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	D10388	最新エラーコード格納エリア
	D10390	パラメータアクセス対象 ID 指定
	D10391～D10518	I/O 点数パターン格納エリア
	D10519～D10646	ユニット形名ナンバー格納エリア
	D10667～D10685	機器パラメータ格納エリア
	D10687	センシングレベル
	W1000～W100F	入力情報エリア
	W1800～W180F	出力情報エリア
	SD1435	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア使用要求デバイス
	SD1436	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア使用権取得状況デバイス
	SD1437	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア対象機器/実行単位設定デバイス
	SD1438	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア対象フォルダ番号設定デバイス
	SD1439	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア対象設定デバイス(対象ユニット)
	SD1440	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア対象設定デバイス(対象機器 1)
	SD1441	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア対象設定デバイス(対象機器 2)
	SD1444	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア動作設定デバイス
	SD1446	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア状態デバイス
	SD1447	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア実行状況デバイス(総対象機器数)
	SD1448	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア実行状況デバイス(正常完了機器数)
	SD1449	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア実行状況デバイス(異常完了機器数)
	SD1450	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア実行状況デバイス(機器単位進捗)
	SD1451	iQ Sensor Solution 対応バックアップフォルダ番号デバイス
	SD1452	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストアユニットエラー要因
	SD1453	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア対象機器エラー要因

6.5.2 GOT の内部デバイス

タイプ	デバイス番号	用途
ビット	GB40	スクリプトトリガ(常時 ON)
	GB41	各種ビットデバイスクリア(常時 OFF)
	GB30000	スクリプト No. 30005 起動トリガ
	GB30001	スクリプト No. 30003 起動トリガ
	GB30002	スクリプト No. 30017 起動トリガ
	GB30003	スクリプト No. 30004 初回起動制御フラグ
	GB30004	スクリプト No. 30006 起動トリガ
	GB30005	スクリプト No. 30007 起動トリガ
	GB30006	スクリプト No. 30010 起動トリガ
	GB30007	スクリプト No. 30023 初回起動制御フラグ
	GB30008	スクリプト No. 30015 起動トリガ
	GB30009	スクリプト No. 30017 ID 一致フラグ
	GB30010	スクリプト No. 30013 起動トリガ
	GB30011	スクリプト No. 30018 起動トリガ
	GB30012	スクリプト No. 30022 起動トリガ
	GB30013	スクリプト No. 30036 起動トリガ
	GB30014	スクリプト No. 30024 起動トリガ
	GB30015	スクリプト No. 30025 起動トリガ
	GB30016	OFF 中スクリプト制御フラグ
	GB30017	スクリプト No. 30027 初回起動制御フラグ
	GB30018	スクリプト No. 30034 起動トリガ
	GB30019	スクリプト No. 30038 起動トリガ
	GB30020	スクリプト No. 30017 入出力混合ユニットフラグ
	GB30021	スクリプト No. 30026 初回起動制御フラグ
	GB30024	パラメータ個別読み込みフラグ
	GB30025	パラメータ個別書き込みフラグ
	GB30026	スクリプト No. 30040 起動トリガ
	GB30027	B-30000 初回起動制御フラグ
	GB30028	ON/OFF 状態チェックスクリプト起動トリガ
	GB30029	スクリプト No. 30068 起動トリガ
	GB30030	スクリプト No. 30069 起動トリガ
	GB30032	スクリプト No. 30086 起動トリガ
	GB30034	圧力センサ アラームビット切り換えフラグ
	GB30035	スクリプト初回動作確認フラグ
	GB30044	パラメーター斉読み出しフラグ
	GB30049	アラームリセットトリガ
	GB30050	アラームクリアトリガリセット
	GB30051	スクリプト No. 30033 起動トリガ
	GB30052	スクリプト No. 30081 起動トリガ
	GB30053	B-30001 画面切り替えスイッチ動作条件
	GB30600	出力判定フラグ
	GB30601	入力判定フラグ
	GB30610	デバイスデータ転送中トリガ
	GB30611	アラーム、エラー情報読出しトリガ
	GB30612	アラーム、エラー情報読出し待ちフラグ
	GB30613	状態異常発生フラグ
	GB30614	パラメータ読み出し実行トリガ
	GB54000	スクリプト No. 30024 起動トリガ
	GB54001	スクリプト No. 30025 起動トリガ
	GB54002	スクリプト No. 30030 起動トリガ
	GB54004	iQSS バックアップ許可フラグ

タイプ	デバイス番号	用途
ビット	GB54005	スクリプト No. 30034 起動トリガ
	GB54006	スクリプト No. 30036 起動トリガ
	GB54008	スクリプト No. 30033 初回起動スクリプト起動制御フラグ
	GB54009	スクリプト No. 30005、30008 制御フラグ
	GB54010	スクリプト No. 30040 起動トリガ
	GB54011	スクリプト No. 30042 起動トリガ
	GB54012	スクリプト No. 30036 削除範囲設定フラグ
	GB54013	スクリプト No. 30028 起動トリガ
	GB54014	B-30100 画面切換スイッチ動作条件
	GB54016	レシピ No. 30001 書き込みトリガ
	GB54017	レシピ No. 30001 読み出しトリガ
	GB54018	レシピ No. 30002 書き込みトリガ
	GB54019	レシピ No. 30002 読み出しトリガ
ワード	GD10100～GD10131	システムマップ用デバイス(部品表示)
	GD10132～GD10163	システムマップ用デバイス(ID (コメント))
	GD10164～GD10195	システムマップ用デバイス(ID(数値表示))
	GD10196～GD10227	システムマップ用デバイス(ユニットタイプ)
	GD10228	システムマップセンサタイプ オフセット用デバイス
	GD10230	システムマップ オフセット値演算用デバイス
	GD10231	入出力チェックデバイス
	GD10232	システムマップ切り替え用オフセット
	GD10233	システムマップ用オフセット
	GD10300	I/O モニタのカーソル位置表示
	GD10301	カーソル表示のビットシフト用デバイス
	GD10302	カーソル表示のオフセット用デバイス
	GD10303	I/O モニタの現在カーソル位置
	GD10400	センサー一覧選択位置オフセット
	GD10401	センサー一覧 スクロールオフセット
	GD10402～GD10416	センサー一覧 ユニットの種類
	GD10417～GD10431	センサー一覧 ステータス詳細
	GD10432～GD10446	センサー一覧 ユーザラベル表示
	GD10447～GD10461	センサー一覧 選択位置表示 (ランプ)
	GD10462～GD10476	センサー一覧 ID
	GD10477～GD10491	センサー一覧 ユニット型名
	GD10492	センサー一覧 ID、種別の表示条件(ビット)
	GD10493	センサー一覧 オフセット値演算用デバイス
	GD10494	センサー一覧用オフセット
	GD10500	ユニット詳細情報 処置方法の表示開始行デバイス
	GD10501	ユニット詳細情報のユニット型名ナンバー格納デバイス
	GD10502	ユニット詳細情報の詳細情報
	GD10503～GD10518	ユニット詳細情報 I/O モニタの部品表示
	GD10519～GD10534	ユニット詳細情報 I/O のオフセット
	GD10535～GD10550	ユニット詳細情報 I/O のマスク用デバイス (オブジェクトスクリプト)
	GD10551～GD10566	ユニット詳細情報 I/O のワードランプステータスデバイス
	GD10572	ユニット詳細情報 圧力センサ アラームビット判定デバイス
	GD10580	ブリッジユニット接続台数格納デバイス
	GD10600	デバイスデータ転送 オフセット
	GD10601	全画面共通オフセット(個別情報)
	GD10602	全画面共通オフセット(一括情報)
	GD11000	デバイスデータ転送 1-1 外部制御デバイス
	GD11001	デバイスデータ転送 1-1 外部通知デバイス
	GD11002	デバイスデータ転送 1-2 外部制御デバイス
	GD11003	デバイスデータ転送 1-2 外部通知デバイス

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	GD11004	デバイスデータ転送 1-3 外部制御デバイス
	GD11005	デバイスデータ転送 1-3 外部通知デバイス
	GD11006	デバイスデータ転送 1-4 外部制御デバイス
	GD11007	デバイスデータ転送 1-4 外部通知デバイス
	GD11500～GD11528	機器パラメータ (個別)
	GD12000～GD12511	I/O モニタの部品表示
	GD16000～GD16511	I/O モニタ ユニットの種類
	GD20032～GD20419	ユニットの個別情報
	GD24000～GD24255	機器パラメータ (一括)
	GD54000	B-30101 カーソル表示デバイス
	GD54001	B-30101 データ表示オフセットデバイス
	GD54002	B-30104 カーソル表示デバイス
	GD54003	B-30104 データ表示オフセットデバイス
	GD54004	レシピ動作制御デバイス
	GD54005	B-30101No. 表示デバイス
	GD54006	W-30004～30006 コメント表示デバイス
	GD54007	B-30101 データ移動用オフセットデバイス
	GD54008	B-30104 データ移動用オフセットデバイス
	GD54009	レシピ外部制御デバイス
	GD54010	レシピ No. 格納デバイス
	GD54011	レコード No. 格納デバイス
	GD54012	レシピ外部通知デバイス
	GD54013	レシピ No. 通知デバイス
	GD54014	レコード No. 通知デバイス
	GD54015～GD54034	B-30101、B-30102 バックアップ設定ワークエリア
	GD54035～GD54039	B-30102 バックアップ設定コメント表示デバイス
	GD54040～GD54042	B-30103、B-30106 バックアップ/リストア開始時間格納デバイス
	GD54043～GD54062	B-30105 バックアップデータ詳細表示用エリア
	GD54070～GD54074	B-30105 バックアップデータ詳細コメント表示デバイス
	GD54075	スクリプト No. 30042 対象機器判定デバイス
	GD54076～GD54085	B-30101 実行単位コメント表示デバイス
	GD54086	B-30101、B-30102 ユニットタイプ選択スイッチ表示フラグ
	GD54087	AnyWireASLINK のバックアップ件数
	GD54088	CC-Link のバックアップ件数
	GD54090	レシピ No. 30001 レコード No.
	GD54091	レシピ No. 30002 レコード No.
	GD54100～GD56199	バックアップ設定格納エリア
	GD56200～GD61599	バックアップ結果格納エリア
	GD61700	動作中デバイスデータ転送 No. 確認デバイス
	GD62000	ベース画面切換デバイス
	GD62001	オーバーラップウィンドウ 1 画面切換デバイス
	GD62004	オーバーラップウィンドウ 2 画面切換デバイス
	GD62007	オーバーラップウィンドウ 3 画面切換デバイス
	GD62018	ダイアログウィンドウ画面切換デバイス
	GD62021	言語切り換えデバイス
	GD62022	システム言語切り換えデバイス
	GD62031、GD62041	システム情報
	GD63990	時間変更デバイス (年)
	GD63991	時間変更デバイス (月)
	GD63992	時間変更デバイス (日)
	GD63993	時間変更デバイス (時)
	GD63994	時間変更デバイス (分)
	GD63995	時間変更デバイス (秒)

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	GD64000	ブリッジユニット No. 切り換えデバイス
	GS251	ドライブアクセス可能通知
	GS386	プロジェクト/ 画面スクリプト初回動作制御デバイス
	GS513～GSS516	変更時刻デバイス
	GS650～GSS652	現在時刻デバイス
	GS654	タッチ状態外部通知 (X 座標)
	GS655	タッチ状態外部通知 (Y 座標)
	TMP0～TMP30、 TMP100～TMP101、 TMP110～TMP111、 TMP120～TMP128、 TMP200～TMP202、 TMP300～TMP301、 TMP950～TMP996 TMP1000、	スクリプト演算用

6.6 コメント一覧

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
495	No. 1～2、4、8、32、 100～104、200～202、 300～305、400～401、500	B-30006～30062
496	「6.4 スレーブユニット詳細情報画面対応表」を参照してください。GOT では、スレーブユニットのユニット形名ナンバーごとにコメント No. や表示するベース画面 No. を設定しています。スレーブユニットのユニット形名ナンバーが A0000 以降については GOT のコメント No. 10000 以降に設定しています。(GOT のコメント No. にて、A0000 と設定することはできません。)	
497		
498	No. 1～255、513～768、 1001～1255、1513～1768、 2001～2255、2513～2768、 3001～3255、3513～3768	B-30005～30021、B-30023～30025、 B-30027～30029、B-30031～30042、 B-30051～30054、B-30057～30058、 B-30061～30062
499	No. 1～2、4、8、32、	B-30002、B-30005～30021、 B-30023～30025、B-30027～30029、 B-30031～30042、B-30051～30054、 B-30057～30058、B-30061～30062
	100～104、200～202、 300～305、400～401、500	B-30002、B-30005～30021、 B-30023～30025、B-30027～30029、 B-30031～30042、B-30051～30054、 B-30057～30058、B-30061～30062、 W-30101
	No. 18433～18443、 32000～32017	W-30101
	No. 32767	B-30002、B-30005～30021、 B-30023～30025、B-30027～30029、 B-30031～30042、B-30051～30054、 B-30057～30058、B-30061～30062
500	No. 20	B-30002
	No. 22	B-30005
	No. 23～24	B-30005～30021、B-30023～30025、 B-30027～30029、B-30031～30042、 B-30051～30054、B-30057～30058、 B-30061～30062
	No. 25	B-30006～30021、B-30023～30025、 B-30027～30029、B-30031～30042、 B-30051～30054、B-30057～30058、 B-30061～30062
	No. 26	B-30002～30021、B-30023～30025、 B-30027～30029、B-30031～30042、 B-30051～30054、B-30057～30058、 B-30061～30062
	No. 27	B-30001、B-30002
	No. 28	B-30002～30021、B-30023～30025、 B-30027～30029、B-30031～30042、 B-30051～30054、B-30057～30058、 B-30061～30062
	No. 29	B-30001～30021、B-30023～30025、 B-30027～30029、B-30031～30042、 B-30051～30054、B-30057～30058、 B-30061～30062
	No. 30	B-30001
	No. 32～35	B-30000、B-30002～30004

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
500	No. 36	B-30000、B-30002～30005
	No. 37	B-30002
	No. 38	B-30000、B-30002～30004、W-30001
	No. 39	B-30000、B-30002～30004
	No. 40	B-30000、B-30002～30005、 W-30001、W-30003
	No. 41	B-30002～30021、B-30023～30025、 B-30027～30029、B-30031～30042、 B-30051～30054、B-30057～30058、 B-30061～30062
	No. 42	B-30002～30021、B-30023～30025、 B-30027～30029、B-30031～30042、 B-30051～30054、B-30057～30058、 B-30061～30062
	No. 43	B-30006～30021、B-30023～30025、 B-30027～30029、B-30031～30042、 B-30051～30054、B-30057～30058、 B-30061～30062
	No. 45～46	B-30000、B-30003～B-30004
	No. 47～48	B-30003～30004
	No. 49～50	B-30005
	No. 51	B-30005～30021、B-30023～30025、 B-30027～30029、B-30031～30042、 B-30051～30054、B-30057～30058、 B-30061～30062
	No. 52～58	B-30006～30021、B-30023～30025、 B-30027～30029、B-30031～30042、 B-30051～30054、B-30057～30058、 B-30061～30062
	No. 59	B-30006、B-30008～30009、B-30013
	No. 60～61	B-30006～30052
	No. 62～63	B-30010～30015、B-30017～30018、 B-30020～30021、B-30023～30025、 B-30027～30029、B-30031～30035、 B-30053～30054、B-30057～30058、 B-30061～30062
	No. 68	B-30011、B-30013、B-30017
	No. 69	B-30010、B-30012、B-30014～30015、B-30032
	No. 70～71	B-30013～30015
	No. 75	B-30006～30021、B-30023～30025、 B-30027～30029、B-30031～30042、 B-30051～30054、B-30057～30058、 B-30061～30062
	No. 76～77	B-30006、B-30008、B-30009
	No. 78～79	W-30004
	No. 81～88	W-30003
	No. 91	B-30003
	No. 92	B-30004
	No. 93	B-30006～30021、B-30023～30025、 B-30027～30029、B-30031～30042、 B-30051～30054、B-30057～30058、 B-30061～30062
	No. 94	B-30001

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
500	No. 95	B-30002～30021、B-30023～30025、 B-30027～30029、B-30031～30042、 B-30051～30054、B-30057～30058、 B-30061～30062
	No. 96	B-30001、B-30004
	No. 97	B-30001、B-30003
	No. 99	B-30100
	No. 117	B-30010～30015、B-30017
	No. 118	B-30010～30015、B-30017、B-30035
	No. 119	B-30010～30015、B-30017、B-30032
	No. 120	B-30010～30012、B-30014～30015、 B-30017、B-30032
	No. 121	B-30010、B-30012、B-30014～30015、 B-30020～30021、B-30024～30025、 B-30028～30029、B-30032、 B-30053～30054、B-30057～30058、 B-30061～30062
	No. 123	B-30010～30012、B-30014～30015、 B-30017、B-30032
	No. 124	B-30014～30015
	No. 125	B-30014、B-30016
	No. 126	B-30010～30015、B-30017、B-30032
	No. 127	B-30014～30016
	No. 128	W-30002
	No. 129～132	B-30010、B-30012、B-30032
	No. 133～135	B-30010～30012
	No. 136～137	B-30010、B-30012
	No. 138～140	B-30011、B-30013、B-30017
	No. 141～143	B-30011
	No. 144	B-30014、B-30016
	No. 145	B-30006～30021、B-30023～30025、 B-30027～30029、B-30031～30042、 B-30051～30054、B-30057～30058、 B-30061～30062
	No. 146～149	B-30000
	No. 152	W-30005
	No. 153～156	B-30001～30021、B-30023～30025、 B-30027～30029、B-30031～30042、 B-30051～30054、B-30057～30058、 B-30061～30062
	No. 165～166	B-30020～30021、B-30024～30025、 B-30028～30029、B-30053～30054、 B-30057～30058、B-30061～30062
	No. 170	B-30020～30021、B-30024～30025、 B-30028～30029、B-30053～30054、 B-30057～30058、B-30061～30062
	No. 171～172	B-30020、B-30024、B-30028、B-30053、B-30057、 B-30061
	No. 173	B-30020～30021、B-30024～30025、 B-30028～30029、B-30053～30054、 B-30057～30058、B-30061～30062
	No. 174～175	B-30020、B-30024、B-30028、B-30053、B-30057、 B-30061

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
500	No. 176～178	B-30020、B-30021、B-30024、B-30025、 B-30028、B-30029、B-30053～30054、 B-30057～30058、B-30061～30062
	No. 179～180	B-30020～30021、B-30023～30025、 B-30027～30029、B-30031、B-30053～30054、 B-30057～30058、B-30061～30062
	No. 181～182	B-30021、B-30025、B-30029、B-30054、 B-30058、B-30062
	No. 189～192	B-30033、B-30034
	No. 193～195	B-30034
	No. 203～206	B-30035
	No. 207～214	B-30021、B-30025、B-30029、B-30054、 B-30058、B-30062
	No. 216	B-30000
	No. 217～220	B-30035
	No. 221	B-30035、B-30036
	No. 222	B-30035
	No. 223～224	B-30035
	No. 225	B-30035、B-30036
	No. 226～235	B-30035
	No. 237～240	B-30036
	No. 241	B-30020～30021、B-30023～30025、 B-30027～30029、B-30031、B-30053～30054、 B-30057～30058、B-30061～30062
	No. 242	W-30006
	No. 243	B-30020～30021、B-30023～30025、 B-30027～30029、B-30031、B-30053～30054、 B-30057～30058、B-30061～30062
	No. 244	B-30020～30021、B-30023～30025、 B-30027～30029、B-30031、B-30053～30054、 B-30057～30058、B-30061～30062
	No. 245	B-30020～30021、B-30023～30025、 B-30027～30029、B-30031、B-30053～30054、 B-30057～30058、B-30061～30062
	No. 246	W-30007
	No. 247	B-30001
	No. 248	B-30000
	No. 250	W-30008
	No. 251	W-30009
	No. 252	W-30010
	No. 1001	B-30001、B-30100
	No. 1002	B-30101
	No. 1003	B-30102
	No. 1004	B-30103
	No. 1005	B-30104
	No. 1006	B-30105
	No. 1007	B-30106
	No. 1008～1009	B-30100
	No. 1010	B-30101～30102、B-30104、B-30105
	No. 1011	B-30102～30103、B-30105、B-30106
	No. 1012	B-30101～30106
	No. 1013	B-30103、B-30106
	No. 1014～1017	B-30101
	No. 1018	B-30101、B-30104

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
500	No. 1019	B-30101、B-30103、B-30104、B-30106
	No. 1020～1021	B-30101、B-30104
	No. 1022	B-30101、B-30102、B-30104、B-30105
	No. 1023～1024	B-30102、B-30105
	No. 1025～1026	B-30101、B-30103、B-30106
	No. 1027	B-30103、B-30106
	No. 1028	B-30102、B-30105
	No. 1029	B-30105
	No. 1030	B-30102、B-30105
	No. 1031	B-30102
	No. 1032～1033	B-30103、B-30106
	No. 1034～1035	B-30102、B-30105
	No. 1036	B-30102
	No. 1037～1038	B-30103
	No. 1039～1044	B-30103、B-30106
	No. 1045	B-30101～30103、B-30105～30106
	No. 1046～1048	B-30103
	No. 1049～1051	B-30104
	No. 1052～1056	B-30106
	No. 1057	W-30004、W-30006～30007、W-30010、W-30100～30102
	No. 1058	W-30007、W-30100、W-30102
	No. 1068	W-30006
	No. 1069～1071	W-30102
	No. 1072	W-30100
	No. 1073～1074	B-30104
	No. 1075～1077	B-30101、B-30104
	No. 1078	B-30104
	No. 1079	B-30101、B-30104
	No. 1080～1081	W-30102
	No. 1082	W-30100
	No. 1083～1084	B-3010～30103、B-30105～30106
	No. 1086	B-30103、B-30106
	No. 1087～1088	B-30101
	No. 1089	W-30100

6.7 デバイスデータ転送一覧

ID : 201 転送 1-1

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	GD11000
	トリガデバイス	GD11000. b0
	転送元先反転フラグ	GD11000. b1
外部通知情報	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知 デバイス	GD11001
	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD11001. b0
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD11001. b15
デバイス	ブロック数	5
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	129
	転送元デバイス	D10000
	転送先デバイス	GD20032
	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	129
	転送元デバイス	D10130
	転送先デバイス	GD20162
	オフセット	なし
ブロック 3	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	129
	転送元デバイス	D10259
	転送先デバイス	GD20291
	オフセット	なし
ブロック 4	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GB41
	転送先デバイス	GD11000. b0
	オフセット	なし

項 目		設 定
ブロック 5	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GB41
	転送先デバイス	GB30016
	オフセット	なし

ID : 202 転送 1-2

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	GD11002
	トリガデバイス	GD11002. b0
	転送元先反転フラグ	GD11002. b1
外部通知情報	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD11003
	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD11003. b0
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD11003. b15
デバイス	ブロック数	5
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	D10390
	転送先デバイス	GD11500
	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	28
	転送元デバイス	D10667
	転送先デバイス	GD11501
	オフセット	なし
ブロック 3	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GB41
	転送先デバイス	GD11002. b0
	オフセット	なし

項 目		設 定
ブロック 4	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GB41
	転送先デバイス	GB30021
	オフセット	なし
ブロック 5	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GB40
	転送先デバイス	GB30032
	オフセット	なし

ID : 203 転送 1-3

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	GD11004
	トリガデバイス	GD11004. b0
	転送元先反転フラグ	GD11004. b1
外部通知情報	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD11005
	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD11005. b0
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD11005. b15
デバイス	ブロック数	3
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	256
	転送元デバイス	D10391
	転送先デバイス	GD24000
	オフセット	なし
ブロック 2	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GB41
	転送先デバイス	GD11004. b0
	オフセット	なし

項 目		設 定
ブロック 3	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GB40
	転送先デバイス	GB30051
	オフセット	なし

ID : 204 転送 1-4

項 目		設 定
デバイスデータ転送トリガ	トリガ種別	立上り
	外部制御デバイス	GD11006
	トリガデバイス	GD11006. b0
	転送元先反転フラグ	GD11006. b1
外部通知情報	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD11007
	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD11007. b0
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD11007. b15
デバイス	ブロック数	3
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	19
	転送元デバイス	GD11501
	転送先デバイス	D10667
	オフセット	なし
ブロック 2	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GB40
	転送先デバイス	M11
	オフセット	なし
ブロック 3	デバイス形式	ビット
	点数	1
	転送元デバイス	GB41
	転送先デバイス	GD11006. b0
	オフセット	なし

6.8 レシピ一覧

6.8.1 共通設定

外部制御情報	
外部制御デバイス	GD54009
レシピ No. 格納デバイス	GD54010
レコード No. 格納デバイス	GD54011
外部通知情報	
外部通知デバイス	GD54012
レシピ No. 通知デバイス	GD54013
レコード No. 通知デバイス	GD54014

6.8.2 個別設定

レシピ No. 30001 レシピ 1

項 目		設 定
レシピファイル	-	使用する
	ドライブ名	A:標準 SD カード
	フォルダ名	Pacage1
	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	GB54016
	読み出しトリガデバイス 1	GB54017
	レコード No. デバイス	GD54090
ブロック数		1
レコード数		1
ブロック 1	デバイス	GD54100
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	2100

レシピ No. 30002 レシピ 2

項 目		設 定
レシピファイル	-	使用する
	ドライブ名	A:標準 SD カード
	フォルダ名	Pacage1
	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	GB54018
	読み出しトリガデバイス 1	GB54019
	レコード No. デバイス	GD54091
ブロック数		2
レコード数		1
ブロック 1	デバイス	GD56200
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	5400
ブロック 2	デバイス	GD54087
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	2

6.9 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	有り : B-30001~30021、B-30023~30025、B-30027~30029、 B-30031~30042、B-30051~30054、B-30057~30058、B-30061~30062、 B-30100~30106
オブジェクトスクリプト	有り : B-30006~30021、B-30023~30025、B-30027~30029、 B-30031~30042、B-30051~30054、B-30057~30058、B-30061~30062、 B-30101、W-30003
スクリプトシンボル	有り
オブジェクトスクリプト シンボル	有り

6.9.1 プロジェクトスクリプト

スクリプト No.	30020	スクリプト名	Script30020
コメント	初回起動制御		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB40
<p>//画面起動時の動作になります。 [w:GS386] = 1; //スクリプト初回動作を抑止します。</p> <p>//CC-Link のパラメータを設定します。</p> <p>//CC-Link マスターユニット先頭 I/O 番号 [w:D9000] = 0x0010; //CC-Link リトライ回数 [w:D9005] = 3; //CC-Link 自動復列台数 [w:D9006] = 1; //NZ2AW1C2AL の局番 [w:D9001] = 0x0001; //処理中 NZ2AW1C2AL の番号 [w:D9009] = 1; //NZ2AW1C2AL の数 [w:D9010] = 4; //NZ2AW1C2AL の局番 (4 局表示) [w:D9011] = 1; //NZ2AW1C2AL の局番 (4 局表示) [w:D9012] = 5; //NZ2AW1C2AL の局番 (4 局表示) [w:D9013] = 9; //NZ2AW1C2AL の局番 (4 局表示) [w:D9014] = 13;</p>			
スクリプト No.	30033	スクリプト名	Script30033
コメント	ステータス読み込み		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30051
<p>//各種ステータスを読み込みます。 set([b:GD11000.b0]);</p> <p>rst([b:GB30051]);</p>			

スクリプト No.	30042	スクリプト名	Script30042
コメント	画面起動時の処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB40
<pre>// iQSS バックアップ/リストアサンプル画面の初期化をします。 [w:GS386] = 1; //スクリプト初回起動を抑止します。 [w:GD54005] = 1; //iQSS バックアップの最初の No. を 1 に設定します。 //対象機器を決定します。 [w:GD54075] = 2; //0 : 指定なし、1 : ASLINK、2 : CC-Link //iQSS バックアップ画面、iQSS リストア画面の一覧の初回表示時は、 //No. 1 にカーソルを表示します。 set([b:GD54000.b0]); set([b:GD54002.b0]); //画面起動時、iQSS バックアップ設定、iQSS バックアップ履歴を読み込むための //スクリプトを起動します。 set([b:GB54010]); //メニュー画面の画面切替スイッチ動作条件を設定します。 set([b:GB54014]);</pre>			
スクリプト No.	30029	スクリプト名	Script30029
コメント	アラーム、エラー情報取得		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	周期 1 秒
<pre>//異常、アラームを監視します。 if((([w:GD20032] != [w:D10000]) ([w:GD20291] != [w:D10259])) { if([b:GB30612] == OFF) { if([b:GB30611] == OFF) { [w:TMP0300] = [w:D10000]; [w:TMP0301] = [w:D10259]; set([b:GB30611]); } } } if([w:TMP0300] != [w:D10000] [w:TMP0301] != [w:D10259]) { if([b:GB30612] == OFF) { set([b:GB30612]); [w:TMP0300] = 0; [w:TMP0301] = 0; } } if([b:GB30611] == OFF && [b:GB30612] == ON) { set([b:GB30611]); rst([b:GB30612]); }</pre>			
スクリプト No.	30100	スクリプト名	Script30100
コメント	デバイスデータ転送ダイアログ制御		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30610
<pre>//各デバイスデータ転送が完了、またはデバイスデータ転送処理エラーが発生したときに //ダイアログウィンドウを制御します。</pre>			

```

if([w:GD61700] != 0) {

switch([w:GD61700]) {
//転送 1-1 の場合
case 1:
//デバイスデータ転送エラーが発生したとき
if([b:GD11001.b15] == ON) {
if([b:GD11000.b0] == OFF) {
if([b:GD11001.b0] == OFF) {
[w:GD62007] = 30010;
[w:GD62018] = 0;
[w:GD61700] = 0;
rst([b:GB30610]);
}
}
}

//デバイスデータ転送が正常終了したとき
if([b:GD11001.b15] == OFF) {
if([b:GD11000.b0] == OFF) {
if([b:GD11001.b0] == OFF) {
[w:GD61700] = 0;
rst([b:GB30610]);
}
}
}
}
break;

//転送 1-2 の場合
case 2:
//デバイスデータ転送エラーが発生したとき
if([b:GD11003.b15] == ON) {
if([b:GD11002.b0] == OFF) {
if([b:GD11003.b0] == OFF) {
[w:GD62007] = 30010;
[w:GD62018] = 0;
[w:GD61700] = 0;
rst([b:GB30610]);
}
}
}

//デバイスデータ転送が正常終了したとき
if([b:GD11003.b15] == OFF) {
if([b:GD11002.b0] == OFF) {
if([b:GD11003.b0] == OFF) {
[w:GD61700] = 0;
rst([b:GB30610]);
}
}
}
}
break;

//転送 1-3 の場合
case 3:

```

```

//デバイスデータ転送エラーが発生したとき
if([b:GD11005.b15] == ON) {
    if([b:GD11004.b0] == OFF) {
        if([b:GD11005.b0] == OFF) {
            [w:GD62007] = 30010;
            [w:GD61700] = 0;
            rst([b:GB30610]);
        }
    }
}

//デバイスデータ転送が正常終了したとき
if([b:GD11005.b15] == OFF) {
    if([b:GD11004.b0] == OFF) {
        if([b:GD11005.b0] == OFF) {
            [w:GD61700] = 0;
            rst([b:GB30610]);
        }
    }
}
break;

```

//転送 1-4 の場合

case 4:

```

//デバイスデータ転送エラーが発生したとき
if([b:GD11007.b15] == ON) {
    if([b:GD11006.b0] == OFF) {
        if([b:GD11007.b0] == OFF) {
            [w:GD62007] = 30010;
            [w:GD61700] = 0;
            rst([b:GB30610]);
        }
    }
}

```

//デバイスデータ転送が正常終了したとき

```

if([b:GD11007.b15] == OFF) {
    if([b:GD11006.b0] == OFF) {
        if([b:GD11007.b0] == OFF) {
            rst([b:GB30610]);
        }
    }
}

```

break;

```

}
}

```

スクリプト No.	30102	スクリプト名	Script30102
コメント	アラーム、エラー情報読み出し		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中周期 6 秒 GB30611

//アラーム、エラー情報を読み出します

```

if([b:GD11005.b0] == OFF) {
    if([b:GD11001.b0] == OFF) {
        set([b:GD11004.b0]);
    }
}

```

```

    rst([b:GB30611]);
  }
}

```

6.9.2 画面スクリプト

ベース画面 30001

スクリプト No.	30041	スクリプト名	Script30041
コメント	ネットワークマップ、センサー一覧表示制御		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB40
<pre> //ネットワークマップとセンサー一覧が初回起動時に表示されないように制御します。 if([w:D9010] != 0) { if([w:GD10580] != [w:D9010]) { [w:GD10580] = [w:D9010]; } } else{ if([w:GD10580] != 0) { [w:D9010] = [w:GD10580]; } } if([b:GB30027] == OFF) { [w:TMP0000] = 0xFFFF; fmov([w:TMP0000], [w:GD10100], 128); fmov([w:TMP0000], [w:GD10402], 48); [w:GD62018] = 30008; set([b:GB30027]); } </pre>			
スクリプト No.	30085	スクリプト名	Script30085
コメント	センサ自動認識開始		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30052
<pre> //センサ自動認識を実施します。 set([b:B1801]); rst([b:GB30052]); </pre>			
スクリプト No.	30072	スクリプト名	Script30072
コメント	センサ自動認識		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 B1801
<pre> //センサ自動認識をします。 if([b:B1011] == ON) { //パラメーター斉読み出しのフラグが ON していた場合、 //自動認識フラグをリセットし、デバイスデータ転送を開始します。 if([b:GB30044] == ON) { rst([b:B1801]); set([b:M9]); } } else{ //パラメーター斉読み出し開始時に //フラグを立てます。 </pre>			

<pre> if([b:GB30044] == OFF) { set([b:GB30044]); } } </pre>			
スクリプト No.	30035	スクリプト名	Script30035
コメント	デバイスデータ転送開始		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立下り M9
<pre> //デバイスデータ転送でパラメータを内部デバイスに転送します。 set([b:GD11004.b0]); [w:GD62007] = 0; rst([b:GB30044]); rst([b:GB30053]); //スイッチ動作条件 </pre>			

ベース画面 30002

スクリプト No.	30023	スクリプト名	Script30023
コメント	B-30002, 30005 画面起動時処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB40
<pre> //各種ステータス、またはパラメータを読み出します。 if([b:GB30007] == OFF) { if(([w:D10000] != 0) ([w:D10259] != 0)) { set([b:GD11004.b0]); set([b:GB30611]); }else{ set([b:GD11000.b0]); } set([b:GB30007]); } </pre>			
スクリプト No.	30019	スクリプト名	Script30019
コメント	スクリプト No. 30005 起動		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre> //各オブジェクトを表示します。 if([b:GB30016] == OFF) { set([b:GB30000]); set([b:GB30016]); } </pre>			
スクリプト No.	30005	スクリプト名	Script30005
コメント	B-30002 部品表示		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30000
<pre> //各オブジェクトを表示します。 [w:GD10233] = 0; [w:TMP0004] = 0; [w:TMP0002] = [w:GD10232]; [w:TMP0009] = 0; fmov([w:TMP0004], [w:TMP0010], 7); </pre>			

```

//部品表示を言語ごとに切り換えるための設定をします。
if([w:GD62021] > 0)
{
    [w:TMP0009] = [w:GD62021] - 1;
}

while([w:GD10233] < 32)
{
    //接続状況を確認します。
    if(([w:GD20162] != 0) && ([w:TMP0002] < [w:GD20162]))
    {
        [w:TMP0003] = [w:TMP0002];
        [w:TMP0010] = [w:GD20163[w:TMP0003]]; //接続 ID
        [w:TMP0002] = [w:TMP0002] + 1;

        if(([w:TMP0010] & 0x0200) == 0)
        {
            set([b:GB30600]); //出力ビット
            [w:TMP0011] = ([w:TMP0010] & 0x0200) >> 9;
        } else {
            set([b:GB30601]); //入力ビット
            [w:TMP0011] = ([w:TMP0010] & 0x0200) >> 9;
        }

        //機器パラメータ
        [w:TMP0004] = ([w:TMP0010] & 0x00FF); //機器パラメータを取得するためのオフセット
        [w:TMP0007] = [w:GD24000[w:TMP0003]];
        [w:TMP0015] = ([w:TMP0007] & 0x00C0) >> 6; //0:入力、1:出力、2:複合
        [w:TMP0016] = ([w:TMP0007] & 0x003F) + 1; //点数

        //ユニット形名ナンバー
        [w:TMP0017] = [w:GD24128[w:TMP0003]];

        //アラーム情報
        if([w:GD20291] != 0)
        {
            [w:TMP0004] = 0;
            [w:TMP0018] = [w:TMP0004];
            while([w:TMP0004] < [w:GD20291])
            {
                if([w:GD20292[w:TMP0018]] == [w:TMP0010])
                {
                    [w:TMP0012] = 1; //アラーム発生
                    break;
                }
                [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
                [w:TMP0018] = [w:TMP0018] + 1;
            }
        }

        //エラー情報
        if([w:GD20032] != 0)
        {
            [w:TMP0004] = 0;

```



```

[w:TMP0018] = [w:TMP0004];
while([w:TMP0004] < [w:GD20032])
{
    if([w:GD20033[w:TMP0018]] == [w:TMP0010])
    {
        [w:TMP0013] = 1; //エラー発生
        break;
    }
    [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
    [w:TMP0018] = [w:TMP0018] + 1;
}
}

//表示します。
if([w:TMP0013] == 1)
{

    //エラー発生
    switch([w:TMP0015])
    {
        case 0: [w:GD10100[w:GD10233]] = 30030 + [w:TMP0009]; //入力
            break;

        case 1: [w:GD10100[w:GD10233]] = 30021 + [w:TMP0009]; //出力
            break;

        case 2: [w:GD10100[w:GD10233]] = 30039 + [w:TMP0009]; //複合
            break;
    }

    [w:GD10132[w:GD10233]] = 0;
    [w:GD10164[w:GD10233]] = [w:TMP0010] & 0x00FF; //ID
    [w:GD10196[w:GD10233]] = [w:TMP0017]; //ユニット形名 No.
}else{
    if([w:TMP0012] == 1)
    {
        //アラーム発生
        switch([w:TMP0015])
        {
            case 0: [w:GD10100[w:GD10233]] = 30027 + [w:TMP0009]; //入力
                break;

            case 1: [w:GD10100[w:GD10233]] = 30018 + [w:TMP0009]; //出力
                break;

            case 2: [w:GD10100[w:GD10233]] = 30036 + [w:TMP0009]; //複合
                break;
        }

        [w:GD10132[w:GD10233]] = 0;
        [w:GD10164[w:GD10233]] = [w:TMP0010] & 0x00FF; //ID
        [w:GD10196[w:GD10233]] = [w:TMP0017]; //ユニット形名 No.
    }else{
        //正常
        switch([w:TMP0015])

```

```

    {
        case 0: [w:GD10100[w:GD10233]] = 30024 + [w:TMP0009]; //入力
            break;

        case 1: [w:GD10100[w:GD10233]] = 30015 + [w:TMP0009]; //出力
            break;

        case 2: [w:GD10100[w:GD10233]] = 30033 + [w:TMP0009]; //複合
            break;

    }
    [w:GD10132[w:GD10233]] = 0;
    [w:GD10164[w:GD10233]] = [w:TMP0010] & 0x00FF; //ID
    [w:GD10196[w:GD10233]] = [w:TMP0017]; //ユニット形名 No.
}

[w:GD10233] = [w:GD10233] + 1;
rst([b:GB30600]); //出力ビット
rst([b:GB30601]); //入力ビット

//ワークエリアクリア
[w:TMP0004] = 0;
fmov([w:TMP0004], [w:TMP0010], 5);
}else{
    //データがない場合は非表示にします。
    [w:GD10100[w:GD10233]] = 0xFFFF;
    [w:GD10132[w:GD10233]] = 0xFFFF;
    [w:GD10164[w:GD10233]] = 0xFFFF;
    [w:GD10196[w:GD10233]] = 0xFFFF;

    [w:GD10233] = [w:GD10233] + 1;
    rst([b:GB30600]); //出力ビット
    rst([b:GB30601]); //入力ビット
}
}

//トリガリセット
rst([b:GB30000]);

//初回動作確認フラグ
set([b:GB30035]);

```

スクリプト No.	30021	スクリプト名	Script30021
コメント	各種フラグクリア		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時
//各種フラグをクリアします。 rst([b:GB30006]); rst([b:GB30007]); rst([b:GB30003]); rst([b:GB30018]); rst([b:GB30035]); [w:TMP0004] = 0; fmov([w:TMP0004], [w:GD12000], 512); //各オブジェクトの値を初期化します。(B-30003, 4) fmov([w:TMP0004], [w:GD10301], 3); //カーソルの位置情報をクリアします。(B-30003, 4)			

fmov([w:TMP0004], [w:GD10432], 15); //ワークエリアクリア [w:GD10300] = 0; //カーソル位置情報クリア (B-30003, 4) //オーバーラップウィンドウを閉じます。 [w:GD62001] = 0; [w:GD62004] = 0; [w:GD62007] = 0;			
スクリプト No.	30006	スクリプト名	Script30006
コメント	上スクロール		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30004
//一覧を上方向にスクロールします。 if([w:GD10232] != 0) { [w:GD10232] = [w:GD10232] - 32; set([b:GB30000]); } 			
スクリプト No.	30007	スクリプト名	Script30007
コメント	下スクロール		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30005
//一覧を下方向にスクロールします。 if((([w:GD10232] + 32) < [w:D10130]) && ([w:D10130] > 32)) { [w:GD10232] = [w:GD10232] + 32; set([b:GB30000]); } 			
スクリプト No.	30010	スクリプト名	Script30010
コメント	B-30002 詳細画面表示		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30006
//表示する詳細画面を決定します。 [w:TMP0000] = [w:GD10230] & 0x00FF; [w:TMP0002] = [w:TMP0000]; if(([w:GD10231] >= 30015) && ([w:GD10231] <= 30023)) { //出力 [w:TMP0001] = [w:TMP0000]; } else { //入力 [w:TMP0001] = [w:TMP0000] + 0x0200; } [w:D10390] = [w:TMP0001]; //読み込み対象 ID //表示するベース画面を選択します。 switch([w:GD10196[w:GD10228]] & 0xF000) { case 0x0000: [w:TMP0003] = 0; break; case 0x1000: [w:TMP0003] = 1; break; case 0x2000: [w:TMP0003] = 2; break; case 0x3000: [w:TMP0003] = 3; }			

```

        break;
    case 0xA000: [w:TMP0003] = 10;
        break;
}

if([w:TMP0003] == 0) {
    switch([w:GD10196[w:GD10228]]) {
        //ユニット形名ナンバーが取得できない場合は、詳細画面へ遷移しません。
        case 0x0000: break;
        case 0x0100: [w:GD62000] = 30006;
            break;
        case 0x0101: [w:GD62000] = 30006;
            break;
        case 0x0102: [w:GD62000] = 30008;
            break;
        case 0x0103: [w:GD62000] = 30008;
            break;
        case 0x0104: [w:GD62000] = 30007;
            break;
        case 0x0105: [w:GD62000] = 30007;
            break;
        case 0x0106: [w:GD62000] = 30009;
            break;
        case 0x0107: [w:GD62000] = 30009;
            break;
        case 0x0400: [w:GD62000] = 30006;
            break;
        case 0x0401: [w:GD62000] = 30006;
            break;
        case 0x0402: [w:GD62000] = 30008;
            break;
        case 0x0403: [w:GD62000] = 30008;
            break;
        case 0x0404: [w:GD62000] = 30007;
            break;
        case 0x0405: [w:GD62000] = 30007;
            break;
        case 0x0406: [w:GD62000] = 30009;
            break;
        case 0x0407: [w:GD62000] = 30009;
            break;
        case 0x0700: [w:GD62000] = 30006;
            break;
        case 0x0701: [w:GD62000] = 30006;
            break;
        case 0x0702: [w:GD62000] = 30008;
            break;
        case 0x0703: [w:GD62000] = 30008;
            break;
        case 0x0704: [w:GD62000] = 30007;
            break;
        case 0x0705: [w:GD62000] = 30007;
            break;
        case 0x0706: [w:GD62000] = 30009;
            break;
        case 0x0707: [w:GD62000] = 30009;
    }
}

```

```

        break;
    }
}

if([w:TMP0003] == 1) {
    switch([w:GD10196[w:GD10228]]) {
        case 0x1000: [w:GD62000] = 30010;
            break;
        case 0x1050: [w:GD62000] = 30010;
            break;
        case 0x1200: [w:GD62000] = 30011;
            break;
        case 0x1250: [w:GD62000] = 30011;
            break;
        case 0x1400: [w:GD62000] = 30012;
            break;
        case 0x1401: [w:GD62000] = 30019;
            break;
        case 0x1450: [w:GD62000] = 30012;
            break;
        case 0x1451: [w:GD62000] = 30019;
            break;
    }
}

if([w:TMP0003] == 2) {
    switch([w:GD10196[w:GD10228]]) {
        case 0x2000: [w:GD62000] = 30013;
            break;
        case 0x2300: [w:GD62000] = 30014;
            break;
        case 0x2301: [w:GD62000] = 30014;
            break;
        case 0x2302: [w:GD62000] = 30015;
            break;
        case 0x2303: [w:GD62000] = 30016;
            break;
        case 0x2600: [w:GD62000] = 30017;
            break;
        case 0x2601: [w:GD62000] = 30017;
            break;
        case 0x2602: [w:GD62000] = 30017;
            break;
        case 0x2603: [w:GD62000] = 30017;
            break;
        case 0x2900: [w:GD62000] = 30020;
            break;
        case 0x2903: [w:GD62000] = 30021;
            break;
        case 0x2909: [w:GD62000] = 30023;
            break;
        case 0x290C: [w:GD62000] = 30053;
            break;
        case 0x290F: [w:GD62000] = 30054;
            break;
        case 0x2930: [w:GD62000] = 30024;
    }
}

```

```

        break;
    case 0x2933: [w:GD62000] = 30025;
        break;
    case 0x2939: [w:GD62000] = 30027;
        break;
    case 0x293C: [w:GD62000] = 30057;
        break;
    case 0x293F: [w:GD62000] = 30058;
        break;
    case 0x2960: [w:GD62000] = 30028;
        break;
    case 0x2963: [w:GD62000] = 30029;
        break;
    case 0x2969: [w:GD62000] = 30031;
        break;
    case 0x296C: [w:GD62000] = 30061;
        break;
    case 0x296F: [w:GD62000] = 30062;
        break;
    }
}

if([w:TMP0003] == 3) {
    switch([w:GD10196[w:GD10228]]) {
        case 0x3100: [w:GD62000] = 30032;
            break;
        case 0x3300: [w:GD62000] = 30033;
            break;
        case 0x3301: [w:GD62000] = 30034;
            break;
        case 0x3302: [w:GD62000] = 30035;
            break;
        case 0x3303: [w:GD62000] = 30035;
            break;
        case 0x3304: [w:GD62000] = 30036;
            break;
        case 0x3305: [w:GD62000] = 30036;
            break;
    }
}

if([w:TMP0003] == 10) {
    switch([w:GD10196[w:GD10228]]) {
        case 0xA000: [w:GD62000] = 30018;
            break;
        case 0xA001: [w:GD62000] = 30018;
            break;
        case 0xA002: [w:GD62000] = 30037;
            break;
        case 0xA003: [w:GD62000] = 30037;
            break;
        case 0xA004: [w:GD62000] = 30038;
            break;
        case 0xA005: [w:GD62000] = 30038;
            break;
        case 0xA006: [w:GD62000] = 30039;
    }
}

```

```

        break;
    case 0xA007: [w:GD62000] = 30039;
        break;
    case 0xA010: [w:GD62000] = 30051;
        break;
    case 0xA300: [w:GD62000] = 30018;
        break;
    case 0xA301: [w:GD62000] = 30018;
        break;
    case 0xA302: [w:GD62000] = 30037;
        break;
    case 0xA303: [w:GD62000] = 30037;
        break;
    case 0xA304: [w:GD62000] = 30038;
        break;
    case 0xA305: [w:GD62000] = 30038;
        break;
    case 0xA306: [w:GD62000] = 30039;
        break;
    case 0xA307: [w:GD62000] = 30039;
        break;
    case 0xA308: [w:GD62000] = 30040;
        break;
    case 0xA309: [w:GD62000] = 30040;
        break;
    case 0xA310: [w:GD62000] = 30052;
        break;
    case 0xA320: [w:GD62000] = 30041;
        break;
    case 0xA321: [w:GD62000] = 30042;
        break;
    case 0xA322: [w:GD62000] = 30042;
        break;
    case 0xA323: [w:GD62000] = 30042;
        break;
    case 0xA324: [w:GD62000] = 30042;
        break;
    case 0xA325: [w:GD62000] = 30042;
        break;
    case 0xA326: [w:GD62000] = 30042;
        break;
    case 0xA600: [w:GD62000] = 30018;
        break;
    case 0xA601: [w:GD62000] = 30018;
        break;
    case 0xA602: [w:GD62000] = 30037;
        break;
    case 0xA603: [w:GD62000] = 30037;
        break;
    case 0xA604: [w:GD62000] = 30038;
        break;
    case 0xA605: [w:GD62000] = 30038;
        break;
    case 0xA606: [w:GD62000] = 30039;
        break;
    case 0xA607: [w:GD62000] = 30039;

```

<pre> break; } } rst([b:GB30006]); </pre>			
スクリプト No.	30083	スクリプト名	Script30083
コメント	アラームリセット		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30049
<pre> //アラームリセット信号を ON します。 set([b:B181A]); set([b:GB30050]); rst([b:GB30049]); </pre>			
スクリプト No.	30084	スクリプト名	Script30084
コメント	アラームクリアトリガリセット		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中周期 1 秒 GB30050
<pre> //アラームリセット信号を OFF します。 rst([b:B181A]); rst([b:GB30050]); </pre>			
スクリプト No.	30088	スクリプト名	Script30088
コメント	異常、アラーム発生後処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立下り M9
<pre> //パラメーター括読出し後、デバイスデータ転送を開始します。 set([b:GD11004.b0]); </pre>			

ベース画面 30003

スクリプト No.	30004	スクリプト名	Script30004
コメント	B-30003, 30004 画面初期化		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB40
<pre> if([b:GB30003] == OFF) { fmov([w:TMP0000], [w:TMP0020], 10); [w:TMP0110] = 0; //比較用のテンポラリエリアを初期化します。 [w:TMP0111] = 0; //比較用のテンポラリエリアを初期化します。 //各種パラメータを取得し、部品表示をします。 set([b:GD11000.b0]); set([b:GB30003]); //2 回目以降の画面表示時には動作しないようにフラグを立てます。 } </pre>			
スクリプト No.	30008	スクリプト名	Script30008
コメント	スクリプト No. 30003 起動		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre> //ステータス読み出し後、スクリプト No. 30003 を起動します。 if([b:GB30016] == OFF) { set([b:GB30001]); } </pre>			

<pre> set([b:GB30016]); } </pre>			
スクリプト No.	30003	スクリプト名	Script30003
コメント	B-30003, 30004 部品表示		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30001
<pre> //部品の表示をします。 [w:TMP0015] = 0; [w:TMP0008] = 0; fmov([w:TMP0008], [w:TMP0020], 6); while(([w:TMP0015] < [w:GD20162]) && ([w:GD20162] > 0)) { //接続 ID 取得 [w:TMP0000] = [w:TMP0015]; [w:TMP0020] = [w:GD20163[w:TMP0000]]; [w:TMP0015] = [w:TMP0015] + 1; if(([w:TMP0020] & 0x0200) == 0) { set([b:GB30600]); //出力ビット }else{ set([b:GB30601]); //入力ビット } //アラーム情報 if([w:GD20291] != 0) { [w:TMP0004] = 0; [w:TMP0001] = [w:TMP0004]; while([w:TMP0004] < [w:GD20291]) { if([w:GD20292[w:TMP0001]] == [w:TMP0020]) { [w:TMP0022] = 1; //アラーム発生 break; } [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1; [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1; } } //エラー情報 if([w:GD20032] != 0) { [w:TMP0004] = 0; [w:TMP0001] = [w:TMP0004]; while([w:TMP0004] < [w:GD20032]) { if([w:GD20033[w:TMP0001]] == [w:TMP0020]) { [w:TMP0023] = 1; //エラー発生 break; } [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1; [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1; } } } </pre>			

```

    }
}

//機器パラメータ
[w:TMP0004] = [w:TMP0020] & 0x00FF; //機器パラメータを取得するためのオフセット
[w:TMP0002] = [w:TMP0004];
if([b:GB30600] == ON)
{
    //出力
    [w:TMP0012] = [w:TMP0004];
} else {
    //入力
    [w:TMP0012] = [w:TMP0004] + 0x0100;
}

//I/O 点数パターン
[w:TMP0007] = [w:GD24000[w:TMP0000]];
[w:TMP0025] = ([w:TMP0007] & 0x00C0) >> 6; //0:入力、1:出力、2:複合
[w:TMP0026] = ([w:TMP0007] & 0x003F) + 1; //点数

//ユニット形名ナンバー
[w:GD16000[w:TMP0012]] = [w:GD24128[w:TMP0000]];

//ON/OFF 情報
[w:TMP0008] = [w:TMP0020] & 0x00FF;
if([w:TMP0025] == 0) //入力の場合
{
    [w:TMP0004] = 0;

    while([w:TMP0004] < [w:TMP0026])
    {
        [w:TMP0009] = [w:TMP0008] / 16;
        [w:TMP0010] = [w:TMP0008] % 16;

        if([w:TMP0023] == 1) //異常は発生しているかをチェックします。
        {
            [w:GD12256[w:TMP0008]] = 3; //異常発生&入力 ON
        } else {
            if([w:TMP0022] == 1) //アラームは発生しているかをチェックします。
            {
                [w:GD12256[w:TMP0008]] = 2; //アラーム発生&入力 ON
            } else {
                [w:GD12256[w:TMP0008]] = 1; //正常
            }
        }

        [w:TMP0008] = [w:TMP0008] + 1;
        [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
    }
} else {
    if([w:TMP0025] == 1) //出力の場合
    {
        [w:TMP0004] = 0;

        while([w:TMP0004] < [w:TMP0026])
        {

```

```

[w:TMP0009] = [w:TMP0008] / 16;
[w:TMP0010] = [w:TMP0008] % 16;

if([w:TMP0023] == 1) //異常は発生しているかをチェックします。
{
    [w:GD12000[w:TMP0008]] = 3; //異常発生&出力 ON
} else {
    if([w:TMP0022] == 1) //アラームは発生しているかをチェックします。
    {
        [w:GD12000[w:TMP0008]] = 2; //アラーム発生&出力 ON
    } else {
        [w:GD12000[w:TMP0008]] = 1; //正常
    }
}

[w:TMP0008] = [w:TMP0008] + 1;
[w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
}
} else {
    if([w:TMP0025] == 2) //複合の場合
    {
        [w:TMP0004] = 0;
        [w:TMP0011] = [w:TMP0026] / 2; //複合は、点数が半分になります。
        while([w:TMP0004] < [w:TMP0011])
        {
            [w:TMP0009] = [w:TMP0008] / 16;
            [w:TMP0010] = [w:TMP0008] % 16;

            //出力
            if([w:TMP0023] == 1) //異常は発生しているかをチェックします。
            {
                [w:GD12000[w:TMP0008]] = 3; //異常発生&出力 ON
            } else {
                if([w:TMP0022] == 1) //アラームは発生しているかをチェックします。
                {
                    [w:GD12000[w:TMP0008]] = 2; //アラーム発生&出力 ON
                } else {
                    [w:GD12000[w:TMP0008]] = 1; //正常
                }
            }
        }

        //入力
        if([w:TMP0023] == 1) //異常は発生しているかをチェックします。
        {
            [w:GD12256[w:TMP0008]] = 3; //異常発生&入力 ON
        } else {
            if([w:TMP0022] == 1) //アラームは発生しているかをチェックします。
            {
                [w:GD12256[w:TMP0008]] = 2; //アラーム発生&入力 ON
            } else {
                [w:GD12256[w:TMP0008]] = 1; //正常
            }
        }
    }

    [w:TMP0008] = [w:TMP0008] + 1;
    [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
}

```

```

    }
    }
}
rst([b:GB30600]);
rst([b:GB30601]);

//ワークエリアクリア
[w:TMP0004] = 0;
fmov([w:TMP0004], [w:TMP0020], 5);

}

//カーソルを表示します。
if([w:GD62000] == 30004)
{
    //出力
    [w:GD10301] = 0; //左右
    [w:GD10302] = 0; //上下
    [w:GD10303] = [w:GD10301] + [w:GD10302];
    [w:GD10300] = [w:GD10303]; //カーソル位置表示

    if([w:GD12000[w:GD10303]] < 4)
    {
        [w:GD12000[w:GD10303]] = [w:GD12000[w:GD10303]] + 4;
    }
} else {
    //入力
    [w:GD10301] = 256; //左右
    [w:GD10302] = 0; //上下
    [w:GD10303] = [w:GD10301] + [w:GD10302];
    [w:GD10300] = [w:GD10303] - 256; //カーソル位置表示

    if([w:GD12000[w:GD10303]] < 4)
    {
        [w:GD12000[w:GD10303]] = [w:GD12000[w:GD10303]] + 4;
    }
}

rst([b:GB30001]);

//初回動作確認フラグ
set([b:GB30035]);

```

スクリプト No.	30021	スクリプト名	Script30021
コメント	各種フラグクリア		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時

```

//各種フラグをクリアします。
rst([b:GB30006]);
rst([b:GB30007]);
rst([b:GB30003]);
rst([b:GB30018]);
rst([b:GB30035]);

[w:TMP0004] = 0;
fmov([w:TMP0004], [w:GD12000], 512); //各オブジェクトの値を初期化します。(B-30003, 4)

```

```
fmov([w:TMP0004], [w:GD10301], 3); //カーソルの位置情報をクリアします。(B-30003, 4)
fmov([w:TMP0004], [w:GD10432], 15); //ワークエリアクリア
[w:GD10300] = 0; //カーソル位置情報クリア(B-30003, 4)
```

//オーバーラップウィンドウを閉じます。

```
[w:GD62001] = 0;
[w:GD62004] = 0;
[w:GD62007] = 0;
```

スクリプト No.	30017	スクリプト名	Script30017
コメント	B-30003, 30004 詳細画面表示		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30002

//カーソル位置の詳細情報画面を表示します。

//仮の ID を求めます。

```
if([w:GD10303] < 256) {
    [w:TMP0000] = [w:GD10303]; //出力 ID
}
else{
    [w:TMP0000] = [w:GD10303] - 256; //入力 ID
}
```

if([w:GD12000[w:GD10303]] > 4) { //カーソル位置にユニットが存在しているかどうかを判定します。

```
    if([w:GD10303] < 256) {
        //出力
        [w:TMP0002] = [w:TMP0000];
        while([w:TMP0002] >= 0) {
            if([w:GD12000[w:TMP0002]] != 0) {
                //出力
                [w:TMP0001] = 0;
                [w:TMP0005] = 0;
                while([w:TMP0001] < [w:GD20162]) { //接続 ID 回数分繰り返します。
                    if([w:GD20163[w:TMP0005]] == [w:TMP0002]) { //ID の判定をします。
                        set([b:GB30009]); //ID 一致フラグ
                        break;
                    }
                    else{
                        [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
                        [w:TMP0005] = [w:TMP0005] + 1;
                    }
                }
            }
        }
    }
```

//複合の出力側の場合

```
if([b:GB30009] == OFF) {
    [w:TMP0001] = 0;
    [w:TMP0005] = 0;
    while([w:TMP0001] < [w:GD20162]) { //接続 ID 回数分繰り返します。
        if([w:GD20163[w:TMP0005]] == ([w:TMP0002] + 0x0200)) { //ID を判定します。
            //一致した ID が複合ユニットかどうかを判定します。
            [w:TMP0006] = [w:TMP0002];
            [w:TMP0012] = [w:GD24000[w:TMP0005]];

            if((((w:TMP0012] & 0x00C0) >> 6) == 2) {
                set([b:GB30009]); //ID 一致フラグ
                set([b:GB30020]); //複合出力フラグ
                break;
            }
        }
    }
```

```

    }
    [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
    [w:TMP0005] = [w:TMP0005] + 1;
  }
  else{
    [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
    [w:TMP0005] = [w:TMP0005] + 1;
  }
}
}
if([b:GB30009] == ON){ //一致したら、ループを抜けます。
  break;
}
}
else{
  //接続機器がない場合
  break;
}
[w:TMP0002] = [w:TMP0002] - 1;
}
}
else{
  //入力
  [w:TMP0002] = [w:TMP0000];
  while([w:TMP0002] >= 0){
    [w:TMP0001] = 0;
    [w:TMP0005] = 0;
    while([w:TMP0001] < [w:GD20162]){ //接続 ID 回数分繰り返します。
      if([w:GD20163[w:TMP0005]] == ([w:TMP0002] + 0x0200)){ //ID を判定します。
        set([b:GB30009]); //ID 一致フラグ
        break;
      }
      else{
        [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
        [w:TMP0005] = [w:TMP0005] + 1;
      }
    }
  }

  if([b:GB30009] == ON){ //一致したら、ループを抜けます。
    break;
  }

  [w:TMP0002] = [w:TMP0002] - 1;
}
}

//一致していた場合、画面表示します。
if([b:GB30009] == ON){
  if([w:GD10303] < 256){
    [w:TMP0007] = [w:TMP0002];

    if([b:GB30020] == OFF){
      //出力
      [w:TMP0003] = [w:TMP0002];
      [w:TMP0004] = [w:TMP0002];
    }
  }
}

```

```

else{
    //複合の場合は、入力側を参照します。
    [w:TMP0003] = [w:TMP0002] + 0x0200;
    [w:TMP0004] = [w:TMP0002] + 0x0100;
}
}
else{
    //入力
    [w:TMP0007] = [w:TMP0002];
    [w:GD10600] = [w:GD20676[w:TMP0007]]; //オフセット
    [w:TMP0003] = [w:TMP0002] + 0x0200;
    [w:TMP0004] = [w:TMP0002] + 0x0100;
}

[w:D10390] = [w:TMP0003]; //読み込み対象 ID

//表示するベース画面を選択します。
switch([w:GD16000[w:TMP0004]] & 0xF000) {
    case 0x0000: [w:TMP0008] = 0;
        break;
    case 0x1000: [w:TMP0008] = 1;
        break;
    case 0x2000: [w:TMP0008] = 2;
        break;
    case 0x3000: [w:TMP0008] = 3;
        break;
    case 0xA000: [w:TMP0008] = 10;
        break;
}

if([w:TMP0008] == 0) {
    switch([w:GD16000[w:TMP0004]]) {
        //ユニット形名ナンバーが取得できない場合は、詳細画面へ遷移しません。
        case 0x0000: break;
        case 0x0100: [w:GD62000] = 30006;
            break;
        case 0x0101: [w:GD62000] = 30006;
            break;
        case 0x0102: [w:GD62000] = 30008;
            break;
        case 0x0103: [w:GD62000] = 30008;
            break;
        case 0x0104: [w:GD62000] = 30007;
            break;
        case 0x0105: [w:GD62000] = 30007;
            break;
        case 0x0106: [w:GD62000] = 30009;
            break;
        case 0x0107: [w:GD62000] = 30009;
            break;
        case 0x0400: [w:GD62000] = 30006;
            break;
        case 0x0401: [w:GD62000] = 30006;
            break;
        case 0x0402: [w:GD62000] = 30008;
            break;
    }
}

```

```

        case 0x0403: [w:GD62000] = 30008;
            break;
        case 0x0404: [w:GD62000] = 30007;
            break;
        case 0x0405: [w:GD62000] = 30007;
            break;
        case 0x0406: [w:GD62000] = 30009;
            break;
        case 0x0407: [w:GD62000] = 30009;
            break;
        case 0x0700: [w:GD62000] = 30006;
            break;
        case 0x0701: [w:GD62000] = 30006;
            break;
        case 0x0702: [w:GD62000] = 30008;
            break;
        case 0x0703: [w:GD62000] = 30008;
            break;
        case 0x0704: [w:GD62000] = 30007;
            break;
        case 0x0705: [w:GD62000] = 30007;
            break;
        case 0x0706: [w:GD62000] = 30009;
            break;
        case 0x0707: [w:GD62000] = 30009;
            break;
    }
}

if([w:TMP0008] == 1) {
    switch([w:GD16000[w:TMP0004]]) {
        case 0x1000: [w:GD62000] = 30010;
            break;
        case 0x1050: [w:GD62000] = 30010;
            break;
        case 0x1200: [w:GD62000] = 30011;
            break;
        case 0x1250: [w:GD62000] = 30011;
            break;
        case 0x1400: [w:GD62000] = 30012;
            break;
        case 0x1401: [w:GD62000] = 30019;
            break;
        case 0x1450: [w:GD62000] = 30012;
            break;
        case 0x1451: [w:GD62000] = 30019;
            break;
    }
}

if([w:TMP0008] == 2) {
    switch([w:GD16000[w:TMP0004]]) {
        case 0x2000: [w:GD62000] = 30013;
            break;
        case 0x2300: [w:GD62000] = 30014;
            break;
    }
}

```



```

        case 0x2301: [w:GD62000] = 30014;
            break;
        case 0x2302: [w:GD62000] = 30015;
            break;
        case 0x2303: [w:GD62000] = 30016;
            break;
        case 0x2600: [w:GD62000] = 30017;
            break;
        case 0x2601: [w:GD62000] = 30017;
            break;
        case 0x2602: [w:GD62000] = 30017;
            break;
        case 0x2603: [w:GD62000] = 30017;
            break;
        case 0x2900: [w:GD62000] = 30020;
            break;
        case 0x2903: [w:GD62000] = 30021;
            break;
        case 0x2909: [w:GD62000] = 30023;
            break;
        case 0x290C: [w:GD62000] = 30053;
            break;
        case 0x290F: [w:GD62000] = 30054;
            break;
        case 0x2930: [w:GD62000] = 30024;
            break;
        case 0x2933: [w:GD62000] = 30025;
            break;
        case 0x2939: [w:GD62000] = 30027;
            break;
        case 0x293C: [w:GD62000] = 30057;
            break;
        case 0x293F: [w:GD62000] = 30058;
            break;
        case 0x2960: [w:GD62000] = 30028;
            break;
        case 0x2963: [w:GD62000] = 30029;
            break;
        case 0x2969: [w:GD62000] = 30031;
            break;
        case 0x296C: [w:GD62000] = 30061;
            break;
        case 0x296F: [w:GD62000] = 30062;
            break;
    }
}

if([w:TMP0008] == 3) {
    switch([w:GD16000[w:TMP0004]]) {
        case 0x3100: [w:GD62000] = 30032;
            break;
        case 0x3300: [w:GD62000] = 30033;
            break;
        case 0x3301: [w:GD62000] = 30034;
            break;
        case 0x3302: [w:GD62000] = 30035;

```

```

        break;
    case 0x3303: [w:GD62000] = 30035;
        break;
    case 0x3304: [w:GD62000] = 30036;
        break;
    case 0x3305: [w:GD62000] = 30036;
        break;
    }
}

if ([w:TMP0008] == 10) {
    switch ([w:GD16000[w:TMP0004]]) {
        case 0xA000: [w:GD62000] = 30018;
            break;
        case 0xA001: [w:GD62000] = 30018;
            break;
        case 0xA002: [w:GD62000] = 30037;
            break;
        case 0xA003: [w:GD62000] = 30037;
            break;
        case 0xA004: [w:GD62000] = 30038;
            break;
        case 0xA005: [w:GD62000] = 30038;
            break;
        case 0xA006: [w:GD62000] = 30039;
            break;
        case 0xA007: [w:GD62000] = 30039;
            break;
        case 0xA010: [w:GD62000] = 30051;
            break;
        case 0xA300: [w:GD62000] = 30018;
            break;
        case 0xA301: [w:GD62000] = 30018;
            break;
        case 0xA302: [w:GD62000] = 30037;
            break;
        case 0xA303: [w:GD62000] = 30037;
            break;
        case 0xA304: [w:GD62000] = 30038;
            break;
        case 0xA305: [w:GD62000] = 30038;
            break;
        case 0xA306: [w:GD62000] = 30039;
            break;
        case 0xA307: [w:GD62000] = 30039;
            break;
        case 0xA308: [w:GD62000] = 30040;
            break;
        case 0xA309: [w:GD62000] = 30040;
            break;
        case 0xA310: [w:GD62000] = 30052;
            break;
        case 0xA320: [w:GD62000] = 30041;
            break;
        case 0xA321: [w:GD62000] = 30042;
            break;
    }
}

```

```

        case 0xA322: [w:GD62000] = 30042;
            break;
        case 0xA323: [w:GD62000] = 30042;
            break;
        case 0xA324: [w:GD62000] = 30042;
            break;
        case 0xA325: [w:GD62000] = 30042;
            break;
        case 0xA326: [w:GD62000] = 30042;
            break;
        case 0xA600: [w:GD62000] = 30018;
            break;
        case 0xA601: [w:GD62000] = 30018;
            break;
        case 0xA602: [w:GD62000] = 30037;
            break;
        case 0xA603: [w:GD62000] = 30037;
            break;
        case 0xA604: [w:GD62000] = 30038;
            break;
        case 0xA605: [w:GD62000] = 30038;
            break;
        case 0xA606: [w:GD62000] = 30039;
            break;
        case 0xA607: [w:GD62000] = 30039;
            break;
    }
}
//フラグリセット
rst([b:GB30009]);
rst([b:GB30020]);
}

rst([b:GB30002]);

```

スクリプト No.	30012	スクリプト名	Script30012
コメント	座標計算(入力) *1		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時

//タッチした座標から、カーソル位置を割り出します。

```

if((([w:TMP0120] != [w:GS654]) || ([w:TMP0121] != [w:GS655])) && (([w:GS654] > Input_X) &&
([w:GS655] > Input_Y))
&& (([w:GS654] < Frame_X) && ([w:GS655] < Frame_Y)))
{
    [w:TMP0120] = [w:GS654];
    [w:TMP0121] = [w:GS655];

    if((([b:GD11000.b0] == OFF) && ([b:GB30001] == OFF))
    {
        //現在のカーソル位置を保存します。
        [w:TMP0122] = [w:GD10303];

        //X座標
        //入力か出力で減算する値を変えます。
        //入力

```

```

[w:TMP0123] = [w:TMP0120] - Input_X;
[w:TMP0124] = [w:TMP0123] / Object_X;
[w:GD10301] = (16 - ([w:TMP0124] + 1)) + 256;

//Y 座標
[w:TMP0125] = [w:TMP0121] - Input_Y;
[w:TMP0126] = [w:TMP0125] / Object_Y;
[w:GD10302] = [w:TMP0126] * 16;

//オフセット
[w:GD10303] = [w:GD10301] + [w:GD10302];

//オフセットの位置が変わらなければ、部品の表示は変化しません。
if([w:TMP0122] != [w:GD10303])
{
    //カーソル表示
    if([w:GD12000[w:GD10303]] < 4)
    {
        [w:GD12000[w:GD10303]] = [w:GD12000[w:GD10303]] + 4;
    }

    //カーソル消去
    if([w:GD12000[w:TMP0122]] < 4)
    {
        [w:GD12000[w:TMP0122]] = 0;
    }else{
        [w:GD12000[w:TMP0122]] = [w:GD12000[w:TMP0122]] - 4;
    }
}

[w:GD10300] = [w:GD10303] - 256; //カーソル位置表示
}

```

スクリプト No.	30013	スクリプト名	Script30013
コメント	カーソル表示(左移動) (入力)		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30010

```

//部品表示の制御をします。

//カーソル位置を計算します。
[w:TMP0020] = [w:GD10303]; //前回のカーソル位置を退避します。

if([w:GD10301] == 271)
{
    [w:GD10301] = 256;
}else{
    [w:GD10301] = [w:GD10301] + 1;
}

[w:TMP0000] = [w:GD10301];

[w:GD10303] = [w:TMP0000] + [w:GD10302]; //オフセット

if([w:GD12000[w:TMP0020]] >= 4)
{
    [w:GD12000[w:TMP0020]] = [w:GD12000[w:TMP0020]] - 4;
}

```

<pre> } else { [w:GD12000[w:TMP0020]] = 0; } [w:GD12000[w:GD10303]] = [w:GD12000[w:GD10303]] + 4; [w:GD10300] = [w:GD10303] - 256; //カーソル位置表示 </pre>			
スクリプト No.	30018	スクリプト名	Script30018
コメント	カーソル表示(右移動)(入力)		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30011
<pre> //部品表示の制御をします。 //カーソル位置を計算します。 [w:TMP0020] = [w:GD10303]; //前回のカーソル位置を退避します。 if([w:GD10301] == 256) { [w:GD10301] = 271; } else { [w:GD10301] = [w:GD10301] -1; } [w:TMP0000] = [w:GD10301]; [w:GD10303] = [w:TMP0000] + [w:GD10302]; //オフセット if([w:GD12000[w:TMP0020]] >= 4) { [w:GD12000[w:TMP0020]] = [w:GD12000[w:TMP0020]] - 4; } else { [w:GD12000[w:TMP0020]] = 0; } [w:GD12000[w:GD10303]] = [w:GD12000[w:GD10303]] + 4; [w:GD10300] = [w:GD10303] - 256; //カーソル位置表示 </pre>			
スクリプト No.	30022	スクリプト名	Script30022
コメント	カーソル表示(下移動)(入力)		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30012
<pre> //部品表示の制御をします。 //カーソル位置を計算します。 [w:TMP0020] = [w:GD10303]; //前回のカーソル位置を退避します。 if([w:GD10302] == 240) { [w:GD10302] = 0; } else { [w:GD10302] = [w:GD10302] + 16; } [w:GD10303] = [w:GD10301] + [w:GD10302]; //オフセット if([w:GD12000[w:TMP0020]] >= 4) { [w:GD12000[w:TMP0020]] = [w:GD12000[w:TMP0020]] - 4; } </pre>			

<pre> } else { [w:GD12000[w:TMP0020]] = 0; } [w:GD12000[w:GD10303]] = [w:GD12000[w:GD10303]] + 4; [w:GD10300] = [w:GD10303] - 256; //カーソル位置表示 </pre>			
スクリプト No.	30036	スクリプト名	Script30036
コメント	カーソル表示(上移動)(入力)		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30013
<pre> //部品表示の制御をします。 //カーソル位置を計算します。 [w:TMP0020] = [w:GD10303]; //前回のカーソル位置を退避します。 if([w:GD10302] == 0) { [w:GD10302] = 240; } else { [w:GD10302] = [w:GD10302] - 16; } [w:GD10303] = [w:GD10301] + [w:GD10302]; //オフセット if([w:GD12000[w:TMP0020]] >= 4) { [w:GD12000[w:TMP0020]] = [w:GD12000[w:TMP0020]] - 4; } else { [w:GD12000[w:TMP0020]] = 0; } [w:GD12000[w:GD10303]] = [w:GD12000[w:GD10303]] + 4; [w:GD10300] = [w:GD10303] - 256; //カーソル位置表示数を減らします。 </pre>			
スクリプト No.	30083	スクリプト名	Script30083
コメント	アラームリセット		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30049
<pre> //アラームリセット信号を ON します。 set([b:B181A]); set([b:GB30050]); rst([b:GB30049]); </pre>			
スクリプト No.	30084	スクリプト名	Script30084
コメント	アラームクリアトリガリセット		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中周期 1 秒 GB30050
<pre> //アラームリセット信号を OFF します。 rst([b:B181A]); rst([b:GB30050]); </pre>			

*1: [スクリプトシンボル]を使用しています。[スクリプトシンボル]については、「6.9.4 スクリプトシンボル」を参照してください。

ベース画面 30004

スクリプト No.	30004	スクリプト名	Script30004
コメント	B-30003, 30004 画面初期化		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB40
<pre> if([b:GB30003] == OFF) { fmov([w:TMP0000], [w:TMP0020], 10); [w:TMP0110] = 0; //比較用のテンポラリエリアを初期化します。 [w:TMP0111] = 0; //比較用のテンポラリエリアを初期化します。 //各種パラメータを取得し、部品表示をします。 set([b:GD11000.b0]); set([b:GB30003]); //2回目以降の画面表示時には動作しないようにフラグを立てます。 } </pre>			
スクリプト No.	30008	スクリプト名	Script30008
コメント	スクリプト No. 30003 起動		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre> //ステータス読み出し後、スクリプト No. 30003 を起動します。 if([b:GB30016] == OFF) { set([b:GB30001]); set([b:GB30016]); } </pre>			
スクリプト No.	30003	スクリプト名	Script30003
コメント	B-30003, 30004 部品表示		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30001
<pre> //部品の表示をします。 [w:TMP0015] = 0; [w:TMP0008] = 0; fmov([w:TMP0008], [w:TMP0020], 6); while(([w:TMP0015] < [w:GD20162]) && ([w:GD20162] > 0)) { //接続 ID 取得 [w:TMP0000] = [w:TMP0015]; [w:TMP0020] = [w:GD20163[w:TMP0000]]; [w:TMP0015] = [w:TMP0015] + 1; if(([w:TMP0020] & 0x0200) == 0) { set([b:GB30600]); //出力ビット }else{ set([b:GB30601]); //入力ビット } //アラーム情報 if([w:GD20291] != 0) { [w:TMP0004] = 0; [w:TMP0001] = [w:TMP0004]; while([w:TMP0004] < [w:GD20291]) </pre>			

```

    {
        if([w:GD20292[w:TMP0001]] == [w:TMP0020])
        {
            [w:TMP0022] = 1; //アラーム発生
            break;
        }
        [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
        [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
    }
}

//エラー情報
if([w:GD20032] != 0)
{
    [w:TMP0004] = 0;
    [w:TMP0001] = [w:TMP0004];
    while([w:TMP0004] < [w:GD20032])
    {
        if([w:GD20033[w:TMP0001]] == [w:TMP0020])
        {
            [w:TMP0023] = 1; //エラー発生
            break;
        }
        [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
        [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
    }
}

//機器パラメータ
[w:TMP0004] = [w:TMP0020] & 0x00FF; //機器パラメータを取得するためのオフセット
[w:TMP0002] = [w:TMP0004];
if([b:GB30600] == ON)
{
    //出力
    [w:TMP0012] = [w:TMP0004];
} else {
    //入力
    [w:TMP0012] = [w:TMP0004] + 0x0100;
}

//I/O 点数パターン
[w:TMP0007] = [w:GD24000[w:TMP0000]];
[w:TMP0025] = ([w:TMP0007] & 0x00C0) >> 6; //0:入力、1:出力、2:複合
[w:TMP0026] = ([w:TMP0007] & 0x003F) + 1; //点数

//ユニット形名ナンバー
[w:GD16000[w:TMP0012]] = [w:GD24128[w:TMP0000]];

//ON/OFF 情報
[w:TMP0008] = [w:TMP0020] & 0x00FF;
if([w:TMP0025] == 0) //入力の場合
{
    [w:TMP0004] = 0;

    while([w:TMP0004] < [w:TMP0026])
    {

```



```

[w:TMP0009] = [w:TMP0008] / 16;
[w:TMP0010] = [w:TMP0008] % 16;

if([w:TMP0023] == 1) //異常は発生しているかをチェックします。
{
    [w:GD12256[w:TMP0008]] = 3; //異常発生&入力 ON
} else {
    if([w:TMP0022] == 1) //アラームは発生しているかをチェックします。
    {
        [w:GD12256[w:TMP0008]] = 2; //アラーム発生&入力 ON
    } else {
        [w:GD12256[w:TMP0008]] = 1; //正常
    }
}

[w:TMP0008] = [w:TMP0008] + 1;
[w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
}
} else {
    if([w:TMP0025] == 1) //出力の場合
    {
        [w:TMP0004] = 0;

        while([w:TMP0004] < [w:TMP0026])
        {
            [w:TMP0009] = [w:TMP0008] / 16;
            [w:TMP0010] = [w:TMP0008] % 16;

            if([w:TMP0023] == 1) //異常は発生しているかをチェックします。
            {
                [w:GD12000[w:TMP0008]] = 3; //異常発生&出力 ON
            } else {
                if([w:TMP0022] == 1) //アラームは発生しているかをチェックします。
                {
                    [w:GD12000[w:TMP0008]] = 2; //アラーム発生&出力 ON
                } else {
                    [w:GD12000[w:TMP0008]] = 1; //正常
                }
            }
        }

        [w:TMP0008] = [w:TMP0008] + 1;
        [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
    }
} else {
    if([w:TMP0025] == 2) //複合の場合
    {
        [w:TMP0004] = 0;
        [w:TMP0011] = [w:TMP0026] / 2; //複合は、点数が半分になります。
        while([w:TMP0004] < [w:TMP0011])
        {
            [w:TMP0009] = [w:TMP0008] / 16;
            [w:TMP0010] = [w:TMP0008] % 16;

            //出力
            if([w:TMP0023] == 1) //異常は発生しているかをチェックします。
            {

```

```

        [w:GD12000[w:TMP0008]] = 3; //異常発生&出力 ON
    }else{
        if([w:TMP0022] == 1)    //アラームは発生しているかをチェックします。
        {
            [w:GD12000[w:TMP0008]] = 2; //アラーム発生&出力 ON
        }else{
            [w:GD12000[w:TMP0008]] = 1; //正常
        }
    }

//入力
if([w:TMP0023] == 1)    //異常は発生しているかをチェックします。
{
    [w:GD12256[w:TMP0008]] = 3; //異常発生&入力 ON
}else{
    if([w:TMP0022] == 1)    //アラームは発生しているかをチェックします。
    {
        [w:GD12256[w:TMP0008]] = 2; //アラーム発生&入力 ON
    }else{
        [w:GD12256[w:TMP0008]] = 1; //正常
    }
}

[w:TMP0008] = [w:TMP0008] + 1;
[w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
}
}
}
rst([b:GB30600]);
rst([b:GB30601]);

//ワークエリアクリア
[w:TMP0004] = 0;
fmov([w:TMP0004], [w:TMP0020], 5);
}

//カーソルを表示します。
if([w:GD62000] == 30004)
{
    //出力
    [w:GD10301] = 0; //左右
    [w:GD10302] = 0; //上下
    [w:GD10303] = [w:GD10301] + [w:GD10302];
    [w:GD10300] = [w:GD10303]; //カーソル位置表示
    //[w:TMP0030] = [w:GD10303];

    if([w:GD12000[w:GD10303]] < 4)
    {
        [w:GD12000[w:GD10303]] = [w:GD12000[w:GD10303]] + 4;
    }
}else{
    //入力
    [w:GD10301] = 256; //左右
    [w:GD10302] = 0; //上下

```

```

[w:GD10303] = [w:GD10301] + [w:GD10302];
[w:GD10300] = [w:GD10303] - 256; //カーソル位置表示
//[w:TMP0030] = [w:GD10303];

if([w:GD12000[w:GD10303]] < 4)
{
    [w:GD12000[w:GD10303]] = [w:GD12000[w:GD10303]] + 4;
}
}

rst([b:GB30001]);

//初回動作確認フラグ
set([b:GB30035]);

```

スクリプト No.	30001	スクリプト名	Script30001
コメント	カーソル表示(左移動)		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30010

//部品表示の制御をします。

//カーソル位置の計算をします。

[w:TMP0020] = [w:GD10303]; //前回のカーソル位置を退避します。

```

if([w:GD10301] == 15)
{
    [w:GD10301] = 0;
}else{
    [w:GD10301] = [w:GD10301] + 1;
}

```

[w:TMP0000] = [w:GD10301];

[w:GD10303] = [w:TMP0000] + [w:GD10302]; //オフセット

```

if([w:GD12000[w:TMP0020]] >= 4)
{
    [w:GD12000[w:TMP0020]] = [w:GD12000[w:TMP0020]] - 4;
}else{
    [w:GD12000[w:TMP0020]] = 0;
}

```

[w:GD12000[w:GD10303]] = [w:GD12000[w:GD10303]] + 4;

[w:GD10300] = [w:GD10303]; //カーソル位置表示

スクリプト No.	30030	スクリプト名	Script30030
コメント	カーソル表示(右移動)		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30011

//部品表示の制御をします。

//カーソル位置を計算します。

[w:TMP0020] = [w:GD10303]; //前回のカーソル位置を退避します。

```

if([w:GD10301] == 0)
{
    [w:GD10301] = 15;
}else{

```

<pre> [w:GD10301] = [w:GD10301] - 1; } [w:TMP0000] = [w:GD10301]; [w:GD10303] = [w:TMP0000] + [w:GD10302]; //オフセット if([w:GD12000[w:TMP0020]] >= 4) { [w:GD12000[w:TMP0020]] = [w:GD12000[w:TMP0020]] - 4; }else{ [w:GD12000[w:TMP0020]] = 0; } [w:GD12000[w:GD10303]] = [w:GD12000[w:GD10303]] + 4; </pre>			
スクリプト No.	30031	スクリプト名	Script30031
コメント	カーソル表示(下移動)		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30012
<pre> //部品表示の制御をします。 //カーソル位置を計算します。 [w:TMP0020] = [w:GD10303]; //前回のカーソル位置を退避します。 if([w:GD10302] == 240) { [w:GD10302] = 0; }else{ [w:GD10302] = [w:GD10302] + 16; } [w:GD10303] = [w:GD10301] + [w:GD10302]; //オフセット if([w:GD12000[w:TMP0020]] >= 4) { [w:GD12000[w:TMP0020]] = [w:GD12000[w:TMP0020]] - 4; }else{ [w:GD12000[w:TMP0020]] = 0; } [w:GD12000[w:GD10303]] = [w:GD12000[w:GD10303]] + 4; [w:GD10300] = [w:GD10303]; //カーソル位置表示 </pre>			
スクリプト No.	30032	スクリプト名	Script30032
コメント	カーソル表示(上移動)		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30013
<pre> //部品表示の制御をします。 //カーソル位置を計算します。 [w:TMP0020] = [w:GD10303]; //前回のカーソル位置を退避します。 if([w:GD10302] == 0) { [w:GD10302] = 240; }else{ [w:GD10302] = [w:GD10302] - 16; } </pre>			

<pre> [w:GD10303] = [w:GD10301] + [w:GD10302]; //オフセット if([w:GD12000[w:TMP0020]] >= 4) { [w:GD12000[w:TMP0020]] = [w:GD12000[w:TMP0020]] - 4; }else{ [w:GD12000[w:TMP0020]] = 0; } [w:GD12000[w:GD10303]] = [w:GD12000[w:GD10303]] + 4; </pre>			
スクリプト No.	30021	スクリプト名	Script30021
コメント	各種フラグクリア		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時
<pre> //各種フラグをクリアします。 rst([b:GB30006]); rst([b:GB30007]); rst([b:GB30003]); rst([b:GB30018]); rst([b:GB30035]); [w:TMP0004] = 0; fmov([w:TMP0004], [w:GD12000], 512); //各オブジェクトの値を初期化します。(B-30003, 4) fmov([w:TMP0004], [w:GD10301], 3); //カーソルの位置情報をクリアします。(B-30003, 4) fmov([w:TMP0004], [w:GD10432], 15); //ワークエリアクリア [w:GD10300] = 0; //カーソル位置情報クリア (B-30003, 4) //オーバーラップウィンドウを閉じます。 [w:GD62001] = 0; [w:GD62004] = 0; [w:GD62007] = 0; </pre>			
スクリプト No.	30017	スクリプト名	Script30017
コメント	B-30003, 30004 詳細画面表示		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30002
<pre> //カーソル位置の詳細情報画面を表示します。 //仮の ID を求めます。 if([w:GD10303] < 256) { [w:TMP0000] = [w:GD10303]; //出力 ID } else{ [w:TMP0000] = [w:GD10303] - 256; //入力 ID } if([w:GD12000[w:GD10303]] > 4) { //カーソル位置にユニットが存在しているかどうかを判定します。 if([w:GD10303] < 256) { //出力 [w:TMP0002] = [w:TMP0000]; while([w:TMP0002] >= 0) { if([w:GD12000[w:TMP0002]] != 0) { //出力 [w:TMP0001] = 0; [w:TMP0005] = 0; while([w:TMP0001] < [w:GD20162]) { //接続 ID 回数分繰り返します。 if([w:GD20163[w:TMP0005]] == [w:TMP0002]) { //ID の判定をします。 </pre>			

```

        set([b:GB30009]); //ID 一致フラグ
        break;
    }
    else{
        [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
        [w:TMP0005] = [w:TMP0005] + 1;
    }
}

//複合の出力側の場合
if([b:GB30009] == OFF){
    [w:TMP0001] = 0;
    [w:TMP0005] = 0;
    while([w:TMP0001] < [w:GD20162]){ //接続 ID 回数分繰り返します。
        if([w:GD20163[w:TMP0005]] == ([w:TMP0002] + 0x0200)){ //ID を判定します。
            //一致した ID が複合ユニットかどうかを判定します。
            [w:TMP0006] = [w:TMP0002];
            [w:TMP0012] = [w:GD24000[w:TMP0005]];

            if(((w:TMP0012 & 0x00C0) >> 6) == 2){
                set([b:GB30009]); //ID 一致フラグ
                set([b:GB30020]); //複合出力フラグ
                break;
            }
            [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
            [w:TMP0005] = [w:TMP0005] + 1;
        }
        else{
            [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
            [w:TMP0005] = [w:TMP0005] + 1;
        }
    }
}
if([b:GB30009] == ON){ //一致したら、ループを抜けます。
    break;
}
}
else{
    //接続機器がない場合
    break;
}
[w:TMP0002] = [w:TMP0002] - 1;
}
}
else{
    //入力
    [w:TMP0002] = [w:TMP0000];
    while([w:TMP0002] >= 0){
        [w:TMP0001] = 0;
        [w:TMP0005] = 0;
        while([w:TMP0001] < [w:GD20162]){ //接続 ID 回数分繰り返します。
            if([w:GD20163[w:TMP0005]] == ([w:TMP0002] + 0x0200)){ //ID を判定します。
                set([b:GB30009]); //ID 一致フラグ
                break;
            }
        }
        else{

```

```

        [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
        [w:TMP0005] = [w:TMP0005] + 1;
    }
}

if([b:GB30009] == ON) { //一致したら、ループを抜けます。
    break;
}

[w:TMP0002] = [w:TMP0002] - 1;
}
}

//一致していた場合、画面表示します。
if([b:GB30009] == ON) {
    if([w:GD10303] < 256) {
        [w:TMP0007] = [w:TMP0002];

        if([b:GB30020] == OFF) {
            //出力
            [w:TMP0003] = [w:TMP0002];
            [w:TMP0004] = [w:TMP0002];
        }
        else{
            //複合の場合は、入力側を参照します。
            [w:TMP0003] = [w:TMP0002] + 0x0200;
            [w:TMP0004] = [w:TMP0002] + 0x0100;
        }
    }
    else{
        //入力
        [w:TMP0007] = [w:TMP0002];
        [w:GD10600] = [w:GD20676[w:TMP0007]]; //オフセット
        [w:TMP0003] = [w:TMP0002] + 0x0200;
        [w:TMP0004] = [w:TMP0002] + 0x0100;
    }
}

[w:D10390] = [w:TMP0003]; //読み込み対象 ID

//表示するベース画面を選択します。
switch([w:GD16000[w:TMP0004]] & 0xF000) {
    case 0x0000: [w:TMP0008] = 0;
                break;
    case 0x1000: [w:TMP0008] = 1;
                break;
    case 0x2000: [w:TMP0008] = 2;
                break;
    case 0x3000: [w:TMP0008] = 3;
                break;
    case 0xA000: [w:TMP0008] = 10;
                break;
}

if([w:TMP0008] == 0) {
    switch([w:GD16000[w:TMP0004]]) {
        //ユニット形名ナンバーが取得できない場合は、詳細画面へ遷移しません。

```

```

    case 0x0000: break;
    case 0x0100: [w:GD62000] = 30006;
        break;
    case 0x0101: [w:GD62000] = 30006;
        break;
    case 0x0102: [w:GD62000] = 30008;
        break;
    case 0x0103: [w:GD62000] = 30008;
        break;
    case 0x0104: [w:GD62000] = 30007;
        break;
    case 0x0105: [w:GD62000] = 30007;
        break;
    case 0x0106: [w:GD62000] = 30009;
        break;
    case 0x0107: [w:GD62000] = 30009;
        break;
    case 0x0400: [w:GD62000] = 30006;
        break;
    case 0x0401: [w:GD62000] = 30006;
        break;
    case 0x0402: [w:GD62000] = 30008;
        break;
    case 0x0403: [w:GD62000] = 30008;
        break;
    case 0x0404: [w:GD62000] = 30007;
        break;
    case 0x0405: [w:GD62000] = 30007;
        break;
    case 0x0406: [w:GD62000] = 30009;
        break;
    case 0x0407: [w:GD62000] = 30009;
        break;
    case 0x0700: [w:GD62000] = 30006;
        break;
    case 0x0701: [w:GD62000] = 30006;
        break;
    case 0x0702: [w:GD62000] = 30008;
        break;
    case 0x0703: [w:GD62000] = 30008;
        break;
    case 0x0704: [w:GD62000] = 30007;
        break;
    case 0x0705: [w:GD62000] = 30007;
        break;
    case 0x0706: [w:GD62000] = 30009;
        break;
    case 0x0707: [w:GD62000] = 30009;
        break;
}
}

if([w:TMP0008] == 1) {
    switch([w:GD16000[w:TMP0004]]) {
        case 0x1000: [w:GD62000] = 30010;
            break;

```



```

        case 0x1050: [w:GD62000] = 30010;
            break;
        case 0x1200: [w:GD62000] = 30011;
            break;
        case 0x1250: [w:GD62000] = 30011;
            break;
        case 0x1400: [w:GD62000] = 30012;
            break;
        case 0x1401: [w:GD62000] = 30019;
            break;
        case 0x1450: [w:GD62000] = 30012;
            break;
        case 0x1451: [w:GD62000] = 30019;
            break;
    }
}

if([w:TMP0008] == 2) {
    switch([w:GD16000[w:TMP0004]]) {
        case 0x2000: [w:GD62000] = 30013;
            break;
        case 0x2300: [w:GD62000] = 30014;
            break;
        case 0x2301: [w:GD62000] = 30014;
            break;
        case 0x2302: [w:GD62000] = 30015;
            break;
        case 0x2303: [w:GD62000] = 30016;
            break;
        case 0x2600: [w:GD62000] = 30017;
            break;
        case 0x2601: [w:GD62000] = 30017;
            break;
        case 0x2602: [w:GD62000] = 30017;
            break;
        case 0x2603: [w:GD62000] = 30017;
            break;
        case 0x2900: [w:GD62000] = 30020;
            break;
        case 0x2903: [w:GD62000] = 30021;
            break;
        case 0x2909: [w:GD62000] = 30023;
            break;
        case 0x290C: [w:GD62000] = 30053;
            break;
        case 0x290F: [w:GD62000] = 30054;
            break;
        case 0x2930: [w:GD62000] = 30024;
            break;
        case 0x2933: [w:GD62000] = 30025;
            break;
        case 0x2939: [w:GD62000] = 30027;
            break;
        case 0x293C: [w:GD62000] = 30057;
            break;
        case 0x293F: [w:GD62000] = 30058;
    }
}

```

```

        break;
    case 0x2960: [w:GD62000] = 30028;
        break;
    case 0x2963: [w:GD62000] = 30029;
        break;
    case 0x2969: [w:GD62000] = 30031;
        break;
    case 0x296C: [w:GD62000] = 30061;
        break;
    case 0x296F: [w:GD62000] = 30062;
        break;
    }
}

if([w:TMP0008] == 3) {
    switch([w:GD16000[w:TMP0004]]) {
        case 0x3100: [w:GD62000] = 30032;
            break;
        case 0x3300: [w:GD62000] = 30033;
            break;
        case 0x3301: [w:GD62000] = 30034;
            break;
        case 0x3302: [w:GD62000] = 30035;
            break;
        case 0x3303: [w:GD62000] = 30035;
            break;
        case 0x3304: [w:GD62000] = 30036;
            break;
        case 0x3305: [w:GD62000] = 30036;
            break;
    }
}

if([w:TMP0008] == 10) {
    switch([w:GD16000[w:TMP0004]]) {
        case 0xA000: [w:GD62000] = 30018;
            break;
        case 0xA001: [w:GD62000] = 30018;
            break;
        case 0xA002: [w:GD62000] = 30037;
            break;
        case 0xA003: [w:GD62000] = 30037;
            break;
        case 0xA004: [w:GD62000] = 30038;
            break;
        case 0xA005: [w:GD62000] = 30038;
            break;
        case 0xA006: [w:GD62000] = 30039;
            break;
        case 0xA007: [w:GD62000] = 30039;
            break;
        case 0xA010: [w:GD62000] = 30051;
            break;
        case 0xA300: [w:GD62000] = 30018;
            break;
        case 0xA301: [w:GD62000] = 30018;

```

```

        break;
    case 0xA302: [w:GD62000] = 30037;
        break;
    case 0xA303: [w:GD62000] = 30037;
        break;
    case 0xA304: [w:GD62000] = 30038;
        break;
    case 0xA305: [w:GD62000] = 30038;
        break;
    case 0xA306: [w:GD62000] = 30039;
        break;
    case 0xA307: [w:GD62000] = 30039;
        break;
    case 0xA308: [w:GD62000] = 30040;
        break;
    case 0xA309: [w:GD62000] = 30040;
        break;
    case 0xA310: [w:GD62000] = 30052;
        break;
    case 0xA320: [w:GD62000] = 30041;
        break;
    case 0xA321: [w:GD62000] = 30042;
        break;
    case 0xA322: [w:GD62000] = 30042;
        break;
    case 0xA323: [w:GD62000] = 30042;
        break;
    case 0xA324: [w:GD62000] = 30042;
        break;
    case 0xA325: [w:GD62000] = 30042;
        break;
    case 0xA326: [w:GD62000] = 30042;
        break;
    case 0xA600: [w:GD62000] = 30018;
        break;
    case 0xA601: [w:GD62000] = 30018;
        break;
    case 0xA602: [w:GD62000] = 30037;
        break;
    case 0xA603: [w:GD62000] = 30037;
        break;
    case 0xA604: [w:GD62000] = 30038;
        break;
    case 0xA605: [w:GD62000] = 30038;
        break;
    case 0xA606: [w:GD62000] = 30039;
        break;
    case 0xA607: [w:GD62000] = 30039;
        break;
    }
}
//フラグリセット
rst([b:GB30009]);
rst([b:GB30020]);
}

```

rst([b:GB30002]);			
スクリプト No.	30009	スクリプト名	Script30009
コメント	座標計算(出力) *1		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre>//タッチした座標から、カーソル位置を割り出します。 if((([w:TMP0120] != [w:GS654]) ([w:TMP0121] != [w:GS655])) && (([w:GS654] > Input_X) && ([w:GS655] > Input_Y)) && (([w:GS654] < Frame_X) && ([w:GS655] < Frame_Y))) { [w:TMP0120] = [w:GS654]; [w:TMP0121] = [w:GS655]; if([b:GB30001] == OFF) { //現在のカーソル位置を保存します。 [w:TMP0122] = [w:GD10303]; //X 座標 //入力か出力で減算する値を変えます。 //出力 [w:TMP0123] = [w:TMP0120] - Input_X; [w:TMP0124] = [w:TMP0123] / Object_X; [w:GD10301] = 16 - ([w:TMP0124] + 1); //Y 座標 [w:TMP0125] = [w:TMP0121] - Input_Y; [w:TMP0126] = [w:TMP0125] / Object_Y; [w:GD10302] = [w:TMP0126] * 16; //オフセット [w:GD10303] = [w:GD10301] + [w:GD10302]; //オフセットの位置が変わらなければ、部品の表示は変化しません。 if([w:TMP0122] != [w:GD10303]) { //カーソル表示 if([w:GD12000[w:GD10303]] < 4) { [w:GD12000[w:GD10303]] = [w:GD12000[w:GD10303]] + 4; } //カーソル消去 if([w:GD12000[w:TMP0122]] < 4) { [w:GD12000[w:TMP0122]] = 0; }else{ [w:GD12000[w:TMP0122]] = [w:GD12000[w:TMP0122]] - 4; } } } [w:GD10300] = [w:GD10303]; //カーソル位置表示</pre>			

}			
スクリプト No.	30083	スクリプト名	Script30083
コメント	アラームリセット		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30049
<pre>//アラームリセット信号を ON します。 set([b:B181A]); set([b:GB30050]); rst([b:GB30049]);</pre>			
スクリプト No.	30084	スクリプト名	Script30084
コメント	アラームクリアトリガリセット		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中周期 1 秒 GB30050
<pre>//アラームリセット信号を OFF します。 rst([b:B181A]); rst([b:GB30050]);</pre>			

*1: [スクリプトシンボル]を使用しています。[スクリプトシンボル]については、「6.9.4 スクリプトシンボル」を参照してください。

ベース画面 30005

スクリプト No.	30023	スクリプト名	Script30023
コメント	B-30002, 30005 画面起動時処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB40
<pre>//各種ステータス、またはパラメータを読み出します。 if([b:GB30007] == OFF) { if((([w:D10000] != 0) ([w:D10259] != 0)) { set([b:GD11004.b0]); set([b:GB30611]); }else{ set([b:GD11000.b0]); } set([b:GB30007]); }</pre>			
スクリプト No.	30016	スクリプト名	Script30016
コメント	スクリプト No. 30015 起動		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre>//ステータス読み込み後、スクリプト No. 30015 を起動します。 if([b:GB30016] == OFF) { set([b:GB30008]); set([b:GB30016]); }</pre>			
スクリプト No.	30015	スクリプト名	Script30015
コメント	B-30005 形名等		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30008

```

//各オブジェクトを表示します。
[w:GD10494] = 0;
[w:TMP0004] = 0;
[w:TMP0006] = 1;
[w:TMP0100] = [w:GD10401];
[w:TMP0101] = [w:GD10401];
fmov([w:TMP0004], [w:TMP0010], 5);

while([w:GD10494] < 15)
{
    //接続状況を確認します。
    if(([w:GD20162] != 0) && ([w:TMP0100] < [w:GD20162]))
    {
        [w:TMP0010] = [w:GD20163[w:TMP0101]]; //接続 ID
        [w:TMP0100] = [w:TMP0100] + 1;

        if(([w:TMP0010] & 0x0200) == 0)
        {
            set([b:GB30600]); //出力ビット
            [w:TMP0011] = ([w:TMP0010] & 0x0200) >> 9;
        } else {
            set([b:GB30601]); //入力ビット
            [w:TMP0011] = ([w:TMP0010] & 0x0200) >> 9;
        }

        //ユニットタイプ
        [w:GD10402[w:GD10494]] = ([w:GD24000[w:TMP0101]] & 0x00C0) >> 6;

        //ユニット形名 No.
        [w:GD10477[w:GD10494]] = [w:GD24128[w:TMP0101]];

        [w:TMP0101] = [w:TMP0101] + 1;

        //アラーム情報
        if([w:GD20291] != 0)
        {
            [w:TMP0004] = 0;
            [w:TMP0005] = 0;
            while([w:TMP0004] < [w:GD20291])
            {
                if([w:GD20292[w:TMP0005]] == [w:TMP0010])
                {
                    [w:TMP0012] = 1; //アラーム発生
                    if(([w:D10388] != 304) && (([w:D10388] < 200) || ([w:D10388] > 202)))
                    {
                        [w:GD10417[w:GD10494]] = [w:D10388];
                    }
                    break;
                }
                [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
                [w:TMP0005] = [w:TMP0005] + 1;
            }
        }

        //エラー情報
        if([w:GD20032] != 0)

```

```

{
    [w:TMP0004] = 0;
    [w:TMP0005] = 0;
    while([w:TMP0004] < [w:GD20032])
    {
        if([w:GD20033[w:TMP0005]] == [w:TMP0010])
        {
            [w:TMP0013] = 1; //エラー発生
            if(([w:D10388] == 304) || (([w:D10388] >= 200) && ([w:D10388] <= 202)))
            {
                [w:GD10417[w:GD10494]] = [w:D10388];
            }
            break;
        }
        [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
        [w:TMP0005] = [w:TMP0005] + 1;
    }
}

//表示します。
if([w:TMP0013] == 1)
{
    [w:GD10447[w:GD10494]] = 3; //エラー発生
    [w:GD10132[w:GD10494]] = [w:TMP0011]; //入出力
    [w:GD10462[w:GD10494]] = [w:TMP0010] & 0x00FF; //ID
    [w:GD10432[w:GD10494]] = [w:TMP0010]; //ユーザ定義名称
    [w:GD10492] = [w:GD10492] | ([w:TMP0006] << [w:GD10494]); //表示条件
}
else{
    if([w:TMP0012] == 1)
    {
        [w:GD10447[w:GD10494]] = 2; //アラーム発生
        [w:GD10132[w:GD10494]] = [w:TMP0011]; //入出力
        [w:GD10462[w:GD10494]] = [w:TMP0010] & 0x00FF; //ID
        [w:GD10432[w:GD10494]] = [w:TMP0010]; //ユーザ定義名称
        [w:GD10492] = [w:GD10492] | ([w:TMP0006] << [w:GD10494]); //表示条件
    }
    else{
        [w:GD10447[w:GD10494]] = 1; //正常
        [w:GD10132[w:GD10494]] = [w:TMP0011]; //入出力
        [w:GD10462[w:GD10494]] = [w:TMP0010] & 0x00FF; //ID
        [w:GD10432[w:GD10494]] = [w:TMP0010]; //ユーザ定義名称
        [w:GD10417[w:GD10494]] = 0; //ステータス
        [w:GD10492] = [w:GD10492] | ([w:TMP0006] << [w:GD10494]); //表示条件
    }
}

[w:GD10494] = [w:GD10494] + 1;
rst([b:GB30600]); //出力ビット
rst([b:GB30601]); //入力ビット

//ワークエリアクリア
[w:TMP0004] = 0;
fmov([w:TMP0004], [w:TMP0010], 5);
}
else{
    //データがない場合は非表示。

```

```

[w:GD10447[w:GD10494]] = 0xFFFF;
[w:GD10132[w:GD10494]] = 0xFFFF;
[w:GD10462[w:GD10494]] = 0xFFFF;
[w:GD10477[w:GD10494]] = 0xFFFF;
[w:GD10402[w:GD10494]] = 0xFFFF;
[w:GD10432[w:GD10494]] = 0x02FF;
[w:GD10417[w:GD10494]] = 24219;
[w:GD10492] = [w:GD10492] ^ ([w:TMP0006] << [w:GD10494]); //表示条件
[w:GD10494] = [w:GD10494] + 1;
rst([b:GB30600]); //出力ビット
rst([b:GB30601]); //入力ビット
}
}

```

```

//トリガリセット
rst([b:GB30008]);

```

```

//初回動作確認フラグ
set([b:GB30035]);

```

スクリプト No.	30021	スクリプト名	Script30021
コメント	各種フラグクリア		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時

```

//各種フラグをクリアします。

```

```

rst([b:GB30006]);
rst([b:GB30007]);
rst([b:GB30003]);
rst([b:GB30018]);
rst([b:GB30035]);

```

```

[w:TMP0004] = 0;
fmov([w:TMP0004], [w:GD12000], 512); //各オブジェクトの値を初期化します。(B-30003, 4)
fmov([w:TMP0004], [w:GD10301], 3); //カーソルの位置情報をクリアします。(B-30003, 4)
fmov([w:TMP0004], [w:GD10432], 15); //ワークエリアクリア
[w:GD10300] = 0; //カーソル位置情報クリア (B-30003, 4)

```

```

//オーバーラップウィンドウを閉じます。

```

```

[w:GD62001] = 0;
[w:GD62004] = 0;
[w:GD62007] = 0;

```

スクリプト No.	30024	スクリプト名	Script30024
コメント	前ページ		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30014

```

//一覧を上方向にスクロールします。

```

```

if([w:GD10401] > 0)
{
    [w:GD10401] = [w:GD10401] - 15;
    set([b:GB30008]);
}

```

スクリプト No.	30025	スクリプト名	Script30025
コメント	次ページ		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30015

```

//一覧を下方向にスクロールします。
if(((w:GD10401] + 15) < [w:D10130]) && ([w:D10130] > 15))

```


<pre>{ [w:GD10401] = [w:GD10401] + 15; set([b:GB30008]); }</pre>			
スクリプト No.	30034	スクリプト名	Script30034
コメント	B-30005 詳細画面表示		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30018
<pre>//表示する詳細画面を決定します [w:D10390] = [w:GD10493]; //読み込み対象 ID [w:TMP0000] = [w:GD10400]; //表示するベース画面を選択します。 switch([w:GD10477[w:TMP0000]] & 0xF000) { case 0x0000: [w:TMP0003] = 0; break; case 0x1000: [w:TMP0003] = 1; break; case 0x2000: [w:TMP0003] = 2; break; case 0x3000: [w:TMP0003] = 3; break; case 0x9000: [w:TMP0003] = 9; break; case 0xA000: [w:TMP0003] = 10; break; } if([w:TMP0003] == 0) { switch([w:GD10477[w:TMP0000]]) { case 0x0100: [w:GD62000] = 30006; break; case 0x0101: [w:GD62000] = 30006; break; case 0x0102: [w:GD62000] = 30008; break; case 0x0103: [w:GD62000] = 30008; break; case 0x0104: [w:GD62000] = 30007; break;</pre>			

```
case 0x0105: [w:GD62000] = 30007;
    break;

case 0x0106: [w:GD62000] = 30009;
    break;

case 0x0107: [w:GD62000] = 30009;
    break;

case 0x0400: [w:GD62000] = 30006;
    break;

case 0x0401: [w:GD62000] = 30006;
    break;

case 0x0402: [w:GD62000] = 30008;
    break;

case 0x0403: [w:GD62000] = 30008;
    break;

case 0x0404: [w:GD62000] = 30007;
    break;

case 0x0405: [w:GD62000] = 30007;
    break;

case 0x0406: [w:GD62000] = 30009;
    break;

case 0x0407: [w:GD62000] = 30009;
    break;

case 0x0700: [w:GD62000] = 30006;
    break;

case 0x0701: [w:GD62000] = 30006;
    break;

case 0x0702: [w:GD62000] = 30008;
    break;

case 0x0703: [w:GD62000] = 30008;
    break;

case 0x0704: [w:GD62000] = 30007;
    break;

case 0x0705: [w:GD62000] = 30007;
    break;

case 0x0706: [w:GD62000] = 30009;
    break;

case 0x0707: [w:GD62000] = 30009;
    break;
```

```

    }
}

if([w:TMP0003] == 1)
{
    switch([w:GD10477[w:TMP0000]])
    {
        case 0x1000: [w:GD62000] = 30010;
            break;

        case 0x1050: [w:GD62000] = 30010;
            break;

        case 0x1200: [w:GD62000] = 30011;
            break;

        case 0x1250: [w:GD62000] = 30011;
            break;

        case 0x1400: [w:GD62000] = 30012;
            break;

        case 0x1401: [w:GD62000] = 30019;
            break;

        case 0x1450: [w:GD62000] = 30012;
            break;

        case 0x1451: [w:GD62000] = 30019;
            break;
    }
}

if([w:TMP0003] == 2)
{
    switch([w:GD10477[w:TMP0000]])
    {
        case 0x2000: [w:GD62000] = 30013;
            break;

        case 0x2300: [w:GD62000] = 30014;
            break;

        case 0x2301: [w:GD62000] = 30014;
            break;

        case 0x2302: [w:GD62000] = 30015;
            break;

        case 0x2303: [w:GD62000] = 30016;
            break;

        case 0x2600: [w:GD62000] = 30017;
            break;
    }
}

```

```

case 0x2601: [w:GD62000] = 30017;
    break;

case 0x2602: [w:GD62000] = 30017;
    break;

case 0x2603: [w:GD62000] = 30017;
    break;

case 0x2900: [w:GD62000] = 30020;
    break;

case 0x2903: [w:GD62000] = 30021;
    break;

case 0x2909: [w:GD62000] = 30023;
    break;

case 0x290C: [w:GD62000] = 30053;
    break;

case 0x290F: [w:GD62000] = 30054;
    break;

case 0x2930: [w:GD62000] = 30024;
    break;

case 0x2933: [w:GD62000] = 30025;
    break;

case 0x2939: [w:GD62000] = 30027;
    break;

case 0x293C: [w:GD62000] = 30057;
    break;

case 0x293F: [w:GD62000] = 30058;
    break;

case 0x2960: [w:GD62000] = 30028;
    break;

case 0x2963: [w:GD62000] = 30029;
    break;

case 0x2969: [w:GD62000] = 30031;
    break;

case 0x296C: [w:GD62000] = 30061;
    break;

case 0x296F: [w:GD62000] = 30062;
    break;
}
}

```

```

if([w:TMP0003] == 3)
{
    switch([w:GD10477[w:TMP0000]])
    {

        case 0x3100: [w:GD62000] = 30032;
            break;

        case 0x3300: [w:GD62000] = 30033;
            break;

        case 0x3301: [w:GD62000] = 30034;
            break;

        case 0x3302: [w:GD62000] = 30035;
            break;

        case 0x3303: [w:GD62000] = 30035;
            break;

        case 0x3304: [w:GD62000] = 30036;
            break;

        case 0x3305: [w:GD62000] = 30036;
            break;
    }
}

if([w:TMP0003] == 10)
{
    switch([w:GD10477[w:TMP0000]])
    {

        case 0xA000: [w:GD62000] = 30018;
            break;

        case 0xA001: [w:GD62000] = 30018;
            break;

        case 0xA002: [w:GD62000] = 30037;
            break;

        case 0xA003: [w:GD62000] = 30037;
            break;

        case 0xA004: [w:GD62000] = 30038;
            break;

        case 0xA005: [w:GD62000] = 30038;
            break;

        case 0xA006: [w:GD62000] = 30039;
            break;

        case 0xA007: [w:GD62000] = 30039;
            break;
    }
}

```

```
case 0xA010: [w:GD62000] = 30051;
    break;

case 0xA300: [w:GD62000] = 30018;
    break;

case 0xA301: [w:GD62000] = 30018;
    break;

case 0xA302: [w:GD62000] = 30037;
    break;

case 0xA303: [w:GD62000] = 30037;
    break;

case 0xA304: [w:GD62000] = 30038;
    break;

case 0xA305: [w:GD62000] = 30038;
    break;

case 0xA306: [w:GD62000] = 30039;
    break;

case 0xA307: [w:GD62000] = 30039;
    break;

case 0xA308: [w:GD62000] = 30040;
    break;

case 0xA309: [w:GD62000] = 30040;
    break;

case 0xA310: [w:GD62000] = 30052;
    break;

case 0xA320: [w:GD62000] = 30041;
    break;

case 0xA321: [w:GD62000] = 30042;
    break;

case 0xA322: [w:GD62000] = 30042;
    break;

case 0xA323: [w:GD62000] = 30042;
    break;

case 0xA324: [w:GD62000] = 30042;
    break;

case 0xA325: [w:GD62000] = 30042;
    break;

case 0xA326: [w:GD62000] = 30042;
```

```

        break;

    case 0xA600: [w:GD62000] = 30018;
        break;

    case 0xA601: [w:GD62000] = 30018;
        break;

    case 0xA602: [w:GD62000] = 30037;
        break;

    case 0xA603: [w:GD62000] = 30037;
        break;

    case 0xA604: [w:GD62000] = 30038;
        break;

    case 0xA605: [w:GD62000] = 30038;
        break;

    case 0xA606: [w:GD62000] = 30039;
        break;

    case 0xA607: [w:GD62000] = 30039;
        break;
    }
}

rst([b:GB30018]);

```

スクリプト No.	30083	スクリプト名	Script30083
コメント	アラームリセット		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30049
//アラームリセット信号を ON します。 set([b:B181A]); set([b:GB30050]); rst([b:GB30049]);			
スクリプト No.	30084	スクリプト名	Script30084
コメント	アラームクリアトリガリセット		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中周期 1 秒 GB30050
//アラームリセット信号を OFF します。 rst([b:B181A]); rst([b:GB30050]);			

ベース画面 30006～30021、ベース画面 30023～30025、ベース画面 30027～30029、ベース画面 30031～30042、ベース画面 30051～30054、ベース画面 30057～30058、ベース画面 30061～30062

スクリプト No.	30027	スクリプト名	Script30027
コメント	パラメータ表示		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB40
<pre>//パラメータを読み込みます。 if([b:GB30017] == OFF) { //異常情報 if([w:GD20032] != 0) { [w:TMP0000] = 0; [w:TMP0001] = [w:TMP0000]; while([w:TMP0000] < [w:GD20032]) { if([w:GD20033[w:TMP0001]] == [w:D10390]) { set([b:GB30028]); //異常発生フラグ break; } [w:TMP0000] = [w:TMP0000] + 1; [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1; } } } if([b:GB30028] == ON) { //異常が発生している場合は、最後に読み出した設定を読み込みます。 [w:TMP0002] = [w:D10390]; [w:TMP0003] = 0; while([w:TMP0003] < [w:GD20162]) { if([w:GD20163[w:TMP0003]] == [w:TMP0002]) { [w:GD11500] = [w:TMP0002]; [w:GD11524] = [w:GD24000[w:TMP0003]]; //I/O 点数パターン [w:GD11525] = [w:GD24128[w:TMP0003]]; //ユニット形名ナンバー break; } [w:TMP0003] = [w:TMP0003] + 1; } rst([b:GB30021]); } else { //異常が発生していない場合は、最新情報を読み込みます。 set([b:M10]); [w:GD62018] = 30008; } [w:GD10500] = 1; //処置方法の開始行を設定します。 set([b:GB30017]); }</pre>			

スクリプト No.	30014	スクリプト名	Script30014
コメント	パラメータ読み出し要求指令 OFF		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立下り M10
<pre>//パラメータの個別読み出し実施後の処理です。 //パラメータアクセス異常が発生した場合、 //パラメータアクセスエラーウィンドウを表示します。 if([b:B1012] == ON) { [w:GD62007] = 30004; rst([b:GB30024]); rst([b:GB30025]); [w:GD62018] = 0; } else{ rst([b:GB30024]); rst([b:GB30025]); //圧力センサのアラームビット切り換えを実施した場合、 //AnyWireASLINK ブリッジユニット選択画面に戻ります。 if([b:GB30034] == ON) { [w:GD62018] = 0; [w:GD62000] = 30000; } else{ [w:GD62018] = 0; set([b:GB30026]); } } }</pre>			
スクリプト No.	30026	スクリプト名	Script30026
コメント	ユニット形名ナンバー修正		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre>if([b:GB30021] == OFF) { [w:TMP1000] = 0; //ユニット形名ナンバーから表示する内容を決めます。 switch([w:GD11525] & 0xF000) { case 0x0000: [w:TMP1000] = 0; break; case 0x1000: [w:TMP1000] = 1; break; case 0x2000: [w:TMP1000] = 2; break; case 0x3000: [w:TMP1000] = 3; break; case 0x9000: [w:TMP1000] = 9; break; case 0xA000: [w:TMP1000] = 10; break; default: [w:TMP1000] = 65535; break; } if([w:TMP1000] == 0) { switch([w:GD11525]) {</pre>			

```

    case 0x0100: [w:GD10501] = 10000;
        break;
    case 0x0101: [w:GD10501] = 10001;
        break;
    case 0x0102: [w:GD10501] = 10002;
        break;
    case 0x0103: [w:GD10501] = 10003;
        break;
    case 0x0104: [w:GD10501] = 10004;
        break;
    case 0x0105: [w:GD10501] = 10005;
        break;
    case 0x0106: [w:GD10501] = 10006;
        break;
    case 0x0107: [w:GD10501] = 10007;
        break;
    case 0x0400: [w:GD10501] = 10008;
        break;
    case 0x0401: [w:GD10501] = 10009;
        break;
    case 0x0402: [w:GD10501] = 10010;
        break;
    case 0x0403: [w:GD10501] = 10011;
        break;
    case 0x0404: [w:GD10501] = 10012;
        break;
    case 0x0405: [w:GD10501] = 10013;
        break;
    case 0x0406: [w:GD10501] = 10014;
        break;
    case 0x0407: [w:GD10501] = 10015;
        break;
    case 0x0700: [w:GD10501] = 10016;
        break;
    case 0x0701: [w:GD10501] = 10017;
        break;
    case 0x0702: [w:GD10501] = 10018;
        break;
    case 0x0703: [w:GD10501] = 10019;
        break;
    case 0x0704: [w:GD10501] = 10020;
        break;
    case 0x0705: [w:GD10501] = 10021;
        break;
    case 0x0706: [w:GD10501] = 10022;
        break;
    case 0x0707: [w:GD10501] = 10023;
        break;
    default:      break;
}
}

if([w:TMP1000] == 1) {
    switch([w:GD11525]) {
        case 0x1000: [w:GD10501] = 11000;
            break;

```

```

        case 0x1050: [w:GD10501] = 11001;
            break;
        case 0x1200: [w:GD10501] = 11002;
            break;
        case 0x1250: [w:GD10501] = 11003;
            break;
        case 0x1400: [w:GD10501] = 11004;
            break;
        case 0x1401: [w:GD10501] = 11005;
            break;
        case 0x1450: [w:GD10501] = 11006;
            break;
        case 0x1451: [w:GD10501] = 11007;
            break;
        default:      break;
    }
}

if([w:TMP1000] == 2) {
    switch([w:GD11525]) {
        case 0x2000: [w:GD10501] = 12000;
            break;
        case 0x2300: [w:GD10501] = 12001;
            break;
        case 0x2301: [w:GD10501] = 12002;
            break;
        case 0x2302: [w:GD10501] = 12003;
            break;
        case 0x2303: [w:GD10501] = 12004;
            break;
        case 0x2600: [w:GD10501] = 12005;
            break;
        case 0x2601: [w:GD10501] = 12006;
            break;
        case 0x2602: [w:GD10501] = 12007;
            break;
        case 0x2603: [w:GD10501] = 12008;
            break;
        case 0x2900: [w:GD10501] = 12009;
            break;
        case 0x2903: [w:GD10501] = 12012;
            break;
        case 0x2909: [w:GD10501] = 12018;
            break;
        case 0x290C: [w:GD10501] = 12021;
            break;
        case 0x290F: [w:GD10501] = 12024;
            break;
        case 0x2930: [w:GD10501] = 12027;
            break;
        case 0x2933: [w:GD10501] = 12030;
            break;
        case 0x2939: [w:GD10501] = 12036;
            break;
        case 0x293C: [w:GD10501] = 12039;
            break;
    }
}

```

```

        case 0x293F: [w:GD10501] = 12042;
            break;
        case 0x2960: [w:GD10501] = 12045;
            break;
        case 0x2963: [w:GD10501] = 12048;
            break;
        case 0x2969: [w:GD10501] = 12054;
            break;
        case 0x296C: [w:GD10501] = 12057;
            break;
        case 0x296F: [w:GD10501] = 12060;
            break;
        default:      break;
    }
}

if([w:TMP1000] == 3) {
    switch([w:GD11525]) {
        case 0x3100: [w:GD10501] = 13000;
            break;
        case 0x3300: [w:GD10501] = 13002;
            break;
        case 0x3301: [w:GD10501] = 13003;
            break;
        case 0x3302: [w:GD10501] = 13004;
            break;
        case 0x3303: [w:GD10501] = 13005;
            break;
        case 0x3304: [w:GD10501] = 13006;
            break;
        case 0x3305: [w:GD10501] = 13007;
            break;
        default:      break;
    }
}

if([w:TMP1000] == 10) {
    switch([w:GD11525]) {
        case 0xA000: [w:GD10501] = 15000;
            break;
        case 0xA001: [w:GD10501] = 15001;
            break;
        case 0xA002: [w:GD10501] = 15002;
            break;
        case 0xA003: [w:GD10501] = 15003;
            break;
        case 0xA004: [w:GD10501] = 15004;
            break;
        case 0xA005: [w:GD10501] = 15005;
            break;
        case 0xA006: [w:GD10501] = 15006;
            break;
        case 0xA007: [w:GD10501] = 15007;
            break;
        case 0xA010: [w:GD10501] = 15010;
            break;
    }
}

```

```

    case 0xA300: [w:GD10501] = 15012;
        break;
    case 0xA301: [w:GD10501] = 15013;
        break;
    case 0xA302: [w:GD10501] = 15014;
        break;
    case 0xA303: [w:GD10501] = 15015;
        break;
    case 0xA304: [w:GD10501] = 15016;
        break;
    case 0xA305: [w:GD10501] = 15017;
        break;
    case 0xA306: [w:GD10501] = 15018;
        break;
    case 0xA307: [w:GD10501] = 15019;
        break;
    case 0xA308: [w:GD10501] = 15020;
        break;
    case 0xA309: [w:GD10501] = 15021;
        break;
    case 0xA310: [w:GD10501] = 15024;
        break;
    case 0xA320: [w:GD10501] = 15025;
        break;
    case 0xA321: [w:GD10501] = 15026;
        break;
    case 0xA322: [w:GD10501] = 15027;
        break;
    case 0xA323: [w:GD10501] = 15028;
        break;
    case 0xA324: [w:GD10501] = 15029;
        break;
    case 0xA325: [w:GD10501] = 15030;
        break;
    case 0xA326: [w:GD10501] = 15031;
        break;
    case 0xA600: [w:GD10501] = 15032;
        break;
    case 0xA601: [w:GD10501] = 15033;
        break;
    case 0xA602: [w:GD10501] = 15034;
        break;
    case 0xA603: [w:GD10501] = 15035;
        break;
    case 0xA604: [w:GD10501] = 15036;
        break;
    case 0xA605: [w:GD10501] = 15037;
        break;
    case 0xA606: [w:GD10501] = 15038;
        break;
    case 0xA607: [w:GD10501] = 15039;
        break;
    default:      break;
}
}

```

<pre> set([b:GB30019]); set([b:GB30021]); } </pre>			
スクリプト No.	30037	スクリプト名	Script30037
コメント	各種フラグクリア (詳細画面)		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時
<pre> //各種フラグをクリアします。 rst([b:GB30006]); rst([b:GB30007]); rst([b:GB30003]); rst([b:GB30016]); rst([b:GB30017]); rst([b:GB30021]); rst([b:GB30028]); rst([b:GB30034]); rst([b:GB30035]); rst([b:GB30613]); [w:TMP0004] = 0; fmov([w:TMP0004], [w:GD12000], 512); //各オブジェクトの値を初期化します。(B-30002) fmov([w:TMP0004], [w:GD11500], 29); [w:GD10501] = 0; //オーバーラップウィンドウを閉じます。 [w:GD62001] = 0; [w:GD62004] = 0; [w:GD62007] = 0; </pre>			
スクリプト No.	30038	スクリプト名	Script30038
コメント	ユニット詳細情報表示		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30019
<pre> //詳細情報の表示をします。 //ワークエリアクリア [w:TMP0004] = 0; fmov([w:TMP0004], [w:TMP0020], 7); rst([b:GB30613]); //アラーム情報 if([w:GD20291] != 0) { [w:TMP0004] = 0; [w:TMP0001] = [w:TMP0004]; while([w:TMP0004] < [w:GD20291]) { if([w:GD20292[w:TMP0001]] == [w:GD11500]) { [w:TMP0022] = 1; //アラーム発生 if((([w:D10388] != 305) && (([w:D10388] != 304) && (([w:D10388] < 200) ([w:D10388] > 202)))) { [w:GD10502] = [w:D10388]; } } } } </pre>			

```

    }else{
        [w:GD10502] = [w:GD11520];
    }
    break;
}
[w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
[w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
}
}

//エラー情報
if([w:GD20032] != 0)
{
    [w:TMP0004] = 0;
    [w:TMP0001] = [w:TMP0004];
    while([w:TMP0004] < [w:GD20032])
    {
        if([w:GD20033[w:TMP0001]] == [w:GD11500])
        {
            set([b:GB30613]);
            [w:TMP0023] = 1; //エラー発生

            if(([w:D10388] != 305) && ([w:D10388] == 304) || ([w:D10388] >= 200) && ([w:D10388] <=
202))))
            {
                [w:GD10502] = [w:D10388];
            }else{
                [w:GD10502] = [w:GD11520];
            }
            break;
        }
        [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
        [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
    }
}

//機器パラメータ
//I/O 点数パターン
[w:TMP0025] = ([w:GD11524] & 0x00C0) >> 6; //0:入力、1:出力、2:複合
[w:TMP0026] = ([w:GD11524] & 0x003F) + 1; //点数

//ON/OFF 情報
[w:TMP0008] = 0;
[w:TMP0000] = [w:GD11500] & 0x00FF;
if([w:TMP0025] == 0) //入力の場合
{
    [w:TMP0004] = 0;

    while([w:TMP0004] < [w:TMP0026])
    {
        [w:TMP0009] = [w:TMP0000] / 16;
        [w:TMP0010] = [w:TMP0000] % 16;

        [w:GD10519[w:TMP0008]] = [w:TMP0009];
        [w:TMP0012] = 0x0001;
    }
}

```

```

[w:GD10535[w:TMP0008]] = [w:TMP0012] << [w:TMP010];

if([w:TMP0023] == 1)  //異常は発生しているかをチェックします。
{
    [w:GD10503[w:TMP0008]] = 3; //異常発生
}else{
    if([w:TMP0022] == 1)  //アラームは発生しているかをチェックします。
    {
        [w:GD10503[w:TMP0008]] = 2; //アラーム発生
    }else{
        [w:GD10503[w:TMP0008]] = 1; //正常
        [w:GD10502] = 0;
    }
}

[w:TMP0000] = [w:TMP0000] + 1;
[w:TMP0008] = [w:TMP0008] + 1;
[w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
}

}else{
    if([w:TMP0025] == 1)  //出力の場合
    {
        [w:TMP0004] = 0;

        while([w:TMP0004] < [w:TMP0026])
        {
            [w:TMP0009] = [w:TMP0000] / 16;
            [w:TMP0010] = [w:TMP0000] % 16;

            [w:GD10519[w:TMP0008]] = [w:TMP0009] + 2048;
            [w:TMP0012] = 0x0001;
            [w:GD10535[w:TMP0008]] = [w:TMP0012] << [w:TMP010];

            if([w:TMP0023] == 1)  //異常は発生しているかをチェックします。
            {
                [w:GD10503[w:TMP0008]] = 3; //異常発生
            }else{
                if([w:TMP0022] == 1)  //アラームは発生しているかをチェックします。
                {
                    [w:GD10503[w:TMP0008]] = 2; //アラーム発生
                }else{
                    [w:GD10503[w:TMP0008]] = 1; //正常
                    [w:GD10502] = 0;
                }
            }
        }

        [w:TMP0000] = [w:TMP0000] + 1;
        [w:TMP0008] = [w:TMP0008] + 1;
        [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
    }

}else{
    if([w:TMP0025] == 2)  //複合の場合
    {
        [w:TMP0004] = 0;

```



```

[w:TMP0011] = [w:TMP0026] / 2; //複合は、点数が半分になります。
while([w:TMP0004] < [w:TMP0011])
{
    [w:TMP0009] = [w:TMP0000] / 16;
    [w:TMP0010] = [w:TMP0000] % 16;

    //出力
    [w:GD10519[w:TMP0008]] = [w:TMP0009] + 2048;
    [w:TMP0012] = 0x0001;
    [w:GD10535[w:TMP0008]] = [w:TMP0012] << [w:TMP010];

    if([w:TMP0023] == 1) //異常は発生しているかをチェックします。
    {
        [w:GD10503[w:TMP0008]] = 3; //異常発生
    }else{
        if([w:TMP0022] == 1) //異常は発生しているかをチェックします。
        {
            [w:GD10503[w:TMP0008]] = 2; //アラーム発生
        }else{
            [w:GD10503[w:TMP0008]] = 1; //正常
            [w:GD10502] = 0;
        }
    }

    //入力
    [w:GD10520[w:TMP0008]] = [w:TMP0009];
    [w:TMP0012] = 0x0001;
    [w:GD10536[w:TMP0008]] = [w:TMP0012] << [w:TMP010];

    if([w:TMP0023] == 1) //異常は発生しているかをチェックします。
    {
        [w:GD10504[w:TMP0008]] = 3; //異常発生
    }else{
        if([w:TMP0022] == 1) //アラームは発生しているかをチェックします。
        {
            [w:GD10504[w:TMP0008]] = 2; //アラーム発生
        }else{
            [w:GD10504[w:TMP0008]] = 1; //正常
            [w:GD10502] = 0;
        }
    }

    [w:TMP0000] = [w:TMP0000] + 1;
    [w:TMP0008] = [w:TMP0008] + 1;
    [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
}
}
}

rst([b:GB30019]);
[w:GD32018] = 0;

//初回動作確認フラグ
set([b:GB30035]);

```

スクリプト No.	30039	スクリプト名	Script30039
コメント	パラメータ再読み込み		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre>//パラメータを再読み込みします。 if([b:GB30016] == OFF) { set([b:GD11002.b0]); [w:GD61700] = 2; set([b:GB30610]); set([b:GB30016]); }</pre>			
スクリプト No.	30040	スクリプト名	Script30040
コメント	パラメータ個別読み込み		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30026
<pre>//パラメータ読み込み後の処理です。 set([b:GD11002.b0]); [w:GD61700] = 2; set([b:GB30610]); rst([b:GB30026]);</pre>			
スクリプト No.	30068	スクリプト名	Script30068
コメント	機器パラメータ読み出し		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30029
<pre>//スレーブユニットの詳細情報を読み出します。 //異常情報 if([w:D10000] != 0) { [w:TMP0000] = 0; [w:TMP0001] = [w:TMP0000]; while([w:TMP0000] < [w:GD20032]) { if([w:GD20033[w:TMP0001]] == [w:D10390]) { set([b:GB30028]); //異常発生フラグ break; } [w:TMP0000] = [w:TMP0000] + 1; [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1; } } if([b:GB30028] == ON) { //異常が発生している場合は、エラーメッセージを表示します。 [w:GD62007] = 30004; rst([b:GB30024]); }else{ //異常が発生していない場合は、最新情報を読み出します。 [w:D10390] = [w:GD11500]; //読み込み対象 ID set([b:M10]); [w:GD62018] = 30008;</pre>			

<pre> } rst([b:GB30029]); </pre>			
スクリプト No.	30069	スクリプト名	Script30069
コメント	機器パラメータ書き込み		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30030
<pre> //スレーブユニットの詳細情報を書き込みます。 //異常情報 if([w:D10000] != 0) { [w:TMP0000] = 0; [w:TMP0001] = [w:TMP0000]; while([w:TMP0000] < [w:GD20032]) { if([w:GD20033[w:TMP0001]] == [w:D10390]) { set([b:GB30028]); //異常発生フラグ break; } [w:TMP0000] = [w:TMP0000] + 1; [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1; } } if([b:GB30028] == ON) { //異常が発生している場合は、エラーメッセージを表示します。 [w:GD62007] = 30004; rst([b:GB30025]); }else{ //異常が発生していない場合は、最新情報を書き込みます。 [w:D10390] = [w:GD11500]; //読み込み対象 ID if((([w:GD11525] >= 0x2900) && ([w:GD11525] <= 0x2971))) { //圧力センサのアラームビット切り換えがされているかどうかを判定します。 if([w:GD10572] == [w:GD11501]) { rst([b:GB30034]); }else{ set([b:GB30034]); } } set([b:GD11006.b0]); [w:GD62018] = 30009; [w:GD61700] = 4; set([b:GB30610]); } rst([b:GB30030]); </pre>			

スクリプト No.	30095	スクリプト名	Script30095
コメント	パラメータ書込み要求指令 OFF		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立下り M11
<pre> //パラメータの個別書き込み実施後の処理です。 //パラメータアクセス異常が発生した場合、 //パラメータアクセスエラーウィンドウを表示します。 if([b:B1012] == ON) { [w:GD62007] = 30004; rst([b:GB30024]); rst([b:GB30025]); rst([b:M10]); [w:GD62018] = 0; } else{ set([b:GB30024]); rst([b:GB30025]); //圧力センサのアラームビット切り換えを実施した場合、 //AnyWireASLINK マスタユニット選択画面に戻ります。 if([b:GB30034] == ON) { [w:GD62018] = 0; [w:GD62000] = 30000; } else{ set([b:GB30614]); } } </pre>			
スクリプト No.	30103	スクリプト名	Script30103
コメント	パラメータ読み出し実行		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中周期 1 秒 GB30614
<pre> //パラメータ読み出しを実行します。 set([b:M10]); rst([b:GB30614]); </pre>			

ベース画面 30020～30029、ベース画面 30031、ベース画面 30053～30054、ベース画面 30057～30058、ベース画面 30061～30062

スクリプト No.	30086	スクリプト名	Script30086
コメント	圧力センサ 初期値格納		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30032
<pre> //圧力センサのアラームビット切り換えの初期値を格納します。 [w:GD10572] = [w:GD11501]; rst([b:GB30032]); </pre>			

ベース画面 30100

スクリプト No.	30062	スクリプト名	Script30062
コメント	B-30100 iQSS バックアップ設定一覧読み込み		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB54010
<pre> //プロジェクトスクリプトから、起動されます。 //iQSS バックアップ設定一覧、iQSS バックアップ履歴一覧をレシピから読み込みます。 //A ドライブがアクセス可能かどうかをチェックします。 </pre>			

<pre> if([b:GS251.b0] == ON) { set([b:GB54016]); //レシピ No. 30001 書き込みトリガ [w:GD54090] = 1; //レシピ No. 30001 レコード No. [w:GD54004] = 1; //次データ取得フラグ } else { rst([b:GB54014]); //画面切換スイッチ動作条件 OFF [w:GD54006] = 32015; [w:GD62007] = 30101; } rst([b:GB54010]); </pre>			
スクリプト No.	30063	スクリプト名	Script30063
コメント	B-30100 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 GD54012. b4
<pre> //レシピの書き込みトリガを OFF します。 //フラグが立っていた場合は、次のデータを読み込みます。 if([w:GD54004] == 1) { set([b:GB54011]); } else { rst([b:GB54014]); //画面切換スイッチ動作条件 OFF } if([w:GD54013] == 30001) { rst([b:GB54016]); //レシピ No. 30001 書き込みトリガ } else { rst([b:GB54018]); //レシピ No. 30002 書き込みトリガ } rst([b:GD54012. b4]); </pre>			
スクリプト No.	30064	スクリプト名	Script30064
コメント	B-30100 iQSS バックアップ履歴一覧読み込み		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB54011
<pre> //iQSS バックアップ履歴を読み込みます。 [w:GD54091] = 1; //レシピ No. 30002 レコード No. set([b:GB54018]); //レシピ No. 30002 書き込みトリガ [w:GD54004] = 0; //フラグクリア rst([b:GB54011]); </pre>			

ベース画面 30101

スクリプト No.	30046	スクリプト名	Script30046
コメント	B-30101 iQSS バックアップ設定転送		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB54000
<pre> //iQSS バックアップ設定一覧から、iQSS バックアップのパラメータを編集エリアへ転送します。 [w:TMP0000] = [w:GD54007] * 21; [w:GD54100[w:TMP0000]] = [w:GD54007] + 1; bmov([w:GD54100[w:TMP0000]], [w:GD54015], 20); </pre>			

```
[w:GD54086] = [w:GD54120[w:TMP0000]];
```

```
//対象機種が指定されている場合は、対象機種、I/O No. を代入します。
```

```
if([w:GD54075] != 0)
```

```
{
```

```
    [w:GD54016] = [w:GD54075]; //対象機種
```

```
//対象機種が AnyWireASLINK の場合のみ、実行します。
```

```
if([w:GD54075] == 1)
```

```
{
```

```
    set([b:GD54086.b0]); //出力、入力/混合を選択するためのフラグです。
```

```
}
```

```
}
```

```
//フォルダ番号は固定です。
```

```
[w:GD54029] = -2; //フォルダ番号自動取得
```

```
[w:GD62000] = 30102; //ベース画面切換
```

```
rst([b:GB54000]);
```

スクリプト No.	30057	スクリプト名	Script30057
コメント	B-30101 データ削除		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB54006

```
//iQSS バックアップ設定一覧から、指定されたデータを削除します。
```

```
//データが選択されているかをチェックします。
```

```
if([w:GD54000] != 0)
```

```
{
```

```
    //オフセット
```

```
    [w:TMP0000] = [w:GD54007] * 21;
```

```
//選択箇所に、データが存在しない場合、削除しません。
```

```
if([w:GD54101[w:TMP0000]] != 0)
```

```
{
```

```
    //データをクリアします。
```

```
    [w:TMP0002] = 0;
```

```
    fmov([w:TMP0002], [w:GD54100[w:TMP0000]], 21);
```

```
    [w:GD54090] = 1; //レシピ No. 30001 レコード No.
```

```
    set([b:GB54017]); //レシピ No. 30001 読み出しトリガ
```

```
}else{
```

```
    [w:GD54006] = 32012;
```

```
    [w:GD62007] = 30101;
```

```
}
```

```
}else{
```

```
    [w:GD54006] = 32012;
```

```
    [w:GD62007] = 30101;
```

```
}
```

```
rst([b:GB54006]);
```

スクリプト No.	30051	スクリプト名	Script30051
コメント	iQSS バックアップ/リストア使用権取得情報チェック		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	周期 1 秒

<pre>//定期的に使用権取得状況をチェックします。 if([w:SD1435] == [w:SD1436]) { set([b:GB54004]); //iQSS バックアップ許可ビット ON }else{ rst([b:GB54004]); //iQSS バックアップ許可ビット OFF }</pre>			
スクリプト No.	30048	スクリプト名	Script30048
コメント	レシピトリガ OFF		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GD54012. b5
<pre>//レシピの読み出しトリガを OFF します。 if([w:GD54013] == 30001) { rst([b:GB54017]); //レシピ No. 30001 読み出しトリガ }else{ rst([b:GB54019]); //レシピ No. 30002 読み出しトリガ } rst([b:GD54012. b5]);</pre>			
スクリプト No.	30050	スクリプト名	Script30050
コメント	B-30101 iQSS バックアップ前処理 1		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB54013
<pre>//iQSS バックアップの前処理です。 //オフセット [w:TMP0000] = [w:GD54007] * 21; //A ドライブにアクセス可能かをチェックします。 if([b:GS251. b0] == ON) { //ユニット種別が 0 の場合は、設定が入っていないのでバックアップしません。 if([w:GD54101[w:TMP0000]] != 0) { //バックアップした件数をチェックします。 //100 件を超えていた場合は、バックアップをする前にメッセージを表示します。 if([w:GD54101[w:TMP0000]] == 1) { //AnyWireASLINK if([w:GD54087] == 100) { [w:GD54006] = 1080; }else{ [w:GD54006] = 1068; } }else{ //CC-Link if([w:GD54088] == 100) { [w:GD54006] = 1081; }else{ [w:GD54006] = 1068; } } } }</pre>			

```

    }
}

[w:GD62007] = 30102;

}else{
    [w:GD54006] = 32007;
    [w:GD62007] = 30101;
}
}else{
    [w:GD54006] = 32017;
    [w:GD62007] = 30101;
}

rst([b:GB54013]);

```

スクリプト No.	30052	スクリプト名	Script30052
コメント	B-30101 iQSS バックアップ前処理 2		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB54002

//設定された内容をシーケンサのデバイスへ転送します。

//設定名称

```
bmov([w:GD54102[w:TMP0000]], [w:GD54017], 12);
```

//SD1437:iQSS バックアップ/リストア対象機種/実行単位設定

```
[w:SD1437] = (([w:GD54116[w:TMP0000]] & 0x00FF) << 8) + ([w:GD54101[w:TMP0000]] & 0x00FF);
```

//実行単位表示

```
[w:GD54016] = [w:GD54101[w:TMP0000]];
```

//SD1438:iQSS バックアップ/リストア対象フォルダ番号

```
[w:SD1438] = [w:GD54114[w:TMP0000]];
```

//SD1439:iQSS バックアップ/リストア対象設定 (対象ユニット I/O 番号)

```
[w:SD1439] = [w:GD54115[w:TMP0000]];
```

//SD1440:iQSS バックアップ/リストア対象設定 (対象機器 1 ASLINK : ID 番号、CC-Link : 局番)

```
[w:SD1440] = [w:GD54117[w:TMP0000]];
```

//SD1441:iQSS バックアップ/リストア対象設定 (対象機器 2 ASLINK : 未使用、CC-Link : サブ局番)

```
[w:SD1441] = [w:GD54118[w:TMP0000]];
```

//SD1444:iQSS バックアップ/リストア動作設定

```
[w:SD1444] = [w:GD54119[w:TMP0000]];
```

//iQSS バックアップ使用権が取得されていれば、バックアップを開始します。

```
if(([b:GB54004] == ON) && ([w:SD1446] == 0x0001))
```

```
{
    set([b:SM1436]);
    [w:GD62000] = 30103;
```

```
}else{
    [w:GD54006] = 32006;
    [w:GD62007] = 30101;
```

```
}
```

```
rst([b:GB54002]);
```


スクリプト No.	30059	スクリプト名	Script30059
コメント	画面切替時処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時
<pre>//各種フラグのクリアをします。 rst([b:GB54008]); rst([b:GB54009]); //オーバーラップウィンドウを閉じます。 [w:GD62001] = 0; [w:GD62004] = 0; [w:GD62007] = 0;</pre>			

ベース画面 30102

スクリプト No.	30047	スクリプト名	Script30047
コメント	B-30102 iQSS バックアップ設定保存		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB54001
<pre>//機器の iQSS バックアップ設定をレシピに保存します。 //A ドライブにアクセス可能かをチェックします。 if([b:GS251.b0] == 0N) { //対象機種が設定されているかをチェックします。 if([w:GD54016] != 0) { //実行単位を設定しているかチェックします。 if([w:GD54031] != 0) { //局番、局サブに正しい値が入っているかをチェックします。 if((([w:GD54031] == 1) (([w:GD54031] == 2) && ([w:GD54032] >= 0)) (([w:GD54031] >= 3) && (([w:GD54032] >= 0) && ([w:GD54033] >= 0)))) { //全てのチェックが OK なら、レシピに保存します。 [w:TMP0000] = ([w:GD54015] - 1) * 21; bmov([w:GD54015], [w:GD54100[w:TMP0000]], 20); [w:GD54120[w:TMP0000]] = [w:GD54086]; [w:GD54090] = 1; //レシピ No. 30001 レコード No. set([b:GB54017]); //レシピ No. 30001 読み出しトリガ } }else{ [w:GD54006] = 32011; [w:GD62007] = 30101; } }else{ [w:GD54006] = 32011; [w:GD62007] = 30101; } }else{ [w:GD54006] = 32009; [w:GD62007] = 30101; } } }else{ [w:GD54006] = 32017;</pre>			

<pre> [w:GD62007] = 30101; } rst([b:GB54001]); </pre>			
スクリプト No.	30067	スクリプト名	Script30067
コメント	B-30102 レシピトリガ OFF		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GD54012. b5
<pre> //レシピの読み出しトリガを OFF します。 rst([b:GB54017]); //レシピ No. 30001 読み出しトリガ [w:GD54006] = 32016; [w:GD62007] = 30101; rst([b:GD54012. b5]); </pre>			
スクリプト No.	30054	スクリプト名	Script30054
コメント	B-30102 コメント表示制御		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre> //CC-Link と ASLINK でコメントを切り換えます。 switch([w:GD54016]) { //ASLINK case 1: [w:GD54035] = 1026; //ID or 局 [w:GD54036] = 1032; //全 ID or 全局 [w:GD54037] = 1033; //ID 指定 or 局指定 [w:GD54038] = 1085; //なし or 局サブ [w:GD54039] = 0; //なし or 局サブ指定 break; //CC-Link case 2: [w:GD54035] = 1025; //ID or 局 [w:GD54036] = 1042; //全 ID or 全局 [w:GD54037] = 1043; //ID 指定 or 局指定 [w:GD54038] = 1027; //なし or 局サブ [w:GD54039] = 1044; //なし or 局サブ指定 break; //その他 default: [w:GD54035] = 0; //ID or 局 [w:GD54036] = 0; //全 ID or 全局 [w:GD54037] = 0; //ID 指定 or 局指定 [w:GD54038] = 0; //なし or 局サブ [w:GD54039] = 0; //なし or 局サブ指定 break; } </pre>			
スクリプト No.	30053	スクリプト名	Script30053
コメント	B-30102 入出力判定		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り/立下り GD54086. b2
<pre> //AnyWireASLINK 時に、ユニットタイプによって 9 ビット目を OFF/ON します。 if([b:GD54086. b2] == ON) { [w:GD54032] = [w:GD54032] 0x0200; //入力/混合 </pre>			

```

} else {
    [w:GD54032] = [w:GD54032] & 0x00FF;    //出力
}

```

ベース画面 30103

スクリプト No.	30055	スクリプト名	Script30055
コメント	B-30103, 30106 画面起動時動作		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB40
<pre> //画面起動時に各種設定を行います。 //画面表示時のみ起動します。 if([b:GB54008] == OFF) { //バックアップ実施日時 [w:GD54040] = [w:GS650]; [w:GD54041] = [w:GS651]; [w:GD54042] = [w:GS652]; set([b:GB54008]); } </pre>			
スクリプト No.	30060	スクリプト名	Script30060
コメント	B-30103 正常終了		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り SM1437
<pre> //iQSS バックアップ完了後、結果をレシピに保存します。 //ASLINK または CC-Link のどちらかが 100 件を超えていた場合、一番古いバックアップ履歴を削除します。 //ただし、専用画面として作成していた場合は動作しません。 if([w:GD54075] == 0) { if(([w:GD54087] == 100) && ([w:SD1437] & 0x00FF) == 1)) { [w:TMP0001] = 0; [w:TMP0003] = 0; //全履歴から ASLINK の履歴を検索します。 while([w:TMP0001] <= 199) { [w:TMP0002] = [w:TMP0001] * 27; //オフセット if([w:GD56201[w:TMP0002]] == 1) { [w:TMP0003] = [w:TMP0003] + 1; if([w:TMP0003] == 100) { //履歴が 100 件目に来たらループを抜ける break; } } [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1; } [w:TMP0004] = 0; fmov([w:TMP0004], [w:GD56200[w:TMP0002]], 27); //削除した箇所より後ろのデータを前詰めにします。 while([w:TMP0001] < 199) </pre>			

```

{
    [w:TMP0002] = [w:TMP0001] * 27; //オフセット
    [w:TMP0005] = ([w:TMP0001] + 1) * 27; //コピー先オフセット

    bmov([w:GD56200[w:TMP0005]], [w:GD56200[w:TMP0002]], 27);

    [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
}

}else{
    if((([w:GD54088] == 100) && (([w:SD1437] & 0x00FF) == 2)))
    {
        [w:TMP0001] = 0;
        [w:TMP0003] = 0;
        //全履歴から CC-Link の履歴を検索します。
        while([w:TMP0001] <= 199)
        {
            [w:TMP0002] = [w:TMP0001] * 27; //オフセット
            if([w:GD56201[w:TMP0002]] == 2)
            {
                [w:TMP0003] = [w:TMP0003] + 1;
                if([w:TMP0003] == 100)
                {
                    //履歴が 100 件目に来たらループを抜けます。
                    break;
                }
            }
            [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
        }

        [w:TMP0004] = 0;
        fmov([w:TMP0004], [w:GD56200[w:TMP0002]], 27);

        //削除した箇所より後ろのデータを前詰めにします。
        while([w:TMP0001] < 199)
        {
            [w:TMP0002] = [w:TMP0001] * 27; //オフセット
            [w:TMP0005] = ([w:TMP0001] + 1) * 27; //コピー先オフセット

            bmov([w:GD56200[w:TMP0005]], [w:GD56200[w:TMP0002]], 27);

            [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
        }
    }
}

//オフセット
if((([w:GD54075] == 1) || ([w:GD54075] == 2)))
{
    //ASLINK or CC-Link 専用画面
    [w:TMP0001] = 99;
}else{
    //汎用画面
    [w:TMP0001] = 199;
}

```

```

//iQSS バックアップの結果を降順に格納します。
while([w:TMP0001] > 0)
{
    [w:TMP0000] = [w:TMP0001] * 27;
    [w:TMP0002] = ([w:TMP0001] - 1) * 27;

    bmov([w:GD56200[w:TMP0002]], [w:GD56200[w:TMP0000]], 27);
    [w:GD56200[w:TMP0000]] = [w:TMP0001] + 1;

    [w:TMP0001] = [w:TMP0001] - 1;
}

//No.
[w:GD56200] = 1;

//SD1437:iQSS バックアップ/リストア対象機種/実行単位設定
[w:GD56201] = [w:SD1437] & 0x00FF;
[w:GD56216] = ([w:SD1437] & 0xFF00) >> 8;

//設定名称
bmov([w:GD54017], [w:GD56202], 12);

//SD1451:iQSS:バックアップフォルダ番号
[w:GD56214] = [w:SD1451];

//SD1439:iQSS バックアップ/リストア対象設定 (対象ユニット I/O 番号)
[w:GD56215] = [w:SD1439];

//SD1440:iQSS バックアップ/リストア対象設定 (対象機器 1 ASLINK : ID 番号、CC-Link : 局番)
[w:GD56217] = [w:SD1440];

//SD1441:iQSS バックアップ/リストア対象設定 (対象機器 2 ASLINK : 未使用、CC-Link : サブ局番)
[w:GD56218] = [w:SD1441];

//SD1444:iQSS バックアップ/リストア動作設定
[w:GD56219] = [w:SD1444];

//iQSS バックアップ実施日時
[w:GD56220] = [w:GD54040];
[w:GD56221] = [w:GD54041];
[w:GD56222] = [w:GD54042];

//SD1447:iQSS バックアップ/リストア対象機器数
[w:GD56223] = [w:SD1447];

//SD1448:iQSS バックアップ/リストア正常完了機器数
[w:GD56224] = [w:SD1448];

//SD1449:iQSS バックアップ/リストア異常完了機器数
[w:GD56225] = [w:SD1449];

//iQSS バックアップ件数
if([w:GD56201] == 1)
{
    //AnyWireASLINK

```

```

if([w:GD54087] >= 100)
{
    [w:GD54087] = 100;
}else{
    [w:GD54087] = [w:GD54087] + 1;
}
}else{
    //CC-LINK
    if([w:GD54088] >= 100)
    {
        [w:GD54088] = 100;
    }else{
        [w:GD54088] = [w:GD54088] + 1;
    }
}
}

```

//レシピへ保存します

```

[w:GD54091] = 1; //レシピ No. 30002 レコード No.
set([b:GB54019]); //レシピ No. 30002 読み出しトリガ

```

//中断したかどうかで、メッセージを変えます。

```

if([b:SM1442] == ON)
{
    [w:GD54006] = 32002; //バックアップ中断メッセージ
}else{
    [w:GD54006] = 32000; //バックアップ成功メッセージ
}
[w:GD62007] = 30101; //通知ダイアログ

```

スクリプト No.	30043	スクリプト名	Script30043
コメント	B-30103 異常終了		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 SM1438

//iQSS バックアップ完了後、結果をレシピに保存します。

```

if([b:GB54009] == OFF)
{
    //フォルダが作成されない場合は、履歴に残しません。
    if((([w:SD1447] != 0) && ([w:SD1448] != 0)))
    {
        //ASLINK または CC-Link のどちらかが 100 件を超えていた場合、一番古いバックアップ履歴を削除しま
        す。
        //ただし、専用画面として作成していた場合は動作しません。
        if([w:GD54075] == 0)
        {
            if((([w:GD54087] == 100) && (([w:SD1437] & 0x00FF) == 1)))
            {
                [w:TMP0001] = 0;
                [w:TMP0003] = 0;
                //全履歴から ASLINK の履歴を検索します。
                while([w:TMP0001] <= 199)
                {
                    [w:TMP0002] = [w:TMP0001] * 27; //オフセット
                    if([w:GD56201[w:TMP0002]] == 1)
                    {
                        [w:TMP0003] = [w:TMP0003] + 1;
                        if([w:TMP0003] == 100)

```

```

        {
            //履歴が 100 件目に来たらループを抜けます。
            break;
        }
    }
    [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
}

[w:TMP0004] = 0;
fmov([w:TMP0004], [w:GD56200[w:TMP0002]], 27);

//削除した箇所より後ろのデータを前詰めにします。
while([w:TMP0001] < 199)
{
    [w:TMP0002] = [w:TMP0001] * 27; //オフセット
    [w:TMP0005] = ([w:TMP0001] + 1) * 27; //コピー先オフセット

    bmov([w:GD56200[w:TMP0005]], [w:GD56200[w:TMP0002]], 27);

    [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
}

}else{
    if(([w:GD54088] == 100) && (([w:SD1437] & 0x00FF) == 2))
    {
        [w:TMP0001] = 0;
        [w:TMP0003] = 0;
        //全履歴から CC-Link の履歴を検索します。
        while([w:TMP0001] <= 199)
        {
            [w:TMP0002] = [w:TMP0001] * 27; //オフセット
            if([w:GD56201[w:TMP0002]] == 2)
            {
                [w:TMP0003] = [w:TMP0003] + 1;
                if([w:TMP0003] == 100)
                {
                    //履歴が 100 件目に来たらループを抜けます。
                    break;
                }
            }
            [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
        }

        [w:TMP0004] = 0;
        fmov([w:TMP0004], [w:GD56200[w:TMP0002]], 27);

        //削除した箇所より後ろのデータを前詰めにします。
        while([w:TMP0001] < 199)
        {
            [w:TMP0002] = [w:TMP0001] * 27; //オフセット
            [w:TMP0005] = ([w:TMP0001] + 1) * 27; //コピー先オフセット

            bmov([w:GD56200[w:TMP0005]], [w:GD56200[w:TMP0002]], 27);

            [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
        }
    }
}

```

```

    }
}

//オフセット算出
if(([w:GD54075] == 1) || ([w:GD54075] == 2))
{
    //ASLINK or CC-Link 専用画面
    [w:TMP0001] = 99;
}else{
    //汎用画面
    [w:TMP0001] = 199;
}

//iQSS バックアップの結果を降順に格納します。
while([w:TMP0001] > 0)
{
    [w:TMP0000] = [w:TMP0001] * 27;
    [w:TMP0002] = ([w:TMP0001] - 1) * 27;

    bmov([w:GD56200[w:TMP0002]], [w:GD56200[w:TMP0000]], 27);
    [w:GD56200[w:TMP0000]] = [w:TMP0001] + 1;

    [w:TMP0001] = [w:TMP0001] - 1;
}

//No.
[w:GD56200] = 1;

//SD1437:iQSS バックアップ/リストア対象機種/実行単位設定
[w:GD56201] = [w:SD1437] & 0x00FF;
[w:GD56216] = ([w:SD1437] & 0xFF00) >> 8;

//設定名称
bmov([w:GD54017], [w:GD56202], 12);

//SD1451:iQSS バックアップフォルダ番号
[w:GD56214] = [w:SD1451];

//SD1439:iQSS バックアップ/リストア対象設定 (対象ユニット I/O 番号)
[w:GD56215] = [w:SD1439];

//SD1440:iQSS バックアップ/リストア対象設定 (対象機器 1 ASLINK : ID 番号、CC-Link : 局番)
[w:GD56217] = [w:SD1440];

//SD1441:iQSS バックアップ/リストア対象設定 (対象機器 2 ASLINK : 未使用、CC-Link : サブ局番)
[w:GD56218] = [w:SD1441];

//SD1444:iQSS バックアップ/リストア動作設定
[w:GD56219] = [w:SD1444];

//iQSS バックアップ実施日時
[w:GD56220] = [w:GD54040];
[w:GD56221] = [w:GD54041];
[w:GD56222] = [w:GD54042];

```



```

//SD1447:iQSS バックアップ/リストア対象機器数
[w:GD56223] = [w:SD1447];

//SD1448:iQSS バックアップ/リストア正常完了機器数
[w:GD56224] = [w:SD1448];

//SD1449:iQSS バックアップ/リストア異常完了機器数
[w:GD56225] = [w:SD1449];

//iQSS バックアップ件数
if([w:GD56201] == 1)
{
    //AnyWireASLINK
    if([w:GD54087] >= 100)
    {
        [w:GD54087] = 100;
    }else{
        [w:GD54087] = [w:GD54087] + 1;
    }
}else{
    //CC-Link
    if([w:GD54088] >= 100)
    {
        [w:GD54088] = 100;
    }else{
        [w:GD54088] = [w:GD54088] + 1;
    }
}

//レシピへ保存します。
[w:GD54091] = 1; //レシピ No. 30002 レコード No.
set([b:GB54019]); //レシピ No. 30002 読み出しトリガ
}

if([w:SD1452] != 0)
{
    if([w:SD1452] == 16894)
    {
        [w:GD54006] = 32001; //バックアップ失敗メッセージ
        [w:GD62007] = 30101; //通知ダイアログ
    }else{
        [w:GD54006] = [w:SD1452]; //バックアップ失敗メッセージ
        [w:GD62007] = 30101; //通知ダイアログ
    }
}else{
    if([w:SD1453] != 0)
    {
        [w:GD54006] = [w:SD1453]; //バックアップ失敗メッセージ
        [w:GD62007] = 30101; //通知ダイアログ
    }else{
        [w:GD54006] = 32001; //バックアップ失敗メッセージ
        [w:GD62007] = 30101; //通知ダイアログ
    }
}

set([b:GB54009]);

```

}			
スクリプト No.	30048	スクリプト名	Script30048
コメント	レシピトリガ OFF		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GD54012. b5
<pre>//レシピの読み出しトリガを OFF します。 if([w:GD54013] == 30001) { rst([b:GB54017]); //レシピ No. 30001 読み出しトリガ }else{ rst([b:GB54019]); //レシピ No. 30002 読み出しトリガ } rst([b:GD54012. b5]);</pre>			
スクリプト No.	30037	スクリプト名	Script30037
コメント	画面切替時処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時
<pre>//各種フラグのクリアをします。 rst([b:GB54008]); rst([b:GB54009]); //オーバーラップウィンドウを閉じます。 [w:GD62001] = 0; [w:GD62004] = 0; [w:GD62007] = 0;</pre>			
スクリプト No.	30059	スクリプト名	Script30059
コメント	画面切替時処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時
<pre>//各種フラグのクリアをします。 rst([b:GB54008]); rst([b:GB54009]); //オーバーラップウィンドウを閉じます。 [w:GD62001] = 0; [w:GD62004] = 0; [w:GD62007] = 0;</pre>			
スクリプト No.	30065	スクリプト名	Script30065
コメント	B-30103、30106 iQSS バックアップ/リストア中止		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB54002
<pre>//iQSS バックアップ、または、iQSS リストアを中断します。 set([b:SM1442]); //iQSS バックアップ/リストア中止要求 rst([b:GB54002]);</pre>			

ベース画面 30104

スクリプト No.	30056	スクリプト名	Script30056
コメント	B-30104 iQSS リストア設定確認		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB54005

```
//iQSS バックアップの内容を確認します。
[w:TMP0000] = ([w:GD54008] * 27) + [w:GD54003];
bmov([w:GD56200[w:TMP0000]], [w:GD54043], 20);

[w:GD62000] = 30105;

rst([b:GB54005]);
```

スクリプト No.	30058	スクリプト名	Script30058
コメント	B-30104 データ削除		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB54006

```
//iQSS バックアップ履歴一覧から、指定されたデータを削除後、一覧を前詰めにします。
```

```
//全件削除、または指定範囲の削除かをチェックします。
if([b:GB54012] == OFF)
{
    //データが選択されているかをチェックします。
    if([w:GD54002] != 0)
    {
        //オフセット
        [w:TMP0000] = ([w:GD54008] * 27) + [w:GD54003];
        //コピー元のオフセット
        [w:TMP0001] = (([w:GD54008] + 1) * 27) + [w:GD54003];

        //選択した箇所にバックアップデータがない場合は、処理しません。
        if([w:GD56201[w:TMP0000]] != 0)
        {
            //バックアップ件数を減らします。
            if(([w:GD56223[w:TMP0000]] != 0) && ([w:GD56223[w:TMP0000]] == [w:GD56224[w:TMP0000]]))
            {
                if([w:GD56201[w:TMP0000]] == 1)
                {
                    //AnyWireASLINK
                    if([w:GD54087] > 0)
                    {
                        [w:GD54087] = [w:GD54087] - 1;
                    }else{
                        [w:GD54087] = 0;
                    }
                }else{
                    //CC-LINK
                    if([w:GD54088] > 0)
                    {
                        [w:GD54088] = [w:GD54088] - 1;
                    }else{
                        [w:GD54088] = 0;
                    }
                }
            }
        }

        //処理を繰り返す回数を算出します。
        [w:TMP0003] = [w:TMP0000] / 27;
        if(([w:GD54075] == 1) || ([w:GD54075] == 2))
        {
            //ASLINK or CC-Link 専用画面
            [w:TMP0002] = 99;
        }
    }
}
```

```

}else{
    //汎用画面
    [w:TMP0002] = 199;
}

while([w:TMP0003] <= [w:TMP0002])
{
    if([w:TMP0003] != [w:TMP0002])
    {
        //データを上書きします。
        bmov([w:GD56200[w:TMP0001]], [w:GD56200[w:TMP0000]], 27);
        //No. は現在の No. に合わせます。ただし、No. が 0 以下のときは 0 で固定とします。
        if([w:GD56200[w:TMP0000]] > 0)
        {
            [w:GD56200[w:TMP0000]] = [w:GD56200[w:TMP0000]] - 1;
        }else{
            [w:GD56200[w:TMP0000]] = 0;
        }

        //オフセットを加算します。
        [w:TMP0000] = [w:TMP0000] + 27;
        [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 27;

        //カウントを加算します。
        [w:TMP0003] = [w:TMP0003] + 1;
    }else{
        //最後のデータは 0 にします。
        [w:TMP0004] = 0;

        if(([w:GD54075] == 1) || ([w:GD54075] == 2))
        {
            //ASLINK or CC-Link 専用画面
            fmov([w:TMP0004], [w:GD58873], 27);
        }else{
            //汎用画面
            fmov([w:TMP0004], [w:GD61573], 27);
        }
        [w:TMP0000] = [w:TMP0000] + 27;

        //カウントを加算します。
        [w:TMP0003] = [w:TMP0003] + 1;
    }
}

//レシピへ保存します。
[w:GD54091] = 1; //レシピ No. 30002 レコード No.
set([b:GB54019]); //レシピ No. 30002 読み出しトリガ

}else{
    [w:GD54006] = 32012;
    [w:GD62007] = 30101;
}
}else{
    [w:GD54006] = 32012;
    [w:GD62007] = 30101;
}
}

```

```

}else{

    //全件削除
    [w:TMP0000] = 0;
    fmov([w:TMP0000], [w:GD56200], 5400);

    //バックアップ件数クリア
    //AnyWireASLINK
    [w:GD54087] = 0;
    //CC-Link
    [w:GD54088] = 0;

    //レシピへ保存します。
    [w:GD54091] = 1; //レシピ No. 30002 レコード No.
    set([b:GB54019]); //レシピ No. 30002 読み出しトリガ
}
rst([b:GB54006]);

```

スクリプト No.	30048	スクリプト名	Script30048
コメント	レシピトリガ OFF		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GD54012. b5

//レシピの読み出しトリガを OFF します。

```

if([w:GD54013] == 30001)
{
    rst([b:GB54017]); //レシピ No. 30001 読み出しトリガ
}else{
    rst([b:GB54019]); //レシピ No. 30002 読み出しトリガ
}

rst([b:GD54012. b5]);

```

スクリプト No.	30061	スクリプト名	Script30061
コメント	B-30104 リストア前処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB54002

//設定された内容をシーケンサのデバイスへ転送します。

```

//オフセット
[w:TMP0000] = ([w:GD54008] * 27) + [w:GD54003];

//対象機種が 0 の場合は、設定が入っていないのでリストアしません。
if([w:GD56201[w:TMP0000]] != 0)
{
    //正常終了していないバックアップからのリストアは不可とします。
    if((([w:GD56223[w:TMP0000]] != 0) && ([w:GD56223[w:TMP0000]] == [w:GD56224[w:TMP0000]])))
    {
        //設定名称
        bmov([w:GD56202[w:TMP0000]], [w:GD54045], 24);

        //対象機器コメント表示
        [w:GD54016] = [w:GD56201[w:TMP0000]];

        //SD1437:iQSS バックアップ/リストア対象機種/実行単位設定
        [w:SD1437] = (([w:GD56216[w:TMP0000]] & 0x00FF) << 8) + ([w:GD56201[w:TMP0000]] & 0x00FF);

        //SD1438:iQSS バックアップ/リストア対象フォルダ番号
    }
}

```

```
[w:SD1438] = [w:GD56214[w:TMP0000]];
```

```
//SD1439:iQSS バックアップ/リストア対象設定 (対象ユニット I/O 番号)
```

```
[w:SD1439] = [w:GD56215[w:TMP0000]];
```

```
//SD1440:iQSS バックアップ/リストア対象設定 (対象機器 1 ASLINK: ID 番号、CC-Link: 局番)
```

```
[w:SD1440] = [w:GD56217[w:TMP0000]];
```

```
//SD1441:iQSS バックアップ/リストア対象設定 (対象機器 2 ASLINK: 未使用、CC-Link: サブ局番)
```

```
[w:SD1441] = [w:GD56218[w:TMP0000]];
```

```
//SD1444:iQSS バックアップ/リストア動作設定
```

```
[w:SD1444] = [w:GD56219[w:TMP0000]];
```

```
//iQSS バックアップ使用権が取得されていれば、バックアップを開始します。
```

```
if(([b:GB54004] == ON) && ([w:SD1446] == 0x0001))
```

```
{
```

```
    set([b:SM1439]);
```

```
    [w:GD62000] = 30106;
```

```
}else{
```

```
    [w:GD54006] = 32006;
```

```
    [w:GD62007] = 30101;
```

```
}
```

```
}else{
```

```
    [w:GD54006] = 32013;
```

```
    [w:GD62007] = 30101;
```

```
}
```

```
}else{
```

```
    [w:GD54006] = 32008;
```

```
    [w:GD62007] = 30101;
```

```
}
```

```
rst([b:GB54002]);
```

スクリプト No.	30051	スクリプト名	Script30051
コメント	iQSS バックアップ/リストア使用権取得情報チェック		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	周期 1 秒

```
//定期的に使用権取得状況をチェックします。
```

```
if([w:SD1435] == [w:SD1436])
```

```
{
```

```
    set([b:GB54004]); //iQSS バックアップ許可ビット ON
```

```
}else{
```

```
    rst([b:GB54004]); //iQSS バックアップ許可ビット OFF
```

```
}
```

スクリプト No.	30059	スクリプト名	Script30059
コメント	画面切替時処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時

```
//各種フラグのクリアをします。
```

```
rst([b:GB54008]);
```

```
rst([b:GB54009]);
```

```
//オーバーラップウィンドウを閉じます。
```

```
[w:GD62001] = 0;
```

```
[w:GD62004] = 0;
```

[w:GD62007] = 0;

ベース画面 30105

スクリプト No.	30066	スクリプト名	Script30066
コメント	B-30105 コメント表示制御		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
//CC-Link と ASLINK でコメントを切り換えます。 switch([w:GD54044]) { //ASLINK case 1: [w:GD54070] = 1026; //ID or 局 [w:GD54071] = 1032; //全 ID or 全局 [w:GD54072] = 1033; //ID 指定 or 局指定 [w:GD54073] = 1085; //なし or 局サブ [w:GD54074] = 0; //なし or 局サブ指定 break; //CC-Link case 2: [w:GD54070] = 1025; //ID or 局 [w:GD54071] = 1042; //全 ID or 全局 [w:GD54072] = 1043; //ID 指定 or 局指定 [w:GD54073] = 1027; //なし or 局サブ [w:GD54074] = 1044; //なし or 局サブ指定 break; }			

ベース画面 30106

スクリプト No.	30055	スクリプト名	Script30055
コメント	B-30103, 30106 画面起動時動作		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB40
//画面起動時に各種設定を行います。 //画面表示時のみ起動します。 if([b:GB54008] == OFF) { //バックアップ実施日時 [w:GD54040] = [w:GS650]; [w:GD54041] = [w:GS651]; [w:GD54042] = [w:GS652]; set([b:GB54008]); } スクリプト No. 30044 スクリプト名 Script30044 コメント B-30106 正常終了 データ形式 符号付き BIN16 トリガ種別 立上り SM1440 //iQSS リストアの正常終了時の処理です。 if([b:SM1442] == ON) { [w:GD54006] = 32005; //iQSS リストア中断 }else{			

<pre> [w:GD54006] = 32003; //iQSS リストア正常完了 } [w:GD62007]=30101; //通知ダイアログ表示 </pre>			
スクリプト No.	30045	スクリプト名	Script30045
コメント	B-30106 異常終了		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 SM1441
<pre> //iQSS リストアの異常終了時の処理です。 if([b:GB54009] == OFF) { if([w:SD1452] != 0) { if([w:SD1452] == 16894) { [w:GD54006] = 32004; //リストア失敗メッセージ [w:GD62007] = 30101; //通知ダイアログ }else{ [w:GD54006] = [w:SD1452]; //バックアップ失敗メッセージ [w:GD62007] = 30101; //通知ダイアログ } }else{ if([w:SD1453] != 0) { [w:GD54006] = [w:SD1453]; //バックアップ失敗メッセージ [w:GD62007] = 30101; //通知ダイアログ }else{ [w:GD54006] = 32004; //リストア失敗メッセージ [w:GD62007] = 30101; //通知ダイアログ } } } set([b:GB54009]); } </pre>			
スクリプト No.	30065	スクリプト名	Script30065
コメント	B-30103、30106 iQSS バックアップ/リストア中止		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB54002
<pre> //iQSS バックアップ、または、iQSS リストアを中断します。 set([b:SM1442]); //iQSS バックアップ/リストア中止要求 rst([b:GB54002]); </pre>			
スクリプト No.	30059	スクリプト名	Script30059
コメント	画面切替時処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時
<pre> //各種フラグのクリアをします。 rst([b:GB54008]); rst([b:GB54009]); //オーバーラップウィンドウを閉じます。 [w:GD62001] = 0; [w:GD62004] = 0; [w:GD62007] = 0; </pre>			

6.9.3 オブジェクトスクリプト

ベース画面 30006～30021、ベース画面 30023～30025、ベース画面 30027～30029、ベース画面 30031～30042、ベース画面 30051～30054、ベース画面 30057～30058、ベース画面 30061～30062

オブジェクト	ワードランプ *1		
スクリプトユーザ ID	1		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
//ON/OFF 状態を表示します。 [w:GD10551] = \$\$ & [w:GD10535];			

ベース画面 30013

オブジェクト	レベル *1		
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	常時
//ON/OFF のしきい値を表示します。 screen_draw(0); redraw_object(); [w:TMP0200] = (object_width / 100) * [w:GD11501]; [w:TMP0201] = (object_width / 100) * [w:GD11503]; d_line([w:TMP0200], 0, [w:TMP0200], object_height, 0, 1, 224); //OFF/ON のしきい値 d_line([w:TMP0201], 0, [w:TMP0201], object_height, 0, 1, 3); //アラーム判定 (Hi)			

*1: [オブジェクトスクリプトシンボル]を使用しています。[オブジェクトスクリプトシンボル]については、「6.9.5 オブジェクトスクリプトシンボル」を参照してください。

ベース画面 30010～30012、ベース画面 30014～30015、ベース画面 30017、ベース画面 30032

オブジェクト	レベル *1		
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	常時
//しきい値、アラーム判定 (Hi)、(Lo)を表示します。 screen_draw(0); redraw_object(); [w:TMP0200] = (object_width / 100) * [w:GD11501]; [w:TMP0201] = (object_width / 100) * [w:GD11503]; [w:TMP0202] = (object_width / 100) * [w:GD11504]; d_line([w:TMP0200], 0, [w:TMP0200], object_height, 0, 1, 131); //しきい値 d_line([w:TMP0201], 0, [w:TMP0201], object_height, 0, 1, 224); //アラーム判定 (Hi) d_line([w:TMP0202], 0, [w:TMP0202], object_height, 0, 1, 3); //アラーム判定 (Lo)			

*1: [オブジェクトスクリプトシンボル]を使用しています。[オブジェクトスクリプトシンボル]については、「6.9.5 オブジェクトスクリプトシンボル」を参照してください。

ベース画面 30010～30015、ベース画面 30017、ベース画面 30032

オブジェクト	数値入力 *1		
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	入力確定時
//入力確定時、画面を再描画します。 redraw_screen();			

*1：しきい値、アラーム判定 (Hi)、アラーム判定 (Lo)、OFF→ON のしきい値、OFF→ON のしきい値に設定しています。

ベース画面 30035

オブジェクト	レベル *1		
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	常時
//アラームしきい値を表示します。 screen_draw(0); redraw_object(); [w:TMP0202] = (object_width / 100) * [w:GD11504]; d_line([w:TMP0202], 0, [w:TMP0202], object_height, 0, 1, 3); //アラームしきい値			

*1：[オブジェクトスクリプトシンボル]を使用しています。[オブジェクトスクリプトシンボル]については、「6.9.5 オブジェクトスクリプトシンボル」を参照してください。

ベース画面 30101

オブジェクト	ワードランプ		
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	常時
//コメントを表示するためのスクリプトです if([w:GD54122[w:GD54001]] != 0) { [w:GD54077] = (([w:GD54122[w:GD54001]] * 10) + \$\$) + 1021; }else{ [w:GD54077] = 0; } }			

上記のスクリプトが、「実行単位」の全てのワードランプに設定しています。ただし、デバイスは各オブジェクトで異なります。

ウィンドウ画面 30003

オブジェクト	数値表示		
スクリプトユーザ ID	1		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	立上り GB40
//時計データより本日の日月を取得 [w:TMP950] = [w:GS650] & 0xF000; //設定用時計データより年の下 2 桁の 10 の位を取得 [w:TMP960] = [w:TMP950] >> 12; //桁合せ [w:TMP968] = [w:TMP960] * 10; //BCD→BIN [w:TMP951] = [w:GS650] & 0x0F00; //設定用時計データより年の下 2 桁の 1 の位を取得 [w:TMP961] = [w:TMP951] >> 8; //BCD→BIN [w:TMP973] = 2000 + [w:TMP968] + [w:TMP961]; //TMP973 に年を BIN でセット [w:GD63990] = [w:TMP973]; //年をセット [w:TMP952] = [w:GS650] & 0x00F0; //設定用時計データより月の 10 の位を取得 [w:TMP962] = [w:TMP952] >> 4; //桁合せ [w:TMP969] = [w:TMP962] * 10; //BCD→BIN [w:TMP953] = [w:GS650] & 0x000F; //設定用時計データより月の 1 の位を取得			

[w:TMP974] = [w:TMP969] + [w:TMP953]; //TMP974 に月を BIN でセット

[w:GD63991] = [w:TMP974]; //月をセット

[w:TMP954] = [w:GS651] & 0xF000; //設定用時計データより日の下 2 桁の 10 の位を取得

[w:TMP963] = [w:TMP954] >> 12; //桁合せ

[w:TMP970] = [w:TMP963] * 10; //BCD→BIN

[w:TMP955] = [w:GS651] & 0x0F00; //設定用時計データより日の下 2 桁の 1 の位を取得

[w:TMP964] = [w:TMP955] >> 8; //BCD→BIN

[w:TMP975] = [w:TMP970] + [w:TMP964]; //TMP975 に日を BIN でセット

[w:GD63992] = [w:TMP975]; //日をセット

[w:TMP956] = [w:GS651] & 0x00F0; //設定用時計データより時の 10 の位を取得

[w:TMP965] = [w:TMP956] >> 4; //桁合せ

[w:TMP971] = [w:TMP965] * 10; //BCD→BIN

[w:TMP957] = [w:GS651] & 0x000F; //設定用時計データより時の 1 の位を取得

[w:TMP976] = [w:TMP971] + [w:TMP957]; //TMP976 に時を BIN でセット

[w:GD63993] = [w:TMP976]; //時をセット

[w:TMP958] = [w:GS652] & 0xF000; //設定用時計データより分の下 2 桁の 10 の位を取得

[w:TMP966] = [w:TMP958] >> 12; //桁合せ

[w:TMP972] = [w:TMP966] * 10; //BCD→BIN

[w:TMP959] = [w:GS652] & 0x0F00; //設定用時計データより分の下 2 桁の 1 の位を取得

[w:TMP967] = [w:TMP959] >> 8; //BCD→BIN

[w:TMP977] = [w:TMP972] + [w:TMP967]; //TMP977 に分を BIN でセット

[w:GD63994] = [w:TMP977]; //分をセット

[w:TMP993] = [w:GS652] & 0x00F0; //設定用時計データより秒の 10 の位を取得

[w:TMP995] = [w:TMP993] >> 4; //桁合せ

[w:TMP996] = [w:TMP995] * 10; //BCD→BIN

[w:TMP994] = [w:GS652] & 0x000F; //設定用時計データより秒の 1 の位を取得

[w:TMP978] = [w:TMP996] + [w:TMP994]; //TMP978 に秒を BIN でセット

[w:GD63995] = [w:TMP978]; //秒をセット

オブジェクト	数値表示
--------	------

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
--------	------

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
--------	------

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		
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		
スクリプトユーザ ID	6		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
//曜日設定			
[w:TMP986] = [w:GD63990]; //年 (BIN) [w:TMP987] = [w:GD63991]; //月 (BIN) [w:TMP988] = [w:GD63992]; //日 (BIN) if((([w:TMP987] == 1) ([w:TMP987] == 2)) { //1・2 月の場合のみ前年の 13・14 月として計算するための補正処理 [w:TMP986] = [w:TMP986] - 1; //年から 1 を減算 [w:TMP987] = [w:TMP987] + 12; //月に 12 を加算 } [w:TMP989] = [w:TMP986]/4; //ツェラーの公式に必要な項を作成 [w:TMP990] = [w:TMP986]/100; //ツェラーの公式に必要な項を作成 [w:TMP991] = [w:TMP986]/400; //ツェラーの公式に必要な項を作成 [w:TMP992] = (13*[w:TMP987]+8)/5; //ツェラーの公式に必要な項を作成 //ツェラーの公式で曜日算出して変更時刻デバイスに曜日をセット [w:GS516] = ([w:TMP986]+[w:TMP989]-[w:TMP990]+[w:TMP991]+[w:TMP992]+[w:TMP988])%7;			

6.9.4 スクリプトシンボル

シンボル名	デバイスおよび定数	備考
Input_X	44	入力表示エリアの一番左上の X 座標
Input_Y	165	入力表示エリアの一番左上の Y 座標
Frame_X	620	I/O 表示エリアの一番右下の X 座標
Frame_Y	437	I/O 表示エリアの一番右下の Y 座標
Object_X	36	ワードランプの幅
Object_Y	17	ワードランプの高さ

6.9.5 オブジェクトスクリプトシンボル

シンボル名	デバイスおよび定数	備考
object_width	124	レベルの幅
object_height	25	レベルの高さ

7.1 ユーザ定義名称の登録について

- ・ 出力ユニット：コメント No. をユニットの ID+1 の番号にしてください。（コメント No. は 0 が指定できないため、ID に 1 を加算した値をコメント No. とします。）

出力ユニット ID14~17 の
コメント No.

- 入力ユニット ID14~17 の
コメント No.

B1: AnyWireASLINKネットワークモニタ 2015/05/01 09:57

センサ
自動認識

AnyWireASLINKシステムマップ

入力信号モニタ

出力信号モニタ

センサー一覧

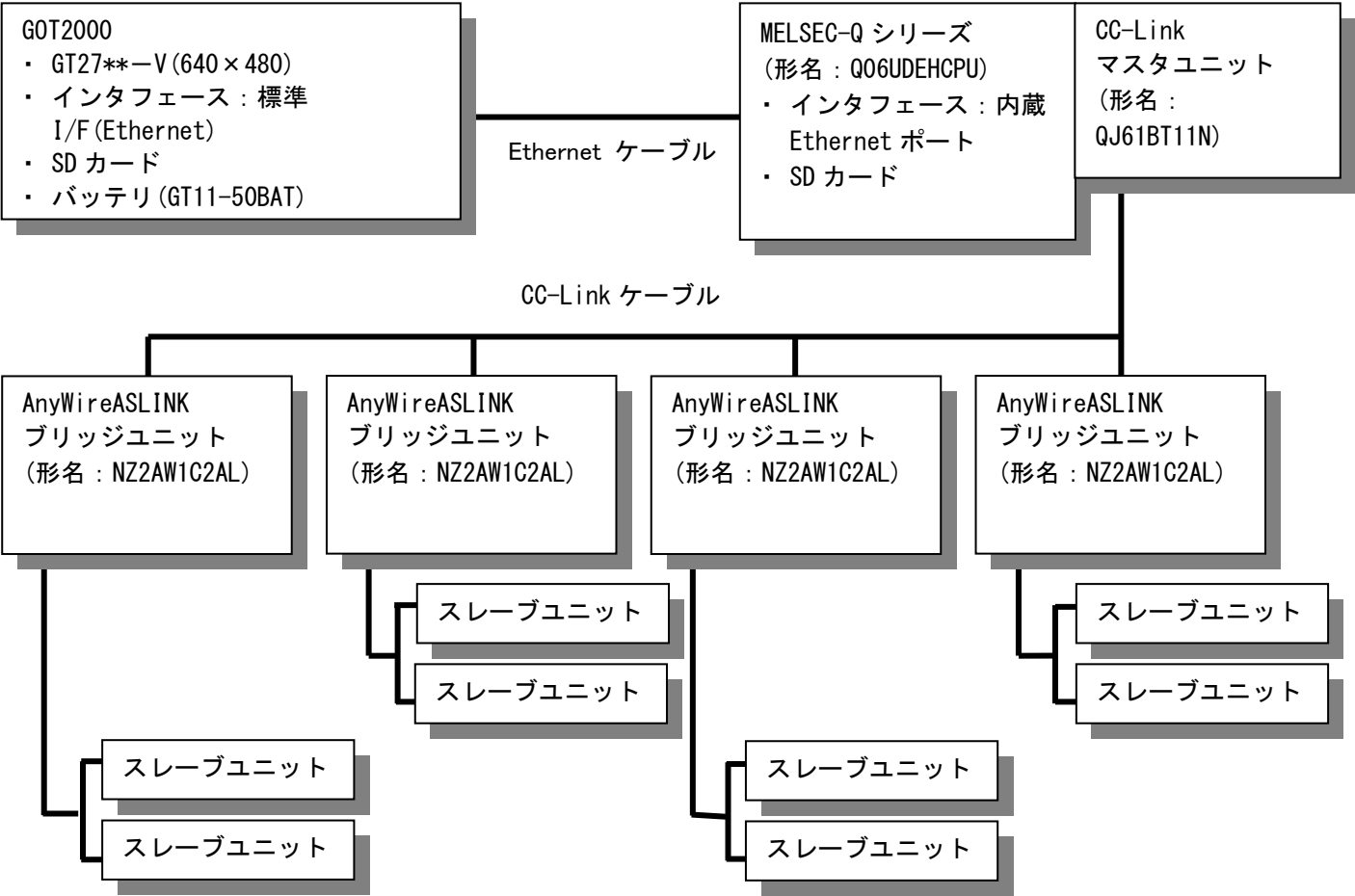
iQSS/バックアップ/リストア

AnyWireASLINK
ブリッジユニット選択

7.3 CPUの変更について

MELSEC-Q シリーズを使用する際には、システム構成と作画ソフトウェアの Ethernet 設定を変更し、ラダープログラムを PC タイプ変更で MELSEC-Q シリーズに変更してください。

7.3.1 システム構成



7.3.2 作画ソフトウェアの Ethernet 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	QnUD (P) V/QnUDEH	192. 168. 3. 39	5006	UDP

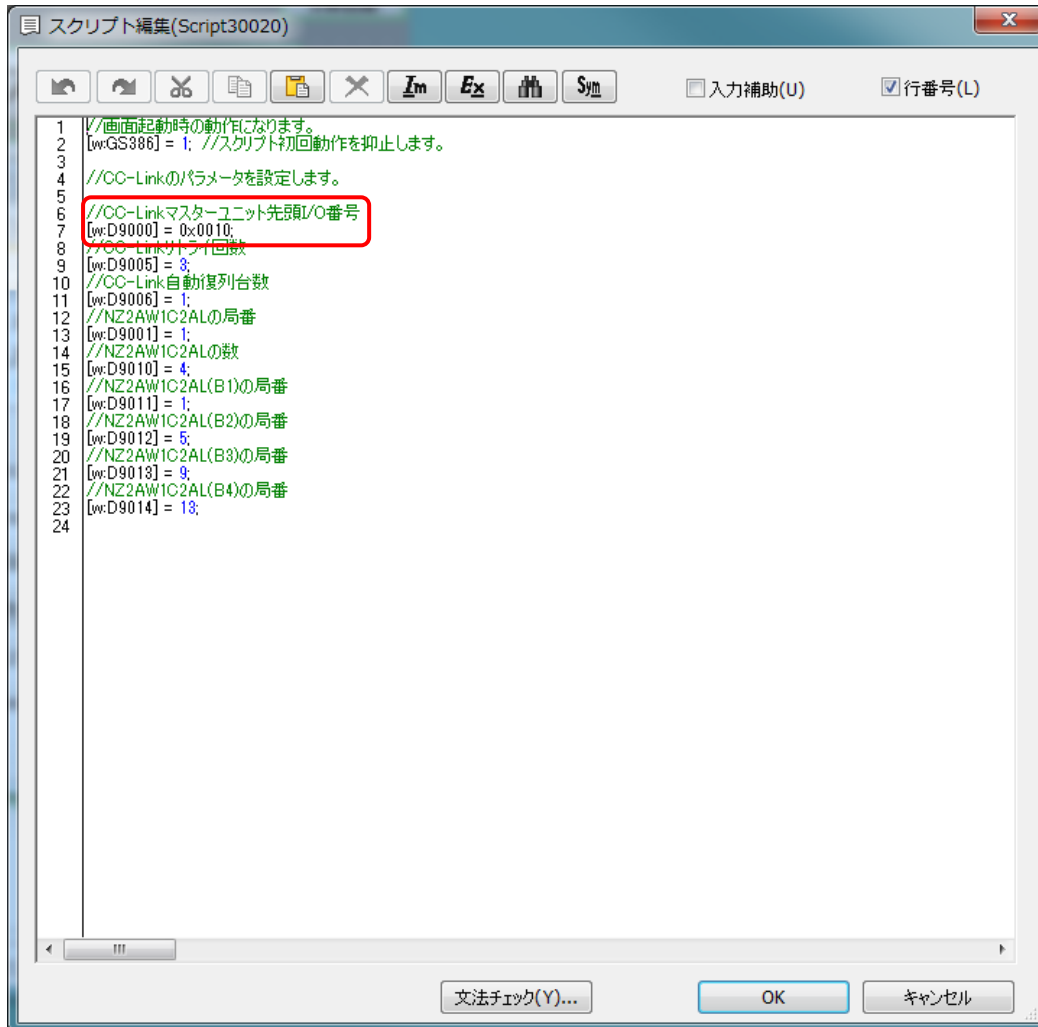
7.4 マスタユニットの先頭入出力番号の変更について

マスタユニットの先頭入出力番号を変更する場合は、以下の手順で変更してください。

(例：先頭入出力番号を 10H から 80H に変更する場合)

7.4.1 プロジェクトスクリプトの変更

プロジェクトスクリプトに登録されているスクリプト No. 30020 の CC-Link マスタユニット先頭 I/O 番号を 0x0010 から 0x0080 に変更します。

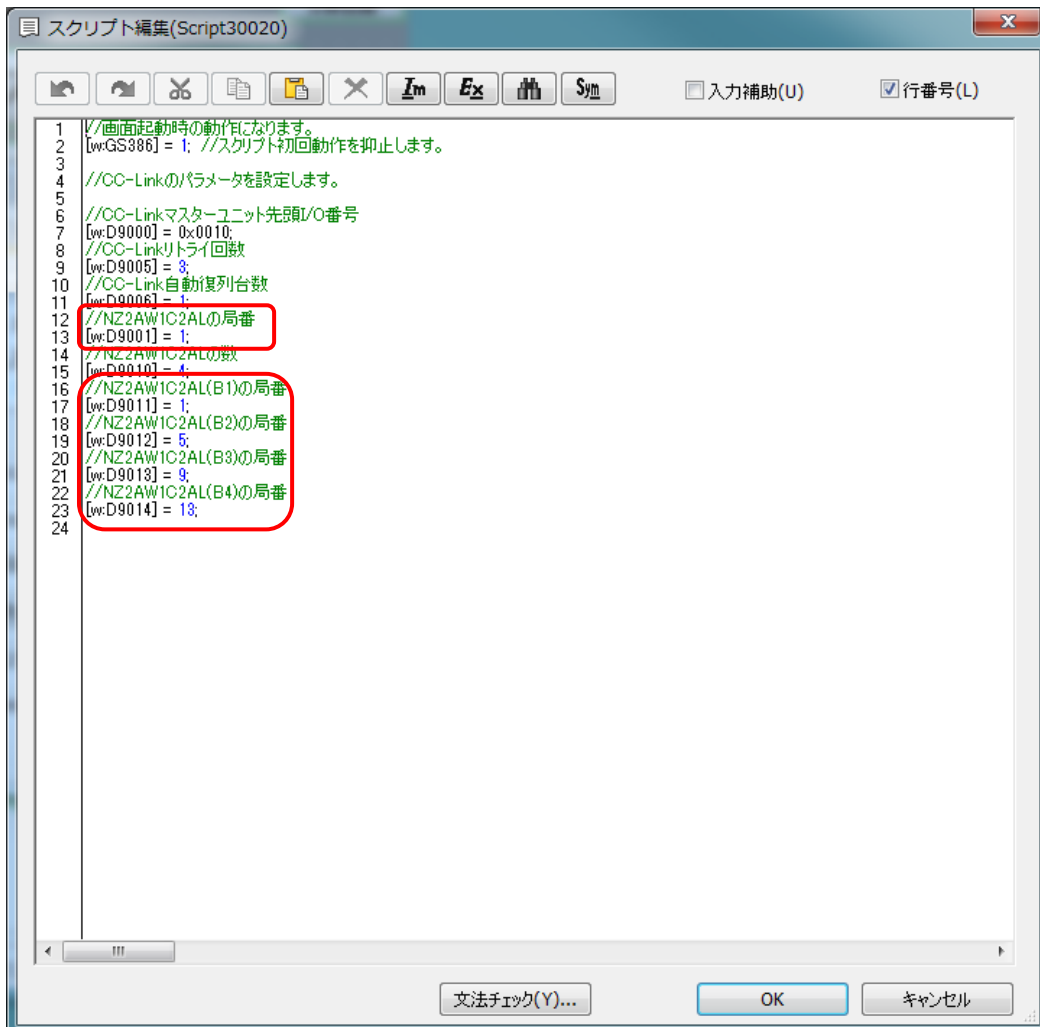


7.5 ブリッジユニットの局番変更について

ブリッジユニットの局番を変更する場合は、以下の手順で変更してください。
(例：局番 1～13 を局番 17～29 に変更する場合)

7.5.1 プロジェクトスクリプトの変更

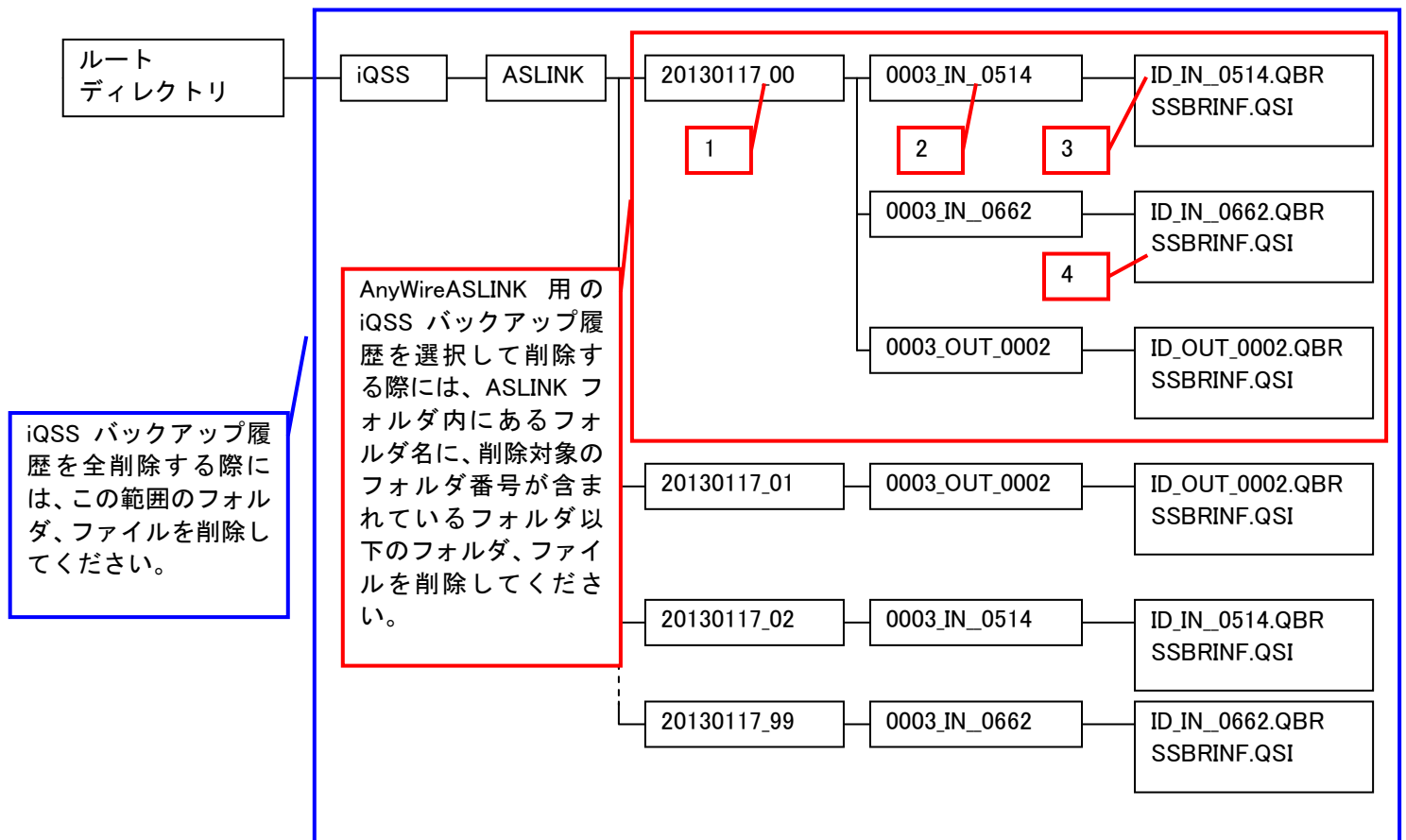
プロジェクトスクリプトに登録されているスクリプト No. 30020 の NZ2AW1C2AL の局番を NZ2AW1C2AL (B1) の局番に設定し、NZ2AW1C2AL (Bn) の局番に各ブリッジユニットの局番を設定します。



7.6 iQSS バックアップフォルダ構成について

7.6.1 フォルダ構成

シーケンサへ装着した SD カード内の iQSS バックアップフォルダ構成は、下記のようになります。表中の 1～4 については、「6.5.2 フォルダ名、ファイル名詳細」を参照してください。



7.6.2 フォルダ名、ファイル名詳細

1. 20130117 _ 00 ... バックアップフォルダ名 (日付、フォルダ番号)
 番号(2桁(00～99(10進)))
 バックアップした日付
 (YYYYMMDD)
2. 0003 _ IN _ 0514 ... バックアップフォルダ名 (I/O No.、ID)
 ID 番号(4桁(10進)) *1
 IN_ : 入力/混合スレーブユニット
 OUT : 出力スレーブユニット
 I/O No.(4桁(16進))
3. ID _ IN _ 0514.QBR ... バックアップファイル名
 ID 番号(4桁(10進)) *1
 IN_ : 入力/混合スレーブユニット
 OUT : 出力スレーブユニット
4. SSBRINF.QSI ... システムファイル

*1 : AnyWireASLINK の入力/混合スレーブユニットの ID 番号は、ユニット本体側に割付けられた ID 番号+512 の番号で管理されます。そのため、入力/混合スレーブユニット用のバックアップフォルダ名の末尾には、管理番号 512～766 が付加されます。

7.7 ブリッジユニットの台数変更について

ブリッジユニットの台数を減らす場合、以下の手順に従ってベース画面 B-30000 とスクリプトを修正してください。
例として、ブリッジユニットの No. 4 を削除する手順を記述します。

7.7.1 ベース画面の変更

ネットワーク状態	ON	OFF	アラーム	異常
ブリッジユニット	No.1	No.2	No.3	No.4
接続台数	123	123	123	123
アラーム台数	123	123	123	123
最新異常情報	1234	1234	1234	1234
異常台数	123	123	123	123
	リセット	リセット	リセット	リセット

ブリッジユニット1 (B1) ブリッジユニット3 (B3)

ブリッジユニット2 (B2) **ブリッジユニット4 (B4)**

ベース画面 B-30000 を変更します。「ネットワーク状態」の「No. 4」の項目と、「ブリッジユニット No. 4 (B4)」のスイッチを削除します。

7.7.2 スクリプトの変更

プロジェクトスクリプトに登録されているスクリプト No.30020 の NZ2AW1C2AL の数を 4 から 3 に変更し、NZ2AW1C2AL (B4) の局番を削除します。

