

# MITSUBISHI

## 三菱電機産業用ロボット

SQ シリーズ

iQ Platform 対応ロボット操作用

GOT サンプル画面操作説明書（シーケンサ制御版）

---

**MELFA**

BFP-A8799-\*

## 安全上のご注意

ロボットのご使用前には、必ず以下の注意事項および別冊の「安全マニュアル」を熟読し、必要な処置を講じていただくようお願いします。

A.労働安全衛生規則(第 36 条、104 条、150 条、151 条)に基づく注意事項のポイントを示します。



### 注意

教示作業は安全のための特別な教育を受けた作業者によりおこなってください。  
(動力源を遮断しない保守作業も同様)  
→安全教育の実施



### 注意

教示作業はロボットの操作の方法および手順、異常時や再起動時の処置等に関する作業規程を作成し、これに従っておこなってください。  
(動力を遮断しない保守作業も同様)  
→作業規程の作成



### 警告

教示作業は直ちに運転を停止できる装置を設けておこなってください。  
(動力を遮断しない保守作業も同様)  
→非常停止スイッチの設定



### 注意

教示作業中は教示作業中である旨を始動スイッチなどに表示してください。  
(動力を遮断しない保守作業も同様)  
→教示作業中の表示



### 危険

運転中は柵または囲いを設けて作業者とロボットの接触を防止してください。  
→安全柵の設置



### 注意

運転開始は関係者への一定の合図の方法を定め、これに従っておこなってください。  
→運転開始の合図



### 注意


保守作業は原則として動力を遮断しておこない、保守作業中である旨を起動スイッチなどに表示してください。  
→保守作業中の表示





### 注意


作業開始前にはロボットや非常停止スイッチ、関連装置などを点検し異常のないことを確認してください。  
→作業開始前の点検


- B. 別冊の「安全マニュアル」に示す注意事項のポイントを示します。  
詳しくは「安全マニュアル」の本文をお読みください。


 **危険** 複数の制御機器（GOT、シーケンサ、押しボタンスイッチ）によりロボットの自動運転をおこなう場合、各機器の操作権などのインタロックをお客様にて設計してください。


 **注意** ロボットは仕様範囲内の環境でお使いください。  
それ以外の場合には信頼性の低下や故障の原因となります。  
（温度、湿度、雰囲気、ノイズ環境等）


 **注意** ロボットの運搬はロボットを指定の運搬姿勢にしておこなってください。  
指定以外の姿勢で運搬すると落下による人身事故や故障の原因となります。


 **注意** ロボットはしっかりと台に据え付けてお使いください。  
不安定な姿勢の場合には位置ずれや振動発生の原因となります。


 **注意** ケーブルはノイズ源からできるだけ離して配線してください。  
接近させた場合は位置ずれや誤動作の原因となります。


 **注意** コネクタに無理な力を加えたりケーブルを過度に屈曲させないでください。  
接触不良や断線の原因となります。


 **注意** ハンドを含めたワーク質量は定格負荷および許容トルクを超えないようにしてください。  
これを超えた場合にはアラーム発生や故障の原因となります。


 **警告** ハンドや工具の取付およびワークの把持はしっかりとおこなってください。  
そうでない場合には運転中の物体の飛散や放出により人身事故や物損の原因となります。


 **警告** ロボットおよびコントローラのアースは確実に接地してください。  
そうでない場合にはノイズによる誤動作や万一の場合、感電事故の原因となります。


 **注意** ロボットの動作中は運転状態を表示するようにしてください。  
表示がない場合には誤ってロボットに接近したり誤操作の原因となります。


 **警告** ロボットの動作範囲内で教示作業をおこなう場合、必ずロボットの制御の優先権を確保してからおこなってください。そうでない場合、外部からの指令によりロボットを始動することができ、人身事故や物損の原因となります。

 **注意** ジョグ速度はなるべく低速でおこない、ロボットから目を離さないでください。そうでない場合はワークや周辺装置との干渉の原因となります。

 **注意** プログラム編集後の自動運転前には必ずステップ運転で動作を確認してください。そうでない場合はプログラムミス等により周辺装置との干渉の原因となります。

 **注意** 自動運転中に安全柵の出入口の扉を開けようとした場合にはロックされているか自動的にロボットが停止状態になるようにしてください。そうでない場合には人身事故の原因となります。

 **注意** 独自の判断に基づく改造や指定外の保守部品の使用はおこなわないでください。そうでない場合には故障や不具合の原因となります。

 **警告** ロボットのアームを外部から手で動かす場合は開口部に手や指を入れないでください。  
姿勢によっては手や指をはさまれる場合があります。



## 注意

ロボットの停止または非常停止をロボットコントローラの主電源をOFF することでおこなわないでください。  
自動運転中に、ロボットコントローラの主電源がOFFされた場合、ロボットの精度に悪影響を及ぼす場合があります。また、アームの落下や惰走によって周辺装置等と干渉する場合があります。



## 注意

プログラムやパラメータ等のロボットコントローラの内部情報を書換えている時にロボットコントローラの主電源をOFFしないでください。  
自動運転中やプログラム・パラメータの書き込み中に、ロボットコントローラの主電源がOFFされた場合、ロボットコントローラの内部情報が破壊される恐れがあります。



## 危険

本製品のGOT 直結機能をお使いいただく場合、ハンディGOT を接続しないでください。  
ハンディGOT は、操作権の有効／無効にかかわらず、ロボットを自動運転させることができるため、物損や人身事故につながる恐れがあります。



## 危険

CRnQ で、iQ Platform 対応製品をお使いいただく場合、シーケンサにハンディGOT を接続しないでください。ハンディGOT は操作権の有効／無効にかかわらずロボットを自動運転させることができるため、物損や人身事故につながる恐れがあります。



## 危険

S S C N E T Ⅲケーブルを取りはずした後は、S S C N E T Ⅲコネクタにキャップを取付けないと、ゴミやほこりの付着により、特性が劣化し、誤動作する恐れがあります。



## 危険

マルチC P U システムやサーボアンプの電源が投入されているときに、S S C N E T Ⅲケーブルを取りはずさないでください。モーションC P U やサーボアンプのS S C N E T ⅢコネクタおよびS S C N E T Ⅲケーブルの先端から発せられる光を直視しないでください。光が目に入ると、目に違和感を感じる恐れがあります。( S S C N E T Ⅲの光源は、J I S C 6 8 0 2 、I E C 6 0 8 2 5—1 に規定されているクラス1 に相当します。)



## 危険

ロボットコントローラの電源が投入されているときに、S S C N E T Ⅲケーブルを取りはずさないでください。S S C N E T ⅢコネクタおよびS S C N E T Ⅲケーブルの先端から発せられる光を直視しないでください。光が目に入ると、目に違和感を感じる恐れがあります。( S S C N E T Ⅲの光源は、J I S C 6 8 0 2 、I E C 6 0 8 2 5 —1 に規定されているクラス1 に相当します。)



## 注意

配線間違いがないよう十分にご注意ください。仕様以外の接続をした場合、非常停止が解除されないなどの誤動作の原因となります。  
誤動作を防ぐために、配線完了後、ロボットコントローラ操作パネル非常停止、ティーチングボックス非常停止、お客様非常停止、ドアスイッチ等の各種機能が正常に動作することを必ず確認してください。

■ 改定履歴

印刷日付	取扱説明書番号	改定内容
2010-02-22	BFP-A8799-*	初版

## ■はじめに

このたびは、三菱電機産業用ロボット MELFA をお買い上げくださりまして誠にありがとうございます。  
本書は、SQシリーズ用 iQ Platform対応拡張機能を有効に利用するためのGOT操作説明書です。  
シーケンサとロボット間の共有メモリを介し、GOTからのロボットの状態モニタや、データ設定、など簡単に行なうことができます。  
本書はGOTの操作手順を詳細に解説したものです。

本書をご熟読され、内容を十分にご理解された上でご活用ください。

### 本書の対象コントローラ

本書は以下のロボットコントローラに対応しています。

- ・ CRnQ-700 シリーズ コントローラ : Ver. N8a 以上  
ロボット言語 MELFA BASIC V 以上

本書の内容の一部、または全部を無断で転載することは禁止されています。  
本書の内容に関しては、将来予告なしに変更する場合があります。あらかじめご了承ください。  
本書の内容につきまして万全を期して作成しておりますが、万一ご不審な点や誤り、記載もれなどお気づきの点がありましたら、お買い求めの販売店、または弊社MELFAテレホンセンターへご連絡願います。

Copyright(C) 2010 MITSUBISHI ELECTRIC CORPORATION ALL RIGHTS RESERVED

# 目次

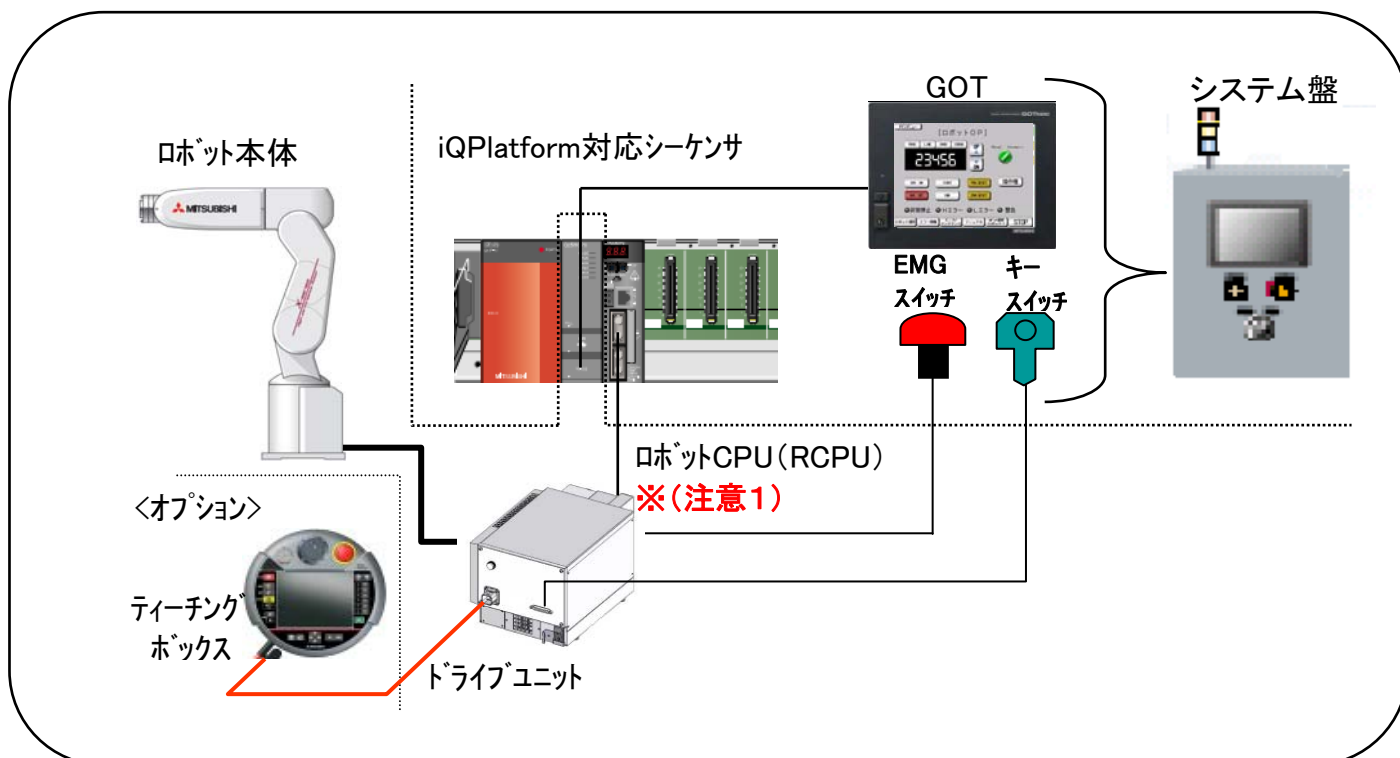
1. ロボット・GOTのシステム構成.....	1-2
1.1. システム構成.....	1-2
2. 各種設定.....	2-2
2.1. GOTプロジェクト設定.....	2-2
2.1.1. 機種設定.....	2-3
2.1.2. 画面切り換え／ウィンドウ設定.....	2-3
2.1.3. キーウィンドウ設定.....	2-4
2.1.4. システム情報設定.....	2-4
2.1.5. 接続機器の設定.....	2-5
2.1.6. Ethernet設定.....	2-5
2.1.7. マルチメディア設定.....	2-5
2.2. ロボットパラメータ設定.....	2-6
2.2.1. ハンド制御許可入力信号、ハンド制御許可出力信号のパラメータ設定を行う。.....	2-6
2.2.2. ハンド出力制御信号(開始番号、終了番号)のパラメータ設定を行う。.....	2-7
2.2.3. 専用入出力信号割り当てのジョグパラメータ設定を行う。.....	2-8
2.2.4. 共有メモリ拡張機能選択のパラメータ設定を行う。.....	2-9
3. GOT画面構成.....	3-10
3.1. 画面タイトル一覧.....	3-10
3.2. 画面初期設定.....	3-12
3.2.1. メインメニュー画面へのジャンプについて.....	3-12
3.3. 画面ツリー.....	3-13
3.4. ロボット操作. 1.....	3-15
3.5. ロボット操作. 2.....	3-16
3.6. モニタ／メンテナンス.....	3-17
3.7. エラー情報.....	3-18
3.8. マニュアル.....	3-19
4. 画面操作.....	4-20
4.1. GOT画面からロボット操作を行う場合.....	4-20
4.1.1. [ロボットOP]の選択を行い、動作設定や動作を行う。.....	4-20
4.1.2. ジョグ運転とハンド操作を行う。.....	4-23
4.1.3. 既にティーチングされている位置データの編集操作を行う。.....	4-26
4.1.4. 既にティーチングされている関節データの編集操作を行う。.....	4-30
4.1.5. プログラムの変数データの編集操作を行う。.....	4-34
4.2. GOT画面からモニタ／メンテナンス操作を行う場合.....	4-38
4.2.1. ロボットの現在位置及び、プログラム実行ラインのモニタを行う。.....	4-38
4.2.2. ロボットの状態変数のモニタ確認を行う。.....	4-42

4.2.3.	ロボット信号のモニタを行う。	4-47
4.2.4.	ロボットの製品情報の確認を行う。	4-52
4.2.5.	ロボットの電流値のモニタを行う。	4-55
4.2.6.	ロボットの負荷率のモニタを行う。	4-58
4.2.7.	ロボットのメンテ予報の確認を行う。	4-61
4.3.	GOT画面からマニュアルを見る場合	4-65
4.3.1.	ロボットマニュアルを見る。	4-65
4.4.	GOT画面からエラー情報を見る場合	4-69
4.4.1.	ロボットのエラー情報を確認する。	4-69
5.	ダイレクト実行操作	5-73
5.1.	GOT画面からダイレクト命令編集を行う場合	5-73
5.1.1.	[ダイレクト命令編集]の選択を行い、ダイレクト実行の編集を行う。	5-73
5.2.	GOT画面からダイレクト命令実行を行う場合	5-82
5.2.1.	[ダイレクト命令実行]の選択を行い、ダイレクト実行を行う。	5-82
5.3.	GOT画面からダイレクト位置編集を行う場合	5-86
5.3.1.	[ダイレクト位置編集]の選択を行い、位置編集を行う。	5-86
6.	画面設定	6-90
6.1.	ベース画面	6-90
6.1.1.	ロボット操作画面	6-90
6.1.2.	モニタ／メンテナンス画面	6-116
6.1.3.	ロボットマニュアル画面	6-122
6.1.4.	ロボット異常画面	6-123
6.1.5.	共通画面	6-123
6.2.	ウィンドウ画面	6-126
6.2.1.	メニューウィンドウ	6-126
7.	デバイス一覧	7-130
7.1.	GBデバイス	7-130
7.2.	GDデバイス	7-131



# 1. ロボット・GOTのシステム構成

## 1.1. システム構成



※(注意1) GOT サンプル画面を使用する場合は、ロボットCPU(Q172DRCPU)をマルチCPU間高速基本ベースの2号機に取り付けてください。

### GOT

GT Designer3 バージョン	Version 1.07H
GOT タイプ	GOT1000 シリーズ ・GT15 ・GT16 ※ GT16 のみ、オプションのマルチメディアユニット取り付けで動画再生可能
接続機器タイプ	MELSEC-QnU,Q17nD/NC/DR,CRnD-700

### ロボット

コントローラバージョン	Version N8a以降
コントローラタイプ	CRnQ-700 シリーズ
ロボット CPU	・Q172DRCPU

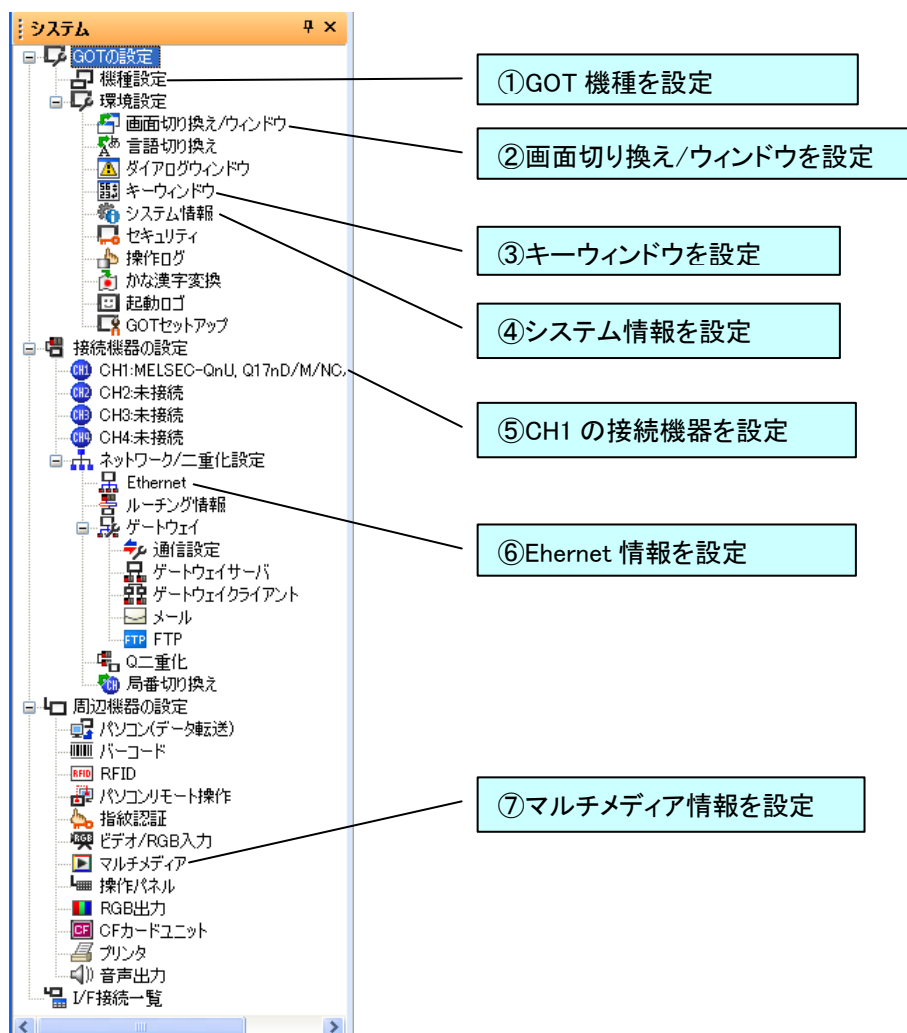
### シーケンサ

ベース	マルチ CPU 間高速基本ベース ・Q38DB:8 スロット ・Q312DB:12 スロット
電源	・Q61P ・Q62P ・Q63P ・Q64PN
シーケンサ CPU	ユニバーサルモデル Q03UD(E)CPU,Q04UD(E)HCPU,Q06UD(E)HCPU,Q10UD(E)HCPU, Q13UD(E)HCPU,Q20UD(E)HCPU,Q26UD(E)HCPU

## 2. 各種設定

### 2.1. GOTプロジェクト設定

GOT サンプル画面の設定内容は、以下のとおりです。



## 2.1.1. 機種設定

**機種設定**

GOTタイプ

機種(G): GT16\*\*-V(640×480) GT16\*\*-V(640×480)を選択

色設定(C): 256色(イメージデータ65536色)

デフォルトドライブ名(D): A:標準CFカード

プロジェクトフォルダ名(P): Project1

標準フォント

言語(E): 日本語

16ドット標準フォント(S): ☒ ゴシック ☐ 明朝

TrueType数字フォント(T): ☐ ゴシック ☒ 7セグ

☐ GOT本体でオブジェクトの重なりをチェックする(O)

☐ GOT本体でオブジェクトの表示順をGT Designer3の表示に合わせる(J)

☐ MELSOFT Navigatorと連携してシステムラベルを使用する(L) システムラベルについて...

OK キャンセル

## 2.1.2. 画面切り換え／ウィンドウ設定

**画面切り換えデバイス**

ベース画面(B): D5000

オーバーラップウィンドウ

画面切り換えデバイス		クローズキー表示
1 <input checked="" type="checkbox"/>	D5001 <input type="checkbox"/> 表示位置指定: 横: 縦:	<input checked="" type="checkbox"/> 表示する
2 <input checked="" type="checkbox"/>	D5002 <input type="checkbox"/> 表示位置指定: 横: 縦:	<input checked="" type="checkbox"/> 表示する
3 <input checked="" type="checkbox"/>	D5003 <input type="checkbox"/> 表示位置指定: 横: 縦:	<input checked="" type="checkbox"/> 表示する
4 <input checked="" type="checkbox"/>	D5004 <input type="checkbox"/> 表示位置指定: 横: 縦:	<input checked="" type="checkbox"/> 表示する
5 <input checked="" type="checkbox"/>	D5005 <input type="checkbox"/> 表示位置指定: 横: 縦:	<input checked="" type="checkbox"/> 表示する

スーパージョイントウィンドウ

1 <input checked="" type="checkbox"/>	D5006
2 <input checked="" type="checkbox"/>	D5007

ダイアログウィンドウ(W): ☒ D5008

**設定**

画面切り換えデバイスのデータ形式(S): ☒ BIN ☐ BCD

☐ 画面呼び出し時に呼び出し画面の背景色を無効にする(D)

☐ 呼び出し画面を基本画面の下側に配置する(E)

画面切り換えスイッチの動作

動作タイミング(T): ☒ 指を離したとき(OFF同期) ☐ 指で触れたとき(ON同期)

前画面切り換え時動作(C): ☒ 階層 ☐ 履歴 ☐ 履歴をメモリカードに保存する

各デバイスを設定

### 2.1.3. キーウィンドウ設定

**キーウィンドウ設定**

キーウィンドウ(K): ☐ 標準キーウィンドウ ☒ ユーザ作成キーウィンドウ

☐ 言語切り換えと連動して、表示する画面を変更する(Q)

言語選択(L): 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10

10進用ウィンドウ画面番号	806	参照...
16進用ウィンドウ画面番号	804	参照...
アスキー用ウィンドウ画面番号	801	参照...

※画面番号に0を指定すると 標準キーウィンドウが表示されます。

**キーウィンドウのタイプ**

☒ 入力中の値を表示する(V)

☐ 入力前の値を表示する(P)

☒ 入力可能範囲を表示する(I)

キーウィンドウの画面 No.を設定

### 2.1.4. システム情報設定

☒ システム情報を使用する(U) 説明

**読み出しデバイス(コントローラ→GOT)**

システム信号1-1(S): D5010

項目	デバイス
<input checked="" type="checkbox"/> 外部入出力機能・出力情報	D5011
<input checked="" type="checkbox"/> システム信号1-2	D5012

**書き込みデバイス(コントローラ←GOT)**

システム信号2-1(Y): D5013

項目	デバイス
<input checked="" type="checkbox"/> GOTエラーコード	D5014
<input checked="" type="checkbox"/> 表示中ベース画面番号	D5015
<input checked="" type="checkbox"/> 表示中ウィンドウ1画面番号	D5016
<input checked="" type="checkbox"/> 数値入力番号	D5017
<input checked="" type="checkbox"/> 現在カーソル表示オブジェクトID	D5018
<input checked="" type="checkbox"/> 前回カーソル表示オブジェクトID	D5019
<input checked="" type="checkbox"/> 入力キーコード	D5020
<input checked="" type="checkbox"/> 数値入力変更前値(32ビット)	D5021
<input checked="" type="checkbox"/> 数値入力変更後値(32ビット)	D5023
<input checked="" type="checkbox"/> 印字中レポート番号	D5025
<input checked="" type="checkbox"/> 外部入出力機能・入力情報1	D5026
<input checked="" type="checkbox"/> 現在カーソル表示ユーザID	D5027
<input checked="" type="checkbox"/> 前回カーソル表示ユーザID	D5028
<input checked="" type="checkbox"/> システム信号2-2	D5029
<input type="checkbox"/> ...	...

すべて選択(L) すべて解除(D)

☒ アスキー入力時オブジェクトIDをシステム情報デバイスへ出力する(I)

☐ カーソル消去時にカーソル情報をクリアする(Q)

☐ 画面切り換え中、システム情報の表示中画面番号を保持する(ゼロを書き込まない)(Q)

システム情報用デバイスを設定

### 2.1.5. 接続機器の設定

メーカー(M): 三菱電機  
 機種(E): MELSEC-QnU, Q17nD/M/NC/DR, CRnD-700  
 I/F(I): 標準I/F(Ethernet):マルチ接続対応  
 ドライバ(D): Ethernet(MELSEC), Q17nNC, CRnD-700

詳細設定

プロパティ	値
GOT NET No.	1
GOT PC No.	1
GOT IPアドレス	192.168.3.18
登録名	
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
Ethernetダウンロード用ポートNo.	5014
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
送信遅延時間(x10ms)	0

シーケンサとの接続方法を設定  
(サンプルプログラムでは Ethernet  
接続で実施)

### 2.1.6. Ethernet設定

CH1

	自局	N/W No.	PC No.	機種	IPアドレス	ポートNo.	通信方式
1	*	1	1	QnUDE(H)	192.168.3.39	5006	UDP

シーケンサの Ethernet 情報を設定

新規(N) 複製(U) 削除(D) すべて削除(E) すべてコピー(O)

### 2.1.7. マルチメディア設定

マルチメディア

接続先I/F(I): 拡張I/F-1(1段目) 詳細設定...

☒ マルチメディアを使用する(U)

録画設定 / 再生/外部通知

再生設定

☒ 再生ファイル時刻指定デバイス(E): GD10000

年: GD10001 月日: GD10000 時: GD10003 分秒: GD10002

外部通知

☐ 録画再生状態通知デバイス(K):

動画再生に関連する接続先 I/F、  
デバイスを設定

## 2.2. ロボットパラメータ設定

パラメータ設定の際は、下記の2項目をご確認ください。

### ①マルチ CPU パラメータ設定

マルチ CPU 構成をシーケンサ CPU1 台(1 号機)+ロボット CPU1 台(2 号機)としたときは、ロボット側のパラメータ設定は工場出荷設定となりますので改めて設定する必要はありません。

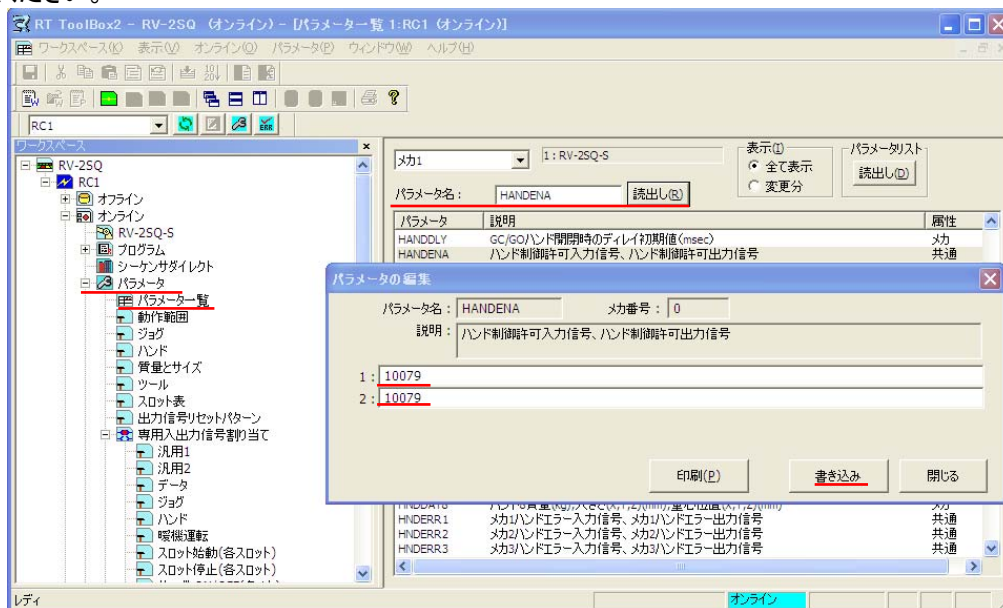
他 CPU(モーション CPU など)が搭載されている場合は、ロボットのマルチ CPU 設定をシーケンサのマルチ CPU 設定と同一にする必要があります。詳細は「SQ シリーズ iQ Platform 対応拡張機能説明書」をご参照ください。

### ②共有メモリ拡張機能選択パラメータの設定

共有メモリ拡張機能選択パラメータ(IQMEM)のビット0を1(共有メモリ拡張機能有効)にしてください。詳細は「SQ シリーズ iQ Platform 対応拡張機能説明書」をご参照ください。

### 2.2.1. ハンド制御許可入力信号、ハンド制御許可出力信号のパラメータ設定を行う。

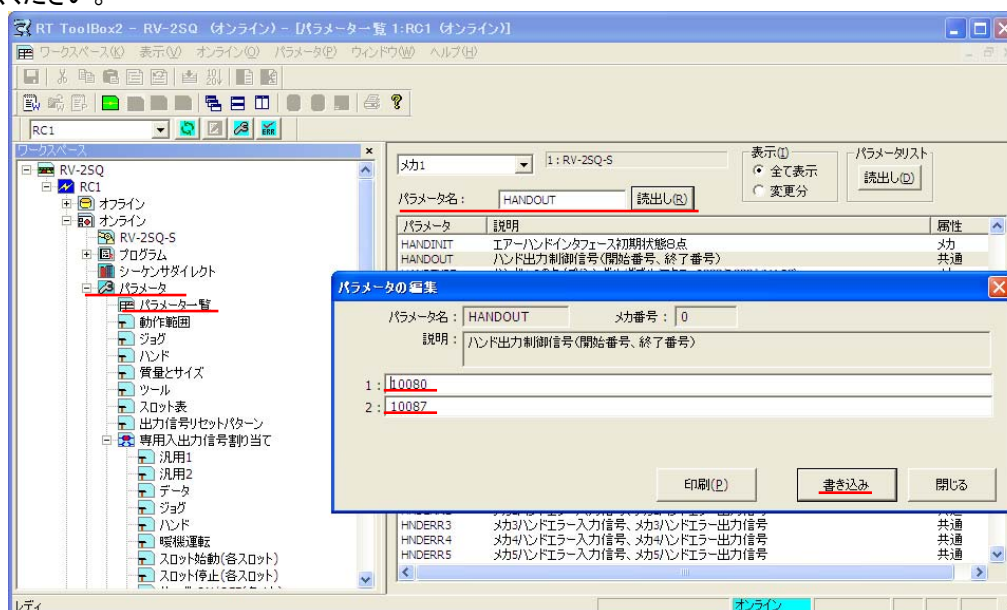
※RT ToolBox2 でのパラメータ設定する方法は、「RT ToolBox2/RT ToolBox mini 取扱説明書(BFP-A8617)」をご参照ください。



- (1) ワークスペースの[パラメータ]→[パラメーター一覧]をダブルクリック。
  - (2) [パラメータ名:HANDENA]を入力して、[読出し(R)]をクリック。
  - (3) [パラメータの編集]のウィンドウが開く。
  - (4) [1:10079] [2:10079]を入力する。
  - (5) [書き込み]をクリックして、パラメータを書き込む。
  - (6) [ロボットコントローラにパラメータを書き込みますか?] → [はい(Y)]をクリック。
  - (7) [ロボットコントローラを再起動してください] → [OK]
- ※再起動を行わず、別のパラメータの書き込みを続ける。

## 2.2.2. ハンド出力制御信号(開始番号、終了番号)のパラメータ設定を行う。

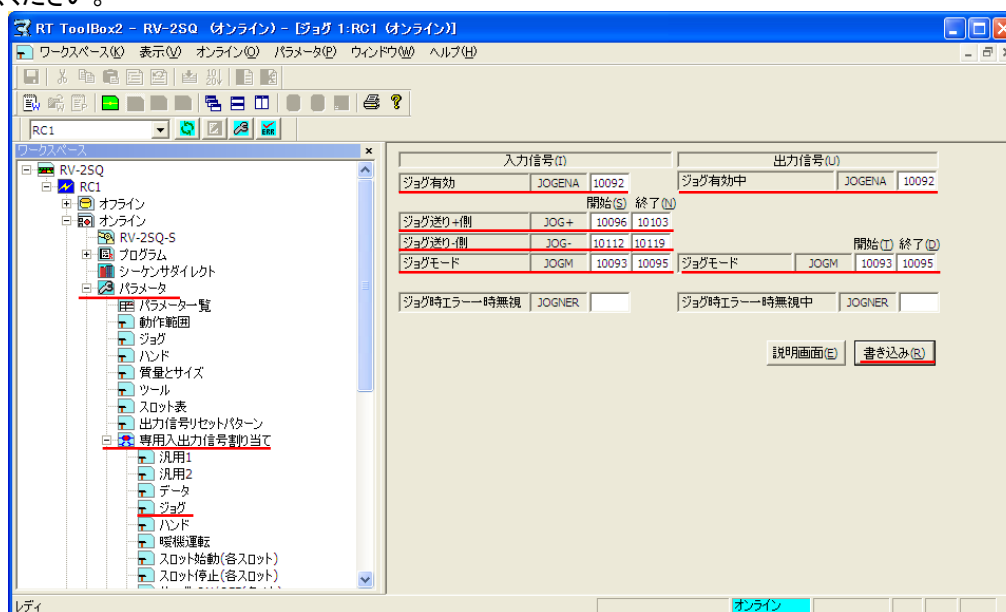
※RT ToolBox2 でのパラメータ設定する方法は、「RT ToolBox2/RT ToolBox mini 取扱説明書(BFP-A8617)」をご参照ください。



- (1) ワークスペースの[パラメータ]→[パラメーター一覧]をダブルクリック。
  - (2) [パラメータ名:HANDOUT]を入力して、[読出し(R)]をクリック。
  - (3) [パラメータの編集]のウィンドウが開く。
  - (4) [1:10080] [2:10087]を入力する。
  - (5) [書き込み]をクリックして、パラメータを書き込む。
  - (6) [ロボットコントローラにパラメータを書き込みますか?] → [はい(Y)]をクリック。
  - (7) [ロボットコントローラを再起動してください] → [OK]
- ※再起動を行わず、別のパラメータの書き込みを続ける。

### 2.2.3. 専用入出力信号割り当てのジョグパラメータ設定を行う。

※RT ToolBox2 でのパラメータ設定する方法は、「RT ToolBox2/RT ToolBox mini 取扱説明書(BFP-A8617)」をご参照ください。



- (1) ワークスペースの[パラメータ]→[パラメーター一覧]→[専用入出力信号割り当て]をダブルクリック。
- (2) [ジョグ]をダブルクリック。
- (3) 入力信号(I)の[ジョグ有効 JOGENA]に[10092]を入力  
出力信号(U)の[ジョグ有効中 JOGENA]に[10092]を入力
- (4) 入力信号(I)の[ジョグ送り+側 JOG+]に[開始(S):10096] [終了(N):10103] を入力
- (5) 入力信号(I)の[ジョグ送り-側 JOG-]に[開始(S):10104] [終了(N):10011] を入力
- (6) 入力信号(I)の[ジョグモード JOGM]に[開始(S):10093] [終了(N):10095] を入力  
出力信号(U)の[ジョグモード JOGM]に[開始(T):10093] [終了(D):10095] を入力
- (7) [書き込み(R)]をクリックして、パラメータを書き込む。
- (8) [ロボットコントローラにパラメータを書き込みますか?] → [はい(Y)]をクリック。
- (9) [ロボットコントローラを再起動してください] → [OK]  
※再起動を行わず、別のパラメータの書き込みを続ける。

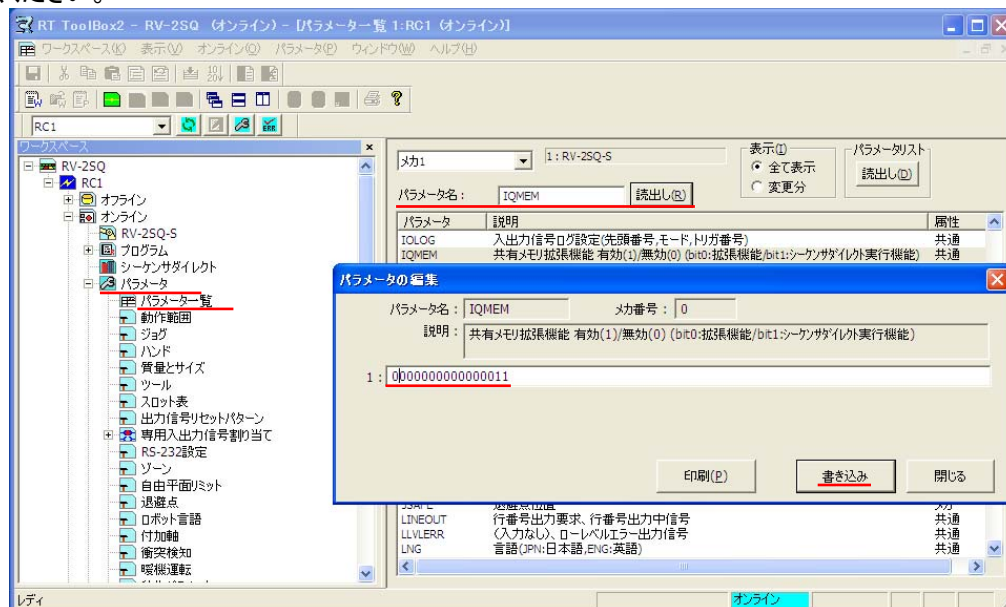


## 2.2.4. 共有メモリ拡張機能選択のパラメータ設定を行う。

※RT ToolBox2 でのパラメータ設定する方法は、「RT ToolBox2/RT ToolBox mini 取扱説明書(BFP-A8617)」をご参照ください。

※拡張機能の詳細については、「SQ シリーズ iQ Platform対応 拡張機能説明書」(BFP-A8757)」をご参照ください。

※RT ToolBox2 でのパラメータ設定する方法は、「RT ToolBox2/RT ToolBox mini 取扱説明書(BFP-A8617)」をご参照ください。



- (1) ワークスペースの[パラメータ]→[パラメーター一覧]をダブルクリック。
- (2) [パラメータ名: IQMEM]を入力して、[読み出し(R)]をクリック。
- (3) [パラメータの編集]のウィンドウが開く。
- (4) 1: 0b0000000000000011 を入力する。
- (5) [書き込み]をクリックして、パラメータを書き込む。
- (6) [ロボットコントローラにパラメータを書き込みますか?] → [はい(Y)]をクリック。
- (7) [ロボットコントローラを再起動してください] → [OK]
- (8) シーケンサの電源を再投入(OFF → ON)、またはシーケンサCPUを RESET→RUN を行います。  
**※周辺機器の安全確認を行ってからロボットコントローラの電源を再投入してください。**
- (9) パラメータの書き込みが完了です

## 3. GOT画面構成

### 3.1. 画面タイトル一覧

#### ■ ベース画面

画面番号	名称	説明
1	ロボットメイン メニュー	メインメニューを選択します。
1011	ロボット異常表示	ロボットの現在発生エラーの表示とエラーリセットを実施します。
1013	ロボット異常履歴 1	ロボット 1 のエラー履歴の表示とエラーリセットを実施します。
1014	ロボット異常履歴 2	ロボット 2 のエラー履歴の表示とエラーリセットを実施します。
1015	ロボット異常履歴 3	ロボット 3 のエラー履歴の表示とエラーリセットを実施します。
1101	ロボット操作メニュー	ロボット操作画面を選択します。
1111	ロボット OP	ロボットオペレーションパネル操作を実施します。
1113	ジョグ・ハンド運転	ロボットのジョグ操作、ハンド操作を実施します。
1120	SQ ダイレクト位置編集	シーケンサダイレクト実行用位置の一覧表示と編集を実施します。
1121	位置編集	ロボットの位置変数の読出し/書込みを実施します。
1123	関節編集	ロボットの関節変数の読出し/書込みを実施します。
1124	数値編集	ロボットの数値変数の読出し/書込みを実施します。
1201	ロボットモニタ/メンテナンスメニュー	ロボットモニタ/メンテナンス画面を選択します。
1211	ロボット現在位置モニタ	ロボットの現在位置/目的位置と実行中のプログラムをモニタします。
1212	ロボット状態変数モニタ 1/2	ロボットの状態変数をモニタします。
1213	ロボット状態変数モニタ 2/2	
1221	ロボット専用信号モニタ 1/2	ロボットの専用入出力信号状態をモニタします。
1222	ロボット専用信号モニタ 2/2	
1232	ロボット製品情報モニタ	ロボットの型名/バージョン/シリアル番号を表示します。
1311	電流値	ロボットの電流値をモニタします。
1321	負荷率	ロボットの負荷率をモニタします。
1331	メンテ予報 1/2	ロボットのバッテリー/グリス/ベルトの残時間をモニタします。
1332	メンテ予報 2/2	
1401	ロボットマニュアルメニュー	ロボットマニュアル画面を選択します。
1411	取説 機能と操作の詳細解説	「機能と操作の詳細解説」マニュアルを表示します。
1412	取説 トラブルシューティング	「トラブルシューティング」マニュアルを表示します。
1413	取説 コントローラセットアップ	「コントローラセットアップ」マニュアルを表示します。
1414	取説 ロボット本体セットアップ	「ロボット本体セットアップ」マニュアルを表示します。
1415	取説 ネットワークビジョンセンサ	「ネットワークビジョンセンサ」マニュアルを表示します。
1501	テーブル選択 1/2	編集する命令テーブルを選択します。
1502	テーブル選択 2/2	
1511	テーブル編集 A-1	命令テーブルを編集・設定します。
1512	テーブル編集 A-2	
1513	テーブル編集 A-3	
1514	テーブル編集 A-4	
1515	テーブル編集 A-5	
1521	テーブル編集 B-1	
1522	テーブル編集 B-2	
1523	テーブル編集 B-3	
1524	テーブル編集 B-4	
1525	テーブル編集 B-5	
1531	テーブル編集 C-1	
1532	テーブル編集 C-2	
1533	テーブル編集 C-3	
1534	テーブル編集 C-4	
1535	テーブル編集 C-5	
1600	テーブル実行 A	命令テーブルを起動・停止します。
1601	テーブル実行 B	
1700	ロボット OP(3 台)	ロボット 3 台分のオペレーションパネル操作を実施します。
1701	テーブル実行(3 台)	ロボット 3 台分の命令テーブルを実行します。
1900	ロボット共通画面	画面間で共通のボタンやモニタ表示を設定します。
1901	ロボット共通画面 2	
1902	ロボット共通画面 3	
1903	ロボット共通画面 4	
1904	ロボット共通画面 5	
1905	ロボット共通画面 6	

## ■ ウィンドウ画面

画面番号	名称	説明
801	漢字キー	文字入力用のテンキーです。
804	16 進 ASCII 入力キー	16 進数値入力用のテンキーです。
806	10 進入力キー	10 進数値入力用のテンキーです。
1001	準備中	現在準備中の画面が選択された時に[準備中]を表示する画面です。
1010	ロボット選択	画面操作の対象ロボットを選択します。
1020	テーブル選択	実行する命令テーブルを選択します。
1101	ロボット操作メニュー	ロボット操作画面を選択します。
1201	ロボットモニタ/メンテナンスメニュー	ロボットモニタ/メンテナンス画面を選択します。
1310	電流値 全軸	電流値画面(B1311)に電流値のトレンドグラフを表示します。
1311	電流値 J1	
1312	電流値 J2	
1313	電流値 J3	
1314	電流値 J4	
1315	電流値 J5	
1316	電流値 J6	
1320	負荷率 全軸	負荷率画面(B1321)に負荷率のトレンドグラフを表示します。
1321	負荷率 J1	
1322	負荷率 J2	
1323	負荷率 J3	
1324	負荷率 J4	
1325	負荷率 J5	
1326	負荷率 J6	
1350	SQ ダイレクト位置入力	シーケンサダイレクト実行用位置の編集・書込みを実施します。
1401	ロボットマニュアルメニュー	ロボットマニュアル画面を選択します。
1511	動作命令選択	テーブル編集画面(B1511～1535)で動作命令を選択・設定します。
1512	制御命令選択	テーブル編集画面(B1511～1535)で制御命令を選択・設定します。
1600	変数書込み確認	変数編集画面(B1120～1124)の変数書込み操作の確認を行います。
1601	テーブル編集設定確認	テーブル編集画面(B1511～1535)で設定操作の確認を行います。

## ■ コメント

No	名称	説明
10	ロボット表示 Message1	各種ボタンやタイトルに表示する文字を設定します。
11	ロボットエラーMessage	ロボットエラーのエラー内容をエラー番号毎に設定します。
12	ロボットエラーCause	ロボットエラーのエラー原因をエラー番号毎に設定します。
13	ロボットエラーTreat	ロボットエラーのエラー復旧方法をエラー番号毎に設定します。
21	ロボット表示 Message2	各種ボタンやタイトルに表示する文字を設定します。
30	命令ガイド表示	テーブル編集/テーブル実行画面で表示するコマンドデータの説明文を設定します。
31	命令シンボル	テーブル編集/テーブル実行画面で表示するコマンドのシンボル名を設定します。

## ■ 拡張ユーザアラーム監視

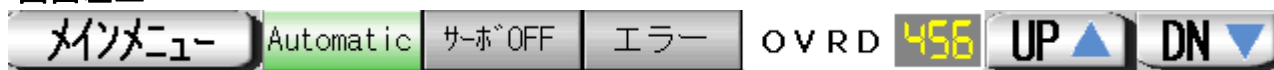
No	名称	説明
2	RobotAlarm1	ロボット 1 の発生エラーを監視し、標準 CF カードに履歴収集します。

## 3.2. 画面初期設定

### 3.2.1. メインメニュー画面へのジャンプについて

ロボット操作画面の左上、または左下には、メインメニュー画面にジャンプするボタンを作成してあります。GOT のメイン画面を、ベース画面 No.1 (B-1) で作成して頂きますと、ロボット操作画面から、メイン画面にジャンプすることができます。

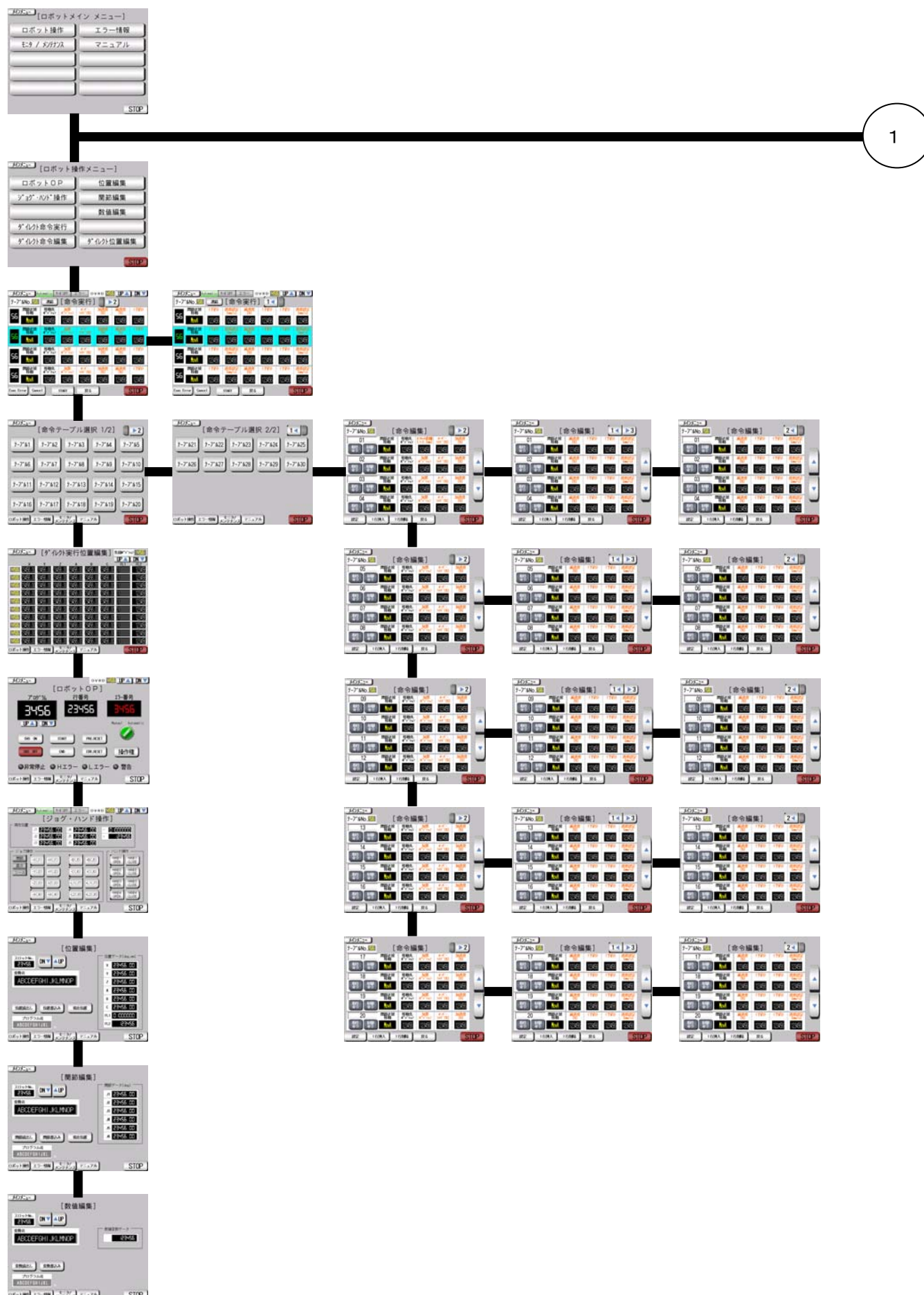
画面左上



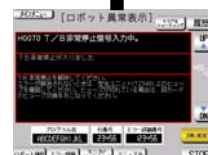
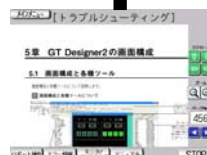
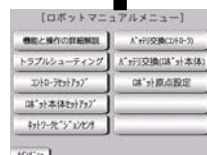
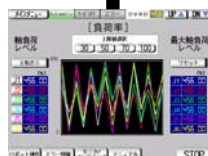
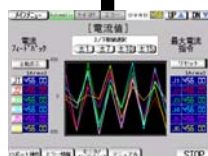
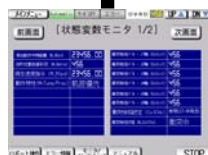
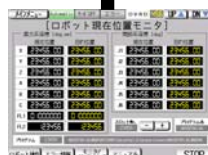
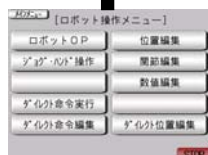
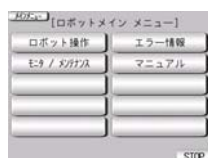
画面左下



### 3.3. 画面ツリー



1



### 3. 4. ロボット操作. 1

#### 【ロボットメイン メニュー】

メインメニュー [ロボットメイン メニュー]

ロボット操作	エラー情報
モニタ / メンテナンス	マニュアル

STOP

#### 【ロボット操作メニュー】

メインメニュー [ロボット操作メニュー]

ロボットOP	位置編集
ジョグ・ハンド操作	関節編集
	数値編集
タイル命令実行	タイル位置編集
タイル命令編集	

STOP

#### 【ロボット OP】

メインメニュー [ロボットOP]

アウプ 行番号 I-番号

3456 23456 3456

UP DN

Manual Automatic

SMD ON START PRG.RESET 操作権

SMD OFF END ERR.RESET

●非常停止 ●Hエラー ●Lエラー ●警告

ロボット操作 エラー情報 モニタ/メンテナンス マニュアル STOP

#### 【位置編集】

メインメニュー [位置編集]

スロットNo. 23456 DN UP

変数名 ABCDEFGHIJKLMNOP

位置データ [deg,mm]

X	23456.00
Y	23456.00
Z	23456.00
A	23456.00
B	23456.00
C	23456.00
FL1	0.000000
FL2	123456

位置読み出し 位置書き込み 現在位置

プログラム名 ABCDEFGHIJKL

ロボット操作 エラー情報 モニタ/メンテナンス マニュアル STOP

#### 【関節編集】

メインメニュー [関節編集]

スロットNo. 23456 DN UP

変数名 ABCDEFGHIJKLMNOP

関節データ [deg]

J1	23456.00
J2	23456.00
J3	23456.00
J4	23456.00
J5	23456.00
J6	23456.00

関節読み出し 関節書き込み 現在位置

プログラム名 ABCDEFGHIJKL

ロボット操作 エラー情報 モニタ/メンテナンス マニュアル STOP

#### 【ジョグ・ハンド操作】

メインメニュー Automatic 停止 OFF エラー OVRD 456 UP DN

[ジョグ・ハンド操作]

現在位置

J1	23456.00	J4	23456.00	-	0.000000
J2	23456.00	J5	23456.00	-	123456
J3	23456.00	J6	23456.00	-	

ジョグ操作

移動	-X(J1)	+X(J1)	-B(J5)	+B(J5)
直交	-Y(J2)	+Y(J2)	-C(J6)	+C(J6)
ツール	-Z(J3)	+Z(J3)	-L1(J7)	+L1(J7)
	-A(J4)	+A(J4)	-L2(J8)	+L2(J8)

ハンド操作

HAND1	OPEN	HAND1	CLOSE
HAND2	OPEN	HAND2	CLOSE
HAND3	OPEN	HAND3	CLOSE
HAND4	OPEN	HAND4	CLOSE

ロボット操作 エラー情報 モニタ/メンテナンス マニュアル STOP

#### 【数値編集】

メインメニュー [数値編集]

スロットNo. 23456 DN UP

変数名 ABCDEFGHIJKLMNOP

数値変数データ

変数読み出し 変数書き込み

プログラム名 ABCDEFGHIJKL

ロボット操作 エラー情報 モニタ/メンテナンス マニュアル STOP



### 3.5. ロボット操作. 2

【ロボットメインメニュー】

【ロボットメインメニュー】

メインメニュー

ロボット操作

エラー情報

モタ / メンテナンス

マニュアル

STOP

## 【ロボット操作メニュー】

ロボット操作メニュー

ロボットOP

位置編集

ジョグ・ハント\*操作

関節編集

数値編集

タイル外命令実行

タイル外命令編集

タイル外位置編集

STOP

【ダイレクト実行位置編集】

[illegible]

### 【命令実行 1】

[illegible]

### 【命令実行 2】

[illegible]

### 【命令テーブル選択 1/2】

## 【命令テーブル選択 2／】

メインメニュー

[命令テーブル選択 2/2]

1

テーブル#1

テーブル#2

テーブル#3

テーブル#4

テーブル#5

テーブル#6

テーブル#7

テーブル#8

テーブル#9

テーブル#30

ロボット操作 エラー情報 モニタ/メンテナンス マニュアル

STOP

【命令編集 1/3】

[illegible]

【命令編集 2/3】

メインメニュー

テーブルNo. 55 [命令編集] 1 ◀ ▶ 3

01	設定	減速速度	減速時間	減速速度	減速時間
01	設定	123456	123456	123456	123456
02	制御	123456	123456	123456	123456
03	設定	123456	123456	123456	123456
04	制御	123456	123456	123456	123456

設定 1行挿入 1行削除 戻る STOP

【命令編集 3/3】

メイズニュー

テーマNo. **156** [命令編集] 2

動作	速度	減速距離	減速時間
前進	NovA	123456	123456
右折	NovA	123456	123456
前進	NovA	123456	123456
右折	NovA	123456	123456

設定 1行挿入 1行削除 戻る STOP



### 3.6. モニタ／メンテナンス

【ロボットメイン メニュー】

メインメニュー [ロボットメイン メニュー]

ロボット操作	エラー情報
モタ / メンテナンス	マニュアル

STOP

【モニタ／メンテナンスメニュー】

Figure 1-10 shows the Monitor/Maintenance Menu. The menu is displayed on a screen with a red dashed border. The menu items are arranged in two columns. The left column contains: 'ロボット現在位置' (Robot Current Position), '状態変数' (Status Variables), 'ロボット信号' (Robot Signal), and 'ロボット情報' (Robot Information). The right column contains: '電流値' (Current Value), '負荷率' (Load Rate), and 'メンテ予報' (Maintenance Forecast). A red arrow points to the 'ロボット信号' (Robot Signal) button. At the bottom right, there is a 'STOP' button.

### 【ロボット現在位置モニタ】

[illegible]

【状態変数二つ 1/2】

This screenshot shows the 'Status Variable Monitor' interface. At the top, there are tabs for 'Menu', 'Automatic', 'S-B OFF', 'Error', 'OVRD', 'UP', and 'DN'. The main title is '[状態変数モニタ 1/2]'. Below it are two buttons: '前面面' (Front View) and '次画面' (Next Screen). The central area displays several rows of data:

項目	値
現在動作中時間(経過)	23°56.00
EPR位置到達率(%)	456
現在速度指令 (%)	23°56.00
動作特性 (W/Tune/Prec)	動作優先
衝突検知判定	衝突発生
衝突検知解除	衝突発生
衝突検知再発	衝突発生

At the bottom, there are four buttons: 'ロボット操作', 'エラー情報', 'モニターノイズ', and 'マニュアル'. A large 'STOP' button is visible at the very bottom right.

【状態変数二つ 2/2】

[illegible]

【電流値】

電源メニュー Automatic 電源OFF エラー OVRD 456 UP DN

電流値  
上下限値選択  
±1 ±7 ±10 ±15

電流  
456  
456  
0  
456

全表示 (Arms)  
J1 456.00  
J2 456.00  
J3 456.00  
J4 456.00  
J5 456.00  
J6 456.00

最大電流  
指令  
リセット (Arms)  
J1 456.00  
J2 456.00  
J3 456.00  
J4 456.00  
J5 456.00  
J6 456.00

ロボット操作 エラー情報 モニタ/メンテナンス マニュアル STOP

## 【専用信号モ二タ 1/2】

専用信号モニタ 1/2]

前画面

次画面

	IN	OUT
コントローラ電源ON		
リモートモード		
ディッチモード		
DPモード		
操作権		
始動		
停止		
停止入力中		

	IN	OUT
プログラムリセット		
エラーリセット		
サーボON		
サーボOFF		
サイクル停止		
退避占復帰		
バッテリー電圧低下		
汎用出力リセット		

ロボット操作 エラー情報 モニタ/メンテナンス マニュアル STOP

【専用信号モ二タ 2/2】

Figure 1-10 shows the Special Function Monitor Screen. The interface includes a top status bar with 'マイグナー' (Magnifier) set to 'Automatic' (ON-OFF), an 'エラー' (Error) section with 'OVRD' and 'HSS' indicators, and navigation buttons 'UP' and 'DN'. Below this are '前面面' (Front View) and '后面面' (Back View) buttons. The main display area is titled '〔専用信号モニタ 2/2〕' (Dedicated Signal Monitor 2/2). It presents two columns of data, each with 'IN' and 'OUT' headers. The left column lists various error and status signals: 'ハイレベルエラー' (High Level Error), 'ローレベルエラー' (Low Level Error), '警告レベルエラー' (Warning Level Error), '非常停止' (Emergency Stop), 'プログラム選択' (Program Selection), 'オーバーライド選択' (Override Selection), 'プログラム番号出力' (Program Number Output), and '行番号出力' (Line Number Output). The right column lists: 'オーバーライド値出力' (Override Value Output), 'エラー番号出力' (Error Number Output), '数値' (Numerical Value), 'バンド信号' (Band Signal), 'ジョグ有効' (Jog Valid), 'ジョグ送り' (Jog Feed), 'ジョグゼロ' (Jog Zero), and 'ジョグモード' (Jog Mode). The numerical values for '数値' are 123456. The 'ジョグ送り' and 'ジョグゼロ' values are 01000000. The 'ジョグモード' values are 0000. At the bottom, there are buttons for 'ロボット操作' (Robot Operation), 'エラー情報' (Error Information), 'モニタ/メンテナンス' (Monitor/Maintenance), 'マニュアル' (Manual), and a large 'STOP' button.

【負荷率】

メインメニュー Automatic 3-A OFF エラー OVRD 456 UP DN

[ 負荷率 ]

軸負荷 レベル 上開始選択 30 50 70 100 最大軸負荷 レベル

全軸表示 456 リセット

J1 456.00 (%) J2 456.00 (%) J3 456.00 (%) J4 456.00 (%) J5 456.00 (%) J6 456.00 (%)

0

ロボット操作 エラー情報 モニタ/ マニュアル STOP

【メンテ予報 1/2】

メンテナンス Automatic Power OFF エラー OVRD 555 UP DN

前画面 [メンテナンス報 1/2] 次画面

グラフ

0 6000 Unit

J1	[Bar Chart]	23:55 時間	リセット
J2	[Bar Chart]	23:55 時間	リセット
J3	[Bar Chart]	23:55 時間	リセット
J4	[Bar Chart]	23:55 時間	リセット
J5	[Bar Chart]	23:55 時間	リセット
J6	[Bar Chart]	23:55 時間	リセット

ロボット操作 エラー情報 モニタ/メンテナンス マニュアル STOP

【メンテ予報 2/2】

メンテナンス Automatic 9-5 OFF エラー OVRD KSS UP ▲ DN ▼

前回画面 [メンテ予報 2/2] 次画面

ベルト

0 35000 Unit

JS 23456 時間 リセット

バッテリー

0 14600 Unit

残時間 23456 時間 リセット

ロボット操作 エラー情報 メンテナンス / モニタリング マニュアル STOP

## 【ロボット製品情報モニタ】



メインメニュー Automatic S-S OFF エラー OVRD 45.6 UP DN

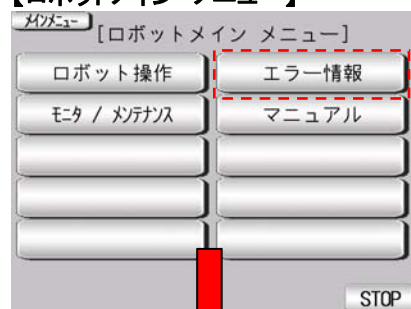
### [ロボット製品情報モニタ]

ロボット型名	ABCDEFGHIJKLMNOPQRST
コントローラバージョン	ABCDEF
コントローラシリアル番号	ABCDEFGHIJKL
ロボットシリアル番号	ABCDEFGHIJKL

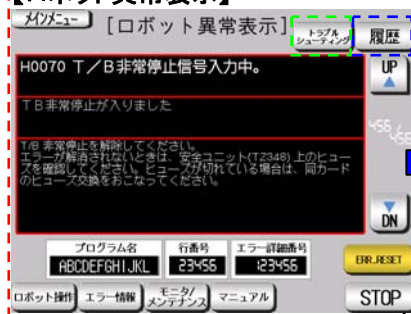
ロボット操作 エラー情報 モニタ/メインメニュー マニュアル STOP

### 3.7. エラー情報

#### 【ロボットメイン メニュー】



#### 【ロボット異常表示】



#### 【ロボット異常履歴】

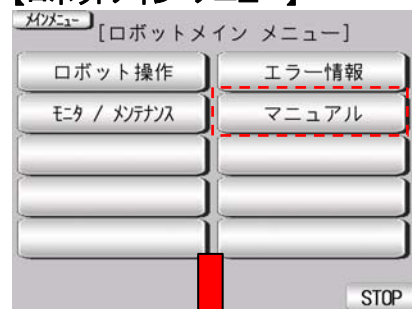


#### 【トラブルシューティング】

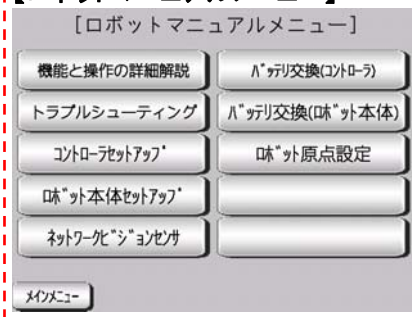


## 3.8. マニュアル

### 【ロボットメイン メニュー】



### 【ロボットマニュアルメニュー】

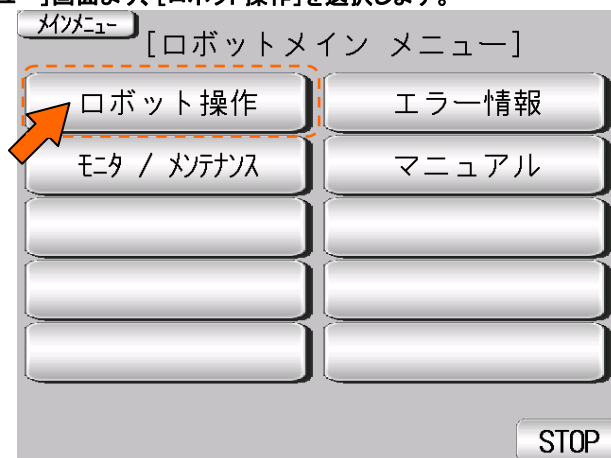


## 4. 画面操作

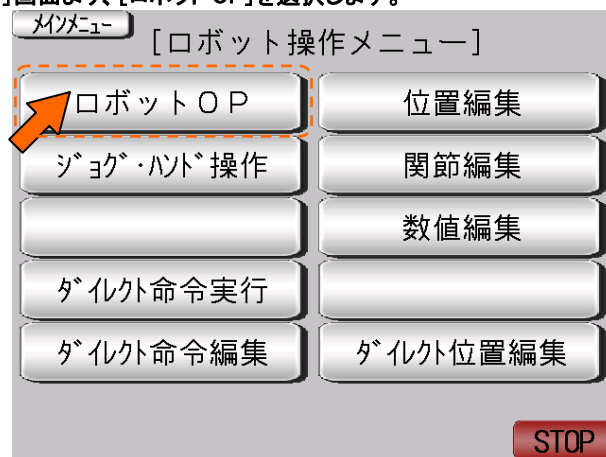
### 4.1. GOT画面からロボット操作を行う場合

#### 4.1.1. [ロボットOP]の選択を行い、動作設定や動作を行う。

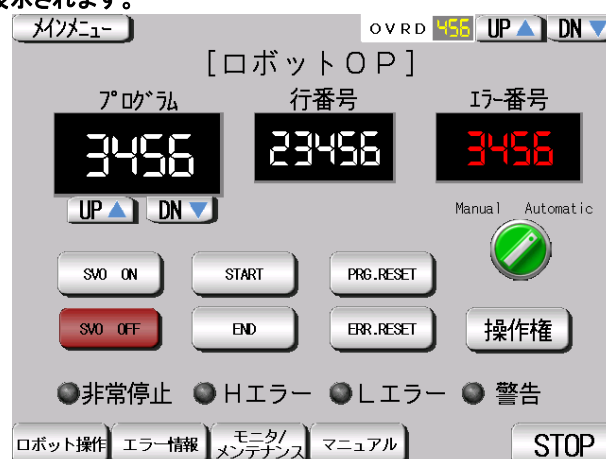
(1) [ロボットメイン メニュー]画面より、[ロボット操作]を選択します。



(2) [ロボット操作メニュー]画面より、[ロボット OP]を選択します。



(3) [ロボット OP]画面が表示されます。



(4) [ロボット OP]画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表4-1 [ロボット OP]操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。



#### 【画面仕様】

自動運転モードで動作設定を行う操作画面。

- ① プログラム … 選択したプログラム番号表示
- ② UP/DOWN ボタン … プログラム番号の変更 UP(次の表示)、DN(前の表示)
- ③ 行番号 … 実行中のプログラム行表示
- ④ エラー番号 … 発生したエラー番号表示
- ⑤ UP/DOWN ボタン … OVRD 表示の動作速度値を変更 UP(スピードアップ)、DN(スピードダウン)
- ⑥ サーボ電源ボタン … SVO ON サーボオン SVO OFF サーボオフ
- ⑦ スタートボタン … START プログラムを実行 ロボットを連続運転させます
- ⑧ エンドボタン … END 実行中のプログラムの最終行または END 文で停止させます
- ⑨ プログラムリセットボタン … PRG. RESET プログラムの中断中状態を解除し、プログラムリセットします
- ⑩ エラーリセットボタン … ERR. RESET エラー解除します
- ⑪ モード切替表示 … 実行中に運転モードを表示する Manual(手動運転)/Automatic(自動運転)  
※ Manual(手動運転) ⇄ Automatic(自動運転)の切り替えは、ドライブユニットのみ操作可能
- ⑫ 操作権ボタン … GOT 画面の操作権でロボット操作をする権限を取得します。
- ⑬ 実行状態表示 … 非常停止 High エラー Low エラー Caution エラーの発生有無を表示する
- ⑭ 共通画面 … 各画面にジャンプします

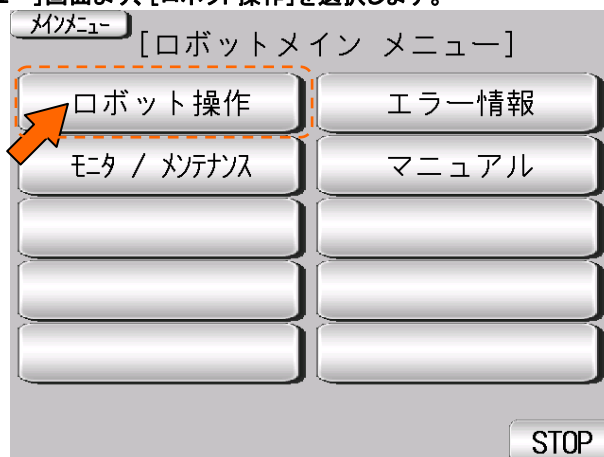
※ STOP のみ、実行中のプログラムを停止(サーボオフはしない)

表4-1 [ロボット OP]操作ボタンの詳細と役割

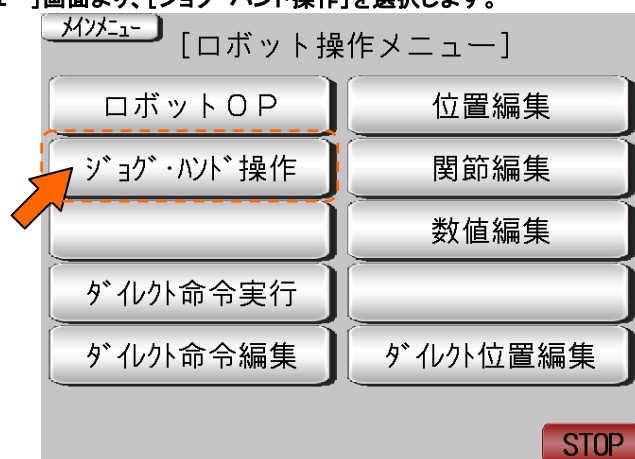
区分	名称	機能仕様		備考
表示 パネル	UP▲	灰色点灯	次のプログラムを表示する	—
	DN▼	灰色点灯	前のプログラムを表示する	
自動運転 操作	操作権	表示器画面でロボット操作する権限を取得する 操作権取得状態で押下するとドライブユニットに権限を移す		自動運転中、かつ操作権有効の場合にのみ、 SVO OFF・STOP 以外のボタン操作が有効となる
		緑色点灯	画面でのロボット操作が有効	
		消灯	ドライブユニットでのロボット操作が有効	
	PRG.RESET	ロボットのプログラム開始位置を先頭に戻す		
		青色点灯	プログラムリセット中 (プログラム停止中のみ実行可能)	
		黄色点灯	プログラムリセット未実行	
	ERR.RESET	発生しているロボットのエラーをリセットする		
		青色点灯	ロボットエラーリセット中	
		黄色点灯	エラーリセット未実行	
	SVO ON	ロボットのサーボ電源を ON する		
		緑色点灯	サーボ ON 中	
		消灯	サーボ OFF	
	SVO OFF	ロボットのサーボ電源を OFF する		
		赤色点灯	サーボ OFF 中	
		消灯	サーボ ON	
	START	ロボットのプログラムを開始する		
		緑色点灯	プログラム実行中	
		消灯	プログラム停止中、またはプログラム未選択	
	END	実行中のロボットプログラムの最終行または END 文で停止させる		
		赤色点灯	プログラムの最終行または END 文で停止	
		消灯	連続運転中	
実行状態 表示	OVRD	現在のオーバーライド値(%)を表示する		—
		UP▲	オーバーライド値を上げる	
		DN▼	オーバーライド値を下げる	
	非常停止	赤色点灯	非常停止発生中	
	Hエラー	赤色点灯	ロボット重度レベルエラー発生中	
	Lエラー	赤色点灯	ロボット軽度レベルエラー発生中	
	警告	赤色点灯	ロボット警告エラー発生中	
共通画面	メインメニュー	メインメニュー画面にジャンプする		—
	ロボット操作	ロボット操作サブメニューにジャンプする		
	エラー情報	ロボット異常表示にジャンプする		
	モニタ／メンテナンス	モニタ／メンテナンスサブメニューにジャンプする		
	マニュアル	ロボットマニュアルサブメニューにジャンプする		
	STOP	実行中のプログラムを停止する(サーボは OFF しない)		—
		赤色点灯	プログラム停止中	
		消灯	プログラム停止解除	

#### 4.1.2. ジョグ運転とハンド操作を行う。

(1) [ロボットメイン メニュー]画面より、[ロボット操作]を選択します。



(2) [ロボット操作メニュー]画面より、[ジョグ・ハンド操作]を選択します。



(3) [ジョグ・ハンド操作]画面が表示されます。





(4) [ジョグ・ハンド操作]画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表4-2 [ジョグ・ハンド操作]操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。



#### 【画面仕様】

ジョグ運転とハンド操作を行う操作画面。

- ① 現在位置 … 関節系ジョグ操作→6軸分の現在位置 直交系、ツール系ジョグ操作→座標値と姿勢軸を表示
- ② ジョグ操作 … 各軸(関節系) 各座標(直交系 ツール系)のジョグ操作
- ③ ハンド操作 … 各ハンド(ハンド1、ハンド2、ハンド3、ハンド4)の開閉操作
- ④ 実行状態表示 … ロボットの実行状態に合わせてランプを点灯表示  
※ 自動運転実行中(緑色) サーボ電源 ON(緑色) エラー発生時(赤色)表示 現在動作速度値(%)
- ⑤ UP/DOWN ボタン … OVRD 表示の動作速度値を変更 UP(スピードアップ)、DN(スピードダウン)
- ⑥ 共通画面 … 各画面にジャンプします  
※ STOP のみ、実行中のプログラムを停止(サーボオフはしない)

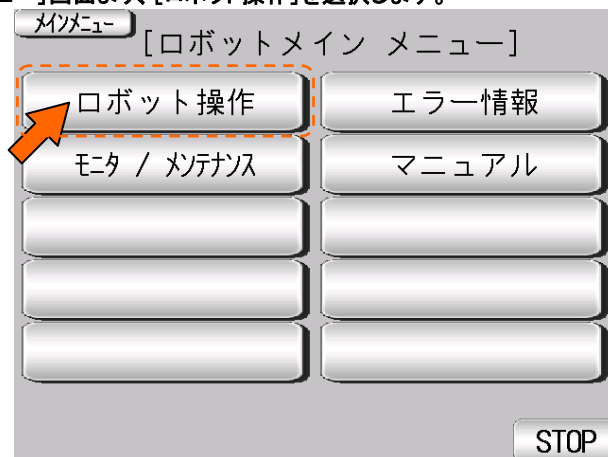


表4-2 [ジョグ・ハンド操作]操作ボタンの詳細と役割

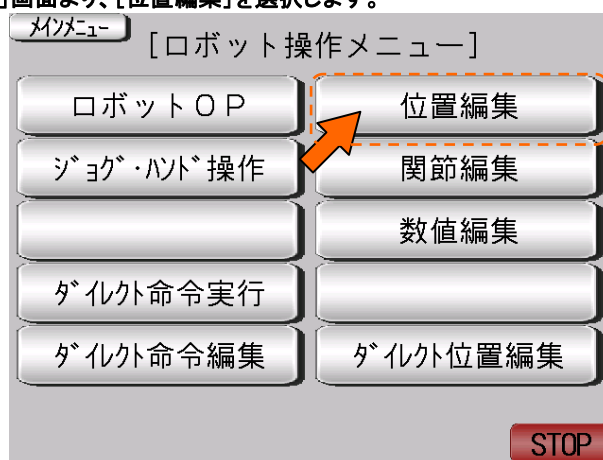
区分	名称	機能仕様	備考
現在位置	現在位置 (軸位置)	ロボット位置を表示する ① 関節系ジョグ選択時 各軸(J1~J6)の角度を表示する 付加軸(J7~J8)の角度を表示する ② 直交系ジョグ選択時 各軸(X・Y・Z)の座標値 mm を表示する 各軸(A・B・C)の姿勢軸角度を表示する 付加軸(L1・L2)の座標値mmを表示する(*1) <b>(*1)パラメータ変更が必要「CRn-700シリーズ付 加軸インターフェース取扱説明書」を参照してください</b>	表示文字列も切り替わる
ジョグ 操作	関節	関節系ジョグ操作を実行する	サーボ ON 時のみ操作可能
		<div> <div>橙色点灯</div> <div>関節系ジョグ操作選択中</div> </div>	
		<div> <div>消灯</div> <div>直交系またはツール系ジョグ操作選択中</div> </div>	
	直交	直交系ジョグ操作を実行する	
		<div> <div>橙色点灯</div> <div>直交系ジョグ操作選択中</div> </div>	
		<div> <div>消灯</div> <div>関節系またはツール系ジョグ操作選択中</div> </div>	
	ツール	ツール系ジョグ操作を実行する	
		<div> <div>橙色点灯</div> <div>ツール系ジョグ操作選択中</div> </div>	
		<div> <div>消灯</div> <div>関節系または直交系ジョグ操作選択中</div> </div>	
	+	ジョグ操作を実行する(押下中のみ動作する) ① 関節系ジョグ選択時 各軸を角度単位で反時計周り方向に動作する ② 直交系・ツール系ジョグ選択時 各軸を mm 単位(XYZL1L2)、角度単位(ABC)で移動する	
		ジョグ操作を実行する(押下中のみ動作) ① 関節系ジョグ選択時 各軸を角度単位で時計周り方向に動作する ② 直交系・ツール系ジョグ選択時 各軸を mm 単位(XYZL1L2)、角度単位(ABC)で移動する	
	—	ジョグ操作を実行する(押下中のみ動作) ① 関節系ジョグ選択時 各軸を角度単位で時計周り方向に動作する ② 直交系・ツール系ジョグ選択時 各軸を mm 単位(XYZL1L2)、角度単位(ABC)で移動する	
ハンド 操作	OPEN	ハンド(1~4)を開く操作を実行する	
	CLOSE	ハンド(1~4)を閉じる操作を実行する	
実行状態 表示	運転モード	運転モードを表示する	—
		<div> <div>緑色点灯</div> <div>自動運転モード(Automatic)</div> </div>	
		<div> <div>消灯</div> <div>手動運転モード(Manual)</div> </div>	
	サーボ ON	サーボ電源の状態を表示する	
		<div> <div>緑色点灯</div> <div>サーボ電源 ON</div> </div>	
		<div> <div>消灯</div> <div>サーボ電源 OFF</div> </div>	
	エラー	ロボットのエラー発生状態を表示する	
		<div> <div>赤色点灯</div> <div>ロボットエラー発生中</div> </div>	
		<div> <div>消灯</div> <div>エラー未発生</div> </div>	
	OVRD	現在のオーバーライド値(%)を表示する	
		<div> <div>UP▲</div> <div>オーバーライド値を上げる</div> </div>	
		<div> <div>DN▼</div> <div>オーバーライド値を下げる</div> </div>	
共通画面	メインメニュー	メインメニュー画面にジャンプする	—
	ロボット操作	ロボット操作サブメニューにジャンプする	
	エラー情報	エラー情報表示サブメニューにジャンプする	
	モニタ/メンテナンス	モニタ/メンテナンス実行サブメニューにジャンプする	
	マニュアル	マニュアル表示サブメニューにジャンプする	
	STOP	実行中のプログラムを停止する(サーボは OFF しない)	
		<div> <div>赤色点灯</div> <div>プログラム停止中</div> </div>	
		<div> <div>消灯</div> <div>プログラム停止解除</div> </div>	

#### 4.1.3. 既にティーチングされている位置データの編集操作を行う。

(1) [ロボットメイン メニュー]画面より、[ロボット操作]を選択します。



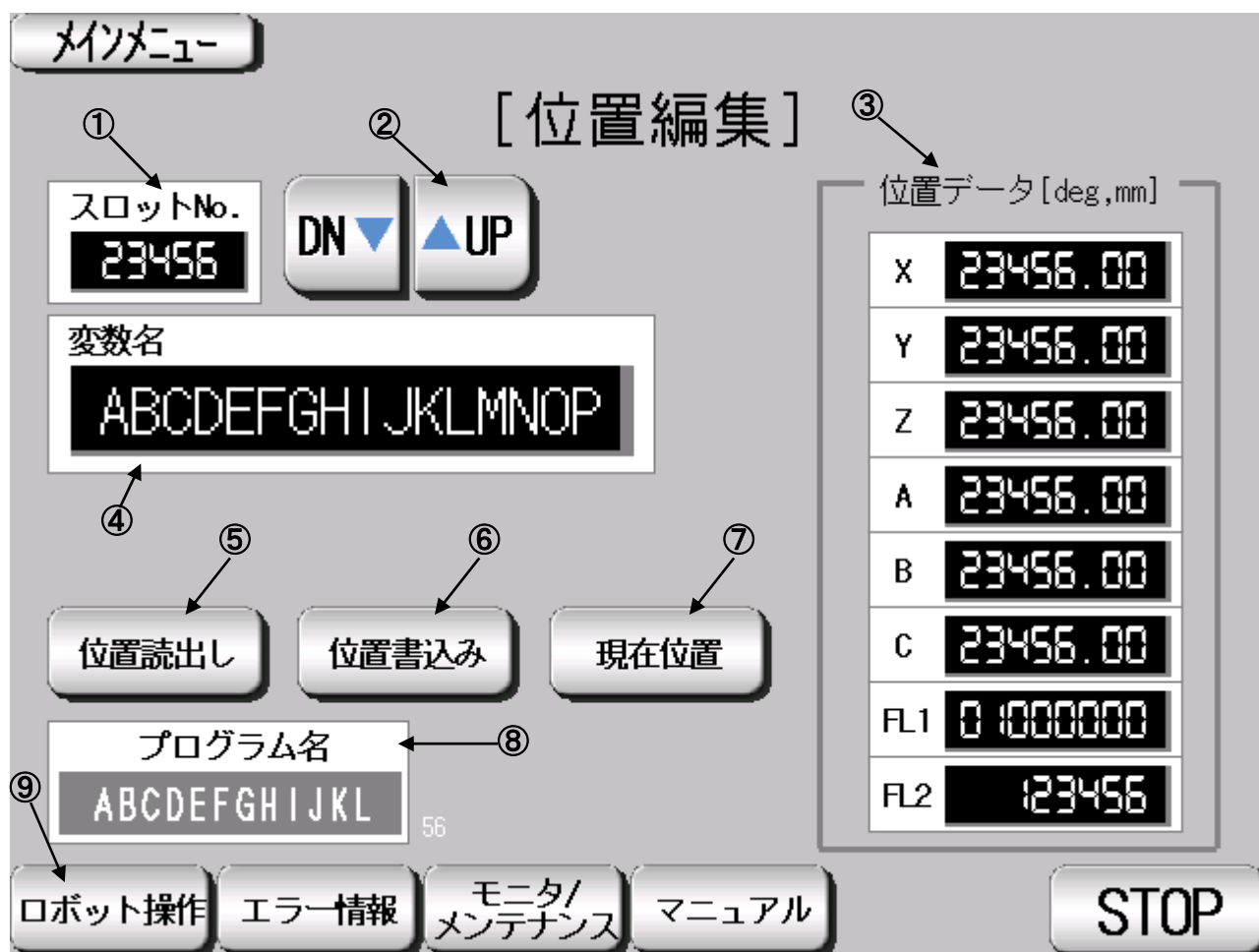
(2) [ロボット操作メニュー]画面より、[位置編集]を選択します。



(3) [位置編集]画面が表示されます。



(4) [位置編集]画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表4-3 [位置編集]操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。



#### 【画面仕様】

ロボットの位置変数の編集を行う操作画面

※ ロボット OP 画面で指定したプログラムの位置データを対象にしています

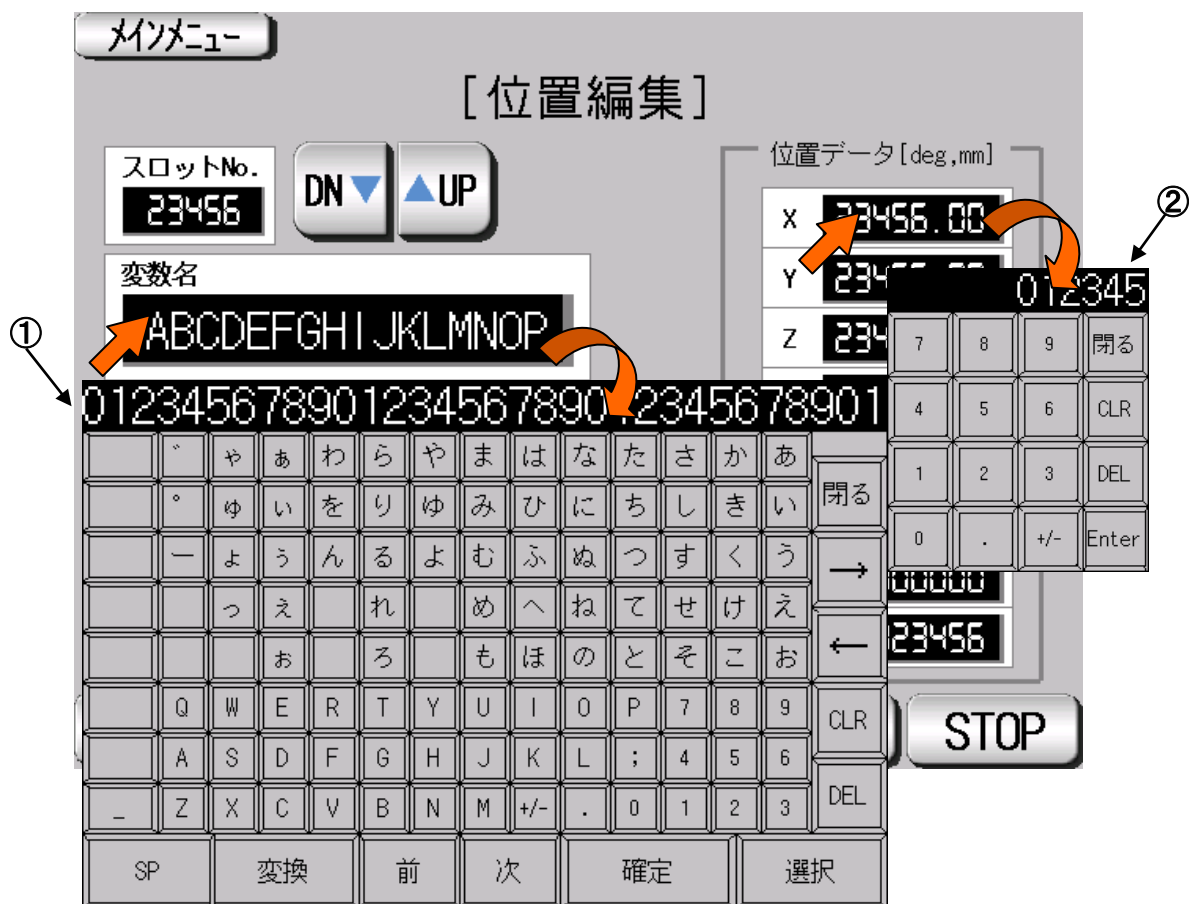
- ① スロット No. … 編集するタスクスロット No.(0～32)を選択
- ② UP/DOWN ボタン … タスクスロット No.の表示内容を UP(アップ)表示、DN(ダウン)表示
- ③ 位置データ(\*1) … 各座標(X, Y, Z, A, B, C)構造フラグ(FL1 姿勢フラグ/FL2 多回転データ)の位置データ編集
- ④ 変数名(\*2) … 編集したい位置データ名の入力
- ⑤ 位置読出し … 変数名で指定した位置データを位置編集から読み出す
- ⑥ 位置書込み … 編集した位置データを位置編集に書き込む
- ⑦ 現在位置 … ロボットの現在位置データを読み出し、位置データに表示する
- ⑧ プログラム名 … ロボット OP 画面で指定したプログラムを表示
- ⑨ 共通画面 … 各画面にジャンプします

※ STOP のみ、実行中のプログラムを停止(サーボオフはしない)

(\*1)数値表示部品を押下すると、文字入力画面が表示され変数名が入力できます

(\*2)各座標(X, Y, Z, A, B, C)構造フラグ(FL1 姿勢フラグ/FL2 多回転データ)の数値表示部品を押下すると、数値入力画面が表示され位置データ入力ができます

(5)文字入力画面と数値入力画面について説明します。



#### 【画面仕様】

変数名の入力、位置データの入力を行う操作画面

※ ロボット OP 画面で指定したプログラムの位置データを対象にしています

① 文字入力画面. ... 漢字キーから位置変数名の入力

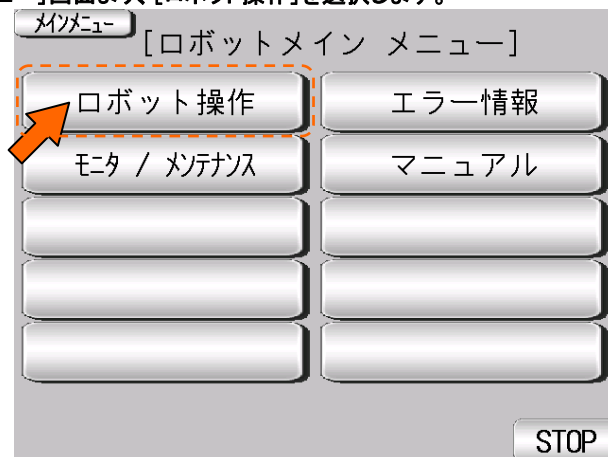
② 数値入力画面 ... 10進入力キーから位置データの入力

表4-3 [位置編集]操作ボタンの詳細と役割

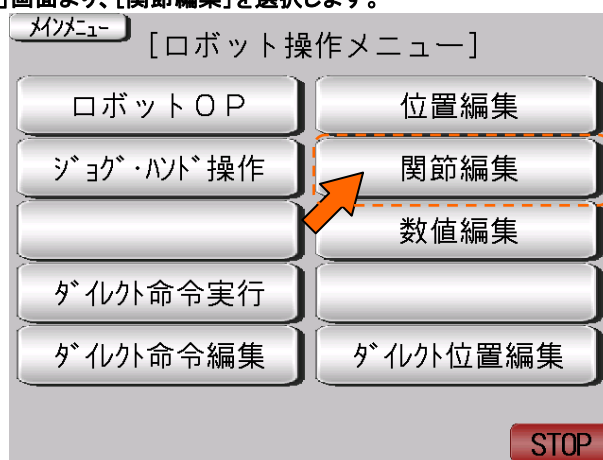
区分	名称	機能仕様	備考
位置編集 対象選択	スロット No.	編集するタスクスロット No.(0~32)を表示する ※タスクスロット No.0 は、外部変数設定時に指定可能	—
		UP▲      スロット No.を1ずつ上げる	
		DN▼      スロット No.を1ずつ下げる	
	変数名	編集したい位置データが入っている位置変数を指定する 数値表示部品を押下すると、文字入力画面を表示するので、この画面で対象とする変数名を入力する	
編集操作	位置読み出し	指定した位置変数データを読み出す	いずれかの編集操作処理中 の場合、他編集操作は無効
		黄色点灯      位置変数データ読み出し処理中	
		消灯          位置変数データ読み出し完了、 または読み出し処理未実行	
	位置書き込み	編集した位置データを位置変数に書き込む	
		黄色点灯      位置変数データ書き込み処理中	
		消灯          位置変数データ書き込み完了、 または書き込み処理未実行	
	現在位置	現在の位置データを読み出し表示する	
		黄色点灯      現在位置データ読み出し処理中	
		消灯          読み出し処理完了、 または読み出し処理未実行	
	プログラム名	ロボット OP 画面で指定したプログラム名を表示する	
位置 データ	現在位置 (軸位置)	各軸(X・Y・Z)の座標値[mm]、各軸(A・B・C)の姿勢軸角度、構造フラグデータ(FL1・FL2)を表示・編集する 数値表示部品を押下すると、数値入力画面を表示するので、この画面で対象とする位置データを入力する	—
共通画面	メインメニュー	メインメニュー画面にジャンプする	—
	ロボット操作	ロボット操作サブメニューにジャンプする	
	エラー情報	エラー情報表示サブメニューにジャンプする	
	モニタ／メンテナンス	モニタ／メンテナンス実行サブメニューにジャンプする	
	マニュアル	マニュアル表示サブメニューにジャンプする	
	STOP	実行中のプログラムを停止する(サーボは OFF しない)	
		赤色点灯      プログラム停止中 消灯          プログラム停止解除	

#### 4.1.4. 既にティーチングされている関節データの編集操作を行う。

(1) [ロボットメイン メニュー]画面より、[ロボット操作]を選択します。



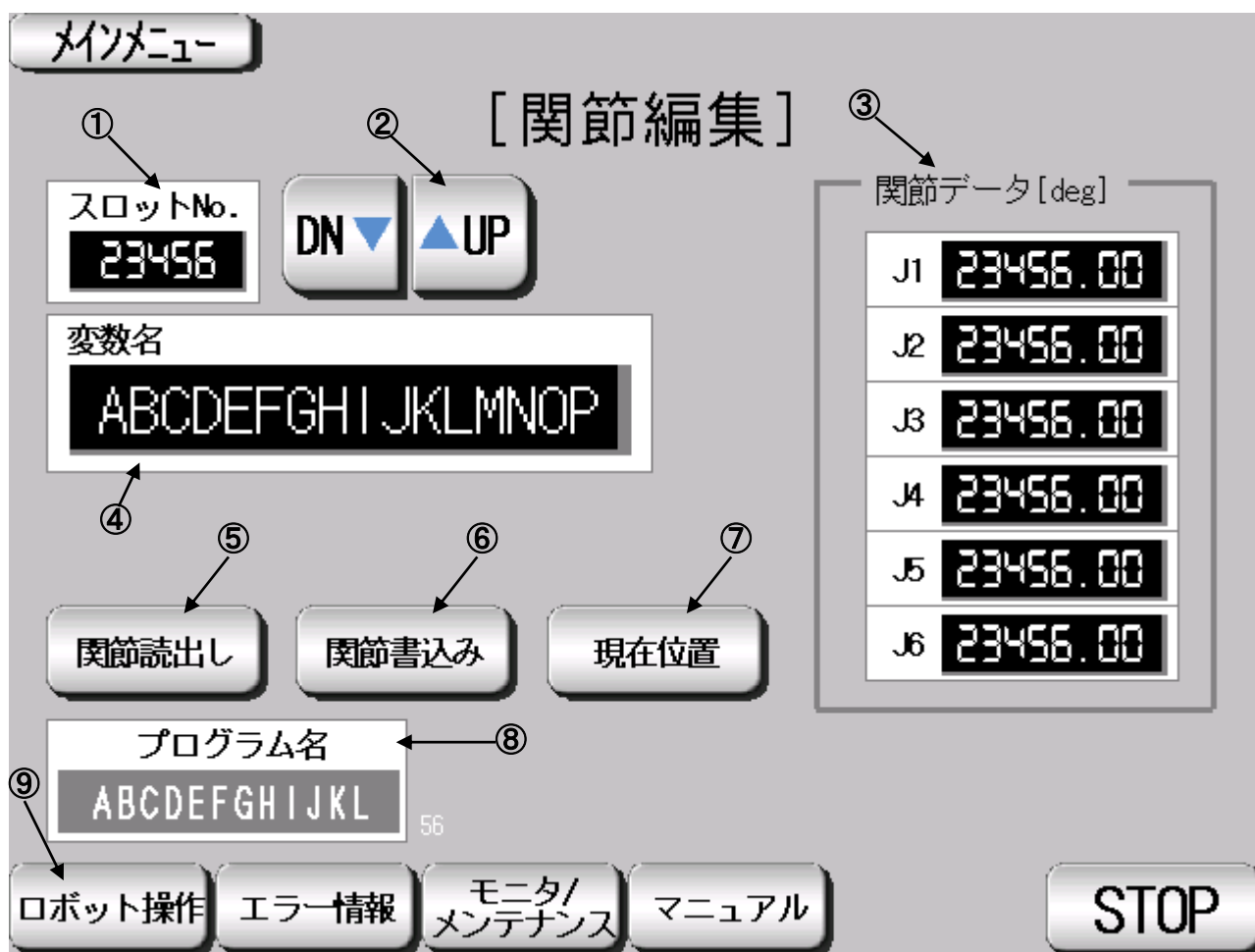
(2) [ロボット操作メニュー]画面より、[関節編集]を選択します。



(3) [関節編集]画面が表示されます。



(4) [関節編集] 画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表4-4 [関節編集] 操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。



#### 【画面仕様】

ロボットの関節変数の編集を行う操作画面

※ ロボット OP 画面で指定したプログラムの関節データを対象にしています

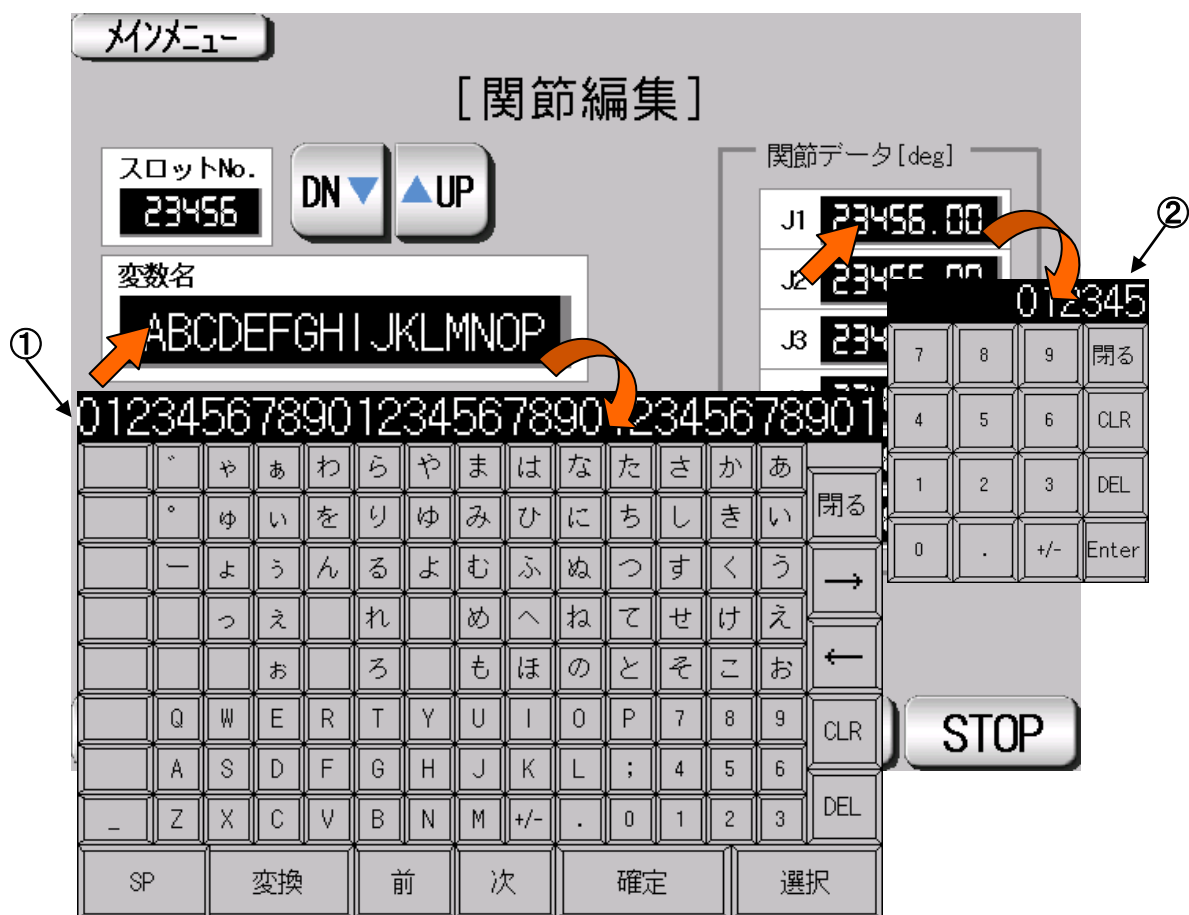
- ① スロット No. … 編集するタスクスロット No.(0～32)を選択
- ② UP/DOWN ボタン … タスクスロット No.の表示内容を UP(アップ)表示、DN(ダウン)表示
- ③ 関節データ(\*1) … 各軸(J1. J2. J3. J4. J5. J6)の関節データ編集
- ④ 変数名(\*2) … 編集したい関節データ名の入力
- ⑤ 関節読出し … 変数名で指定した関節データを位置編集から読み出す
- ⑥ 関節書込み … 編集した関節データを位置編集に書き込む
- ⑦ 現在位置 … ロボットの現在関節データを読み出し、関節データに表示する
- ⑧ プログラム名 … ロボット OP 画面で指定したプログラムを表示
- ⑨ 共通画面 … 各画面にジャンプします

※ STOP のみ、実行中のプログラムを停止(サーボオフはしない)

(\*1) 数値表示部品を押下すると、文字入力画面が表示され変数名が入力できます

(\*2) 各軸(J1. J2. J3. J4. J5. J6)の数値表示部品を押下すると、数値入力画面が表示され関節データ入力ができます

(5)文字入力画面と数値入力画面について説明します。



#### 【画面仕様】

変数名の入力、関節データの入力を行う操作画面

※ ロボット OP 画面で指定したプログラムの関節データを対象にしています

① 文字入力画面 … 漢字キーから関節変数名の入力

② 数値入力画面 … 10進入力キーから関節データの入力

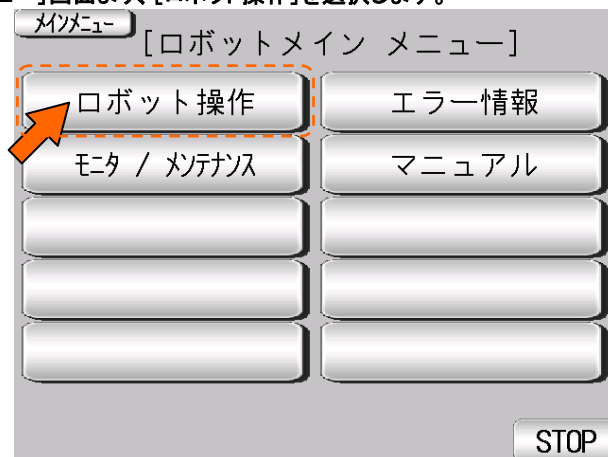


表4-4 [関節編集]操作ボタンの詳細と役割

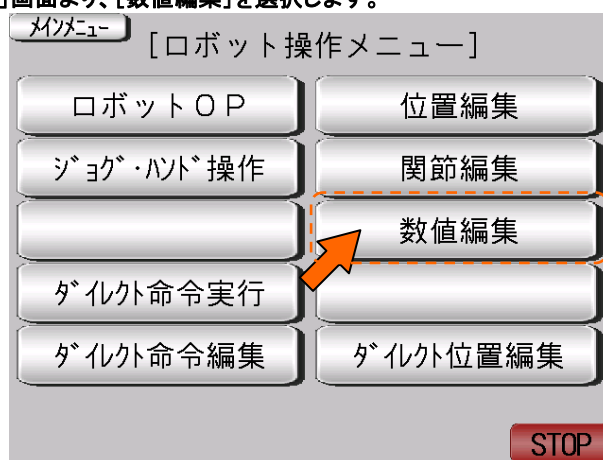
区分	名称	機能仕様	備考
位置編集 対象選択	スロット No.	編集するタスクスロット No.(0~32)を表示する ※タスクスロット No.0 は、外部変数設定時に指定可能	—
		UP▲ スロット No.を1ずつ上げる	
		DN▼ スロット No.を1ずつ下げる	
	変数名	編集したい位置データが入っている位置変数を指定する 数値表示部品を押下すると、文字入力画面を表示するので、この画面で対象とする変数名を入力する	
編集操作	関節読み出し	指定した関節変数データを読み出す	いずれかの編集操作処理中 の場合、他編集操作は無効
		黄色点灯 関節変数データ読み出し処理中	
		消灯 関節変数データ読み出し完了、 または読み出し処理未実行	
	関節書き込み	編集した関節データを位置変数に書き込む	
		黄色点灯 関節変数データ書き込み処理中	
		消灯 関節変数データ書き込み完了、 または書き込み処理未実行	
	現在位置	現在の関節データを読み出し表示する	
		黄色点灯 現在関節データ読み出し処理中	
		消灯 読み出し処理完了、 または読み出し処理未実行	
	プログラム名	ロボット OP 画面で指定したプログラム名を表示する	
位置 データ	現在位置 (各関節位置)	各軸(J1・J2・J3・J4・J5・J6)の関節値[deg]を表示・編集する 数値表示部品を押下すると、数値入力画面を表示するので、この画面で対象とする関節データを入力する	—
共通画面	メインメニュー	メインメニュー画面にジャンプする	—
	ロボット操作	ロボット操作サブメニューにジャンプする	
	エラー情報	エラー情報表示サブメニューにジャンプする	
	モニタ／メンテナンス	モニタ／メンテナンス実行サブメニューにジャンプする	
	マニュアル	マニュアル表示サブメニューにジャンプする	
	STOP	実行中のプログラムを停止する(サーボは OFF しない)	
		赤色点灯 プログラム停止中 消灯 プログラム停止解除	

#### 4.1.5. プログラムの変数データの編集操作を行う。

(1) [ロボットメイン メニュー]画面より、[ロボット操作]を選択します。



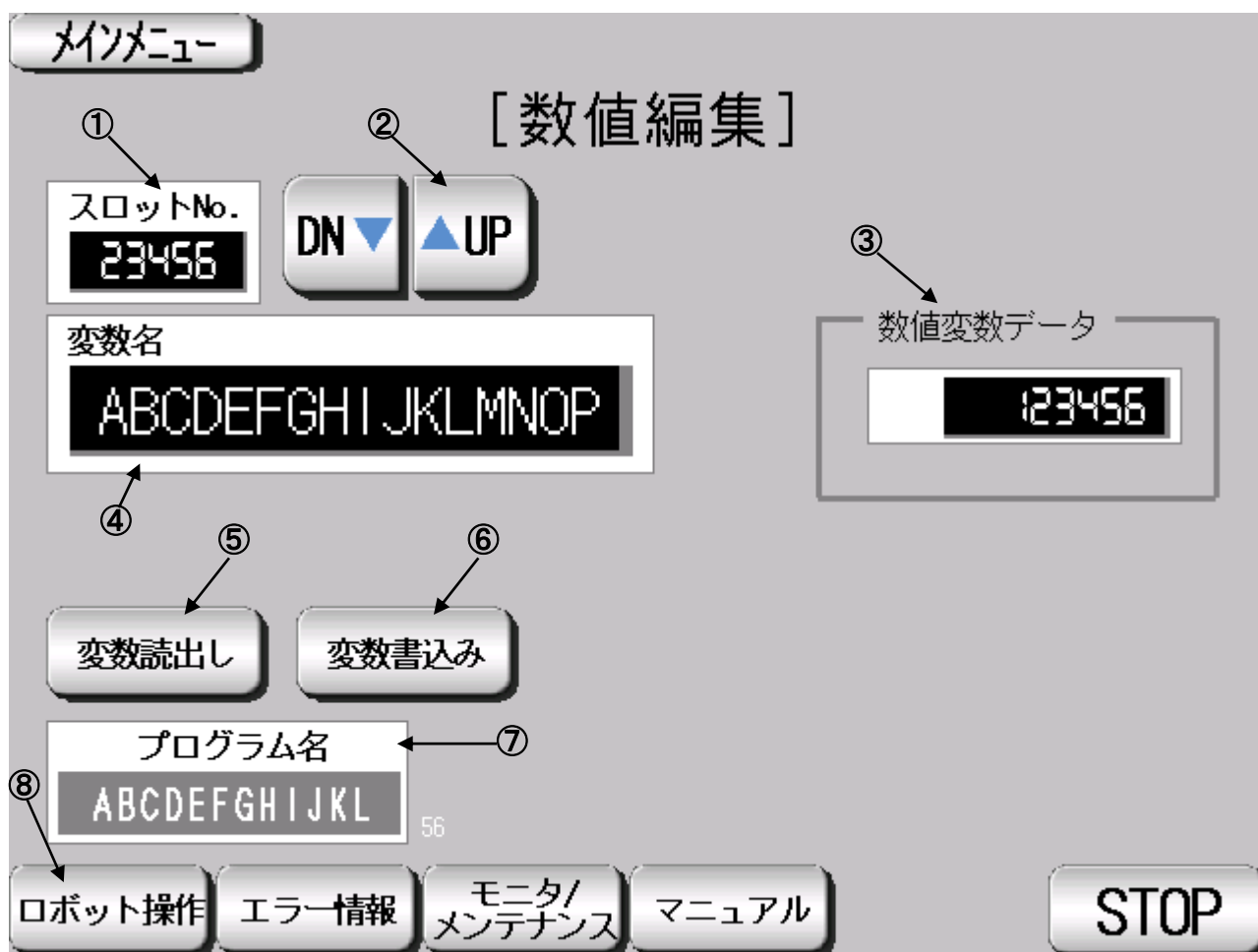
(2) [ロボット操作メニュー]画面より、[数値編集]を選択します。



(3) [数値編集]画面が表示されます。



(4) [数値変数]画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表4-5 [数値編集]操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。



#### 【画面仕様】

数値変数の設定を行う操作画面。

※ ロボット OP 画面で指定したプログラムの変数名を対象にしています

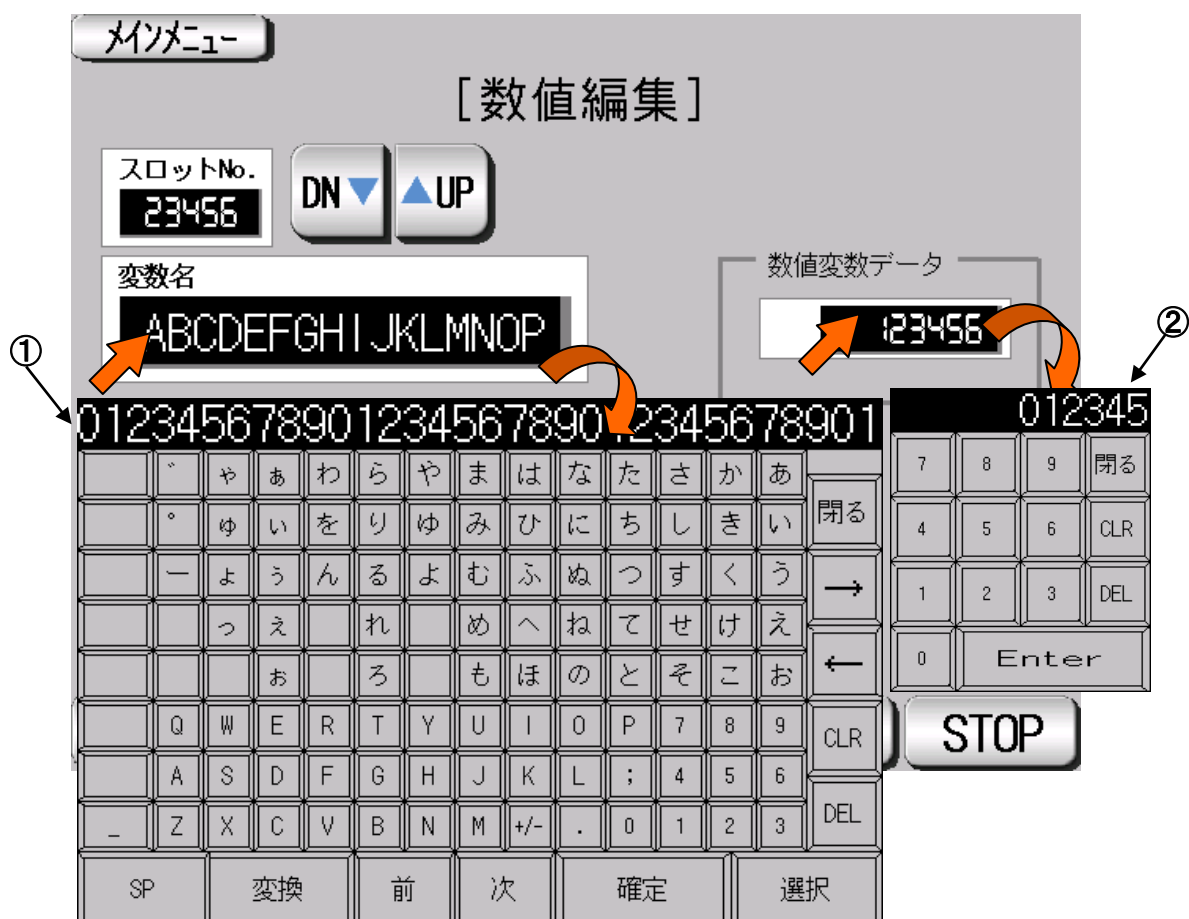
- ① スロット No. … 編集するタスクスロット No.(0～32)を選択
- ② UP/DOWN ボタン … タスクスロット No.の表示内容を UP(アップ)表示、DN(ダウン)表示
- ③ 数値変数データ(\*1) … 数値変数編集
- ④ 変数名(\*2) … 編集したい変数名の入力
- ⑤ 変数読出し … 変数名で指定した変数名を読み出す
- ⑥ 変数書込み … 編集した変数名を書き込む
- ⑦ プログラム名 … ロボット OP 画面で指定したプログラムを表示
- ⑧ 共通画面 … 各画面にジャンプします

※ STOP のみ、実行中のプログラムを停止(サーボオフはしない)

(\*1)数値表示部品を押下すると、文字入力画面が表示され変数名が入力できます

(\*2)数値表示部品を押下すると、数値入力画面が表示され数値変数データが入力できます

(5) 文字入力画面と数値入力画面について説明します。



#### 【画面仕様】

変数名の入力、変数データの入力を行う操作画面

※ ロボット OP 画面で指定したプログラムの変数データを対象にしています

① 変数名入力画面. ... 漢字キーから変数名の入力

② 数値変入力画面 ... 10進入力キーから変数値の入力

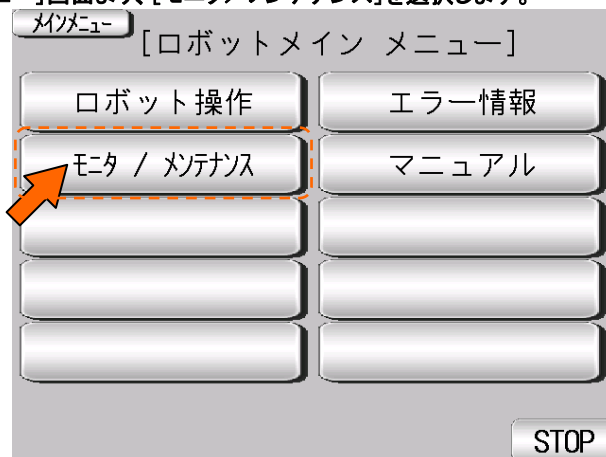
表4-5 [数値編集]操作ボタンの詳細と役割

区分	名称	機能仕様	備考
位置編集 対象選択	スロット No.	編集するタスクスロット No.(0~32)を表示する ※タスクスロット No.0 は、外部変数設定時に指定可能	—
		UP▲      スロット No.を1ずつ上げる	
		DN▼      スロット No.を1ずつ下げる	
	変数名	編集したい変数データが入っている変数を指定する 数値表示部品を押下すると、文字入力画面を表示するので、この画面で対象とする変数名を入力する	
編集操作	変数読み出し	指定した変数データを読み出す	いずれかの編集操作処理中 の場合、他編集操作は無効
		黄色点灯      変数データ読み出し処理中	
		消灯          変数データ読み出し完了、 または読み出し処理未実行	
	変数書き込み	編集した変数データを書き込む	
		黄色点灯      変数データ書き込み処理中	
		消灯          変数データ書き込み完了、 または書き込み処理未実行	
	プログラム名	ロボット OP 画面で指定したプログラム名を表示する	
数値変数 データ	変数値	変数値を表示・編集する 数値表示部品を押下すると、数値入力画面を表示するので、この画面で対象とする数値変数データを入力する	—
共通画面	メインメニュー	メインメニュー画面にジャンプする	—
	ロボット操作	ロボット操作サブメニューにジャンプする	
	エラー情報	エラー情報表示サブメニューにジャンプする	
	モニタ／メンテナンス	モニタ／メンテナンス実行サブメニューにジャンプする	
	マニュアル	マニュアル表示サブメニューにジャンプする	
	STOP	実行中のプログラムを停止する(サーボは OFF しない)	
		赤色点灯      プログラム停止中 消灯          プログラム停止解除	

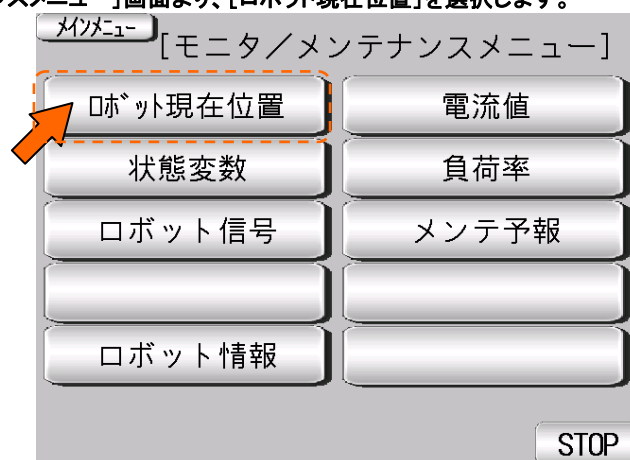
## 4. 2. GOT画面からモニタ／メンテナンス操作を行う場合

### 4. 2. 1. ロボットの現在位置及び、プログラム実行ラインのモニタを行う。

(1) [ロボットメイン メニュー]画面より、[モニタ／メンテナンス]を選択します。



(2) [モニタ／メンテナンスメニュー]画面より、[ロボット現在位置]を選択します。



(3) [ロボット現在位置モニタ]画面が表示されます。



(4) [ロボット現在位置モニタ]画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表4-6 [ロボット現在位置モニタ]操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。

① [ロボット現在位置モニタ]

②

③ スロットNo. 23456

④ - +

⑤ プログラム名 ABCDEFGHIJKL

⑥ プログラム 23456 ABCDEFGHIJKLMNOPQRSTUVWXYZabcdefghijklmnopqrstuvwxyzABCDEFGHIJKLMN

⑦

⑧ UP DN

⑨

直交系座標 [deg, mm]		関節系座標 [deg]	
現在位置	目的位置	現在位置	目的位置
X 23456.00	23456.00	J1 23456.00	23456.00
Y 23456.00	23456.00	J2 23456.00	23456.00
Z 23456.00	23456.00	J3 23456.00	23456.00
A 23456.00	23456.00	J4 23456.00	23456.00
B 23456.00	23456.00	J5 23456.00	23456.00
C 23456.00	23456.00	J6 23456.00	23456.00
FL1 01000000	01000000		
FL2 123456	123456		

ロボット操作 エラー情報 モニタ/メンテナンス マニュアル STOP

#### 【画面仕様】

ロボット各軸の現在位置をモニタする画面。

- ① 直交系座標 … 直交系座標で各座標位置(X・Y・Z 軸:mm単位) 姿勢軸(A・B・C:角度単位) 構造フラグ (FL1 姿勢フラグ・FL2 多回転データ)の現在位置を表示

※現在位置 ロボットの現在位置

※目的位置 実行中プログラムの移動完了位置(プログラム移動命令実行中のみ表示)

- ② 関節座標系 … 関節座標系で各軸(J1・J2・J3・J4・J5・J6:角度単位)の現在位置を表示

※現在位置 ロボットの現在位置

※目的位置 実行中プログラムの移動完了位置(プログラム移動命令実行中のみ表示)

- ③ スロット No.( \* 1) … タスクスロット No.(1～32)を選択

- ④ + / - ボタン … タスクスロット No.の表示内容を+ (正)表示、- (負)表示

- ⑤ プログラム名 … ロボット OP 画面で指定したプログラムを表示

- ⑥ プログラム … 実行中のプログラム行番号と命令文の表示

- ⑦ 実行状態表示 … ロボットの実行状態に合わせてランプを点灯表示

※ 自動運転実行中(緑色) サーボ電源 ON(緑色) エラー発生時(赤色)表示 現在動作速度値(%)

- ⑧ UP / DOWN ボタン … OVRD 表示の動作速度値を変更 UP(スピードアップ)、DN(スピードダウン)

- ⑨ 共通画面 … 各画面にジャンプします

※ STOP のみ、実行中のプログラムを停止(サーボオフはしない)

( \* 1) 数値表示部品を押下すると、数字入力画面が表示されタスクスロット No.が入力できます

(5) 数字入力画面について説明します。

The screenshot shows a robot position monitoring interface. At the top, there are status indicators: 'メインメニュー' (Main Menu), 'Automatic', 'サーボOFF' (Servo OFF), 'エラー' (Error), 'OVRD 456', 'UP ▲', and 'DN ▼'. The main title is '[ロボット現在位置モニタ]' (Robot Current Position Monitor). Below this, there are two main sections: '直交系座標 [deg,mm]' (Cartesian Coordinates [deg,mm]) and '関節系座標 [deg]' (Joint Coordinates [deg]). Each section has a table with '現在位置' (Current Position) and '目的位置' (Target Position) for various axes (X, Y, Z, A, B, C, FL1, FL2 for Cartesian; J1-J6 for Joint). All values are currently 23456.00. Below these tables, there are fields for 'プログラム' (Program) with value 23456 and 'プログラム名' (Program Name) with value ABCDEFGHIJKL. A 'タスクスロットNo.' (Task Slot No.) field shows 23456. An orange arrow points from this field to a numeric keypad overlay. The keypad has buttons for digits 0-9, 'Enter', 'CLR', 'DEL', and '閉る' (Close). A 'STOP' button is also visible. A circled '1' points to the keypad.

#### 【画面仕様】

タスクスロットNo. の入力を行う操作画面

※ ロボット OP 画面で指定したプログラムの変数データを対象にしています

① スロットNo. 画面 … 10進入力キーからのタスクスロットNo. 入力

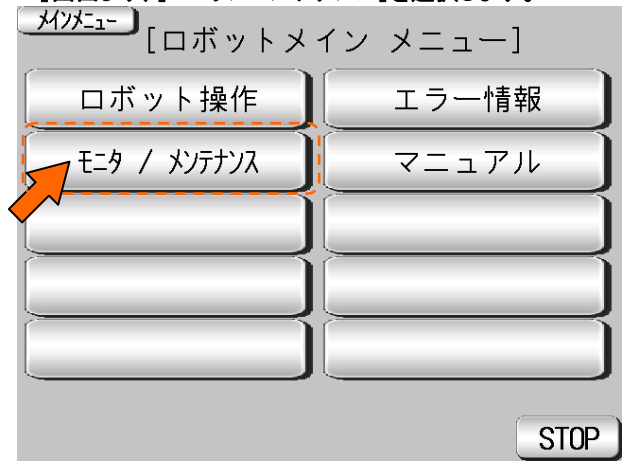


表4-6 [ロボット現在位置モニタ]操作ボタンの詳細と役割

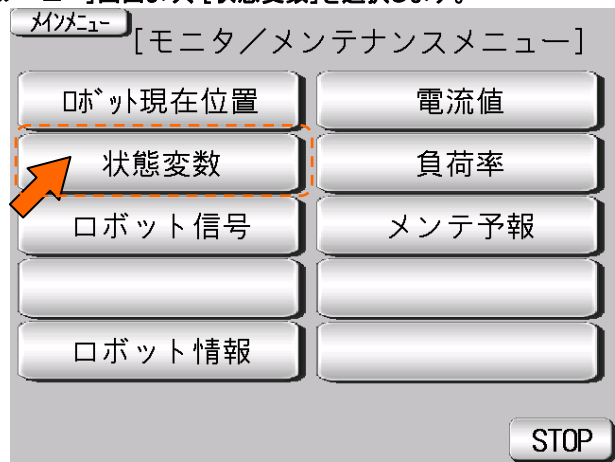
区分	名称	機能仕様	備考
現在位置表示	直交系座標	各軸の現在位置と目的位置(移動完了位置)を表示する ① 座標位置(X・Y・Z 軸:mm 単位) ② 姿勢軸(A・B・C 軸:角度単位) ③ 構造フラグ(FL1 姿勢フラグ・FL2 多回転データ)	—
	関節系座標	各軸の現在位置と目的位置(移動完了位置)を表示する ・各軸(J1～J6 軸:角度単位)	
位置編集対象選択	スロット No.	編集するタスクスロット No.(1～32)を表示する	—
		加算+      スロット No.を1ずつ上げる	
		減算-      スロット No.を1ずつ下げる	
	変数名	編集したい変数データが入っている変数を指定する 数値表示部品を押下すると、文字入力画面を表示するので、この画面で対象とする変数名を入力する	
編集操作	プログラム名	ロボットOP画面で指定したプログラム名を表示する	—
	プログラム	実行中のプログラム行番号と命令文の表示をする	
実行状態表示	運転モード	運転モードを表示する	—
		緑色点灯      自動運転モード(Automatic)	
		消灯          手動運転モード(Manual)	
	サーボ ON	サーボ電源の状態を表示する	
		緑色点灯      サーボ電源 ON	
		消灯          サーボ電源 OFF	
	エラー	ロボットのエラー発生状態を表示する	
		赤色点灯      ロボットエラー発生中	
		消灯          エラー未発生	
	OVRD	現在のオーバーライド値(%)を表示する	
		UP▲          オーバーライド値を上げる	
		DN▼          オーバーライド値を下げる	
共通画面	メインメニュー	メインメニュー画面にジャンプする	—
	ロボット操作	ロボット操作サブメニューにジャンプする	
	エラー情報	エラー情報表示サブメニューにジャンプする	
	モニタ/メンテナンス	モニタ/メンテナンス実行サブメニューにジャンプする	
	マニュアル	マニュアル表示サブメニューにジャンプする	
	STOP	実行中のプログラムを停止する(サーボは OFF しない)	
		赤色点灯      プログラム停止中	
		消灯          プログラム停止解除	

4. 2. 2. ロボットの状態変数のモニタ確認を行う。

(1) [ロボットメイン メニュー]画面より、[モニタ／メンテナンス]を選択します。



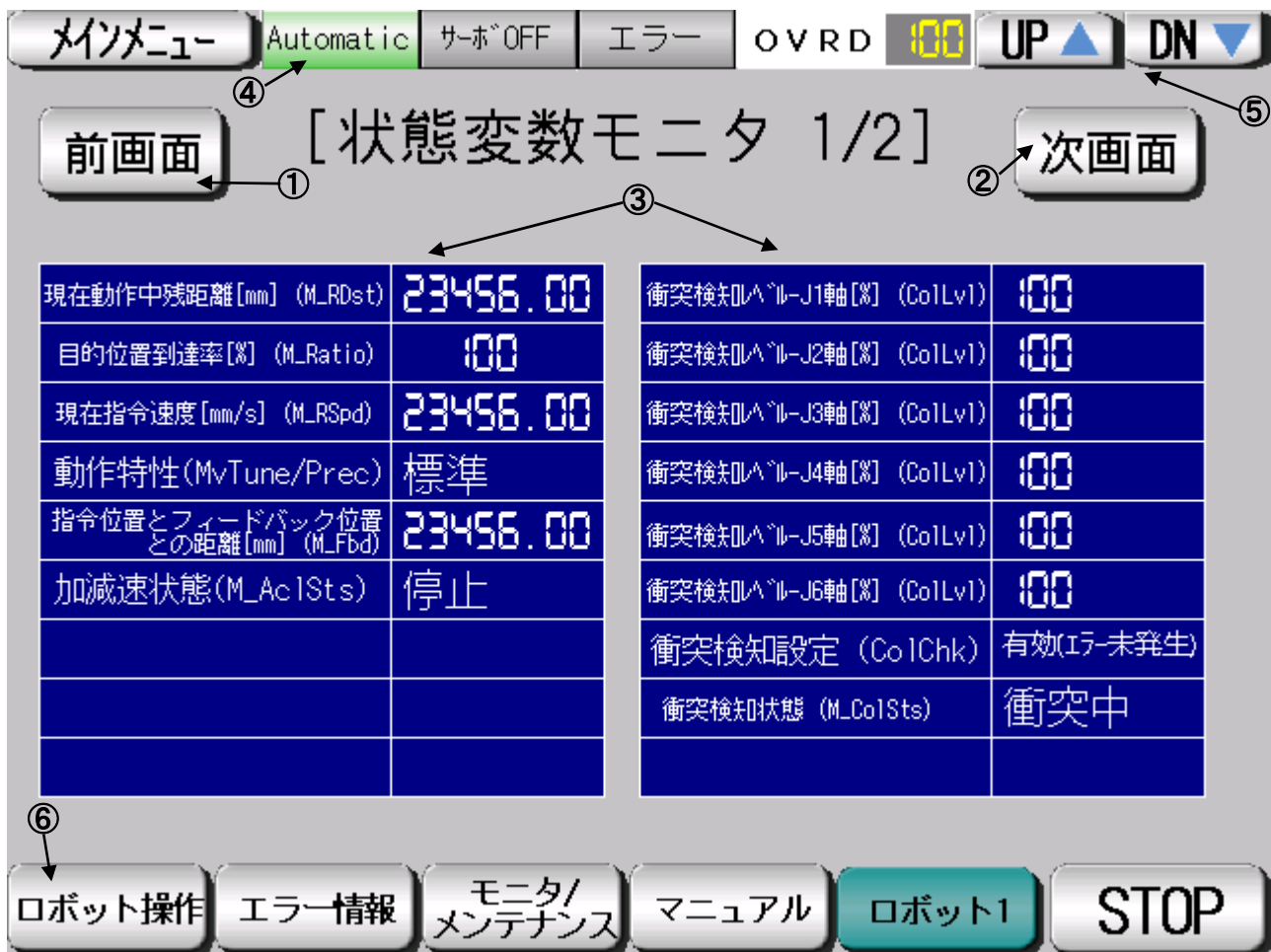
(2) [モニタ／メンテナンスメニュー]画面より、[状態変数]を選択します。



(3) [状態変数モニタ 1／2]画面が表示されます。



(4) [状態変数モニタ 1/2] 画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表4-7 [状態変数モニタ] 操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。



#### 【画面仕様】

ロボットの内部変数データをモニタする画面。

① 前画面 … 状態変数モニタ画面の切り替え [状態変数モニタ 1/2] → [状態変数モニタ 2/2]

② 次画面 … 状態変数モニタ画面の切り替え [状態変数モニタ 1/2] → [状態変数モニタ 2/2]

③ 状態変数… ロボットのパラメータデータを表示(ロボットのパラメータ設定値)

※ 状態変数の詳細については、「表4-8 [状態変数モニタ 1/2] 状態変数の詳細」をご参照ください

④ 実行状態表示 … ロボットの実行状態に合わせてランプを点灯表示

※ 自動運転実行中(緑色) サーボ電源 ON(緑色) エラー発生時(赤色) 表示 現在動作速度値(%)

⑤ UP/DOWN ボタン … OVRD 表示の動作速度値を変更 UP(スピードアップ)、DN(スピードダウン)

⑥ 共通画面 … 各画面にジャンプします

※ STOP のみ、実行中のプログラムを停止(サーボオフはしない)

(5) [状態変数モニタ 2/2]画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表4-7 [状態変数モニタ]操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。



#### 【画面仕様】

ロボットの内部変数データをモニタする画面。

- ① 前画面 … 状態変数モニタ画面の切り替え [状態変数モニタ 2/2] → [状態変数モニタ 1/2]
- ② 次画面 … 状態変数モニタ画面の切り替え [状態変数モニタ 2/2] → [状態変数モニタ 1/2]
- ③ 状態変数… ロボットのパラメータデータを表示(ロボットのパラメータ設定値)  
※ 状態変数の詳細については、「表4-9 [状態変数モニタ 2/2]状態変数の詳細」をご参照ください
- ④ 実行状態表示 … ロボットの実行状態に合わせてランプを点灯表示  
※ 自動運転実行中(緑色) サーボ電源 ON(緑色) エラー発生時(赤色)表示 現在動作速度値(%)
- ⑤ UP/DOWN ボタン … OVRD 表示の動作速度値を変更 UP(スピードアップ)、DN(スピードダウン)
- ⑥ 共通画面 … 各画面にジャンプします  
※ STOP のみ、実行中のプログラムを停止(サーボオフはしない)

表4-7 [状態変数モニタ]操作ボタンの詳細と役割

区分	名称	機能仕様	備考
画面 切り替え	前画面	状態変数モニタ画面を昇順(2/2→1/2→2/2)で切り替える	—
	次画面	状態変数モニタ画面を降順(1/2→2/2→1/2)で切り替える	
実行状態 表示	運転モード	運転モードを表示する	—
		緑色点灯 自動運転モード(Automatic)	
		消灯 手動運転モード(Manual)	
	サーボ ON	サーボ電源の状態を表示する	
		緑色点灯 サーボ電源 ON	
		消灯 サーボ電源 OFF	
	エラー	ロボットのエラー発生状態を表示する	
		赤色点灯 ロボットエラー発生中	
		消灯 エラー未発生	
	OVRD	現在のオーバーライド値(%)を表示する	
		UP▲ オーバーライド値を上げる	
		DN▼ オーバーライド値を下げる	
共通画面	メインメニュー	メインメニュー画面にジャンプする	—
	ロボット操作	ロボット操作サブメニューにジャンプする	
	エラー情報	エラー情報表示サブメニューにジャンプする	
	モニタ/メンテナンス	モニタ/メンテナンス実行サブメニューにジャンプする	
	マニュアル	マニュアル表示サブメニューにジャンプする	
	STOP	実行中のプログラムを停止する(サーボは OFF しない)	
		赤色点灯 プログラム停止中	
		消灯 プログラム停止解除	

表4-8 [状態変数モニタ 1/2]状態変数の詳細

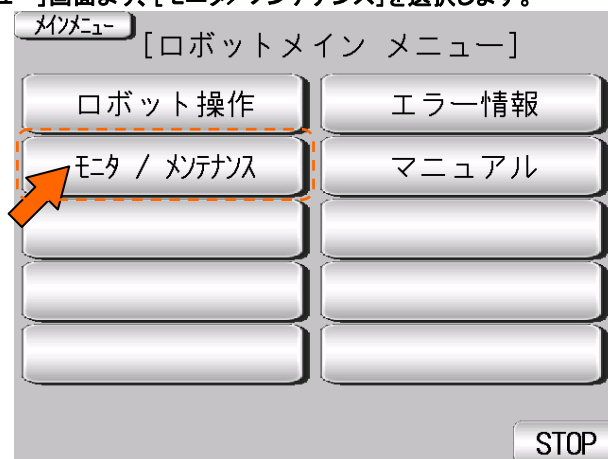
変数名	単位	説明
現在動作中残距離(M_RDst)	[mm]	現在動作中ロボットの残移動距離
目的位置到達率(M_Ratio)	[%]	現在動作中ロボットの目的位置までの到達率
現在指令速度(M_RSPd)	[mm/s]	現在の指令速度
動作特性(MvTune/Prec)	—	現在設定してある動作特性モード [1:標準/2:高速位置決め/3:軌跡優先/4:振動抑制]
指令位置とフィードバック位置との距離(M_Fbd)	[mm]	指令位置とフィードバック位置との距離
加減速状態(M_AclSts)	—	現在の加減速状態[0=停止/1=加速/2=定速/3=減速]
衝突検知レベル(ColLvl)	[%]	プログラム運転時、衝突検知機能の各軸衝突許容レベル [0:感度鋭 ~ 500:感度鈍]
衝突検知設定(ColChk)	—	衝突検知機能の設定状態 [有効(エラー発生)/有効(エラー未発生)/無効] ※有効(エラー発生):衝突時にエラーを出力する 有効(エラー未発生):衝突時にエラー出力なし
衝突検知状態(M_ColSts)	—	衝突検知状態 [1:衝突検出中/0:衝突未検出]

表4-9 [状態変数モニタ 2/2]状態変数の詳細

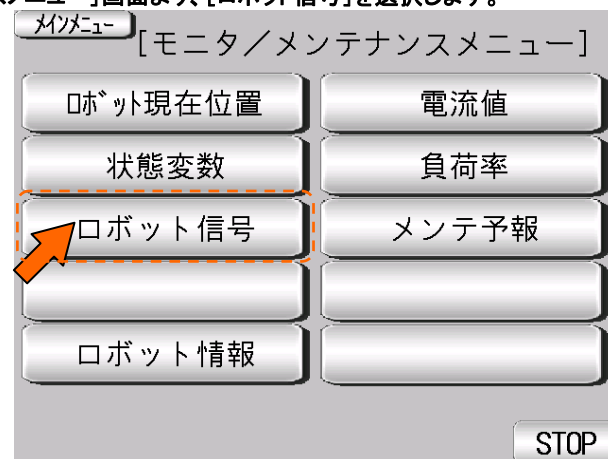
変数名	単位	説明
コンプライアンス座標タイプ	—	コンプライアンス機能の座標タイプ [0:関節座標系/1:直交座標系/2:ツール]
コンプライアンス軸指定	—	現在指定しているコンプライアンス制御する軸 [6軸分をビットで指定、1:有効/0:無効]
コンプライアンスゲイン(CmpG)	—	各軸毎に指定しているコンプライアンスのゲイン値 (柔らかさの指定値)
コンプライアンスずれ量(M_CmpOst)	—	コンプライアンス機能実行時、指令値と実際の位置のずれ量
コンプライアンス リミット 超え(M_CmpLmt)	—	コンプライアンス実行時のリミット越え報告[1:リミットを越えようとしている/0:リミットを超えようとしていない]

### 4.2.3. ロボット信号のモニタを行う。

(1) [ロボットメイン メニュー]画面より、[モニタ/メンテナンス]を選択します。



(2) [モニタ/メンテナンスメニュー]画面より、[ロボット信号]を選択します。



(3) [専用信号モニタ 1/2]画面が表示されます。



(4) [専用信号モニタ 1/2]画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表4-10 [専用信号モニタ]操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。



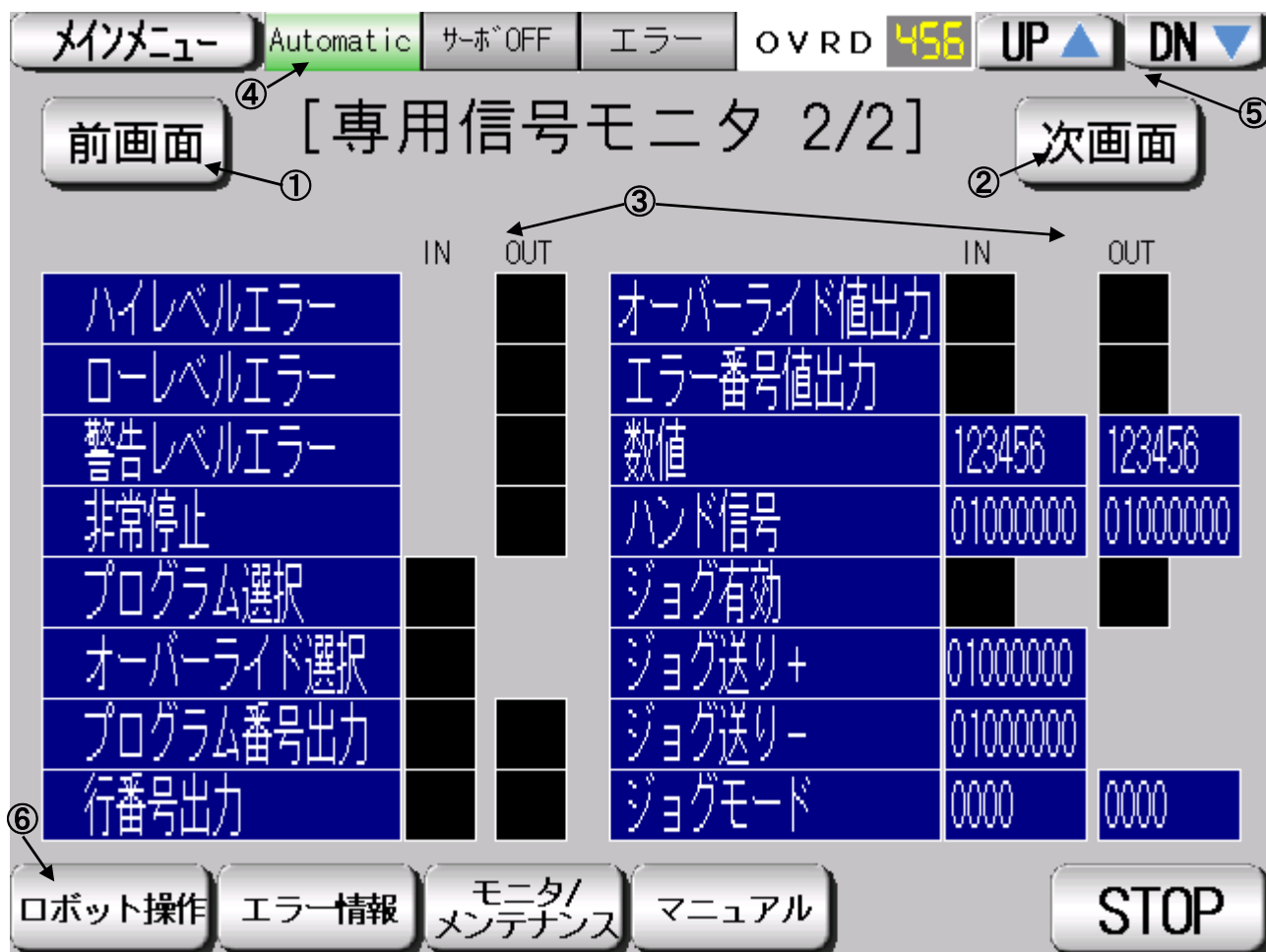
#### 【画面仕様】

ロボットの専用入出力信号(I/O)をモニタする画面。

- ① 前画面 … 専用信号モニタ画面の切り替え [専用信号モニタ 1/2] → [専用信号モニタ 2/2]
- ② 次画面 … 専用信号モニタ画面の切り替え [専用信号モニタ 1/2] → [専用信号モニタ 2/2]
- ③ 専用信号… ロボットコントローラの専用入出力信号の状態を表示  
※ 専用入出力信号の詳細については、「表4-11 [専用信号モニタ 1/2]専用信号モニタの詳細」をご参照ください
- ④ 実行状態表示 … ロボットの実行状態に合わせてランプを点灯表示  
※ 自動運転実行中(緑色) サーボ電源 ON(緑色) エラー発生時(赤色)表示 現在動作速度値(%)
- ⑤ UP/DOWN ボタン … OVRD 表示の動作速度値を変更 UP(スピードアップ)、DN(スピードダウン)
- ⑥ 共通画面 … 各画面にジャンプします  
※ STOP のみ、実行中のプログラムを停止(サーボオフはしない)



(5) [専用信号モニタ 2/2]画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表4-10 [専用信号モニタ]操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。



#### 【画面仕様】

ロボットの専用入出力信号(I/O)をモニタする画面。

- ① 前画面 … 専用信号モニタ画面の切り替え [専用信号モニタ 2/2] → [専用信号モニタ 1/2]
- ② 次画面 … 専用信号モニタ画面の切り替え [専用信号モニタ 2/2] → [専用信号モニタ 1/2]
- ③ 専用信号… ロボットコントローラの専用入出力信号の状態を表示  
※ 専用入出力信号の詳細については、「表4-12 [専用信号モニタ 2/2]専用信号モニタの詳細」をご参照ください
- ④ 実行状態表示 … ロボットの実行状態に合わせてランプを点灯表示  
※ 自動運転実行中(緑色) サーボ電源 ON(緑色) エラー発生時(赤色)表示 現在動作速度値(%)
- ⑤ UP/DOWN ボタン … OVRD 表示の動作速度値を変更 UP(スピードアップ)、DN(スピードダウン)
- ⑥ 共通画面 … 各画面にジャンプします  
※ STOP のみ、実行中のプログラムを停止(サーボオフはしない)

表4-10 [ロボット信号モニタ]操作ボタンの詳細と役割

区分	名称	機能仕様	備考
画面 切り替え	前画面	状態変数モニタ画面を昇順(2/2→1/2→2/2)で切り替える	—
	次画面	状態変数モニタ画面を降順(1/2→2/2→1/2)で切り替える	
実行状態 表示	運転モード	運転モードを表示する	—
		緑色点灯 自動運転モード(Automatic)	
		消灯 手動運転モード(Manual)	
	サーボ ON	サーボ電源の状態を表示する	
		緑色点灯 サーボ電源 ON	
		消灯 サーボ電源 OFF	
	エラー	ロボットのエラー発生状態を表示する	
		赤色点灯 ロボットエラー発生中	
		消灯 エラー未発生	
	OVRD	現在のオーバーライド値(%)を表示する	
		UP▲ オーバーライド値を上げる	
		DN▼ オーバーライド値を下げる	
共通画面	メインメニュー	メインメニュー画面にジャンプする	—
	ロボット操作	ロボット操作サブメニューにジャンプする	
	エラー情報	エラー情報表示サブメニューにジャンプする	
	モニタ/メンテナンス	モニタ/メンテナンス実行サブメニューにジャンプする	
	マニュアル	マニュアル表示サブメニューにジャンプする	
	STOP	実行中のプログラムを停止する(サーボは OFF しない)	
		赤色点灯 プログラム停止中	
		消灯 プログラム停止解除	

表4-11 [専用信号モニタ 1/2]専用信号モニタの詳細

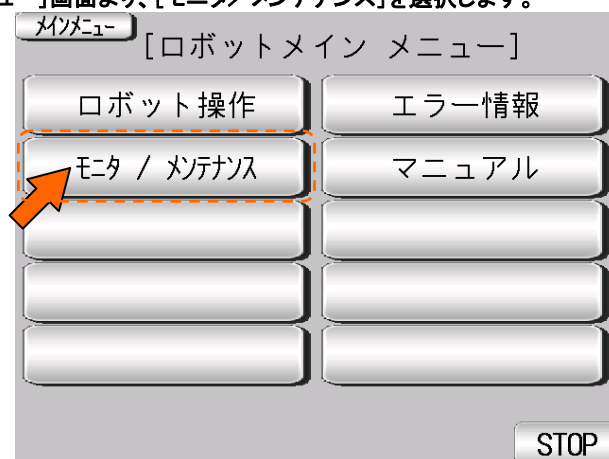
変数名	区分	説明
コントローラ電源 ON	出力	電源 ON 完了後、外部入力信号受付可能時 ON
リモートモード	出力	操作パネルのキースイッチが自動運転モードかつ外部からの操作が有効時 ON
ティーチモード	出力	操作パネルのキースイッチがティーチモード時 ON(未使用)
OP モード	出力	自動運転モードかつ操作パネルの操作が有効時 ON
操作権	入出力	[入力]外部信号制御の操作権有効要求時 ON [出力]自動運転モードかつ操作権入力信号 ON 時 ON
始動	入出力	[入力]プログラム始動要求時 ON [出力]プログラム運転中に ON
停止	入出力	[入力]運転中のプログラム停止要求時 ON [出力]プログラム中断中に ON
停止入力中	出力	停止信号が入力中の時 ON
プログラムリセット	入出力	[入力]プログラム中断状態解除・実行行を先頭移行時 ON [出力]プログラム選択可能時 ON
エラーリセット	入出力	[入力]エラー状態を解除要求時 ON [出力]エラー状態時 ON
サーボ ON	入出力	[入力]サーボ電源 ON 要求時 ON [出力]サーボ電源 ON 状態時 ON
サーボ OFF	入出力	[入力]サーボ電源 OFF 要求時 ON [出力]サーボ電源 ON 不可時 ON
サイクル停止	入出力	[入力]サイクル停止要求時 ON [出力]サイクル停止要求動作中 ON
退避点復帰	入出力	[入力]退避点復帰動作要求時 ON [出力]退避点復帰動作中時 ON
バッテリー電圧低下	出力	コントローラのバッテリー電圧低下時 ON
汎用出力リセット	入力	汎用出力信号リセット要求時 ON

表4-12 [専用信号モニタ 2/2]専用信号モニタの詳細

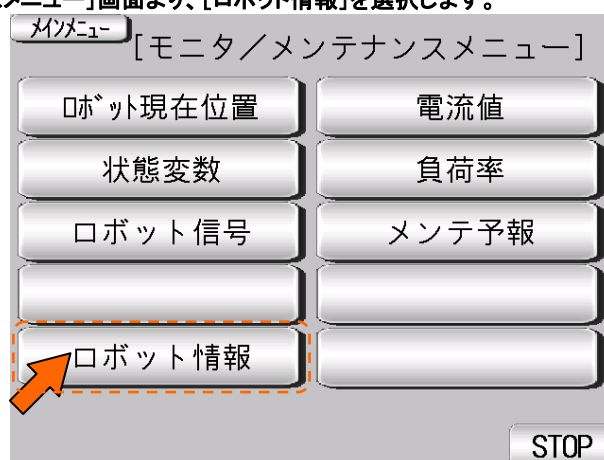
変数名	区分	説明
ハイレベルエラー	出力	重度エラー発生時 ON
ローレベルエラー	出力	軽度エラー発生時 ON
警告エラーレベル	出力	警告(アラーム)発生時 ON
非常停止	出力	非常停止発生中 ON
プログラム選択	入力	プログラム選択時 ON
オーバーライド選択	入力	オーバーライド設定時 ON
プログラム番号出力	入出力	[入力]タスク1プログラム番号出力要求時 ON [出力]プログラム番号出力中時 ON
行番号出力	入出力	[入力]タスク1行番号出力要求時 ON [出力]行番号出力中時 ON
オーバーライド値出力	入出力	[入力]オーバーライド値出力要求時 ON [出力]オーバーライド値出力中時 ON
エラー番号出力	入出力	[入力]エラー番号出力要求時 ON [出力]エラー番号出力中時 ON
数値	入出力	[入力]番号出力要求時の数値を表示 [出力]出力した数値を表示
ハンド信号	入出力	[入力]ハンド入力信号状態を表示 [出力]ハンド出力信号状態を表示
ジョグ有効	入出力	[入力]指定軸のジョグ動作要求時 ON [出力]指定軸がジョグ動作状態時 ON
ジョグ送り+	入力	ジョグ動作の軸を指定
ジョグ送り-	入力	ジョグ動作の軸を指定
ジョグモード	入出力	[入力]ジョグモード[関節=0/直交=1]を指定 [出力]現在のジョグモードを表示

#### 4. 2. 4. ロボットの製品情報の確認を行う。

(1) [ロボットメイン メニュー]画面より、[モニタ/メンテナンス]を選択します。



(2) [モニタ/メンテナンスメニュー]画面より、[ロボット情報]を選択します。



(3) [ロボット製品情報モニタ]画面が表示されます。



(4) [ロボット製品情報モニタ]画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表4-13 [ロボット製品情報モニタ]操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。



56

#### 【画面仕様】

ロボット本体、コントローラの製品情報をモニタする画面。

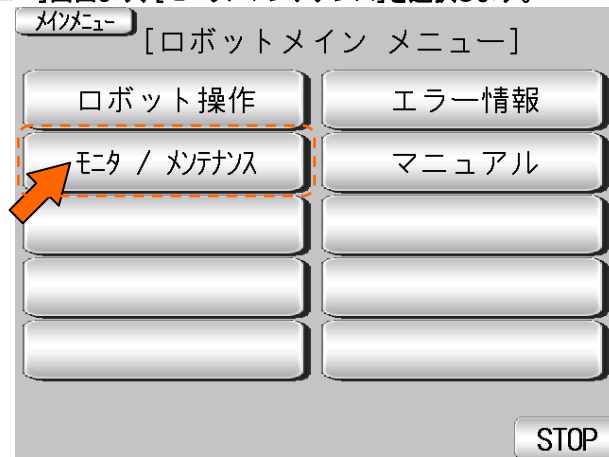
- ① ロボット型名 …… ロボット本体の型名
- ② コントローラバージョン …… コントローラの S/W バージョン
- ③ コントローラシリアル番号…… コントローラを特定する固有の製造番号
- ④ ロボットシリアル番号…… ロボットを特定する固有の製造番号
- ⑤ 実行状態表示 …… ロボットの実行状態に合わせてランプを点灯表示  
※ 自動運転実行中(緑色) サーボ電源 ON(緑色) エラー発生時(赤色)表示 現在動作速度値(%)
- ⑥ UP/DOWN ボタン …… OVRD 表示の動作速度値を変更 UP(スピードアップ)、DN(スピードダウン)
- ⑦ 共通画面 …… 各画面にジャンプします  
※ STOP のみ、実行中のプログラムを停止(サーボオフはしない)

表4-13 [ロボット製品情報モニタ]操作ボタンの詳細と役割

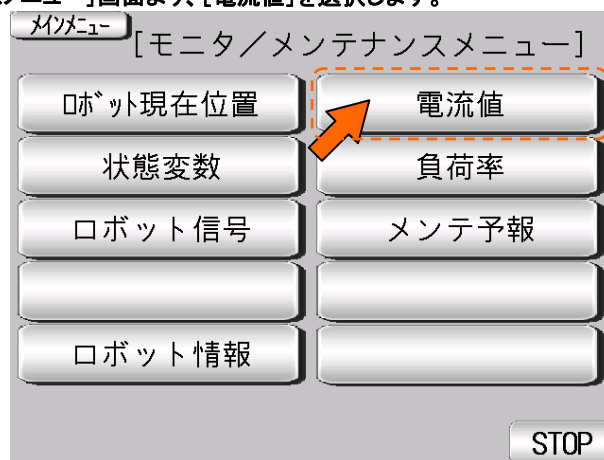
区分	名称	機能仕様	備考
製品情報	製品情報	ロボット本体の情報①④、ロボットコントローラの情報②③ を表示する ① ロボット形名 ② コントローラバージョン(S/W バージョン) ③ コントローラシリアル番号 ④ ロボットシリアル番号	—
実行状態 表示	運転モード	運転モードを表示する	—
		<div>緑色点灯</div> <div>自動運転モード(Automatic)</div>	
		<div>消灯</div> <div>手動運転モード(Manual)</div>	
	サーボ ON	サーボ電源の状態を表示する	
		<div>緑色点灯</div> <div>サーボ電源 ON</div>	
		<div>消灯</div> <div>サーボ電源 OFF</div>	
	エラー	ロボットのエラー発生状態を表示する	
		<div>赤色点灯</div> <div>ロボットエラー発生中</div>	
		<div>消灯</div> <div>エラー未発生</div>	
	OVRD	現在のオーバーライド値(%)を表示する	
		<div>UP▲</div> <div>オーバーライド値を上げる</div>	
		<div>DN▼</div> <div>オーバーライド値を下げる</div>	
共通画面	メインメニュー	メインメニュー画面にジャンプする	—
	ロボット操作	ロボット操作サブメニューにジャンプする	
	エラー情報	エラー情報表示サブメニューにジャンプする	
	モニタ/メンテナンス	モニタ/メンテナンス実行サブメニューにジャンプする	
	マニュアル	マニュアル表示サブメニューにジャンプする	
	STOP	実行中のプログラムを停止する(サーボは OFF しない)	
		<div>赤色点灯</div> <div>プログラム停止中</div>	
		<div>消灯</div> <div>プログラム停止解除</div>	

#### 4.2.5. ロボットの電流値のモニタを行う。

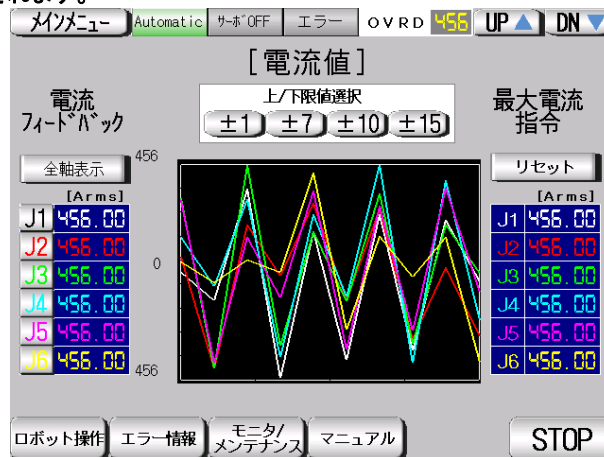
(1) [ロボットメイン メニュー]画面より、[モニタ/メンテナンス]を選択します。



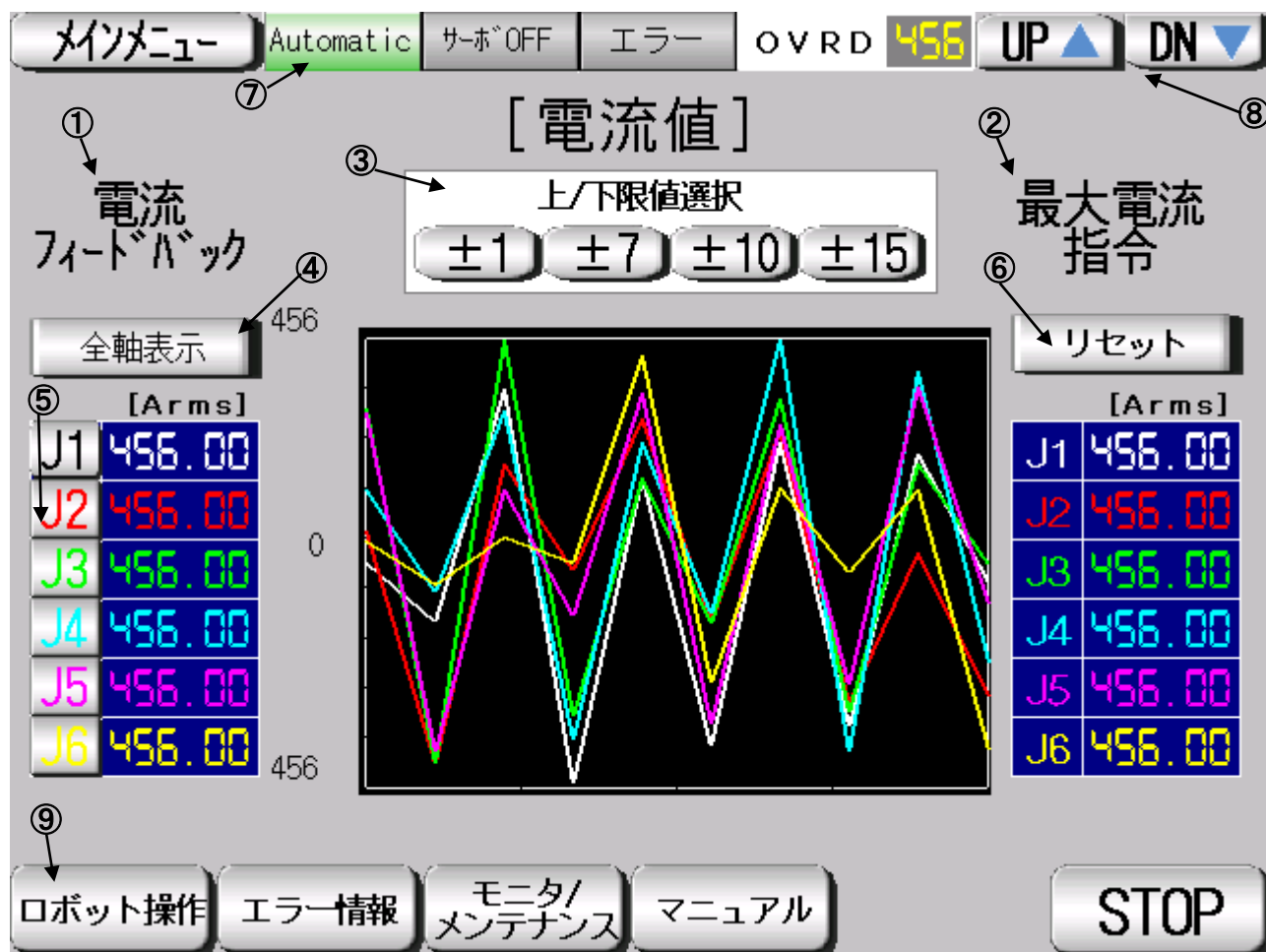
(2) [モニタ/メンテナンスメニュー]画面より、[電流値]を選択します。



(3) [電流値]画面が表示されます。



(4) [電流値]画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表4-14 [電流値]操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。



#### 【画面仕様】

ロボット各軸の電流値をモニタする画面。

- ① 電流フィードバック … サーボからのフィードバック値の表示
- ② 最大電流指令 … ロボット動作時の最大電流値
- ③ 上／下限值選択… グラフ表示する電流値のスケール(単位)を切り替え
- ④ 全軸表示… グラフ上に全軸の J1(黒)、J2(赤)、J3(緑)、J4(青)、J5(ピンク)、J6(黄)の電流値の表示
- ⑤ 各軸 … グラフ上に各軸の J1(黒)、J2(赤)、J3(緑)、J4(青)、J5(ピンク)、J6(黄)の電流値の表示
- ⑥ リセット … 最大電流指令の値をリセット
- ⑦ 実行状態表示 … ロボットの実行状態に合わせてランプを点灯表示  
※ 自動運転実行中(緑色) サーボ電源 ON(緑色) エラー発生時(赤色)表示 現在動作速度値(%)
- ⑧ UP/DOWN ボタン … OVRD 表示の動作速度値を変更 UP(スピードアップ)、DN(スピードダウン)
- ⑨ 共通画面 … 各画面にジャンプします  
※ STOP のみ、実行中のプログラムを停止(サーボオフはしない)

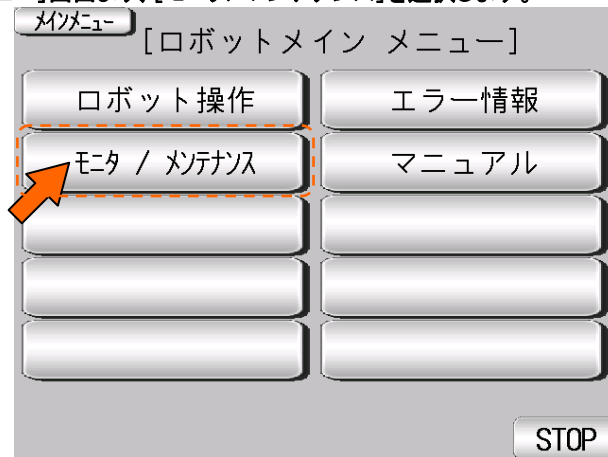


表4-14 [電流値]操作ボタンの詳細と役割

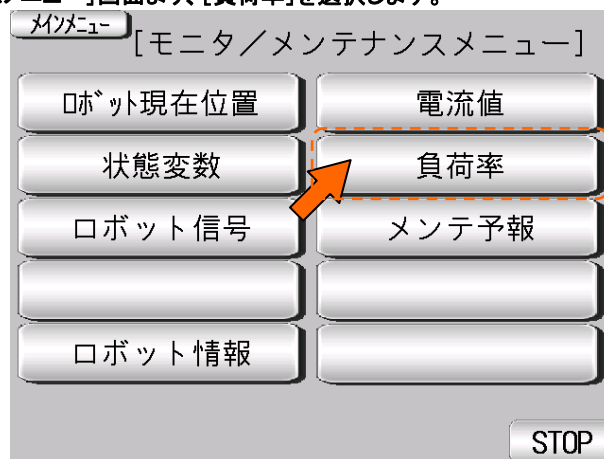
区分	名称	機能仕様	備考
電流値表示	全軸表示	グラフ上に、全軸(J1～J6)の電流値を表示する ① サーボからのフィードバック値 ② 実行電流値 各軸は色分けして表示する J1(黒)、J2(赤)、J3(緑)、J4(青)、J5(ピンク)、J6(黄)	—
		緑色点灯 全軸の電流値を表示中	
		消灯 選択した各軸の電流値を表示中	
	上／下限値選択	グラフ表示する電流値のスケール(単位)を切り替える [±15、±10、±7、±5]	
		水色点灯 点灯しているボタンのスケールで表示中	
		消灯 当該スケールでは表示していない	
	各軸表示	グラフ表示する軸を選択する	
		緑色点灯 点灯しているボタンの軸を表示中	
		消灯 当該軸は表示していない	
実行状態表示	運転モード	運転モードを表示する	—
		緑色点灯 自動運転モード(Automatic)	
		消灯 手動運転モード(Manual)	
	サーボ ON	サーボ電源の状態を表示する	
		緑色点灯 サーボ電源 ON	
		消灯 サーボ電源 OFF	
	エラー	ロボットのエラー発生状態を表示する	
		赤色点灯 ロボットエラー発生中	
		消灯 エラー未発生	
	OVRD	現在のオーバーライド値(%)を表示する	
		UP▲ オーバーライド値を上げる	
		DN▼ オーバーライド値を下げる	
共通画面	メインメニュー	メインメニュー画面にジャンプする	—
	ロボット操作	ロボット操作サブメニューにジャンプする	
	エラー情報	エラー情報表示サブメニューにジャンプする	
	モニタ／メンテナンス	モニタ／メンテナンス実行サブメニューにジャンプする	
	マニュアル	マニュアル表示サブメニューにジャンプする	
	STOP	実行中のプログラムを停止する(サーボは OFF しない)	
		赤色点灯 プログラム停止中	
		消灯 プログラム停止解除	

#### 4.2.6. ロボットの負荷率のモニタを行う。

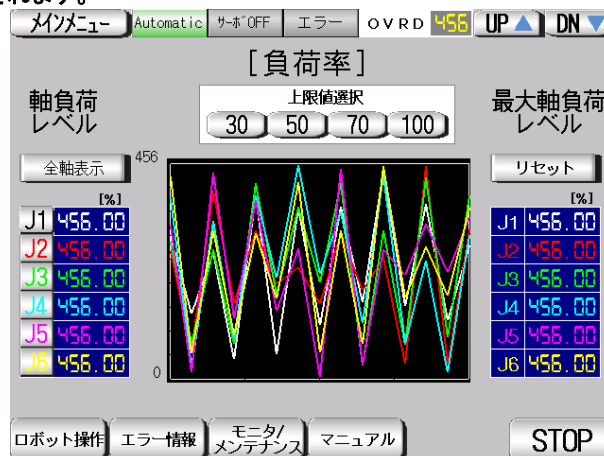
(1) [ロボットメイン メニュー]画面より、[モニタ/メンテナンス]を選択します。



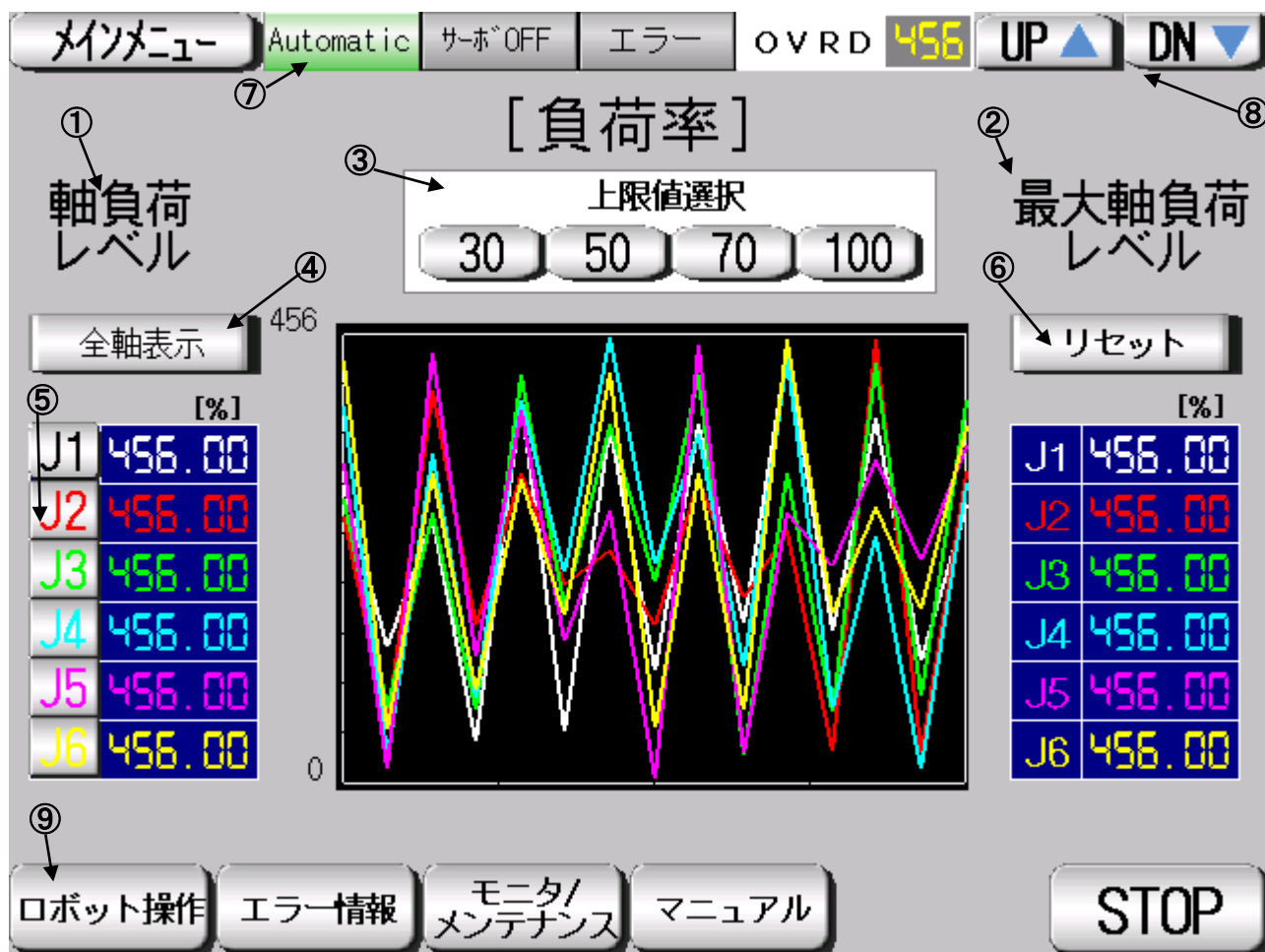
(2) [モニタ/メンテナンスメニュー]画面より、[負荷率]を選択します。



(3) [負荷率]画面が表示されます。



(4) [ロボット製品情報モニタ]画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表4-15 [負荷率]操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。



#### 【画面仕様】

ロボット各軸の電流値をモニタする画面。

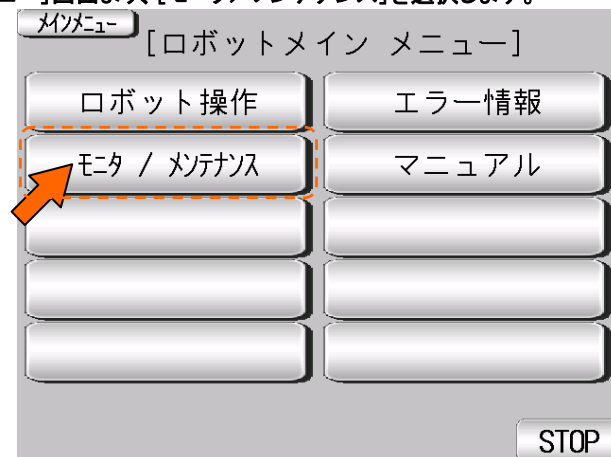
- ① 軸負荷レベル … 現在の各軸負荷率の表示
- ② 最大軸負荷レベル … 稼動開始から計測した最大の負荷率を表示
- ③ 上限値選択… グラフ表示する負荷率のスケール(単位)を切り替え
- ④ 全軸表示… グラフ上に全軸の J1(黒)、J2(赤)、J3(緑)、J4(青)、J5(ピンク)、J6(黄)の負荷率の表示
- ⑤ 各軸 … グラフ上に各軸の J1(黒)、J2(赤)、J3(緑)、J4(青)、J5(ピンク)、J6(黄)の負荷率の表示
- ⑥ リセット … 最大軸負荷レベルの値をリセット
- ⑦ 実行状態表示 … ロボットの実行状態に合わせてランプを点灯表示  
※ 自動運転実行中(緑色) サーボ電源 ON(緑色) エラー発生時(赤色)表示 現在動作速度値(%)
- ⑧ UP/DOWN ボタン … OVRD 表示の動作速度値を変更 UP(スピードアップ)、DN(スピードダウン)
- ⑨ 共通画面 … 各画面にジャンプします  
※ STOP のみ、実行中のプログラムを停止(サーボオフはしない)

表4-15 [負荷率]操作ボタンの詳細と役割

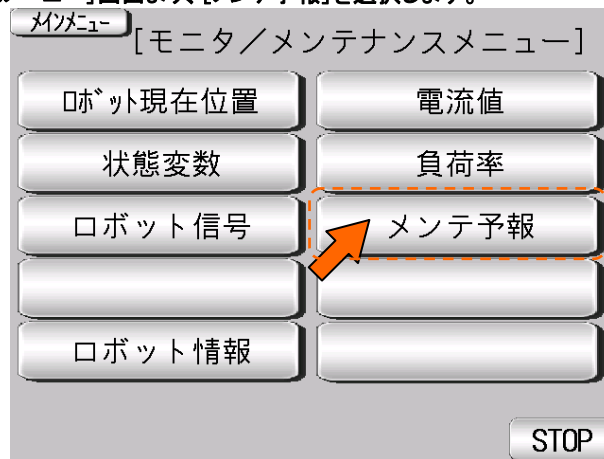
区分	名称	機能仕様	備考
負荷率表示	全軸表示	グラフ上に、全軸(J1～J6)の負荷率を表示する ① 軸負荷レベル(各軸の現在の負荷率) ② 最大軸負荷レベル(稼働開始後測定した最大負荷率) 各軸は色分けして表示する J1(黒)、J2(赤)、J3(緑)、J4(青)、J5(ピンク)、J6(黄)	—
		緑色点灯 全軸の負荷率を表示中	
		消灯 選択した各軸の負荷率を表示中	
	上／下限値選択	グラフ表示する負荷率のスケール(単位)を切り替える [30、50、70、100]	
		水色点灯 点灯しているボタンのスケールで表示中	
		消灯 当該スケールでは表示していない	
	各軸表示	グラフ表示する軸を選択する	
		緑色点灯 点灯しているボタンの軸を表示中	
		消灯 当該軸は表示していない	
実行状態表示	運転モード	運転モードを表示する	—
		緑色点灯 自動運転モード(Automatic)	
		消灯 手動運転モード(Manual)	
	サーボ ON	サーボ電源の状態を表示する	
		緑色点灯 サーボ電源 ON	
		消灯 サーボ電源 OFF	
	エラー	ロボットのエラー発生状態を表示する	
		赤色点灯 ロボットエラー発生中	
		消灯 エラー未発生	
	OVRD	現在のオーバーライド値(%)を表示する	
		UP▲ オーバーライド値を上げる	
		DN▼ オーバーライド値を下げる	
共通画面	メインメニュー	メインメニュー画面にジャンプする	—
	ロボット操作	ロボット操作サブメニューにジャンプする	
	エラー情報	エラー情報表示サブメニューにジャンプする	
	モニタ／メンテナンス	モニタ／メンテナンス実行サブメニューにジャンプする	
	マニュアル	マニュアル表示サブメニューにジャンプする	
	STOP	実行中のプログラムを停止する(サーボは OFF しない)	
		赤色点灯 プログラム停止中	
		消灯 プログラム停止解除	

#### 4.2.7. ロボットのメンテ予報の確認を行う。

(1) [ロボットメイン メニュー]画面より、[モニタ/メンテナンス]を選択します。



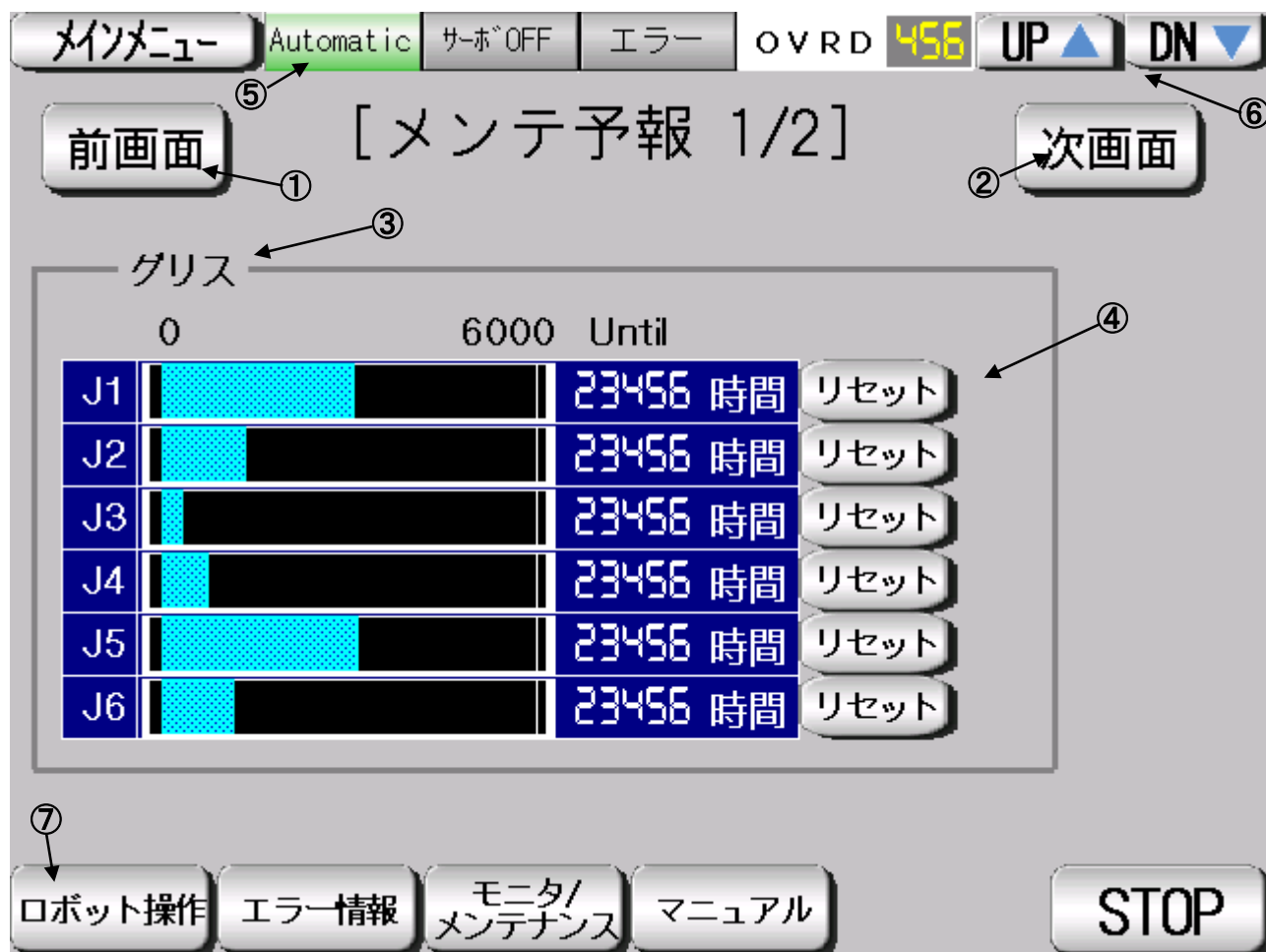
(2) [モニタ/メンテナンスメニュー]画面より、[メンテ予報]を選択します。



(3) [メンテ予報 1/2]画面が表示されます。



(4) [メンテ予報 1/2]画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表4-16 [メンテ予報]操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。

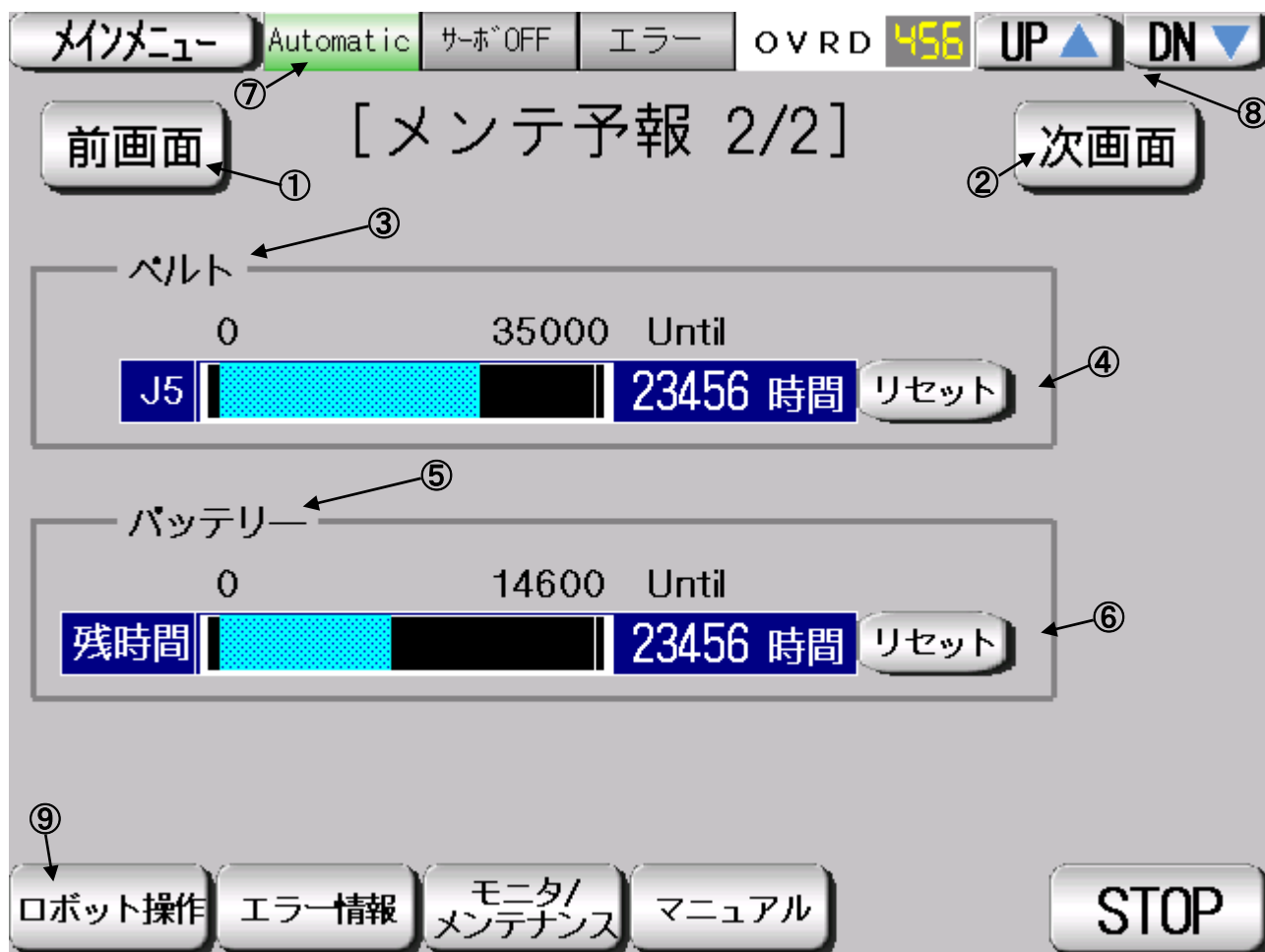


#### 【画面仕様】

ロボットのグリスをモニタする画面。

- ① 前画面 … 専用信号モニタ画面の切り替え [専用信号モニタ 1/2] → [専用信号モニタ 2/2]
- ② 次画面 … 専用信号モニタ画面の切り替え [専用信号モニタ 1/2] → [専用信号モニタ 2/2]
- ③ グリス … 各軸(J1. J2. J3. J4. J5. J6)のグリス使用可能時間の表示
- ④ リセット … リセットを行うと表示は **6000 時間**を表示(各軸個別にリセット) **(現在使用不可)**  
※ グリスは max6000 時間使用可能
- ⑤ 実行状態表示 … ロボットの実行状態に合わせてランプを点灯表示  
※ 自動運転実行中(緑色) サーボ電源 ON(緑色) エラー発生時(赤色)表示 現在動作速度値(%)
- ⑥ UP/DOWN ボタン … OVRD 表示の動作速度値を変更 UP(スピードアップ)、DN(スピードダウン)
- ⑦ 共通画面 … 各画面にジャンプします  
※ STOP のみ、実行中のプログラムを停止(サーボオフはしない)

(5) [メンテ予報 2/2]画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表4-16 [メンテ予報]操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。



#### 【画面仕様】

ロボットの専用入出力信号(I/O)をモニタする画面。

- ① 前画面 … 専用信号モニタ画面の切り替え [専用信号モニタ 2/2] → [専用信号モニタ 1/2]
- ② 次画面 … 専用信号モニタ画面の切り替え [専用信号モニタ 2/2] → [専用信号モニタ 1/2]
- ③ ベルト … J5軸の駆動用ベルト使用可能時間の表示
- ④ リセット … ベルトのリセットを行うと表示は 35000 時間を表示 **(現在使用不可)**  
※ ベルトは max35000 時間使用可能
- ⑤ バッテリー … ロボットコントローラ内のバッテリー残時間の初期化
- ⑥ リセット … バッテリーのリセットを行うと表示は 14600 時間を表示 **(現在使用不可)**  
※ バッテリーは max14600 時間使用可能
- ⑦ 実行状態表示 … ロボットの実行状態に合わせてランプを点灯表示  
※ 自動運転実行中(緑色) サーボ電源 ON(緑色) エラー発生時(赤色) 表示 現在動作速度値(%)
- ⑧ UP/DOWN ボタン … OVRD 表示の動作速度値を変更 UP(スピードアップ)、DN(スピードダウン)
- ⑨ 共通画面 … 各画面にジャンプします  
※ STOP のみ、実行中のプログラムを停止(サーボオフはしない)

表4-16 [メンテ予報]操作ボタンの詳細と役割

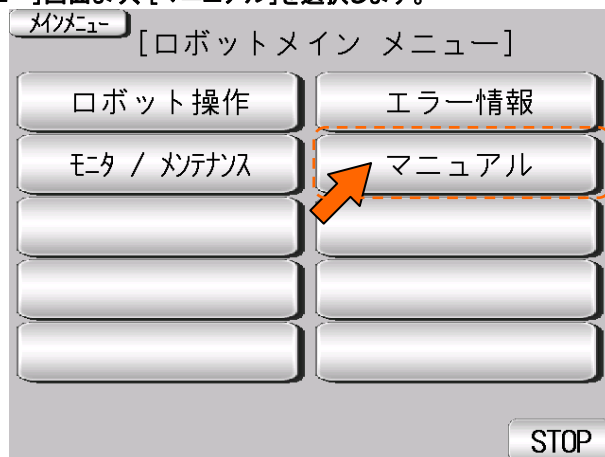
区分	名称	機能仕様	備考
画面 切り替え	前画面	状態変数モニタ画面を昇順(2/2→1/2→2/2)で切り替える	—
	次画面	状態変数モニタ画面を降順(1/2→2/2→1/2)で切り替える	
時間 リセット	リセット (現在使用不可)	現在までの経過時間をゼロクリアする	—
		黄色点灯 データリセット中	
		消灯 積算表示中	
実行状態 表示	運転モード	運転モードを表示する	—
		緑色点灯 自動運転モード(Automatic)	
		消灯 手動運転モード(Manual)	
	サーボ ON	サーボ電源の状態を表示する	
		緑色点灯 サーボ電源 ON	
		消灯 サーボ電源 OFF	
	エラー	ロボットのエラー発生状態を表示する	
		赤色点灯 ロボットエラー発生中	
		消灯 エラー未発生	
	OVRD	現在のオーバーライド値(%)を表示する	
		UP▲ オーバーライド値を上げる	
		DN▼ オーバーライド値を下げる	
共通画面	メインメニュー	メインメニュー画面にジャンプする	—
	ロボット操作	ロボット操作サブメニューにジャンプする	
	エラー情報	エラー情報表示サブメニューにジャンプする	
	モニタ/メンテナンス	モニタ/メンテナンス実行サブメニューにジャンプする	
	マニュアル	マニュアル表示サブメニューにジャンプする	
	STOP	実行中のプログラムを停止する(サーボは OFF しない)	
		赤色点灯 プログラム停止中	
		消灯 プログラム停止解除	



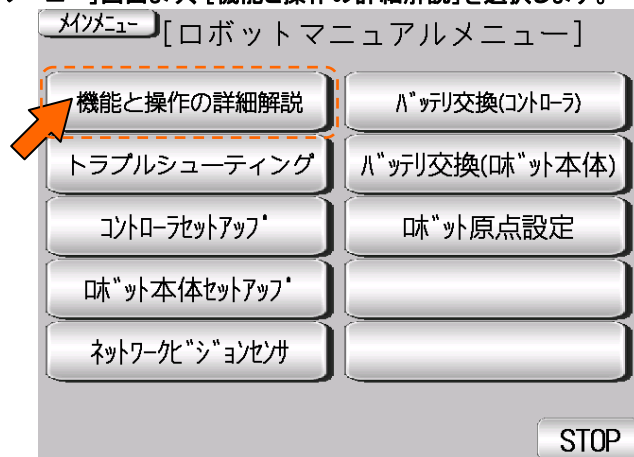
## 4. 3. GOT画面からマニュアルを見る場合

### 4. 3. 1. ロボットマニュアルを見る。

(1) [ロボットメイン メニュー]画面より、[マニュアル]を選択します。



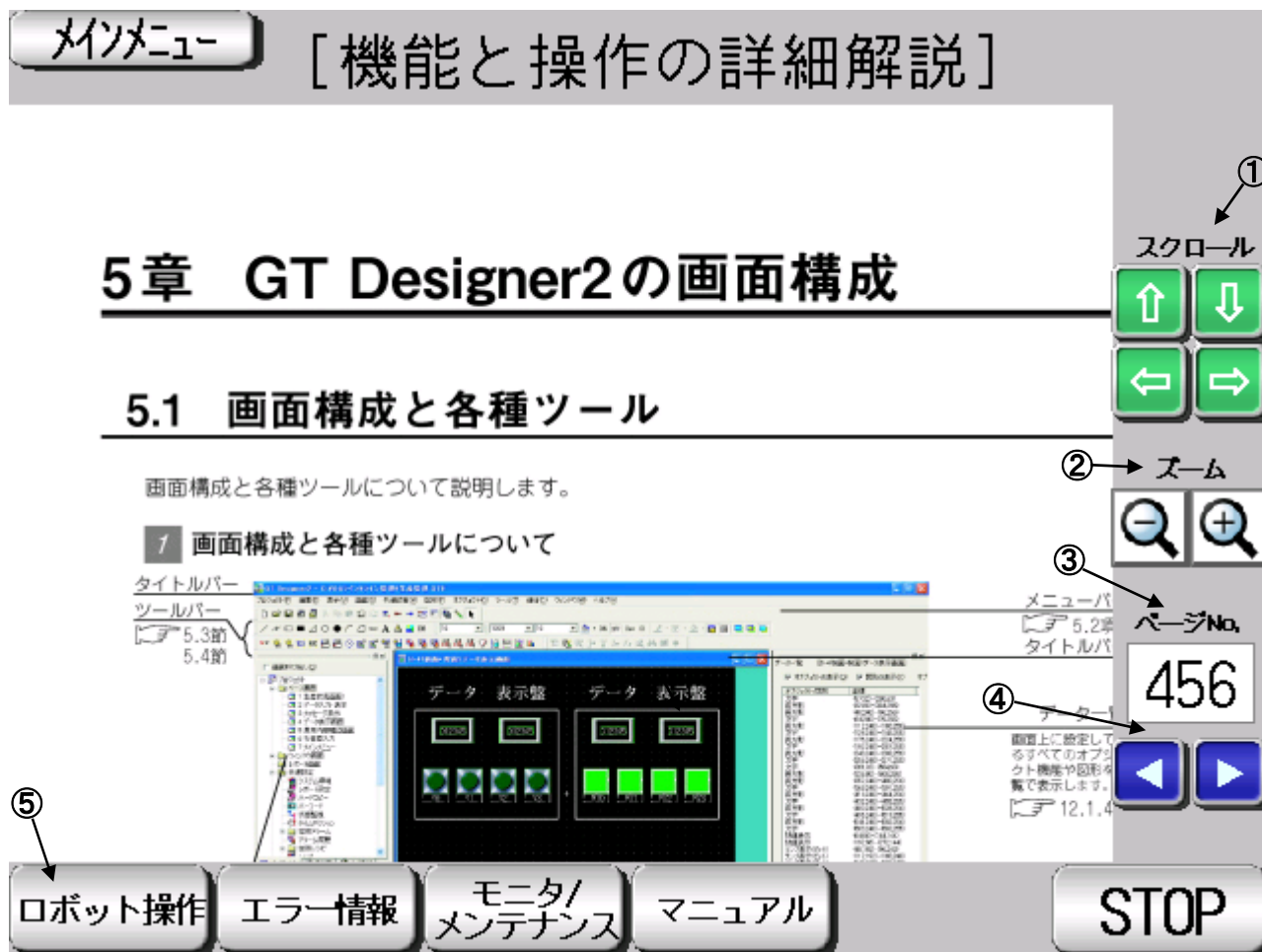
(2) [ロボットマニュアルメニュー]画面より、[機能と操作の詳細解説]を選択します。



(3) [機能と操作の詳細解説]画面が表示されます。



(4) [機能と詳細の詳細解説]画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表4-17 [マニュアルモニタ]操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。



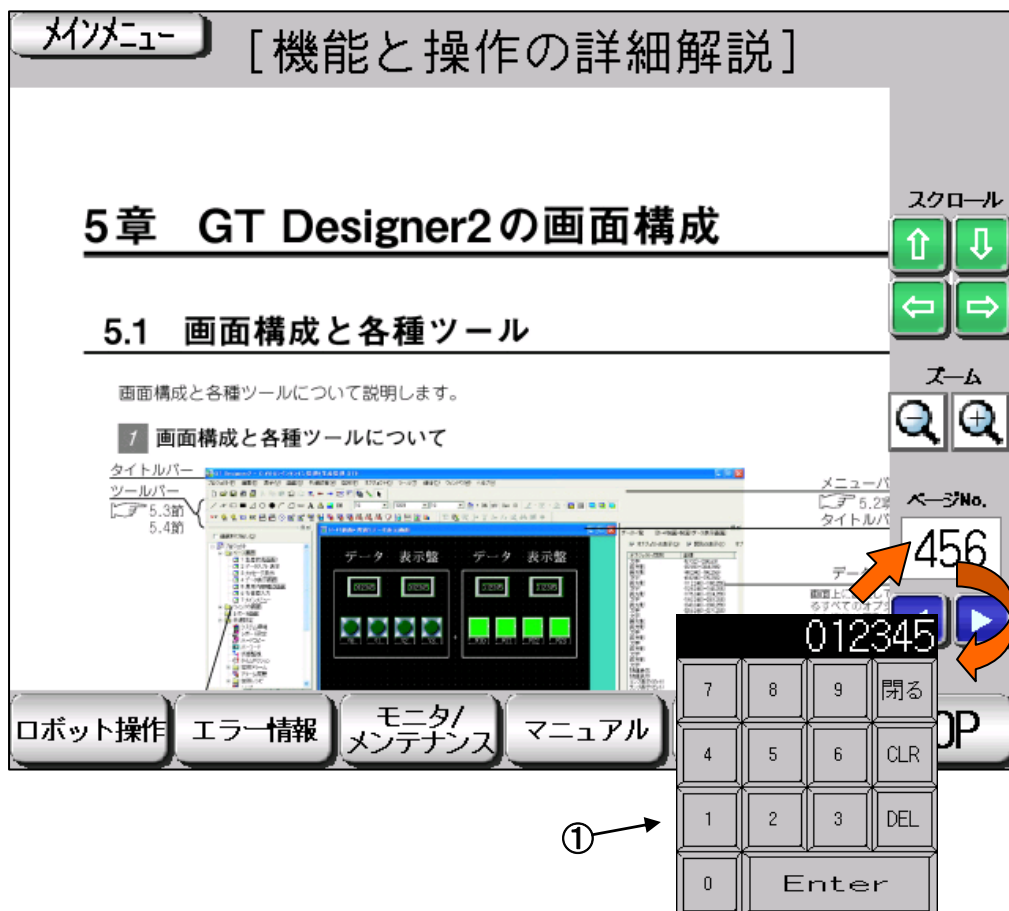
#### 【画面仕様】

マニュアル表示をモニタする画面。

- ① スクロール … 表示しているページを指定方向にスクロール
- ② ズーム … 表示するページを拡大・縮小
- ③ ページ No.( \* 1) … 表示するページを切り替える
- ④ ◀/▶ボタン … ページ No.の表示内容を◀で前のページに戻る、▶で次のページに進む
- ⑤ 共通画面 … 各画面にジャンプします  
※ STOP のみ、実行中のプログラムを停止(サーボオフはしない)

( \* 1) 数値表示部品を押下すると、数字入力画面が表示されページ No.が入力できます

(5) 数字入力画面について説明します。



#### 【画面仕様】

ページNo. の入力を行う操作画面

① ページNo. 画面 … 10進入力キーからのタスクスロットNo. 入力

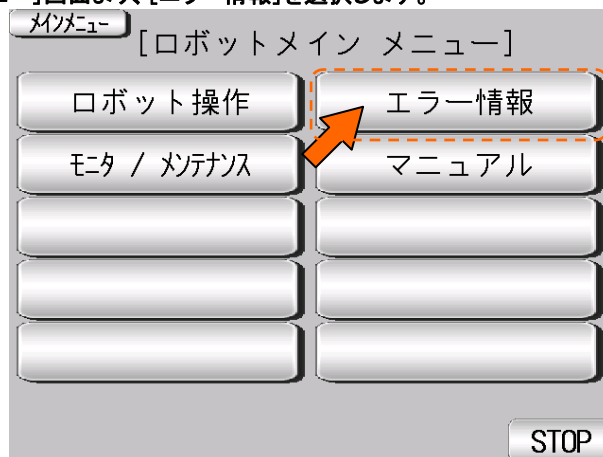
表4-17 [マニュアル]操作ボタンの詳細と役割

区分	名称	機能仕様		備考
表示操作	スクロール	表示しているページを指定方向にスクロールする		—
		⬆	上方向に表示位置をスクロールする	
		⬇	下方向に表示位置をスクロールする	
		⬅	左方向に表示位置をスクロールする	
		➡	右方向に表示位置をスクロールする	
	ズーム	表示しているページを拡大・縮小表示する		
		—	ページを縮小表示する	
		+	ページを拡大表示する	
	ページ No.	表示するページを切り替える		
		数値	入力した番号のページを表示する	
		◀	前のページに戻る	
		▶	次のページに進む	
共通画面	メインメニュー	メインメニュー画面にジャンプする		—
	ロボット操作	ロボット操作サブメニューにジャンプする		
	エラー情報	エラー情報表示サブメニューにジャンプする		
	モニタ／メンテナンス	モニタ／メンテナンス実行サブメニューにジャンプする		
	マニュアル	マニュアル表示サブメニューにジャンプする		
	STOP	実行中のプログラムを停止する(サーボは OFF しない)		
		赤色点灯	プログラム停止中	
		消灯	プログラム停止解除	

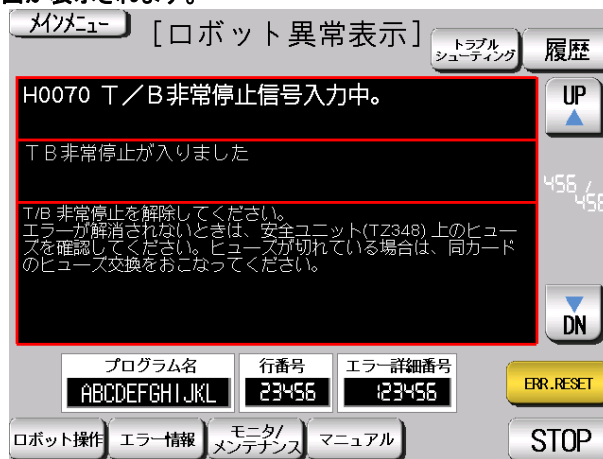
## 4. 4. GOT画面からエラー情報を見る場合

### 4. 4. 1. ロボットのエラー情報を確認する。

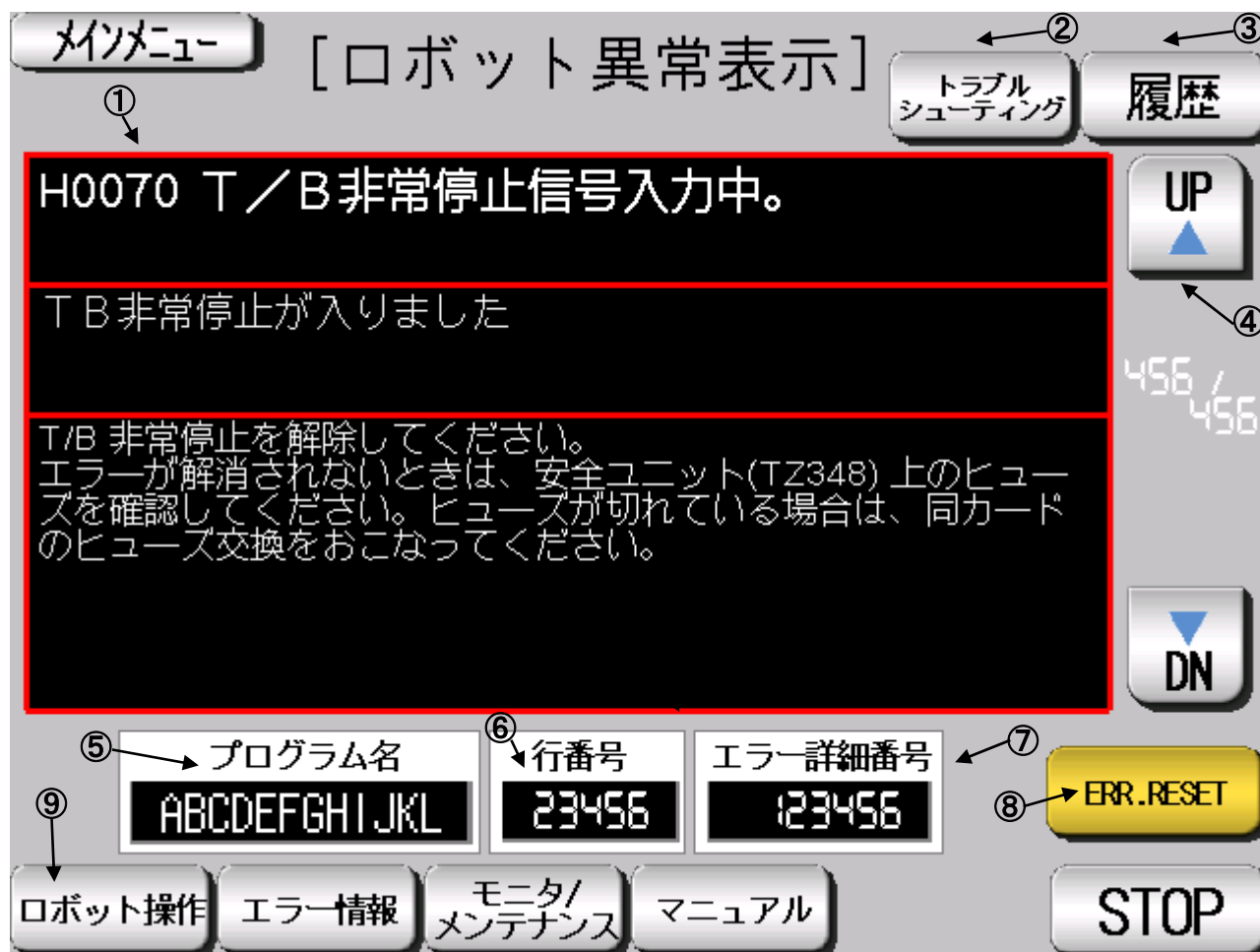
(1) [ロボットメイン メニュー]画面より、[エラー情報]を選択します。



(2) [ロボット異常表示]画面が表示されます。



(3) [ロボット異常表示]画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表4-18 [ロボット異常表示]操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。

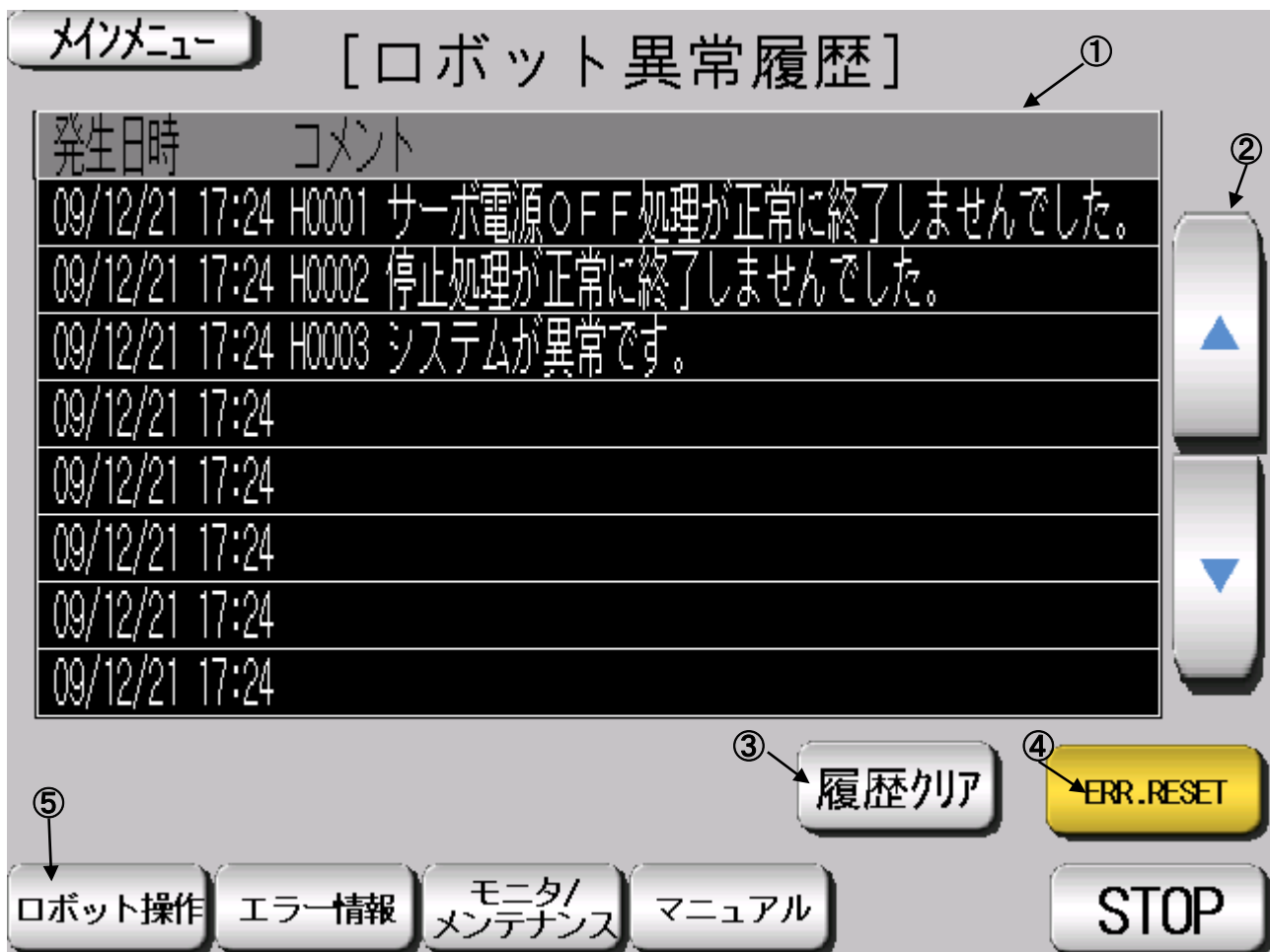


#### 【画面仕様】

発生したロボットのエラーを発生順にモニタする画面。

- ① 異常表示 … 発生しているエラーの内容を表示  
※ 上段:エラー内容 中段:発生原因 下段:復旧方法
- ② トラブルシューティング … [ロボットマニュアルメニュー]のトラブルシューティングにジャンプ
- ③ 履歴 … 履歴画面にジャンプ
- ④ ▲/▼ボタン … エラー表示内容を切り替える ▲で前のエラー、▼で次のエラー
- ⑤ プログラム名 … エラーが発生しているプログラム名を表示
- ⑥ 行番号 … エラーが発生しているプログラム行番号を表示
- ⑦ エラー詳細番号 … 発生しているエラー番号を表示
- ⑧ エラーリセットボタン … ERR. RESET エラー解除します
- ⑨ 共通画面 … 各画面にジャンプします  
※ STOP のみ、実行中のプログラムを停止(サーボオフはしない)

(4) [ロボット異常履歴]画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表4-19 [ロボット異常履歴]操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。



#### 【画面仕様】

発生したロボットのエラー履歴を発生順にモニタする画面。

- ① 異常履歴 … 過去に発生した異常を発生日時順に一覧表示する
- ② ▲/▼ボタン … 履歴表示をスクロール ▲で前のエラー履歴、▼で次のエラー履歴
- ③ 履歴クリア … 発生したエラー履歴をすべて削除(初期化)
- ④ エラーリセットボタン … ERR. RESET エラー解除します
- ⑤ 共通画面 … 各画面にジャンプします

※ STOP のみ、実行中のプログラムを停止(サーボオフはしない)

表4-18 [ロボット異常表示]操作ボタンの詳細と役割

区分	名称	機能仕様	備考
異常表示	異常表示	発生しているエラーの内容を表示する	—
		上段      エラー内容	
		中段      発生原因	
		下段      復旧方法	
	履歴	過去に発生したエラー情報を発生日時順に表示する画面にジャンプする	
	UP△/DN▽	複数エラーが発生している場合、表示するエラーを切り替える	
		UP▲      前のエラーを表示する	
		DN▼      次のエラーを表示する	
	ERR.RST	表示しているエラーをリセットし、エラー解除する	
		青色点灯      エラーリセット処理中	
		黄色点灯      エラーリセット未実行、またはエラー発生なし	
	プログラム名	エラーが発生しているプログラム名を表示する	
	行番号	エラーが発生しているプログラム行番号を表示する	
	エラー詳細番号	発生しているエラー番号を表示する	
共通画面	メインメニュー	メインメニュー画面にジャンプする	—
	ロボット操作	ロボット操作サブメニューにジャンプする	
	エラー情報	エラー情報表示サブメニューにジャンプする	
	モニタ/メンテナンス	モニタ/メンテナンス実行サブメニューにジャンプする	
	マニュアル	マニュアル表示サブメニューにジャンプする	
	STOP	実行中のプログラムを停止する(サーボは OFF しない)	
		赤色点灯      プログラム停止中	
		消灯          プログラム停止解除	

表4-19 [ロボット異常履歴]操作ボタンの詳細と役割

区分	名称	機能仕様	備考
異常履歴表示	異常履歴表示	発生した異常の履歴を表示する	—
		発生日時      異常の発生日時を表示する	
		コメント      発生した異常の概要を表示する	
	履歴クリア	現在履歴に残っている異常履歴一覧を消去する	
	UP△/DN▽	履歴表示をスクロールする	
		▲          前のエラー履歴を表示する	
		▼          次のエラー履歴を表示する	
	ERR.RST	表示しているエラーをリセットし、エラー解除する	
		青色点灯      エラーリセット処理中	
		黄色点灯      エラーリセット未実行、またはエラー発生なし	
共通画面	メインメニュー	メインメニュー画面にジャンプする	—
	ロボット操作	ロボット操作サブメニューにジャンプする	
	エラー情報	エラー情報表示サブメニューにジャンプする	
	モニタ/メンテナンス	モニタ/メンテナンス実行サブメニューにジャンプする	
	マニュアル	マニュアル表示サブメニューにジャンプする	
	STOP	実行中のプログラムを停止する(サーボは OFF しない)	
		赤色点灯      プログラム停止中	
		消灯          プログラム停止解除	



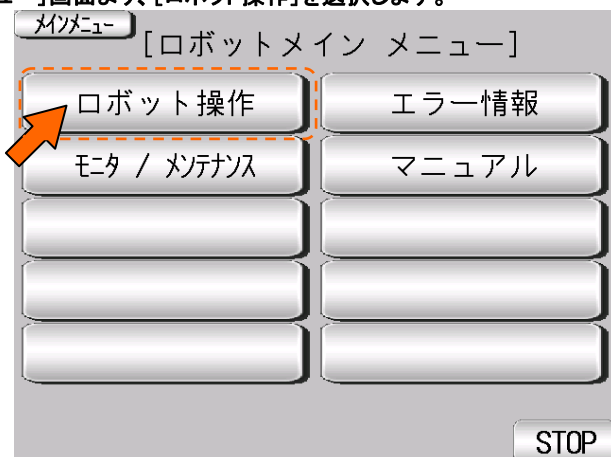
## 5. ダイレクト実行操作

### 5.1. GOT画面からダイレクト命令編集を行う場合

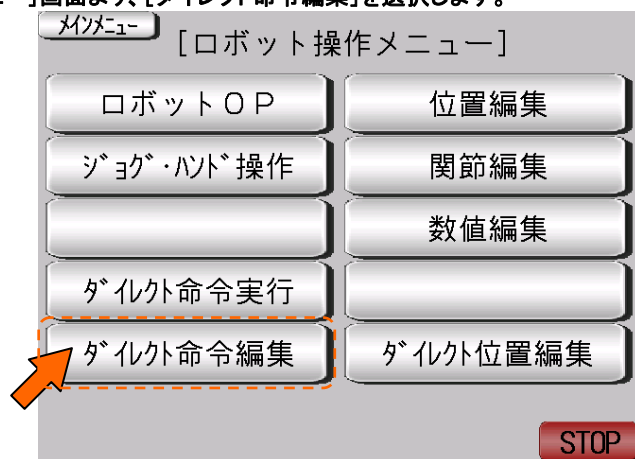
#### 5.1.1. [ダイレクト命令編集]の選択を行い、ダイレクト実行の編集を行う。

※ダイレクト命令編集を行う前に、拡張機能のシーケンサダイレクトからティーチング(教示)が必要となります。拡張機能のシーケンサダイレクトについては、「SQ シリーズ iQ Platform対応 拡張機能説明書」(BFP-A8757)」をご参照ください。

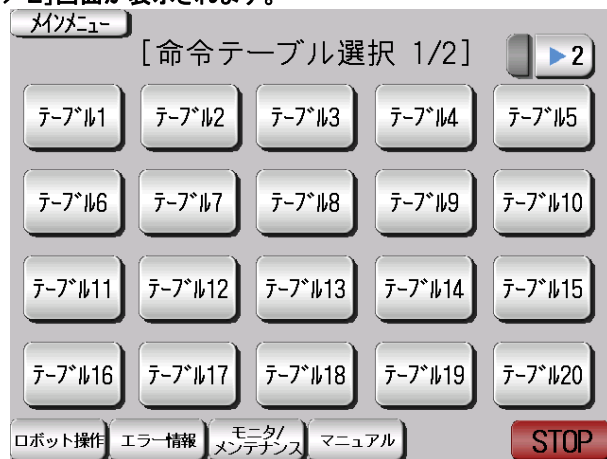
(1) [ロボットメイン メニュー]画面より、[ロボット操作]を選択します。



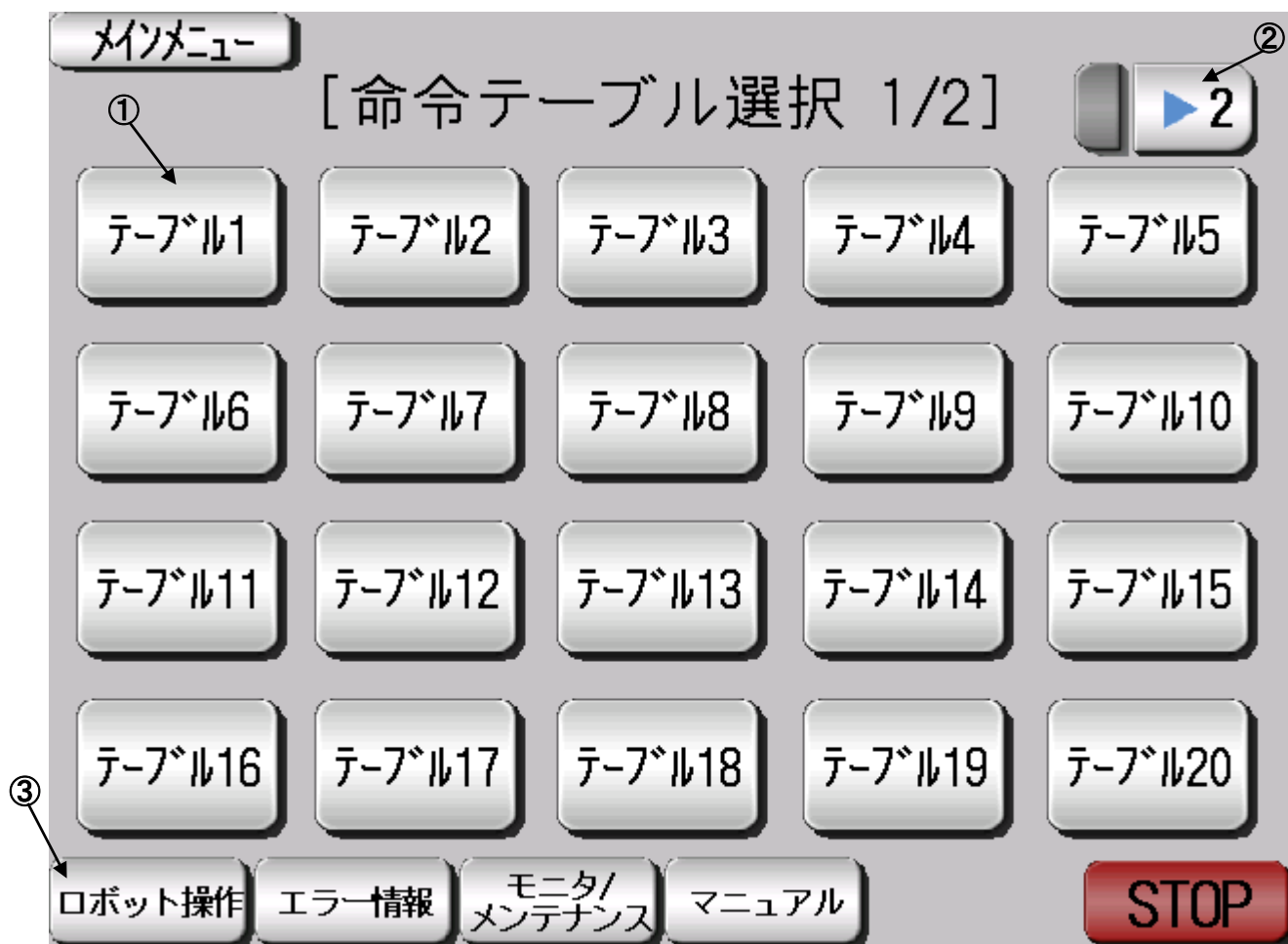
(2) [ロボット操作メニュー]画面より、[ダイレクト命令編集]を選択します。



(3) [命令テーブル選択 1/2]画面が表示されます。



(4) [命令テーブル選択 1/2]画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表6-1 [命令テーブル選択] 操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。



**【画面仕様】**

ダイレクト実行で各テーブルの命令編集を行う操作画面。

① テーブル(\*1) …… 命令編集を行う各テーブル(1～20)の選択

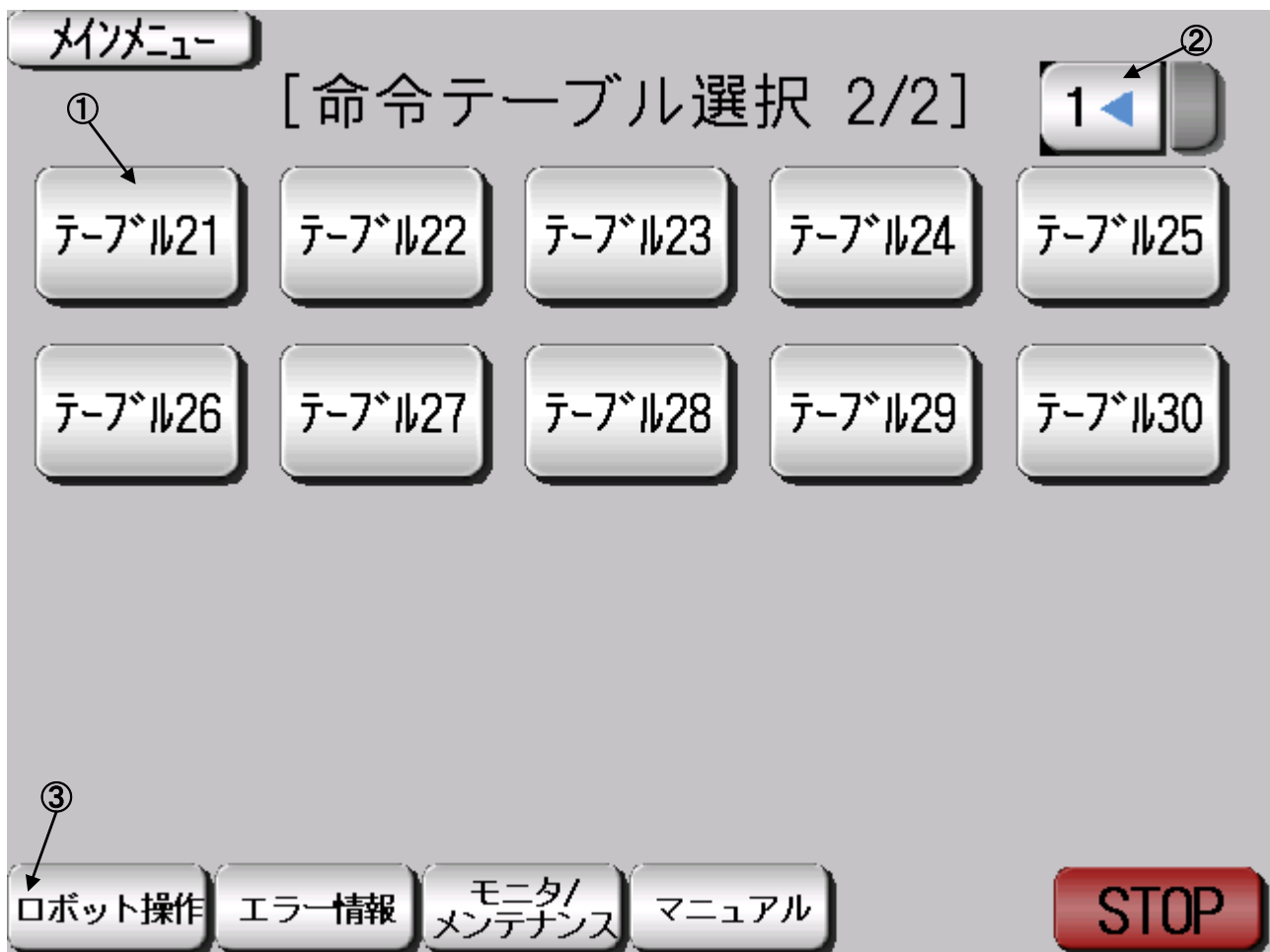
② ▶2ボタン …… 命令テーブル選択 2/2画面の切り替え

③ 共通画面 …… 各画面にジャンプします

※ STOP のみ、実行中のプログラムを停止(サーボオフはしない)

( \* 1 ) ボタン部品を押下すると、命令編集画面が表示され命令編集ができます

(5) [命令テーブル選択 2/2]画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表6-1 [命令テーブル選択] 操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。



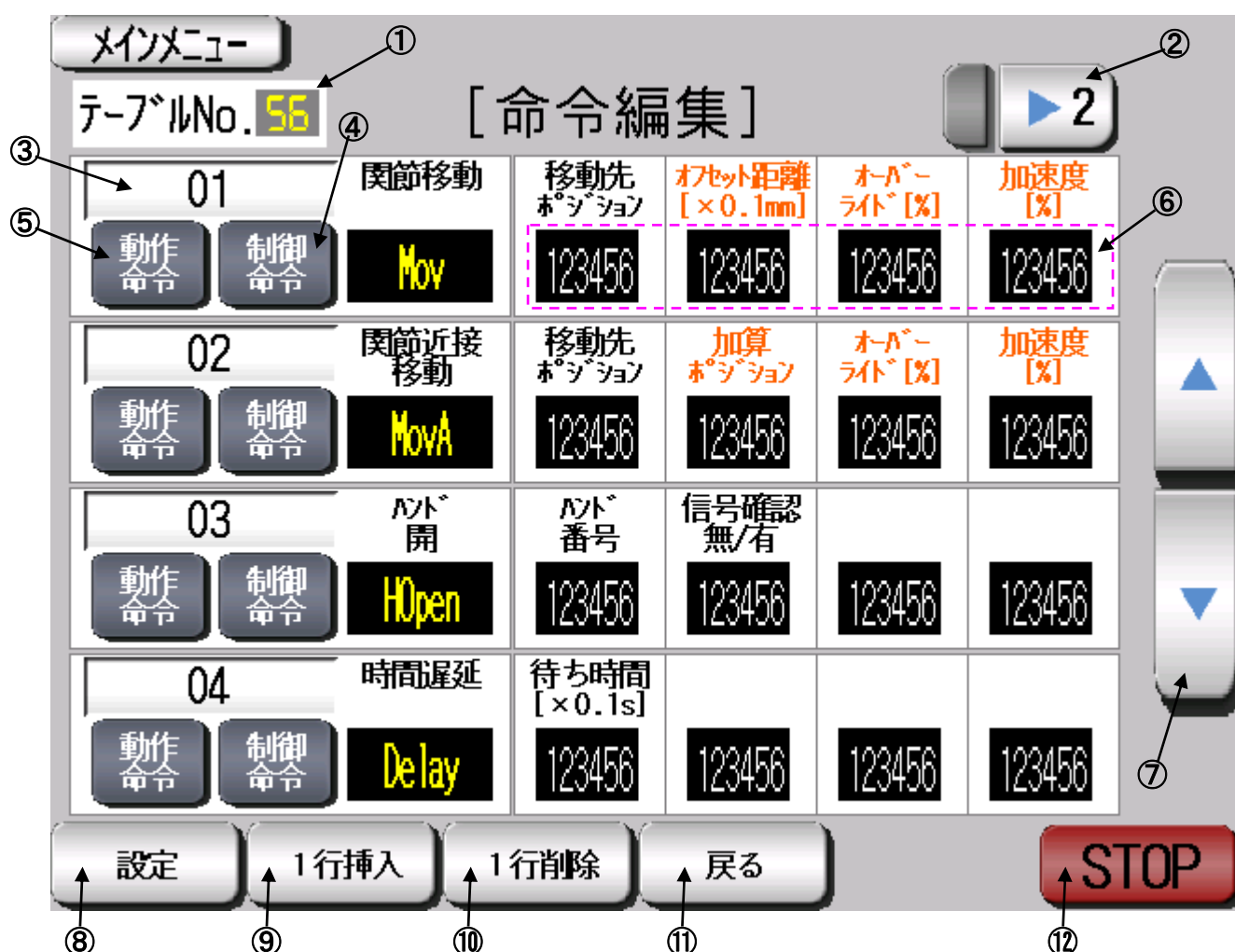
**【画面仕様】**

ダイレクト実行で各テーブルの命令編集を行う操作画面。

- ① テーブル(\*1) … 命令編集を行う各テーブル(21～30)の選択
  - ② ◀1ボタン … 命令テーブル選択 1/2画面の切り替え
  - ③ 共通画面 … 各画面にジャンプします
- ※ STOP のみ、実行中のプログラムを停止(サーボオフはしない)

( \* 1 ) ボタン部品を押下すると、命令編集画面が表示され命令編集ができます

(6) [命令編集]画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表6-2 [命令編集]操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。



#### 【画面仕様】

ダイレクト実行で各テーブルの命令編集を行う操作画面。

① テーブル … 選択したテーブルNo. の表示

② ▶2ボタン … 命令編集2画面の切り替え

※ 命令編集2画面では、1◀／▶3 命令編集1画面の切り替え 命令編集3画面の切り替え

※ 命令編集3画面では、◀2 命令編集2画面の切り替え

③ 行番号 … ダイレクト実行の行番号表示 行番号選択(選択をすると青色に点灯)

④ 制御命令(\*1) … 制御命令選択画面が開く

⑤ 動作命令(\*2) … 動作命令選択画面が開く

⑥ 数値入力(\*3) … 命令に必要なデータを入力

※ 命令毎に必要なデータは異なります。数値表示部分の上のガイド表示に従ってデータを入力してください。

⑦ ▲／▼ボタン … 命令編集をスクロール ▲で前の命令編集画面、▼で次の命令編集画面

⑧ 設定 … 編集した命令編集のデータを設定

⑨ 1行挿入 … 新規の命令編集を挿入したい場合、行番号を選択(青色点灯)して1行挿入を押して挿入

⑩ 1行削除 … 削除したい命令編集の行番号(青色点灯)を選択して1行削除を押して削除

⑪ 戻る … 命令テーブル選択 1/2画面に戻る

⑫ STOP … 実行中のプログラムを停止(サーボオフはしない)

(\*1) ボタン部品を押下すると、制御命令選択画面が表示され制御命令選択が選択できます

(\*2) ボタン部品を押下すると、動作命令選択画面が表示され動作命令選択が選択できます

(\*3) ボタン部品を押下すると、数字入力画面が表示され命令に必要なデータ入力できます

表6-1 [命令テーブル選択]操作ボタンの詳細と役割

区分	名称	機能仕様	備考
テーブル 選択	テーブル1～20	命令編集を行うテーブル1～20を選択する ※[命令テーブル選択 1/2]の場合	—
	テーブル21～30	命令編集を行うテーブル21～30を選択する ※[命令テーブル選択 2/2]の場合	
画面切り 替え	▶2	命令テーブル選択場面を昇順(1/2→2/2)で切り替える ※[命令テーブル選択 1/2]の場合	—
	◀1	命令テーブル選択場面を降順(2/2→1/2)で切り替える ※[命令テーブル選択 2/2]の場合	
共通画面	メインメニュー	メインメニュー画面にジャンプする	—
	ロボット操作	ロボット操作サブメニューにジャンプする	
	エラー情報	ロボット異常表示にジャンプする	
	モニタ/メンテナンス	モニタ/メンテナンスサブメニューにジャンプする	
	マニュアル	ロボットマニュアルサブメニューにジャンプする	
	STOP	実行中のプログラムを停止する(サーボは OFF しない)	
		赤色点灯 プログラム停止中 消灯 プログラム停止解除	

表6-2 [命令編集]操作ボタンの詳細と役割

区分	名称	機能仕様		備考
編集操作	テーブルNo.	選択した命令テーブル1～30を表示する		—
画面切り替え	命令編集画面切り替え	▶2	命令編集場面を昇順(1→2)で切り替える	—
		1◀▶3	命令編集場面を降順(2→1)で切り替える	
			命令編集場面を昇順(2→3)で切り替える	
		2◀	命令編集場面を降順(3→2)で切り替える	
	行番号選択	命令編集画面の行番号切り替え		01～04 05～08
		▲	前の命令編集画面を表示する	09～12 13～16
▼		次の命令編集画面を表示する	17～20 の順番	
命令編集対象選択	行番号(01～20)	ダイレクト実行の行番号の選択をする		—
		青色点灯	ダイレクト実行行の選択中	
		消灯	ダイレクト実行行の未選択	
	動作命令	動作命令選択の画面を表示する		—
		緑色点灯	動作命令選択中	
		消灯	動作命令未選択	
	制御命令	制御命令選択の画面を表示する		—
		黄色点灯	制御命令選択中	
		消灯	制御命令未選択	
	命令設定値	命令に必要な設定値を入力します 数値表示部品を押下すると、数値入力画面を表示するので、この画面で対象とする命令設定値を入力する ※各命令設定値の詳細については、「表6-4 命令設定値入力」を、ご参照ください		—
	設定	編集した命令を保存します		
		OK	編集した命令を保存します	
		キャンセル	保存を辞めます	
	1行挿入	新規の命令編集を挿入する		行番号の選択が必要です
	1行削除	命令編集を削除します		
共通画面	メインメニュー	メインメニュー画面にジャンプする		—
	STOP	実行中のプログラムを停止する(サーボは OFF しない)		
		赤色点灯	プログラム停止中	
		消灯	プログラム停止解除	

(7) 動作コマンド入力画面の例です。操作ボタンの詳細については、「表6-3 [命令編集 動作・制御選択] 操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。

GOT画面にて、動作コマンド、動作位置、速度や加速などの設定値を入力し、指定した手順でロボットを動作させます。詳細は「SQ シリーズ iQ Platform 対応拡張機能説明書」をご参照ください。

The screenshot displays the '命令編集' (Command Edit) screen. At the top, it shows 'メインメニュー' (Main Menu) and 'テーブルNo. 1' (Table No. 1). The main area is divided into four rows of commands: 01 関節移動 (Joint Movement), 02 直線移動 (Linear Movement), 03 時間遅延 (Time Delay), and 04 ハンド閉 (Hand Close). Each row has a '動作命令' (Action Command) and a '制御命令' (Control Command). The '動作命令' column shows 'Mov', 'Mvs', 'Delay', and 'HClose' respectively. The '制御命令' column shows '関節移動', '直線移動', '時間遅延', and 'ハンド閉'. The '移動先' (Destination) column shows '移動先ポジション' (Destination Position) for 01 and 02, and '待ち時間' (Waiting Time) for 03. The 'オフセット距離' (Offset Distance) column shows 'オフセット距離 [×0.1mm]' (Offset Distance [×0.1mm]) for 01 and 02, and 'ハンド番号' (Hand Number) for 04. The 'オーバーライド' (Override) column shows 'オーバーライド [%]' (Override [%]) for 01 and 02, and '信号確認' (Signal Confirmation) for 04. The '加速度' (Acceleration) column shows '加速度 [%]' (Acceleration [%]) for 01 and 02, and '信号無/有' (Signal On/Off) for 04. At the bottom, there are buttons for '設定' (Settings), '1行挿入' (Insert 1 row), '1行削除' (Delete 1 row), '戻る' (Back), and a large red 'STOP' button. To the right, a numeric keypad is shown with digits 0-9, a decimal point, a sign change button, and an 'Enter' button. A note box on the right contains the following text:
 

※注意  
 ・数値入力は、命令毎に必要なデータは異なります。数値表示部分の上のガイド表示に従ってデータを入力してください。  
 ・各命令設定値の詳細については、「表6-4 命令設定値」の詳細を、ご参照ください。

 Arrows indicate the flow of the process: ① points to the '動作命令選択' (Action Command Selection) screen, ② points to the '制御命令選択' (Control Command Selection) screen, and ③ points to the numeric keypad.

### 【画面仕様】

動作命令選択、制御命令選択、設定値を行う操作画面

- ① 動作命令選択画面 … 関節移動、関節近接移動、直線移動、直線近接移動の設定
- ② 制御命令選択画面 … ハンド制御、時間制御、信号制御、テーブルジャンプ、プログラム制御の設定
- ③ 数値入力画面 … 10進入力キーからの各命令設定値の入力

表6-3 [命令編集 動作・制御選択]操作ボタンの詳細と役割

区分	名称	機能仕様	備考
動作命令	関節移動 (Mov)	指定先ポジションへ関節補間動作します	
		Mov 各軸の関節角度差を均等に補間します	
	関節近接移動 (MovA)	指定先ポジションの座標値に、アプローチ座標ポジションの座標値(加算ポジション)を加算した位置へ関節補間動作します	加算ポジションを指定しない場合は、関節補間動作します
		MovA 各軸の関節角度差を均等に補間します	
	直線移動 (Mvs)	指定先ポジションへ直接補間動作します	—
		Mvs 制御点の軌跡が直線になるように補間します	
制御命令	ハンド制御 (HOpen・HClose)	ロボットハンド開閉制御の設定をします	シーケンサ内部 処理
		HOpen ハンドを開します	
		HClose ハンドを閉します	
	時間制御 (Delay)	指定された時間、時間待ちをします	
		Delay 待ち時間(単位:[秒])	
	信号制御 (Wait X)	シーケンサの X デバイスの信号待ちをします	
		Wait X X 信号待ち	
	信号制御 (Wait Y)	シーケンサの Y デバイスの信号待ちをします	
		Wait Y Y 信号待ち	
	信号制御 (Wait M)	シーケンサの M デバイスの信号待ちをします	
		Wait M M 信号待ち	
	信号制御 (Set Y)	シーケンサの Y デバイスの信号を ON します	
		Set Y Y 信号 ON 出力	
	信号制御 (Set M)	シーケンサの M デバイスの信号を ON します	
		Set M M 信号 ON 出力	
	信号制御 (Rset Y)	シーケンサの Y デバイスの信号を OFF します	
		Rset Y Y 信号 OFF 出力	
	信号制御 (Rset M)	シーケンサの M デバイスの信号を OFF します	
		Rset M M 信号 OFF 出力	
	信号制御 (Table)	指定したテーブルの先頭行に実行行を移します	
		Table テーブルジャンプします	
	信号制御 (CallP)	指定したロボットプログラムを起動(1サイクル)します	プログラム名は 数字のみ呼び 出し可能
		CallP プログラム呼び出し	

(8) 動作コマンドを設定した時の画面です。動作コマンドによっては、命令項目が異なります。命令設定値については、「表 6-4 [命令設定値]」の詳細をご参照ください。

・命令項目の文字が黒文字の場合は、必ず設定を行う必要があります。

・命令項目の文字がオレンジ文字の場合は、必要に応じて設定を行ってください。設定を行わない場合は、デフォルト値になります。

詳細は「SQ シリーズ iQ Platform 対応拡張機能説明書」をご参照ください。

[動作命令選択の場合] [画面1] [画面2] [画面3]

テーブルNo. 1 [命令編集] 2 命令編集 1 3 命令編集 2

01	関節移動	移動先 ホジション	オフセット距離 [×0.1mm]	オーバー ライド [%]	加速度 [%]	減速度 [%]				回転方向 遠/近	サテライト	
02	関節近接 移動	移動先 ホジション	加算 ホジション	オーバー ライド [%]	加速度 [%]	減速度 [%]				回転方向 遠/近	サテライト	
03	直線移動	移動先 ホジション	オフセット距離 [×0.1mm]	オーバー ライド [%]	加速度 [%]	減速度 [%]			速度設定 [mm/s]	回転方向 近/遠	動作補助	サテライト
04	直線近接 移動	移動先 ホジション	加算 ホジション	オーバー ライド [%]	加速度 [%]	減速度 [%]			速度設定 [mm/s]	回転方向 近/遠	動作補助	サテライト

## [制御命令選択の場合]

テーブルNo. 1 [命令編集] 2 [画面1]

01	ハド 開	ハド 番号	信号確認 無/有		
02	ハド 閉	ハド 番号	信号確認 無/有		
03	時間遅延	待ち時間 [×0.1s]			
04	X信号 待ち	信号番号 [10進]	OFF/ON		

テーブルNo. 1 [命令編集] 2 [画面1]

01	Y信号 待ち	信号番号 [10進]	OFF/ON		
02	M信号 待ち	信号番号 [10進]	OFF/ON		
03	Y信号 SET	信号番号 [10進]			
04	M信号 SET	信号番号 [10進]			

テーブルNo. 1 [命令編集] 2 [画面1]

01	Y信号 RESET	信号番号 [10進]			
02	M信号 RESET	信号番号 [10進]			
03	テーブル ジャンプ	テーブル 番号			
04	プログラム 呼出	プログラム 番号			



表6-4 [命令設定値]の詳細

## 1)ロボット移動コマンド

項目	関節移動 Mov	関節近接移動 MovA	直線移動 Mvs	直線近接移動 MvsA
コマンド番号	1	2	11	12
コマンドデータ1	移動先 ポジション番号			
コマンドデータ2	オフセット距離 (Z 方向ツール距離) [×0.1 mm]	加算 ポジション	オフセット距離 (Z 方向ツール距離) [×0.1 mm]	加算 ポジション
コマンドデータ3	オーバーライド[%] 設定範囲は 1～100, 0 (0 の場合は 100%)			
コマンドデータ4	加速度[%] 設定範囲は 1～100, 0 (0 の場合は 100%)			
コマンドデータ5	減速度[%] 設定範囲は 1～100, 0 (0 の場合は 100%)			
コマンドデータ6	(予約)			
コマンドデータ7	(予約)			
コマンドデータ8	(予約)		速度設定[%] 設定範囲は 1～1000, 0 (0, 10000 の場合は最高速度で動作します)	
コマンドデータ9	回転方向 [遠回り(0)/近回り(1)]		回転方向 [遠回り(0)/近回り(1)]	
コマンドデータ10	(予約)		動作補助 [0:等価回転/1:三軸直交/2:特異点通過]	
コマンドデータ11	ツール設定 [0:現在ツール/1～4:ツール番号]			

※ コマンドデータ 2~11 は省略(0 で設定)可能です

## 2)ハンド開閉コマンド

項目	ハンド開 HOpen	ハンド閉 HClose
コマンド番号	100	101
コマンドデータ1	ハンド番号 [1~4]	
コマンドデータ2	信号確認 [無(0)/有(1)]	

## 3)シーケンサ内部処理コマンド

項目	時間待ち Delay	信号待ち(X/Y/M) WaitX/ WaitY/ WaitM	信号 SET(Y/M) SetY/SetM	信号 RESET(Y/M) ResetY/ResetM
コマンド番号	110	120/121/122	131/132	141/142
コマンドデータ1	待ち時間 [×0.1s]	信号番号	信号番号	信号番号
コマンドデータ2		ON/OFF 待ち [OFF(0)/ON(1)]		

## 4)テーブルジャンプ/プログラム呼出コマンド

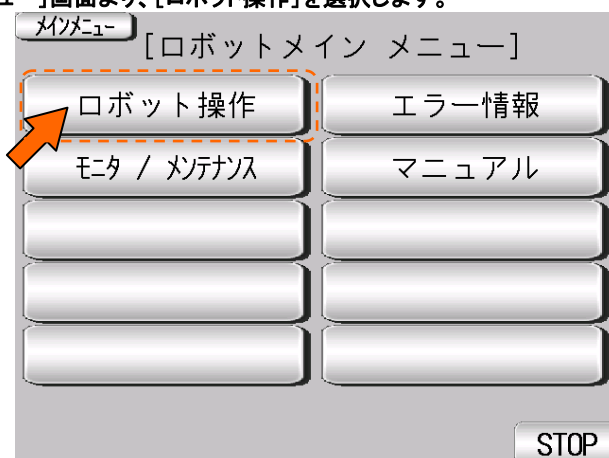
項目	テーブルジャンプ Table	プログラム呼出 CallP
コマンド番号	190	200
コマンドデータ1	テーブル番号 [1~30]	プログラム番号 [1~32767]

## 5. 2. GOT画面からダイレクト命令実行を行う場合

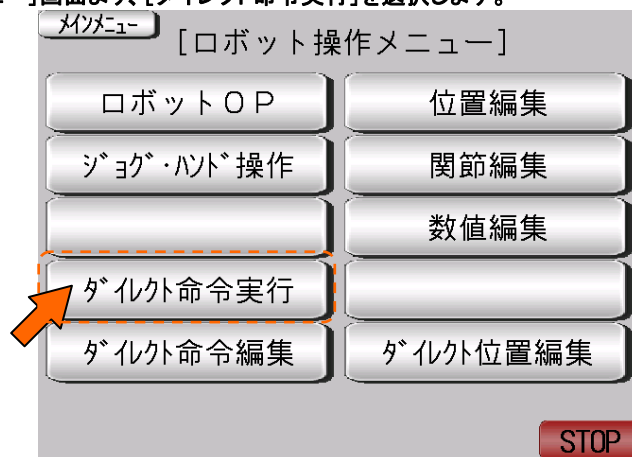
### 5. 2. 1. [ダイレクト命令実行]の選択を行い、ダイレクト実行を行う。

※ダイレクト命令実行を行う前に、拡張機能のシーケンサダイレクトからティーチング(教示)が必要となります。拡張機能のシーケンサダイレクトについては、「SQ シリーズ iQ Platform対応 拡張機能説明書」(BFP-A8757)」をご参照ください。

(1)[ロボットメイン メニュー]画面より、[ロボット操作]を選択します。



(2)[ロボット操作メニュー]画面より、[ダイレクト命令実行]を選択します。



(3)[命令実行 1]画面が表示されます。



(4) [命令実行 1] 画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表6-5 [命令実行] 操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。



#### 【画面仕様】

ダイレクト実行で各テーブルの命令実行を行う操作画面。

- ① テーブル NO.( \* 1) … 命令編集を行う各テーブル(1～30)の選択
- ② 連続／サイクル … 命令実行の実行タイプの選択
  - ※ 連続: 連続運転
  - ※ サイクル: 1サイクル運転後、ロボット停止
- ③ ▶ 2ボタン … 命令画面 2へ画面の切り替え
- ④ 実行状態表示 … ロボットの実行状態に合わせてランプを点灯表示
  - ※ 自動運転実行中(緑色) サーボ電源 ON(緑色) エラー発生時(赤色) 表示 現在動作速度値(%)
- ⑤ UP/DOWN ボタン … OVRD 表示の動作速度値を変更 UP(スピードアップ)、DN(スピードダウン)
- ⑥ ダイレクト実行行 … 選択したテーブル No.のダイレクト実行行の表示
  - ※ 行全体が青色に点灯中は、ダイレクト実行の動作中、またはダイレクト実行中の停止中
- ⑦ エラーリセットボタン … Exec Error エラー解除します
- ⑧ キャンセル … Cancel ダイレクト実行行をキャンセルします(ボタン長押しでキャンセル実行)
- ⑨ スタート … START ダイレクト実行をスタート(ボタン長押しでスタート実行)
- ⑩ 戻る … ロボット操作メニュー画面に戻る
- ⑪ 共通画面 … 各画面にジャンプします
  - ※ STOP のみ、実行中のプログラムを停止(サーボオフはしない)

( \* 1) ボタン部品を押下すると、命令テーブル選択画面が表示されテーブルが選択できます

(5) 命令テーブル選択画面について説明します。



# 【画面仕様】

命令テーブルの選択を行う操作画面

① 命令テーブル選択画面 … テーブル No.の選択

表6-5 [命令実行]操作ボタンの詳細と役割

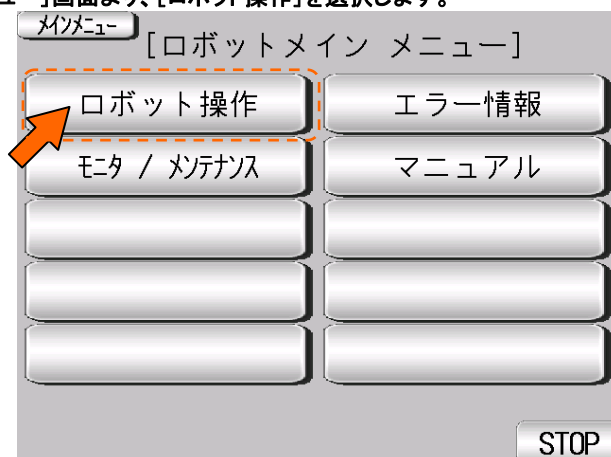
区分	名称	機能仕様		備考	
ダイレクト 実行操作	テーブル1～30	命令編集を行うテーブル1～30を選択する		—	
	連続／サイクル	命令実行の実行タイプを選択する		—	
		連続	連続運転		
		サイクル	1サイクル運転 ※1サイクル運転後、ロボットが停止		
	Exec Error	エラーの発生状態を表示する		—	
		赤色点滅	エラー発生中		
		消灯	エラー未発生		
	Cancel	ダイレクト実行行をキャンセルする		—	
		黄色点灯	キャンセル実行		
		消灯	キャンセル未実行		
	START	ダイレクト実行を開始する		—	
		緑色点灯	ダイレクト実行中		
		緑色点滅	ダイレクト実行中に停止(ダイレクト実行中)		
		消灯	ダイレクト実行停止(ダイレクト未実行)		
	画面切り 替え	戻る	ロボット操作メニューに戻る		—
		▶2	命令実行場面を昇順(1→2)で切り替える		—
		◀1	命令実行場面を降順(2→1)で切り替える		—
実行状態 表示	運転モード	運転モードを表示する		—	
		緑色点灯	自動運転モード(Automatic)		
		消灯	手動運転モード(Manual)		
	サーボ ON	サーボ電源の状態を表示する			
		緑色点灯	サーボ電源 ON		
		消灯	サーボ電源 OFF		
	エラー	ロボットのエラー発生状態を表示する			
		赤色点灯	ロボットエラー発生中		
		消灯	エラー未発生		
	OVRD	現在のオーバーライド値(%)を表示する			
UP▲		オーバーライド値を上げる			
DN▼		オーバーライド値を下げる			
共通画面	メインメニュー	メインメニュー画面にジャンプする		—	
	STOP	実行中のプログラムを停止する(サーボは OFF しない)			
		赤色点灯	プログラム停止中		
		消灯	プログラム停止解除		

## 5.3. GOT画面からダイレクト位置編集を行う場合

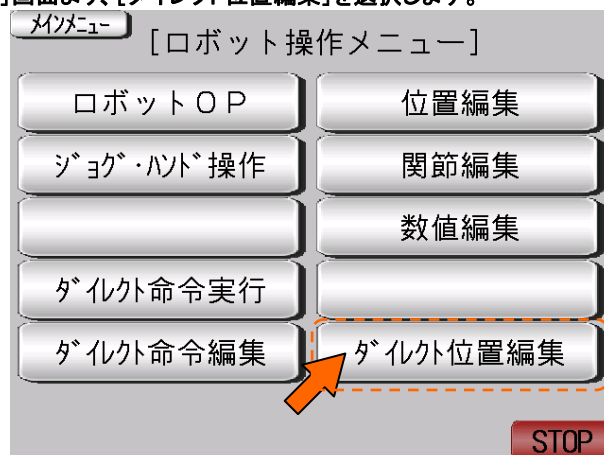
### 5.3.1. [ダイレクト位置編集]の選択を行い、位置編集を行う。

※ダイレクト命令実行を行う前に、拡張機能のシーケンサダイレクトからティーチング(教示)が必要となります。拡張機能のシーケンサダイレクトについては、「SQ シリーズ iQ Platform対応 拡張機能説明書」(BFP-A8757)」をご参照ください。

(1) [ロボットメイン メニュー]画面より、[ロボット操作]を選択します。



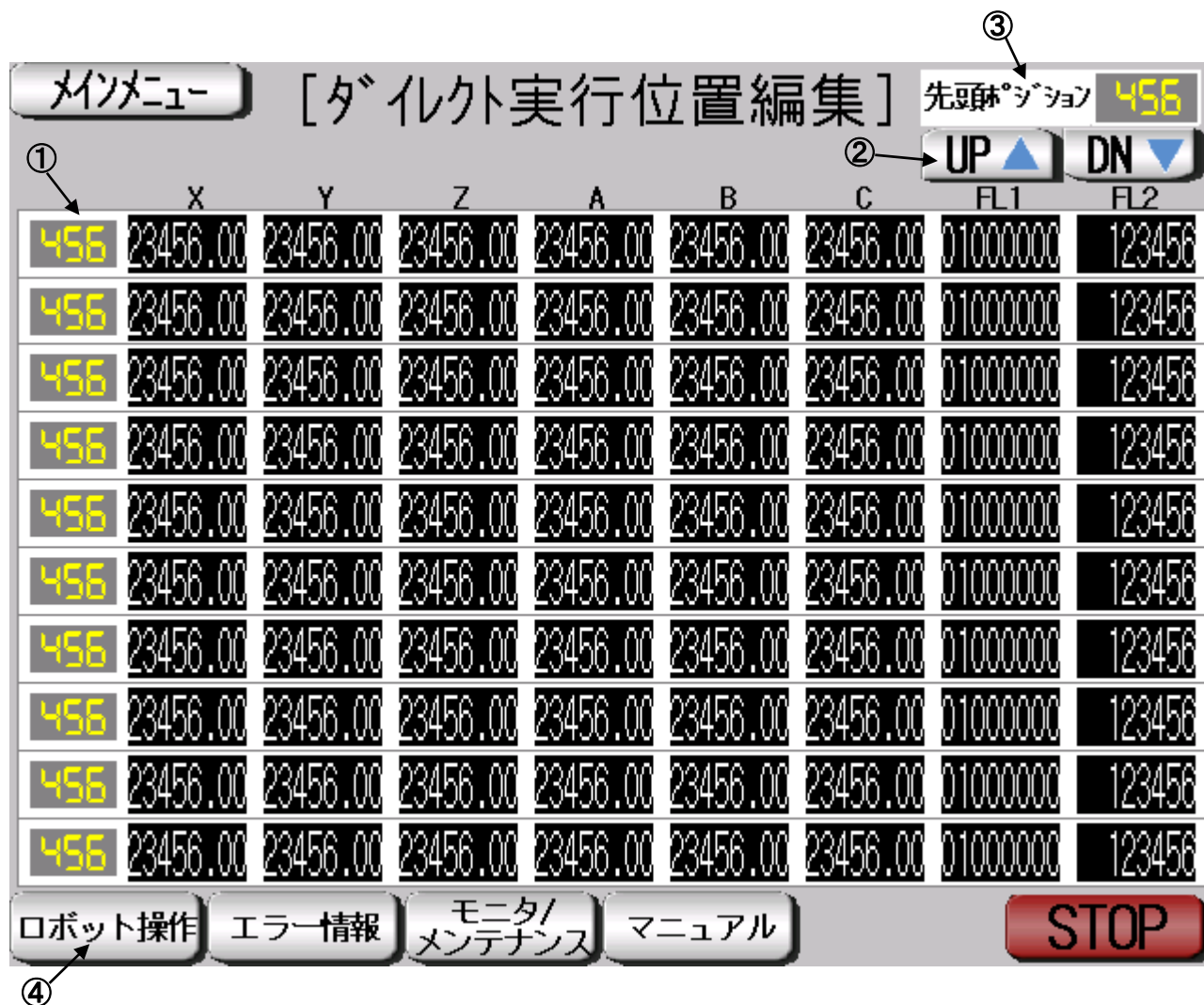
(2) [ロボット操作メニュー]画面より、[ダイレクト位置編集]を選択します。



(3) [ダイレクト実行位置編集]画面が表示されます。



(4) [ダイレクト実行位置編集]画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表6-6 [ダイレクト実行位置編集]操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。



(5)ダイレクト実行位置入力画面と数値入力画面について説明します。操作ボタンの詳細については、「表6-7 [ダイレクト実行位置入力]操作ボタンの詳細と役割」をご参照ください。



#### 【画面仕様】

位置データの編集とポジション番号の選択を行う操作画面

- ① ダイレクト実行位置入力画面 … 選択したポジション番号の位置データ画面
- ② 数値入力画面 … 10進入力キーから位置データの入力
- ③ 現在位置 … ロボットの現在位置データを取り込み、位置データに表示する
- ④ 位置書き込み … 編集した位置データを書き込む
- ⑤ 数値入力画面 … 10進入力キーからポジション番号の入力



表6-6 [ダイレクト実行位置編集]操作ボタンの詳細と役割

区分	名称	機能仕様	備考
ダイレクト 位置編集	ポジション番号	編集するポジション番号(1~999)を選択する 数値表示部品を押下すると、ダイレクト実行位置入力画面を表示するので、この画面で対象とする位置データの編集をする	—
ポ ジ シ ョ ン 選 択	先頭ポジション	編集する先頭ポジション番号(1~999)を選択する 数値表示部品を押下すると、数値入力画面を表示するので、この画面で対象とするポジション番号を入力する	—
		UP▲      ポジション番号を10ずつ上げる	
		DN▼      ポジション番号を10ずつ下げる	
位置 データ	各ポジションの位置データ(軸位置)	各軸(X・Y・Z)の座標値[mm]、各軸(A・B・C)の姿勢軸角度、構造フラグデータ(FL1・FL2)を表示	—
共通画面	メインメニュー	メインメニュー画面にジャンプする	—
	ロボット操作	ロボット操作サブメニューにジャンプする	
	エラー情報	エラー情報表示サブメニューにジャンプする	
	モニタ/メンテナンス	モニタ/メンテナンス実行サブメニューにジャンプする	
	マニュアル	マニュアル表示サブメニューにジャンプする	
	STOP	実行中のプログラムを停止する(サーボは OFF しない)	
		赤色点灯      プログラム停止中	
		消灯          プログラム停止解除	

表6-7 [ダイレクト実行位置入力]操作ボタンの詳細と役割

区分	名称	機能仕様	備考
ダイレクト 位置編集	ポジション No.	編集するポジション No.(1~999)を表示する	—
	現在位置 取り込み	現在の位置データを読み出し表示する	—
		青色点灯      現在位置データ読み出し処理中	
		消灯          読み出し処理完了、 または読み出し処理未実行	
	位置書込み	編集した位置データを位置変数に書き込む	—
		はい          編集した位置データを保存します	
		キャンセル      保存を辞めます	
位置 データ	現在位置 (軸位置)	各軸(X・Y・Z)の座標値[mm]、各軸(A・B・C)の姿勢軸角度、構造フラグデータ(FL1・FL2)を表示・編集する 数値表示部品を押下すると、数値入力画面を表示するので、この画面で対象とする位置データを入力する	—
ポ ジ シ ョ ン 選 択	先頭ポジション	編集する先頭ポジション番号(1~999)を入力する	—

## 6. 画面設定

### 6.1. ベース画面

#### 6.1.1. ロボット操作画面

##### ■ B-1101 ロボット操作メニュー

項目	アドレス
ロボット OP	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 1111 ベース 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1
ジョグ・ハンド操作	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 1113 ベース 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1
ダイレクト命令実行	画面切り換え 1600 ベース
ダイレクト命令編集	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 -1 2. 画面切り換え 1501 ベース
ダイレクト位置編集	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 1120 ベース 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1
位置編集	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 1121 ベース 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1
関節編集	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 1123 ベース 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1
数値編集	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 1124 ベース 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1

##### ■ B-1111 ロボット OP

項目	アドレス	
プログラム	D6093	
行番号	D6095	
エラー番号	D6096	
UP▲	ビットモーメンタリ M3715	
DN▼	ビットモーメンタリ M3716	
Manual Automatic	ランプ機能 ビット D6088.b3	
SVO ON	ビットモーメンタリ M3717	ランプ機能 ビット D6088.b10
SVO OFF	ビットモーメンタリ M3718	ランプ機能 ビット D6088.b10
START	ビットモーメンタリ M3719	ランプ機能 ビット D6088.b6
END	ビットモーメンタリ M3720	ランプ機能 ビット D6088.b12
PRG. RESET	ビットモーメンタリ M3721	
ERR. RESET	ビットモーメンタリ M3722	ランプ機能 ビット D6088.b9
操作権	ビットモーメンタリ M3723	ランプ機能 ビット D6088.b5
非常停止	D6089.b3	
H エラー	D6089.b0	
L エラー	D6089.b1	
警告	D6089.b2	

■ B-1113 ジョグ・ハンド運転

項目		アドレス	
現在位置	J 1.J2.J3.J4.J5.J6 軸	D5054	
	X.Y.Z.A.B.C 軸	D5054	
	L1.L2 軸	D5054	
	J1 軸・X 軸 座標値	D5080	
	J2 軸・Y 軸 座標値	D5082	
	J3 軸・Z 軸 座標値	D5084	
	J4 軸・A 軸 座標値	D5086	
	J5 軸・B 軸 座標値	D5088	
	J6 軸・C 軸 座標値	D5090	
	L1 軸 座標値	D5096	
	L2 軸 座標値	D5098	
ジョグ操作	関節	ワードセット D5054 +0	ランプ機能 ワード D5054
	直交	ワードセット D5054 +1	ランプ機能 ワード D5054
	ツール	ワードセット D5054 +4	ランプ機能 ワード D5054
	-X(J1)	ビットモーメンタリ M3678	ランプ機能 ビット M3698
	+X(J1)	ビットモーメンタリ M3670	ランプ機能 ビット M3690
	-Y(J2)	ビットモーメンタリ M3679	ランプ機能 ビット M3699
	+Y(J2)	ビットモーメンタリ M3671	ランプ機能 ビット M3691
	-Z(J3)	ビットモーメンタリ M3680	ランプ機能 ビット M3700
	+Z(J3)	ビットモーメンタリ M3672	ランプ機能 ビット M3692
	-A(J4)	ビットモーメンタリ M3681	ランプ機能 ビット M3701
	+A(J4)	ビットモーメンタリ M3673	ランプ機能 ビット M3693
	-B(J5)	ビットモーメンタリ M3682	ランプ機能 ビット M3702
	+B(J5)	ビットモーメンタリ M3674	ランプ機能 ビット M3694
	-C(J6)	ビットモーメンタリ M3683	ランプ機能 ビット M3703
	+C(J6)	ビットモーメンタリ M3675	ランプ機能 ビット M3695
	-L1(J7)	ビットモーメンタリ M3684	ランプ機能 ビット M3704
	+L1(J7)	ビットモーメンタリ M3676	ランプ機能 ビット M3696
	-L2(J8)	ビットモーメンタリ M3685	ランプ機能 ビット M3705
	+L2(J8)	ビットモーメンタリ M3677	ランプ機能 ビット M3697
ハンド操作	HAND1 OPEN	ビットモーメンタリ M3650	ランプ機能 ビット M3660
	HAND1 CLOSE	ビットモーメンタリ M3651	ランプ機能 ビット M3661
	HAND2 OPEN	ビットモーメンタリ M3652	ランプ機能 ビット M3662
	HAND2 CLOSE	ビットモーメンタリ M3653	ランプ機能 ビット M3663
	HAND3 OPEN	ビットモーメンタリ M3654	ランプ機能 ビット M3664
	HAND3 CLOSE	ビットモーメンタリ M3655	ランプ機能 ビット M3665
	HAND4 OPEN	ビットモーメンタリ M3656	ランプ機能 ビット M3666
	HAND4 CLOSE	ビットモーメンタリ M3657	ランプ機能 ビット M3667

■ B-1600 テーブル実行 A

項目		アドレス
テーブル No.		マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5063 D5050 2. ワードセット D5061 D5064 3. 画面切り換え 1020 オーバーラップ 1
テーブル No		D5064
連続		ビットモーメンタリ M3624      ランプ機能 ビット M3629
▶2		画面番号 1601 テーブル実行 B
実行行 1 行目	実行番号	D5420
	コマンド番号	D5430
	コマンドデータ	D5431 ~ D5436
実行行 2 行目	実行番号	D5421
	コマンド番号	D5446
	コマンドデータ	D5447 ~ D5452
実行行 3 行目	実行番号	D5422
	コマンド番号	D5462
	コマンドデータ	D5463 ~ D5468
実行行 4 行目	実行番号	D5423
	コマンド番号	D5478
	コマンドデータ	D5479 ~ D5484

■ B-1601 テーブル実行 B

項目		アドレス
テーブル No.		マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5063 D5050 2. ワードセット D5061 D5064 3. 画面切り換え 1020 オーバーラップ 1
テーブル No		D5064
連続		ビットモーメンタリ M3624      ランプ機能 ビット M3629
◀1		画面番号 1600 テーブル実行 A
実行行 1 行目	実行番号	D5420
	コマンド番号	D5430
	コマンドデータ	D5437 ~ D5442
実行行 2 行目	実行番号	D5421
	コマンド番号	D5446
	コマンドデータ	D5453 ~ D5458
実行行 3 行目	実行番号	D5422
	コマンド番号	D5462
	コマンドデータ	D5469 ~ D5474
実行行 4 行目	実行番号	D5423
	コマンド番号	D5478
	コマンドデータ	D5485 ~ D5490

■ B-1501 テーブル選択 1/2

項目	アドレス	
▶2	画面番号 1502 テーブル選択 2/2	
テーブル1	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +0 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 2	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +1 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 3	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +2 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 4	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +3 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 5	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +4 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 6	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +5 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 7	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +6 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 8	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +7 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 9	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +8 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060

項目	アドレス	
テーブル10	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +9 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 11	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +10 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 12	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +11 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 13	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +12 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 14	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +13 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 15	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +14 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 16	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +15 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 17	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +16 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 18	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +17 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060

項目	アドレス	
テーブル 19	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +18 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 20	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +19 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060

■ B-1502 テーブル選択 2/2

項目	アドレス	
1 ◀	画面番号 1501 テーブル選択 1/2	
テーブル 21	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +20 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 22	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +21 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 23	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +22 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 24	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +23 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 25	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +24 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 26	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +25 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060

項目	アドレス	
テーブル 27	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +26 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 28	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +27 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 29	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +28 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060
テーブル 30	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5060 +29 2. ワードセット D5062 -1 3. ビットモーメンタリ M3610 4. 画面切り換え 1511 ベース 5. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5060



■ B-1511 テーブル編集 A-1

項目		アドレス	
テーブル No.		D5060	
▶2		画面番号 1521 テーブル編集 B-1	
実行行 1 行目	01	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +0 2. ワードセット GD10081 D5100 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5100
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +0 2. ワードセット GD10081 D5100 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5100
	コマンド番号	D5100	
	コマンドデータ	D5101 ~ D5104	
実行行 2 行目	02	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +16 2. ワードセット GD10081 D5116 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5116
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +16 2. ワードセット GD10081 D5116 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5116
	コマンド番号	D5116	
	コマンドデータ	D5117 ~ D5120	
実行行 3 行目	03	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +32 2. ワードセット GD10081 D5132 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5132
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +32 2. ワードセット GD10081 D5132 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5132
	コマンド番号	D5132	
	コマンドデータ	D5133 ~ D5136	
実行行 4 行目	04	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +48 2. ワードセット GD10081 D5148 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5148
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +48 2. ワードセット GD10081 D5148 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5148
	コマンド番号	D5148	
	コマンドデータ	D5149 ~ D5152	

■ B-1512 テーブル編集 A-2

項目		アドレス	
テーブル No.		D5060	
▶2		画面番号 1522 テーブル編集 B-2	
実行行 1 行目	05	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +64 2. ワードセット GD10081 D5164 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5164
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +64 2. ワードセット GD10081 D5164 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5164
	コマンド番号	D5164	
	コマンドデータ	D5165 ~ D5168	
実行行 2 行目	06	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +80 2. ワードセット GD10081 D5180 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5180
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +80 2. ワードセット GD10081 D5180 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5180
	コマンド番号	D5180	
	コマンドデータ	D5181 ~ D5184	
実行行 3 行目	07	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +96 2. ワードセット GD10081 D5196 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5196
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +96 2. ワードセット GD10081 D5196 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5196
	コマンド番号	D5196	
	コマンドデータ	D5197 ~ D5200	
実行行 4 行目	08	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +112 2. ワードセット GD10081 D5212 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5212
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +112 2. ワードセット GD10081 D5212 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5212
	コマンド番号	D5212	
	コマンドデータ	D5213 ~ D5216	

■ B-1513 テーブル編集 A-3

項目		アドレス	
テーブル No.		D5060	
▶2		画面番号 1523 テーブル編集 B-3	
実行行 1 行目	09	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +128 2. ワードセット GD10081 D5228 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5228
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +128 2. ワードセット GD10081 D5228 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5228
	コマンド番号	D5288	
	コマンドデータ	D5229 ~ D5232	
実行行 2 行目	10	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +144 2. ワードセット GD10081 D5244 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5244
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +144 2. ワードセット GD10081 D5244 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5244
	コマンド番号	D5244	
	コマンドデータ	D5245 ~ D5248	
実行行 3 行目	11	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +160 2. ワードセット GD10081 D5260 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5260
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +160 2. ワードセット GD10081 D5260 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5260
	コマンド番号	D5260	
	コマンドデータ	D5261 ~ D5264	
実行行 4 行目	12	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +176 2. ワードセット GD10081 D5276 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5276
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +176 2. ワードセット GD10081 D5276 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5276
	コマンド番号	D5276	
	コマンドデータ	D5277 ~ D5280	

■ B-1514 テーブル編集 A-4

項目		アドレス	
テーブル No.		D5060	
▶2		画面番号 1524 テーブル編集 B-4	
実行行 1 行目	13	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +192 2. ワードセット GD10081 D5292 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5292
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +192 2. ワードセット GD10081 D5292 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5292
	コマンド番号	D5292	
	コマンドデータ	D5293 ~ D5296	
実行行 2 行目	14	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +208 2. ワードセット GD10081 D5308 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5308
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +208 2. ワードセット GD10081 D5308 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5308
	コマンド番号	D5308	
	コマンドデータ	D5309 ~ D5312	
実行行 3 行目	15	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +224 2. ワードセット GD10081 D5324 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5324
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +224 2. ワードセット GD10081 D5324 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5324
	コマンド番号	D5324	
	コマンドデータ	D5325 ~ D5328	
実行行 4 行目	16	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +240 2. ワードセット GD10081 D5340 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5340
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +240 2. ワードセット GD10081 D5340 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5340
	コマンド番号	D5340	
	コマンドデータ	D5341 ~ D5344	

■ B-1515 テーブル編集 A-5

項目		アドレス	
テーブル No.		D5060	
▶2		画面番号 1525 テーブル編集 B-5	
実行行 1 行目	17	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +256 2. ワードセット GD10081 D5356 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5356
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +256 2. ワードセット GD10081 D5356 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5356
	コマンド番号	D5356	
	コマンドデータ	D5357 ~ D5360	
実行行 2 行目	18	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +272 2. ワードセット GD10081 D5372 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5372
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +272 2. ワードセット GD10081 D5372 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5372
	コマンド番号	D5372	
	コマンドデータ	D5373 ~ D5376	
実行行 3 行目	19	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +288 2. ワードセット GD10081 D5388 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5388
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +288 2. ワードセット GD10081 D5388 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5388
	コマンド番号	D5388	
	コマンドデータ	D5389 ~ D5392	
実行行 4 行目	20	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +304 2. ワードセット GD10081 D5404 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5404
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +304 2. ワードセット GD10081 D5404 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5404
	コマンド番号	D5404	
	コマンドデータ	D5405 ~ D5408	

■ B-1521 テーブル編集 B-1

項目		アドレス	
テーブル No.		D5060	
▶3		画面番号 1531 テーブル編集 C-1	
1◀		画面番号 1511 テーブル編集 A-1	
実行行 1 行目	01	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +0 2. ワードセット GD10081 D5100 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5100
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +0 2. ワードセット GD10081 D5100 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5100
	コマンド番号	D5100	
	コマンドデータ	D5105 ~ D5108	
実行行 2 行目	02	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +16 2. ワードセット GD10081 D5116 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5116
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +16 2. ワードセット GD10081 D5116 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5116
	コマンド番号	D5116	
	コマンドデータ	D5121 ~ D5124	
実行行 3 行目	03	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +32 2. ワードセット GD10081 D5132 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5132
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +32 2. ワードセット GD10081 D5132 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5132
	コマンド番号	D5132	
	コマンドデータ	D5137 ~ D5140	
実行行 4 行目	4	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +48 2. ワードセット GD10081 D5148 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5148
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +48 2. ワードセット GD10081 D5148 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5148
	コマンド番号	D5148	
	コマンドデータ	D5153 ~ D5156	

■ B-1522 テーブル編集 B-2

項目		アドレス	
テーブル No.		D5060	
▶3		画面番号 1532 テーブル編集 C-2	
1◀		画面番号 1512 テーブル編集 A-2	
実行行 1 行目	05	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +64 2. ワードセット GD10081 D5164 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5164
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +64 2. ワードセット GD10081 D5164 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5164
	コマンド番号	D5164	
	コマンドデータ	D5169 ~ D5172	
実行行 2 行目	06	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +80 2. ワードセット GD10081 D5180 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5180
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +80 2. ワードセット GD10081 D5180 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5180
	コマンド番号	D5180	
	コマンドデータ	D5185 ~ D5188	
実行行 3 行目	07	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +96 2. ワードセット GD10081 D5196 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5196
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +96 2. ワードセット GD10081 D5196 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5196
	コマンド番号	D5196	
	コマンドデータ	D5201 ~ D5204	
実行行 4 行目	08	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +112 2. ワードセット GD10081 D5212 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5212
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +112 2. ワードセット GD10081 D5212 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5212
	コマンド番号	D5212	
	コマンドデータ	D5217 ~ D5220	

項目		アドレス	
テーブル No.		D5060	
▶3		画面番号 1533 テーブル編集 C-3	
1◀		画面番号 1513 テーブル編集 A-3	
実行行 1 行目	09	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +128 2. ワードセット GD10081 D5228 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5228
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +128 2. ワードセット GD10081 D5228 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5228
	コマンド番号	D5288	
	コマンドデータ	D5233 ~ D5236	
実行行 2 行目	10	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +144 2. ワードセット GD10081 D5244 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5244
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +144 2. ワードセット GD10081 D5244 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5244
	コマンド番号	D5244	
	コマンドデータ	D5249 ~ D5252	
実行行 3 行目	11	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +160 2. ワードセット GD10081 D5260 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5260
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +160 2. ワードセット GD10081 D5260 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5260
	コマンド番号	D5260	
	コマンドデータ	D5265 ~ D5268	
実行行 4 行目	12	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +176 2. ワードセット GD10081 D5276 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5276
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +176 2. ワードセット GD10081 D5276 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5276
	コマンド番号	D5276	
	コマンドデータ	D5281 ~ D5284	



■ B-1524 テーブル編集 B-4

項目		アドレス	
テーブル No.		D5060	
▶3		画面番号 1534 テーブル編集 C-4	
1◀		画面番号 1514 テーブル編集 A-4	
実行行 1 行目	13	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +192 2. ワードセット GD10081 D5292 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5292
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +192 2. ワードセット GD10081 D5292 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5292
	コマンド番号	D5292	
	コマンドデータ	D5297 ~ D5300	
実行行 2 行目	14	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +208 2. ワードセット GD10081 D5308 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5308
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +208 2. ワードセット GD10081 D5308 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5308
	コマンド番号	D5308	
	コマンドデータ	D5313 ~ D5316	
実行行 3 行目	15	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +224 2. ワードセット GD10081 D5324 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5324
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +224 2. ワードセット GD10081 D5324 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5324
	コマンド番号	D5324	
	コマンドデータ	D5329 ~ D5332	
実行行 4 行目	16	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +240 2. ワードセット GD10081 D5340 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5340
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +240 2. ワードセット GD10081 D5340 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5340
	コマンド番号	D5340	
	コマンドデータ	D5345 ~ D5348	

項目		アドレス	
テーブル No.		D5060	
▶3		画面番号 1535 テーブル編集 C-5	
1◀		画面番号 1515 テーブル編集 A-5	
実行行 1 行目	17	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +256 2. ワードセット GD10081 D5356 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5356
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +256 2. ワードセット GD10081 D5356 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5356
	コマンド番号	D5356	
	コマンドデータ	D5361 ~ D5364	
実行行 2 行目	18	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +272 2. ワードセット GD10081 D5372 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5372
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +272 2. ワードセット GD10081 D5372 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5372
	コマンド番号	D5372	
	コマンドデータ	D5377 ~ D5380	
実行行 3 行目	19	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +288 2. ワードセット GD10081 D5388 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5388
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +288 2. ワードセット GD10081 D5388 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5388
	コマンド番号	D5388	
	コマンドデータ	D5393 ~ D5396	
実行行 4 行目	20	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +304 2. ワードセット GD10081 D5404 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5404
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +304 2. ワードセット GD10081 D5404 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5404
	コマンド番号	D5404	
	コマンドデータ	D5409 ~ D5412	

■ B-1531 テーブル編集 C-1

項目		アドレス	
テーブル No.		D5060	
2◀		画面番号 1521 テーブル編集 B-1	
実行行 1 行目	01	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +0 2. ワードセット GD10081 D5100 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5100
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +0 2. ワードセット GD10081 D5100 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5100
	コマンド番号	D5100	
	コマンドデータ	D5109 ~ D5112	
実行行 2 行目	02	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +16 2. ワードセット GD10081 D5116 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5116
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +16 2. ワードセット GD10081 D5116 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5116
	コマンド番号	D5116	
	コマンドデータ	D5125 ~ D5128	
実行行 3 行目	03	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +32 2. ワードセット GD10081 D5132 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5132
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +32 2. ワードセット GD10081 D5132 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5132
	コマンド番号	D5132	
	コマンドデータ	D5141 ~ D5144	
実行行 4 行目	4	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +48 2. ワードセット GD10081 D5148 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5148
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +48 2. ワードセット GD10081 D5148 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5148
	コマンド番号	D5148	
	コマンドデータ	D5157 ~ D5160	

項目		アドレス	
テーブル No.		D5060	
2 ◀		画面番号 1522 テーブル編集 B-2	
実行行 1 行目	05	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +64 2. ワードセット GD10081 D5164 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5164
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +64 2. ワードセット GD10081 D5164 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5164
	コマンド番号	D5164	
	コマンドデータ	D5173 ~ D5176	
実行行 2 行目	06	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +80 2. ワードセット GD10081 D5180 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5180
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +80 2. ワードセット GD10081 D5180 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5180
	コマンド番号	D5180	
	コマンドデータ	D5189 ~ D5192	
実行行 3 行目	07	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +96 2. ワードセット GD10081 D5196 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5196
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +96 2. ワードセット GD10081 D5196 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5196
	コマンド番号	D5196	
	コマンドデータ	D5205 ~ D5208	
実行行 4 行目	08	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +112 2. ワードセット GD10081 D5212 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5212
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +112 2. ワードセット GD10081 D5212 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5212
	コマンド番号	D5212	
	コマンドデータ	D5221 ~ D5224	

項目		アドレス	
テーブル No.		D5060	
2◀		画面番号 1523 テーブル編集 B-3	
実行行 1 行目	09	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +128 2. ワードセット GD10081 D5228 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5228
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +128 2. ワードセット GD10081 D5228 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5228
	コマンド番号	D5288	
	コマンドデータ	D5237 ~ D5240	
実行行 2 行目	10	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +144 2. ワードセット GD10081 D5244 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5244
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +144 2. ワードセット GD10081 D5244 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5244
	コマンド番号	D5244	
	コマンドデータ	D5253 ~ D5256	
実行行 3 行目	11	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +160 2. ワードセット GD10081 D5260 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5260
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +160 2. ワードセット GD10081 D5260 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5260
	コマンド番号	D5260	
	コマンドデータ	D5269 ~ D5272	
実行行 4 行目	12	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +176 2. ワードセット GD10081 D5276 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5276
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +176 2. ワードセット GD10081 D5276 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5276
	コマンド番号	D5276	
	コマンドデータ	D5285 ~ D5288	

項目		アドレス	
テーブル No.		D5060	
2 ◀		画面番号 1524 テーブル編集 B-4	
実行行 1 行目	13	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +192 2. ワードセット GD10081 D5292 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5292
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +192 2. ワードセット GD10081 D5292 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5292
	コマンド番号	D5292	
	コマンドデータ	D5301 ~ D5304	
実行行 2 行目	14	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +208 2. ワードセット GD10081 D5308 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5308
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +208 2. ワードセット GD10081 D5308 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5308
	コマンド番号	D5308	
	コマンドデータ	D5317 ~ D5320	
実行行 3 行目	15	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +224 2. ワードセット GD10081 D5324 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5324
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +224 2. ワードセット GD10081 D5324 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5324
	コマンド番号	D5324	
	コマンドデータ	D5333 ~ D5336	
実行行 4 行目	16	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +240 2. ワードセット GD10081 D5340 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5340
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +240 2. ワードセット GD10081 D5340 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5340
	コマンド番号	D5340	
	コマンドデータ	D5349 ~ D5352	

項目		アドレス	
テーブル No.		D5060	
2◀		画面番号 1525 テーブル編集 B-5	
実行行 1 行目	17	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +256 2. ワードセット GD10081 D5356 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5356
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +256 2. ワードセット GD10081 D5356 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5356
	コマンド番号	D5356	
	コマンドデータ	D5365 ~ D5368	
実行行 2 行目	18	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +272 2. ワードセット GD10081 D5372 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5372
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +272 2. ワードセット GD10081 D5372 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5372
	コマンド番号	D5372	
	コマンドデータ	D5381 ~ D5384	
実行行 3 行目	19	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +288 2. ワードセット GD10081 D5388 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5388
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +288 2. ワードセット GD10081 D5388 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5388
	コマンド番号	D5388	
	コマンドデータ	D5397 ~ D5400	
実行行 4 行目	20	D5062	ランプ機能 ワード D5062
	動作命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +304 2. ワードセット GD10081 D5404 3. 画面切り換え 1511 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5404
	制御命令	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10080 +304 2. ワードセット GD10081 D5404 3. 画面切り換え 1512 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5404
	コマンド番号	D5404	
	コマンドデータ	D5413 ~ D5416	

■ B-1120 SQ ダイレクト位置編集

項目		アドレス
先頭ポジション		D5300
UP▲		ビットモーメンタリ M3644
DN▼		ビットモーメンタリ M3645
位置番号 1 行目	位置データ番号	D5300
		マルチアクションスイッチ
		1. ワードセット D5499 D5300
		2. ワードセット D5519 D5100
		3. ワードセット D5521 D5102
		4. ワードセット D5523 D5104
		5. ワードセット D5525 D5106
		6. ワードセット D5527 D5108
		7. ワードセット D5529 D5110
		8. ワードセット D5535 D5116
		9. ワードセット D5537 D5118
		10. 画面切り換え 1350 オーバーラップ 1
位置番号 2 行目	位置データ番号	D5301
		マルチアクションスイッチ
		1. ワードセット D5499 D5301
		2. ワードセット D5519 D5120
		3. ワードセット D5521 D5122
		4. ワードセット D5523 D5124
		5. ワードセット D5525 D5126
		6. ワードセット D5527 D5128
		7. ワードセット D5529 D5130
		8. ワードセット D5535 D5136
		9. ワードセット D5537 D5138
		10. 画面切り換え 1350 オーバーラップ 1
位置番号 3 行目	位置データ番号	D5302
		マルチアクションスイッチ
		1. ワードセット D5499 D5302
		2. ワードセット D5519 D5140
		3. ワードセット D5521 D5142
		4. ワードセット D5523 D5144
		5. ワードセット D5525 D5146
		6. ワードセット D5527 D5148
		7. ワードセット D5529 D5150
		8. ワードセット D5535 D5156
		9. ワードセット D5537 D5158
		10. 画面切り換え 1350 オーバーラップ 1
位置番号 4 行目	位置データ番号	D5303
		マルチアクションスイッチ
		1. ワードセット D5499 D5303
		2. ワードセット D5519 D5160
		3. ワードセット D5521 D5162
		4. ワードセット D5523 D5164
		5. ワードセット D5525 D5166
		6. ワードセット D5527 D5168
		7. ワードセット D5529 D5170
		8. ワードセット D5535 D5176
		9. ワードセット D5537 D5178
		10. 画面切り換え 1350 オーバーラップ 1



項目		アドレス
位置番号 5 行目	位置データ番号	D5304
		マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5499 D5304 2. ワードセット D5519 D5180 3. ワードセット D5521 D5182 4. ワードセット D5523 D5184 5. ワードセット D5525 D5186 6. ワードセット D5527 D5188 7. ワードセット D5529 D5190 8. ワードセット D5535 D5196 9. ワードセット D5537 D5198 10. 画面切り換え 1350 オーバーラップ 1
位置番号 6 行目	位置データ番号	D5305
		マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5499 D5305 2. ワードセット D5519 D5200 3. ワードセット D5521 D5202 4. ワードセット D5523 D5204 5. ワードセット D5525 D5206 6. ワードセット D5527 D5208 7. ワードセット D5529 D5210 8. ワードセット D5535 D5216 9. ワードセット D5537 D5218 10. 画面切り換え 1350 オーバーラップ 1
位置番号 7 行目	位置データ番号	D5306
		マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5499 D5306 2. ワードセット D5519 D5220 3. ワードセット D5521 D5222 4. ワードセット D5523 D5224 5. ワードセット D5525 D5226 6. ワードセット D5527 D5228 7. ワードセット D5529 D5230 8. ワードセット D5535 D5236 9. ワードセット D5537 D5238 10. 画面切り換え 1350 オーバーラップ 1
位置番号 8 行目	位置データ番号	D5307
		マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5499 D5307 2. ワードセット D5519 D5240 3. ワードセット D5521 D5242 4. ワードセット D5523 D5244 5. ワードセット D5525 D5246 6. ワードセット D5527 D5248 7. ワードセット D5529 D5250 8. ワードセット D5535 D5256 9. ワードセット D5537 D5258 10. 画面切り換え 1350 オーバーラップ 1

項目		アドレス
位置番号 9 行目	位置データ番号	D5308
		マルチアクションスイッチ
		1. ワードセット D5499 D5308
		2. ワードセット D5519 D5260
		3. ワードセット D5521 D5262
		4. ワードセット D5523 D5264
		5. ワードセット D5525 D5266
		6. ワードセット D5527 D5268
		7. ワードセット D5529 D5270
		8. ワードセット D5535 D5276
		9. ワードセット D5537 D5278
位置番号 10 行目	位置データ番号	D5309
		マルチアクションスイッチ
		1. ワードセット D5499 D5309
		2. ワードセット D5519 D5280
		3. ワードセット D5521 D5282
		4. ワードセット D5523 D5284
		5. ワードセット D5525 D5286
		6. ワードセット D5527 D5288
		7. ワードセット D5529 D5290
		8. ワードセット D5535 D5296
		9. ワードセット D5537 D5298
		10. 画面切り換え 1350 オーバーラップ 1

■ B-1121 位置編集

項目		アドレス
スロット No.		D5502
UP▲		ビットモーメンタリ M3631
DN▼		ビットモーメンタリ M3630
変数名		D5510
位置読出し		<div>マルチアクションスイッチ</div> <div>1. ワードセット D5501 +104</div> <div>2. ワードセット D5500 +0</div> <div>ランプ機能 ワード D5501</div>
位置書込み		<div>マルチアクションスイッチ</div> <div>1. ワードセット GD10050 +105</div> <div>2. 画面切り替え 1600 オーバーラップ 2</div> <div>ランプ機能 ワード D5501</div>
現在位置		ビットモーメンタリ M3632
プログラム名		D5503
位置データ [deg, mm]	X	D5519
	Y	D5521
	Z	D5523
	A	D5525
	B	D5527
	C	D5529
	L1	D5535
	L2	D5537

■ B-1123 関節編集

項目		アドレス	
スロット No.		D5502	
UP▲		ビットモーメンタリ M3631	
DN▼		ビットモーメンタリ M3630	
変数名		D5510	
関節読出し		マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5501 +107 2. ワードセット D5500 +0	ランプ機能 ワード D5501
関節書込み		マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10050 +108 2. 画面切り替え 1600 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5501
現在位置		ビットモーメンタリ M3033	
プログラム名		D5503	
関節データ [deg]	J1	D5519	
	J2	D5521	
	J3	D5523	
	J4	D5525	
	J5	D5527	
	J6	D5529	

■ B-1124 数値編集

項目		アドレス	
スロット No.		D5502	
UP▲		ビットモーメンタリ M3631	
DN▼		ビットモーメンタリ M3630	
変数名		D5510	
変数読出し		マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5501 +101 2. ワードセット D5500 +0	ランプ機能 ワード D5501
変数書込み		マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10050 +102 2. 画面切り替え 1600 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5501
プログラム名		D5503	
数値編集データ		D5519	

## 6.1.2. モニタ／メンテナンス画面

### ■ B-1201 ロボットモニタ／メンテナンスメニュー

項目	アドレス
ロボット現在位置	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 1211 ベース 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1
状態変数	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 1212 ベース 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1
ロボット信号	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 1221 ベース 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1 3. 画面切り替え 0 スーパーインポーズ 1 4. 画面切り替え 0 スーパーインポーズ 2
ロボット情報	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 1232 ベース 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1
電流値	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10052 +0 2. ワードセット GD10054 +10 3. ワードセット GD10056 -10 4. ワードセット D5857 +8 5. ワードセット D5858 +6 6. 画面切り換え 1311 ベース 7. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1 8. 画面切り替え 1310 スーパーインポーズ 1
負荷率	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10054 +100 2. ワードセット GD10056 +0 3. ワードセット GD10052 +0 4. ワードセット D5857 +12 5. ワードセット D5858 +13 6. 画面切り換え 1321 ベース 7. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1 8. 画面切り替え 1320 スーパーインポーズ 1
メンテ予報	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 1331 ベース 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1

■ B-1211 ロボット現在位置モニタ

項目		アドレス	
直交系座標[deg, mm]		現在位置	目的位置
	X	D5780	D5800
	Y	D5782	D5802
	Z	D5784	D5804
	A	D5786	D5806
	B	D5788	D5808
	C	D5790	D5810
	FL1	D5796	D5816
	FL2	D5798	D5818
関節系座標[deg]		現在位置	目的位置
	J1	D5820	D5836
	J2	D5822	D5838
	J3	D5824	D5840
	J4	D5826	D5842
	J5	D5828	D5844
	J6	D5830	D5846
スロット No.		D5542	
－		ビットモーメンタリ M3636	
＋		ビットモーメンタリ M3637	
プログラム名		D5543	
プログラム行番号		D5550	
プログラム内容		D5552	

■ B-1212 ロボット状態変数モニタ 1/2

項目	アドレス
前画面	画面番号 1213 ロボット状態変数モニタ 2/2
次画面	画面番号 1213 ロボット状態変数モニタ 2/2
現在動作中残距離 (M_RDst)	D5762
目的位置到達率[%] (M_Ration)	D5766
現在速度指令 (M_RSPd)	D5760
動作特性 (MvTune/Prec)	D5754
指令位置とフィードバック位置との距離 (M_Fbd)	D5764
加減速状態 (M_AclSts)	D5767
衝突検知レベルーJ1 軸 (ColLvl)	D5728
衝突検知レベルーJ2 軸 (ColLvl)	D5729
衝突検知レベルーJ3 軸 (ColLvl)	D5730
衝突検知レベルーJ4 軸 (ColLvl)	D5731
衝突検知レベルーJ5 軸 (ColLvl)	D5732
衝突検知レベルーJ6 軸 (ColLvl)	D5733
衝突検知設定 (ColChk)	D5727
衝突検知状態 (M_ColSts)	D5768

■ B-1213 ロボット状態変数モニタ 2/2

項目	アドレス
前画面	画面番号 1212 ロボット状態変数モニタ 1/2
次画面	画面番号 1212 ロボット状態変数モニタ 1/2
コンプライアンス座標タイプ	D5744
コンプライアンス軸指定	D5745
コンプライアンスーJ1/X 軸ゲイン (CmpG)	D5746
コンプライアンスーJ2/Y 軸ゲイン (CmpG)	D5747
コンプライアンスーJ3/Z 軸ゲイン (CmpG)	D5748
コンプライアンスーJ4/A 軸ゲイン (CmpG)	D5749
コンプライアンスーJ5/B 軸ゲイン (CmpG)	D5750
コンプライアンスーJ6/C 軸ゲイン (CmpG)	D5751
コンプライアンスずれ量 (M_CmpDst)	D5770

コンプライアンス リミット超え (M_CmpLmt)	D5769
----------------------------	-------

■ B-1221 ロボット専用信号モニタ 1/2

項目		アドレス	
前画面		画面番号 1222 ロボット専用信号モニタ 2/2	
次画面		画面番号 1222 ロボット専用信号モニタ 2/2	
専用信号		IN	OUT
	コントローラ電源 ON	—	D6088.b1
	リモートモード	—	D6088.b2
	ティーチモード	—	D6088.b3
	OP モード	—	D6088.b4
	操作権	D6085.b5	D6088.b5
	始動	D6085.b6	D6088.b6
	停止	D6085.b0	D6088.b0
	停止入力中		D6088.b7
	プログラムリセット	D6085.b8	D6088.b8
	エラーリセット	D6085.b9	D6088.b9
	サーボ ON	D6085.b10	D6088.b10
	サーボ OFF	D6085.b11	D6088.b11
	サイクル停止	D6085.b12	D6088.b12
	退避点復帰	D6085.b13	D6088.b13
	バッテリー電圧低下		D6088.b14
	汎用出力リセット	D6085.b15	

■ B-1222 ロボット専用信号モニタ 2/2

項目		アドレス	
前画面		画面番号 1221 ロボット専用信号モニタ 1/2	
次画面		画面番号 1221 ロボット専用信号モニタ 1/2	
専用信号		IN	OUT
	ハイレベルエラー	—	D6089.b0
	ローレベルエラー	—	D6089.b1
	警告レベルエラー	—	D6089.b2
	非常停止	—	D6089.b3
	プログラム選択	D6086.b4	—
	オーバーライド選択	D6086.b5	—
	プログラム番号出力	D6086.b6	D6089.b6
	行番号出力	D6086.b7	D6089.b7
	オーバーライド値出力	D6086.b8	D6089.b8
	エラー番号出力	D6086.b9	D6089.b9
	数値	D6087	D6090
	ハンド出力信号状態	—	D6091
	ハンド入力信号状態	—	D6091
	ユーザー定義領域	—	D6092

■ B-1232 ロボット製品情報モニタ

項目	アドレス
ロボット型名	D5633
コントローラバージョン	D5643
コントローラシリアル番号	D5646
ロボットシリアル番号	D5654

■ B-1311 電流値

項目		アドレス	
上/下限値選択	±1	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10054 +1 2. ワードセット GD10056 -1	ランプ機能 ワード GD10054
	±7	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10054 +7 2. ワードセット GD10056 -7	ランプ機能 ワード GD10054
	±10	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10054 +10 2. ワードセット GD10056 -10	ランプ機能 ワード GD10054
	±15	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10054 +15 2. ワードセット GD10056 -15	ランプ機能 ワード GD10054
グラフの値	+	GD10054	
	-	GD10056	
電流フィードバック		D5857	
全軸表示		マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10052 +0 2. 画面切り替え 0 オーバーラップ 1 3. 画面切り替え 1310 スーパーインポーズ 1	ランプ機能 ワード GD10052
軸選択	J1	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10052 +1 2. 画面切り替え 1311 スーパーインポーズ 1	ランプ機能 ワード GD10052
	J2	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10052 +2 2. 画面切り替え 1312 スーパーインポーズ 1	ランプ機能 ワード GD10052
	J3	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10052 +3 2. 画面切り替え 1313 スーパーインポーズ 1	ランプ機能 ワード GD10052
	J4	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10052 +4 2. 画面切り替え 1314 スーパーインポーズ 1	ランプ機能 ワード GD10052
	J5	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10052 +5 2. 画面切り替え 1315 スーパーインポーズ 1	ランプ機能 ワード GD10052
	J6	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10052 +6 2. 画面切り替え 1316 スーパーインポーズ 1	ランプ機能 ワード GD10052
電流フィードバック値	J1	D5880	
	J2	D5882	
	J3	D5884	
	J4	D5886	
	J5	D5888	
	J6	D5890	
最大電流指令1		D5858	
リセット		ワードセット D5621 +6	ランプ機能 ワード D5621
最大電流値	J1	D5896	
	J2	D5898	
	J3	D5900	
	J4	D5902	
	J5	D5904	
	J6	D5906	

■ B-1321 負荷率

項目		アドレス	
上限値選択	30	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10054 +30 2. ワードセット GD10056 +0	ランプ機能 ワード GD10054
	50	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10054 +50 2. ワードセット GD10056 +0	ランプ機能 ワード GD10054
	70	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10054 +70 2. ワードセット GD10056 +0	ランプ機能 ワード GD10054
	100	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10054 +100 2. ワードセット GD10056 +0	ランプ機能 ワード GD10054
グラフの値	100	GD10054	
全軸表示		マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10052 +0 2. 画面切り替え 0 オーバーラップ 1 3. 画面切り替え 1320 スーパーインポーズ 1	ランプ機能 ワード GD10052
軸選択	J1	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10052 +1 2. 画面切り替え 1321 スーパーインポーズ 1	ランプ機能 ワード GD10052
	J2	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10052 +2 2. 画面切り替え 1322 スーパーインポーズ 1	ランプ機能 ワード GD10052
	J3	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10052 +3 2. 画面切り替え 1323 スーパーインポーズ 1	ランプ機能 ワード GD10052
	J4	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10052 +4 2. 画面切り替え 1324 スーパーインポーズ 1	ランプ機能 ワード GD10052
	J5	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10052 +5 2. 画面切り替え 1325 スーパーインポーズ 1	ランプ機能 ワード GD10052
	J6	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10052 +6 2. 画面切り替え 1326 スーパーインポーズ 1	ランプ機能 ワード GD10052
軸 負 荷 レ ベ ル 値	J1	D5880	
	J2	D5882	
	J3	D5884	
	J4	D5886	
	J5	D5888	
	J6	D5890	
リセット		ワードセット D5621 +6	ランプ機能 ワード D5621
最大軸 負 荷 レ ベ ル 値	J1	D5896	
	J2	D5898	
	J3	D5900	
	J4	D5902	
	J5	D5904	
	J6	D5906	



■ B-1331 メンテ予報 1/2

項目		アドレス	
前画面		画面番号 1332 メンテ予報 2/2	
次画面		画面番号 1332 メンテ予報 2/2	
그리스	J1 グラフ・時間	D5932	
	J2 グラフ・時間	D5934	
	J3 グラフ・時間	D5936	
	J4 グラフ・時間	D5938	
	J5 グラフ・時間	D5940	
	J6 グラフ・時間	D5942	
リセット		画面切り替え 1001 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5621

■ B-1332 メンテ予報 2/2

項目		アドレス	
前画面		画面番号 1331 メンテ予報 1/2	
次画面		画面番号 1331 メンテ予報 1/2	
ベルト	J5 グラフ・時間	D5956	
バッテリー	グラフ・時間	D5930	
リセット		画面切り替え 1001 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5621

### 6.1.3. ロボットマニュアル画面

#### ■ B-1401 ロボットマニュアルメニュー

項目	アドレス
機能と操作の詳細解説	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10060 +1 2. ワードセット 1411 ベース
トラブルシューティング	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10061 +1 2. ワードセット 1412 ベース
コントローラセットアップ	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10062 +1 2. ワードセット 1413 ベース
ロボット本体セットアップ	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10063 +1 2. ワードセット 1414 ベース
ネットワークビジョンセンサ	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット GD10064 +1 2. ワードセット 1415 ベース
バッテリー交換(コントローラ)	拡張マルチメディア
バッテリー交換(ロボット本体)	拡張マルチメディア
ロボット原点設定	拡張マルチメディア

#### ■ B-1411 取説 機能と操作の詳細解説

項目	アドレス
ドキュメント表示	GD10060
ページ No.	GD10060

#### ■ B-1412 取説 トラブルシューティング

項目	アドレス
ドキュメント表示	GD10061
ページ No.	GD10061

#### ■ B-1413 取説 コントローラセットアップ

項目	アドレス
ドキュメント表示	GD10062
ページ No.	GD10062

#### ■ B-1414 取説 ロボット本体セットアップ

項目	アドレス
ドキュメント表示	GD10063
ページ No.	GD10063

#### ■ B-1415 取説 ネットワークビジョンセンサ

項目	アドレス
ドキュメント表示	GD10064
ページ No.	GD10064

## 6.1.4. ロボット異常画面

### ■ B-1011 ロボット異常表示

項目		アドレス	
トラブルシューティング		マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 1412 ベース 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1	
履歴		ビットモーメンタリ M3608	
エラー情報 (異常表示)	エラー内容(上段)	D5634	
	発生原因(中段)	D5634	
	復旧原因(下段)	D5634	
UP▲		ビットモーメンタリ M3641	
DN▼		ビットモーメンタリ M3640	
エラー発生件数 (A/B)		A/ D5632 /B D5633	
プログラム名		D5635	
行番号		D5641	
エラー詳細番号		D5642	
ERR. RESET		ビットモーメンタリ M3722	ランプ機能 ビット D6088.b9

### ■ B-1013 ロボット異常履歴 1

項目	アドレス	
異常履歴表示	D6052	
履歴クリア	※GOT 履歴クリアを使用	
ERR. RESET	ビットモーメンタリ M3722	ランプ機能 ビット D6088.b9

## 6.1.5. 共通画面

### ■ B-1900 ロボット共通画面

項目	アドレス	
メインメニュー	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 1 ベース 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1 3. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 1	
ロボット操作	画面切り替え 1101 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5000
エラー情報	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 1011 ベース 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1 3. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 1 4. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 2	ランプ機能 ワード D5000
モニタ/メンテナンス	画面切り替え 1201 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5000
マニュアル	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 1401 オーバーラップ 1 2. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 1 3. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 2	ランプ機能 ワード D5000
STOP	マルチアクションスイッチ 1. ビットモーメンタリ M3710 2. ビットモーメンタリ M3621	ランプ機能 ビット D6088.b0

■ B-1901 ロボット共通画面 2

項目	アドレス
Automatic	D6088.b3
サーボ OFF	D6088.b10
エラー	D6088.b9
OVRD	D6094
UP▲	ビットモーメンタリ M3711
DN▼	ビットモーメンタリ M3712

■ B-1902 ロボット共通画面 3

項目	アドレス	
メインメニュー	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 1 ベース 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1 3. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 1	
設定	画面切り替え 1601 オーバーラップ 2	ランプ機能 ビット M3611
1 行挿入	マルチアクションスイッチ 1. ビットモーメンタリ M3612 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1 3. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 1 4. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 2	ランプ機能 ビット M3612
1 行削除	マルチアクションスイッチ 1. ビットモーメンタリ M3613 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1 3. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 1 4. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 2	ランプ機能 ビット M3613
戻る	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5062 -1 2. ワードセット D5060 -1 3. 画面切り換え 1501 ベース 4. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1 5. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 1 6. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 2	
STOP	マルチアクションスイッチ 1. ビットモーメンタリ M3710 2. ビットモーメンタリ M3621	ランプ機能 ビット D6088.b0

■ B-1903 ロボット共通画面 4

項目	アドレス	
メインメニュー	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 1 ベース 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1 3. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 1	
Automatic	D6088.b3	
サーボ OFF	D6088.b10	
エラー	D6088.b9	
OVRD	D6094	
UP▲	ビットモーメンタリ M3711	
DN▼	ビットモーメンタリ M3712	
Exec Error	ビットモーメンタリ M3623	ランプ機能 ビット M3628
Cancel	ビットモーメンタリ M3622	
START	ビットモーメンタリ M3620	ランプ機能 ビット M3625
戻る	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 1101 ベース 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1 3. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 1 4. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 2	
STOP	マルチアクションスイッチ 1. ビットモーメンタリ M3710 2. ビットモーメンタリ M3621	ランプ機能 ビット D6088.b0

■ B-1904 ロボット共通画面 5

項目	アドレス	
メインメニュー	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 1 ベース 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1 3. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 1	
STOP	マルチアクションスイッチ 1. ビットモーメンタリ M3710 2. ビットモーメンタリ M3621	ランプ機能 ビット D6088.b0

■ B-1905 ロボット共通画面 6

項目	アドレス	
メインメニュー	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 1 ベース 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1 3. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 1	
ロボット操作	画面切り替え 1101 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5000
エラー情報	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 1011 ベース 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1 3. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 1 4. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 2	ランプ機能 ワード D5000
モニタ/メンテナンス	画面切り替え 1201 オーバーラップ 1	ランプ機能 ワード D5000
マニュアル	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 1401 オーバーラップ 1 2. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 1 3. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 2	ランプ機能 ワード D5000
STOP	マルチアクションスイッチ 1. ビットモーメンタリ M3710 2. ビットモーメンタリ M3621	ランプ機能 ビット D6088.b0

## 6.2. ウィンドウ画面

### 6.2.1. メニューウィンドウ

#### ■ メニューウィンドウ一覧

項目	アドレス
ロボット操作 (W-1101)	マルチアクション 1. 画面切り替え 1101 オーバーラップ 1 2. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 1 3. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 2
モニタ／メンテナンス (W-1201)	マルチアクション 1. 画面切り替え 1201 オーバーラップ 1 2. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 1 3. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 2
マニュアル (W-1401)	マルチアクション 4. 画面切り換え 1401 オーバーラップ 1 5. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 1 6. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 2

#### ■ W-801 漢字キー

項目	アドレス
あ～ん、A～Z、 0～9、SP,記号	キーコードスイッチ: あ～ん、A～Z、0～9、スペース、記号
閉る	キーコードスイッチ: キーウィンドウを閉じる
←→	キーコードスイッチ: オブジェクト内カーソル左右移動/文節伸長
CLR	キーコードスイッチ: 入力中の内容の消去
DEL	キーコードスイッチ: 最下位桁を消去し、全体を1桁右シフト
変換	キーコードスイッチ: 漢字変換
前／次	キーコードスイッチ: 前／次候補
確定	キーコードスイッチ: デバイスへ書込み(実行)／カーソルの移動
選択	キーコードスイッチ: 選択／次文節選択

#### ■ W-804 16進ASCII入力キー

項目	アドレス
0～9、A～F	キーコードスイッチ: 0～9、A～Z
閉る	キーコードスイッチ: キーウィンドウを閉じる
CLR	キーコードスイッチ: 入力中の内容の消去
DEL	キーコードスイッチ: 最下位桁を消去し、全体を1桁右シフト
Enter	キーコードスイッチ: デバイスへ書込み(実行)／カーソルの移動

#### ■ W-806 10進ASCII入力キー

項目	アドレス
0～9、”、+、-	キーコードスイッチ: 0～9、”、+、-
閉る	キーコードスイッチ: キーウィンドウを閉じる
CLR	キーコードスイッチ: 入力中の内容の消去
DEL	キーコードスイッチ: 最下位桁を消去し、全体を1桁右シフト
Enter	キーコードスイッチ: デバイスへ書込み(実行)／カーソルの移動

#### ■ W-1101 ロボット選択

項目	アドレス
ロボット1	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5050 +0 2. 画面切り換え 1111 ベース 3. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1

■ W-1020 テーブル選択

項目	アドレス
1～30	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5061 +0～+29 2. ビットモーメンタリ M3619 3. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1

■ W-1310～1316 電流値（全軸、J1～J6）

項目	アドレス
トレンドグラフ	トレンドグラフ 1. グラフ(符号付 BIN32) D5880～D5891 2. 下限値 GD10056 3. 下限値 GD10054

■ W-1320～1326 負荷率（全軸、J1～J6）

項目	アドレス
トレンドグラフ	トレンドグラフ 1. グラフ(符号付 BIN32) D5880～D5891 2. 下限値 GD10056 3. 下限値 GD10054

■ W-1350 SQ ダイレクト位置入力

項目	アドレス
ポジション No.	数値表示:D5499
位置書込み	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5539 D5499 2. ワードセット GD10050 +105 3. 画面切り替え 1600 オーバーラップ 2           ランプ機能 ワード D5501==105
現在位置取り込み	ビットモーメンタリ M3632
位置データ [deg, mm]	X 数値入力(符号付 BIN32):D5519
	Y 数値入力(符号付 BIN32):D5521
	Z 数値入力(符号付 BIN32):D5523
	A 数値入力(符号付 BIN32):D5525
	B 数値入力(符号付 BIN32):D5527
	C 数値入力(符号付 BIN32):D5529
	FL1 数値入力(符号付 BIN32):D5535
	FL2 数値入力(符号付 BIN32):D5537

■ W-1511 動作命令選択

項目	アドレス
関節移動 (Mov)	マルチアクションスイッチ 5. ワードセット D5100 +1 6. 画面切り換え 0 オーバーラップ 2           ランプ機能 ワード GD10081==1
関節近接移動 (MovA)	マルチアクションスイッチ 7. ワードセット D5100 +2 8. 画面切り換え 0 オーバーラップ 2           ランプ機能 ワード GD10081==2
直線移動 (Mvs)	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5100 +11 2. 画面切り換え 0 スーパーインポーズ 2           ランプ機能 ワード GD10081==11
直線近接移動 (MvsA)	マルチアクションスイッチ 9. ワードセット D5100 +12 10. 画面切り換え 0 オーバーラップ 2           ランプ機能 ワード GD10081==12

■ W-1512 制御命令選択

項目	アドレス	
ハンド開 (HOpen)	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5100 +100 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード GD10081==100
ハンド閉 (HClose)	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5100 +101 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード GD10081==101
待ち時間 (Delay)	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5100 +110 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード GD10081==110
信号待ち (Wait X)	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5100 +120 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード GD10081==120
信号待ち (Wait Y)	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5100 +121 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード GD10081==121
信号待ち (Wait M)	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5100 +122 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード GD10081==122
信号出力 (Set Y)	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5100 +131 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード GD10081==131
信号出力 (Set M)	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5100 +132 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード GD10081==132
信号出力 (Reset Y)	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5100 +141 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード GD10081==141
信号出力 (Reset M)	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5100 +142 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード GD10081==142
テーブルジャンプ (Table)	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5100 +190 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード GD10081==190
プログラム呼出 (CallP)	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5100 +200 2. 画面切り換え 0 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード GD10081==200



■ W-1600 変数書込み確認

項目	アドレス	
はい	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5501 GD10050 2. ワードセット D5500 +0 3. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1 4. 画面切り換え 0 オーバーラップ 2	ランプ機能 ワード D5501==105
キャンセル	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 0 オーバーラップ 2	ランプ機能 キー

■ W-1601 テーブル編集設定確認

項目	アドレス	
はい	マルチアクションスイッチ 1. ワードセット D5062 -1 2. ビットモーメンタリ M3611 3. 画面切り換え 0 オーバーラップ 1 4. 画面切り換え 0 オーバーラップ 2	ランプ機能 ビット M3611
キャンセル	マルチアクションスイッチ 1. 画面切り換え 0 オーバーラップ 2	ランプ機能 キー

## 7. デバイス一覧

### 7.1. GBデバイス

#### ■ GB10000～GB10099

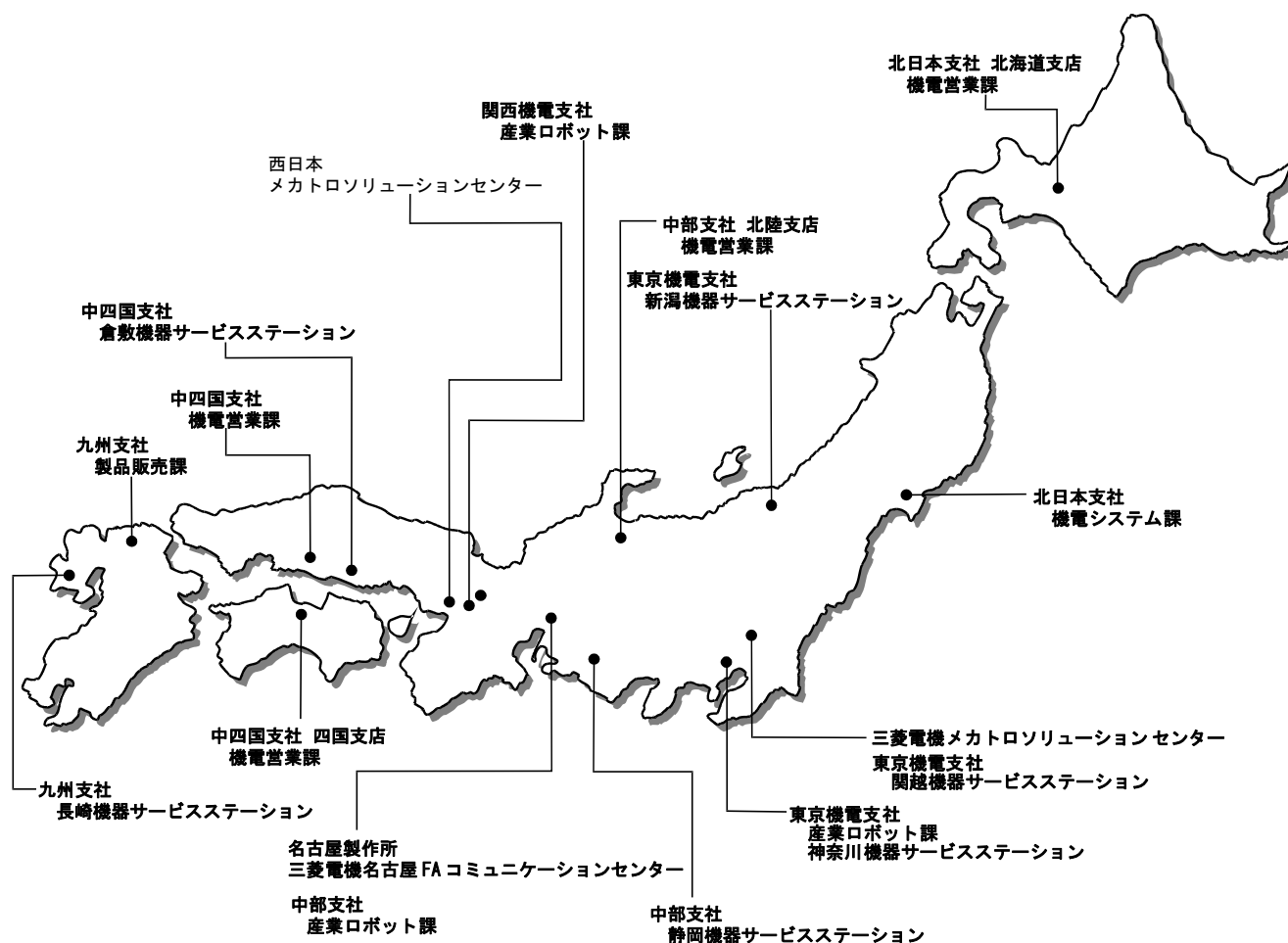
No.	内容	No.	内容
10000	拡張ユーザアラーム監視 満杯通知	10050	
10001	拡張ユーザアラーム監視 バッファデータ消去トリガ	10051	
10002	拡張ユーザアラーム監視 バッファデータ消去完了	10052	
10003		10053	
10004		10054	
10005		10055	
10006		10056	
10007		10057	
10008		10058	
10009		10059	
10010	拡張ユーザアラーム監視 満杯通知	10060	
10011	拡張ユーザアラーム監視 バッファデータ消去トリガ	10061	
10012	拡張ユーザアラーム監視 バッファデータ消去完了	10062	
10013		10063	
10014		10064	
10015		10065	
10016		10066	
10017		10067	
10018		10068	
10019		10069	
10020	拡張ユーザアラーム監視 満杯通知	10070	
10021	拡張ユーザアラーム監視 バッファデータ消去トリガ	10071	
10022	拡張ユーザアラーム監視 バッファデータ消去完了	10072	
10023		10073	
10024		10074	
10025		10075	
10026		10076	
10027		10077	
10028		10078	
10029		10079	
10030		10080	
10031		10081	
10032		10082	
10033		10083	
10034		10084	
10035		10085	
10036		10086	
10037		10087	
10038		10088	
10039		10089	
10040		10090	
10041		10091	
10042		10092	
10043		10093	
10044		10094	
10045		10095	
10046		10096	
10047		10097	
10048		10098	
10049		10099	

## 7.2. GDデバイス

### ■ GD10000～GD10099

No.	内容	No.	内容
10000	マルチメディアユニット 再生ファイル時刻指定:月日	10050	変数操作 対象機能番号
10001	マルチメディアユニット 再生ファイル時刻指定:年	10051	
10002	マルチメディアユニット 再生ファイル時刻指定:分秒	10052	電流値/負荷率表示 対象軸
10003	マルチメディアユニット 再生ファイル時刻指定:時	10053	
10004		10054	電流値/負荷率表示 上限リミット値
10005		10055	電流値/負荷率表示 上限リミット値
10006		10056	電流値/負荷率表示 下限リミット値
10007		10057	電流値/負荷率表示 下限リミット値
10008		10058	
10009		10059	
10010	拡張ユーザアラーム監視 履歴数	10060	機能と操作の詳細解説マニュアル 表示ページ
10011	拡張ユーザアラーム監視 発生数	10061	トラブルシューティングマニュアル 表示ページ
10012		10062	コントローラセットアップマニュアル 表示ページ
10013	拡張ユーザアラーム表示切換え:レベル	10063	ロボット本体セットアップマニュアル 表示ページ
10014		10064	ネットワークビジョンセンサマニュアル 表示ページ
10015	拡張ユーザアラーム表示切換え:優先表示属性	10065	
10016		10066	
10017		10067	
10018		10068	
10019		10069	
10020	拡張ユーザアラーム監視 履歴数	10070	
10021	拡張ユーザアラーム監視 発生数	10071	
10022		10072	
10023	拡張ユーザアラーム表示切換え:レベル	10073	
10024		10074	
10025	拡張ユーザアラーム表示切換え:優先表示属性	10075	
10026		10076	
10027		10077	
10028		10078	
10029		10079	
10030	拡張ユーザアラーム監視 履歴数	10080	テーブル編集 命令選択対象デバイスオフセット値
10031	拡張ユーザアラーム監視 発生数	10081	テーブル編集 命令選択画面 表示コメント番号
10032		10082	
10033	拡張ユーザアラーム表示切換え:レベル	10083	
10034		10084	
10035	拡張ユーザアラーム表示切換え:優先表示属性	10085	
10036		10086	
10037		10087	
10038		10088	
10039		10089	
10040		10090	
10041		10091	
10042		10092	
10043		10093	
10044		10094	
10045		10095	
10046		10096	
10047		10097	
10048		10098	
10049		10099	

# 三菱電機産業用ロボット保守サービスネットワーク



## 三菱電機システムサービス株式会社

お問い合わせは下記へどうぞ

北日本支社 機電システム課	〒984-0042 仙台市若林区大和町2-18-23	(022) 238-1761
北日本支社 北海道支店 機電営業課	〒004-0041 札幌市厚別区大谷地東2-1-18	(011) 890-7515
東京機電支社 産業ロボット課	〒108-0022 東京都港区海岸3-1-192(三菱倉庫芝浦ビル)	(03) 3454-2561
神奈川機器サービスステーション	〒224-0053 横浜市都築区池辺町3963-1	(045) 938-5420
関越機器サービスステーション	〒338-0822 さいたま市桜区中島2-21-10	(048) 859-7521
新潟機器サービスステーション	〒950-8504 新潟市東大通2-4-10(日本生命ビル)	(025) 241-7261
中部支社 産業ロボット課	〒461-8675 名古屋市東区矢田南5-1-14	(052) 722-7653
静岡機器サービスステーション	〒422-8058 静岡市中原877-2	(054) 287-8866
中部支社 北陸支店 機電営業課	〒920-0811 金沢市小坂町北255	(076) 252-9519
関西機電支社 産業ロボット課	〒531-0076 大阪市北区大淀中1-4-13	(06) 6454-0191
中四国支社 機電営業課	〒732-0802 広島市南区大洲4-3-26	(082) 285-2111
倉敷機器サービスステーション	〒712-8011 倉敷市連島町連島445-5	(086) 448-5532
中四国支社 四国支店 機電営業課	〒760-0072 高松市花園町1-9-38	(087) 831-3186
九州支社 製品販売課	〒812-0007 福岡市博多区東比恵3-12-16	(092) 483-8208
長崎機器サービスステーション	〒850-8652 長崎市丸尾町4-4	(095) 818-0700
三菱電機株式会社 名古屋製作所	〒461-8670 名古屋市東区矢田南5-1-14	(052) 712-2209
三菱電機メカトロソリューションセンター	〒336-0027 さいたま市南区沼影1-18-6	(048) 710-5750
西日本メカトロソリューションセンター	〒660-0807 尼崎市長洲西通1-26-1	(06) 4868-8651
三菱電機名古屋FAコミュニケーションセンター	〒461-8670 名古屋市東区矢田南5-1-14	(052) 712-2854



三菱電機株式会社 〒100-8310 東京都千代田区丸の内 2-2-3 (三菱電機ビル)

お問い合わせは下記へどうぞ

本社	〒100-8310 東京都千代田区丸の内 2-2-3 (東京ビル)	(03)3218-6740
北海道支社	〒060-0002 札幌市中央区北2条西 4-1 (北海道ビル)	(011)212-3794
東北支社	〒980-0011 仙台市青葉区上杉 1-17-7 (仙台上杉ビル)	(022)216-4548
北陸支社(金沢)	〒920-0031 金沢市広岡 3-1-1 (金沢パークビル4F)	(076)233-5502
中部支社	〒450-8522 名古屋市中村区名駅 3-28-12 (大名古屋ビル)	(052)565-3326
関西支社	〒530-8206 大阪市北区堂島 2-2-2 (近鉄堂島ビル)	(06)6347-2821
中国支社	〒730-8657 広島市中区中町 7-32(ニッセイ広島ビル)	(082)248-5445
四国支社	〒760-8654 高松市寿町 1-1-8 (日本生命高松駅前ビル)	(087)825-0055
九州支社	〒810-8686 福岡市中央区天神 2-12-1 (天神ビル)	(092)721-2247
東日本メカトロソリューションセンター	〒336-0027 さいたま市南区沼影 1-18-6	(048)710-5750
西日本メカトロソリューションセンター	〒660-0807 尼崎市長洲西通 1-26-1	(06)4868-8651
名古屋 FA コミュニケーションセンター	〒461-8670 名古屋市東区矢田南 5-1-14 (名古屋製作所内)	(052)712-2501