

株式会社アイエイアイ ロボシリンダ
ACON/PCON/SCON(1 軸対応)

サンプル画面説明書

三菱電機株式会社

目次

目次	2
改訂履歴	4
1. 概要	5
2. システム構成	5
3. GOT の設定について	5
3.1 インストールが必要な OS	5
3.2 作画ソフトウェアの接続機器設定	6
3.3 本サンプル画面の設定範囲	6
4. ロボシリンダの設定について	6
4.1 ロボシリンダの通信設定	6
4.2 ロボシリンダのパラメータ設定	6
5. 画面について	8
5.1 画面遷移	8
5.2 画面説明	11
5.2.1 トップ画面(ベース画面 B-30001)	11
5.2.2 メインメニュー画面(ベース画面 B-30026)	12
5.2.3 メインモニタ操作画面(ベース画面 B-30002)	13
5.2.4 ポジションテーブル編集画面(ベース画面 B-30003)	15
5.2.5 入出力ポートモニタ画面(ベース画面 B-30004)	16
5.2.6 アラーム履歴画面(ベース画面 B-30005)	17
5.2.7 パラメータ設定画面(ベース画面 B-30006)	18
5.2.8 時計・言語設定画面(ウィンドウ画面 W-30001)	19
5.2.9 アラームリセット画面(ウィンドウ画面 W-30002)	20
5.2.10 ポジションデータ コピーエラー画面(ウィンドウ画面 W-30003)	21
5.2.11 ポジションデータ コピー中画面(ウィンドウ画面 W-30004)	22
5.2.12 ポジションデータ コピー画面(ウィンドウ画面 W-30005)	23
5.2.13 ポジションデータ バックアップ/リストア画面(ウィンドウ画面 W-30006)	24
5.2.14 ポジションデータ 編集画面(ウィンドウ画面 W-30007)	25
5.3 使用デバイス一覧	26
5.3.1 接続機器のデバイス一覧	26
5.3.2 GOT のデバイス一覧	28
5.4 コメント一覧	30
5.5 アラーム設定	30
5.6 拡張レシピ設定	31
5.7 デバイスデータ転送設定	32
5.8 スクリプト設定	36
6. 注意点	52

6.1	SCON から A/PCON 変更時の画面データの修正について	52
6.2	自局アドレスについて	53
6.3	パラメータ設定について	54
6.4	軸未接続時の動作について	55

改訂履歴

サンプル画面説明書

改訂日付	管理番号※	改訂内容
2012/02/07	SDM-0025	初版
2012/12/21	SDM-0025-A	3.3 本サンプル画面の設定範囲 デバイス範囲修正 5.2.13 ポジションデータ バックアップ/リストア画面 コメント修正 5.3.2 GOT のデバイス一覧 デバイス追加(ビット) デバイス用途修正(ワード) 5.8 スクリプト設定 (2)(b)スクリプト修正 (2)(g)スクリプト修正

※:管理番号は、右下に記載しています。

プロジェクトデータ

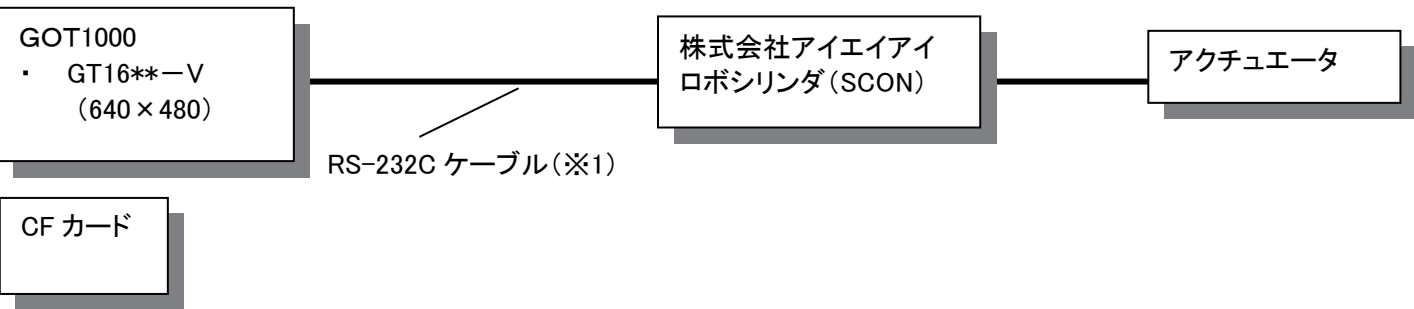
改訂日付	プロジェクトデータ	GT Designer3※	改訂内容
2012/02/07	SDS-0025.GTW	1.44W	初版
2012/12/21	SDS-0025-A.GTW	1.61P	不具合修正

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

1. 概要

GOT1000 と株式会社アイエイアイ ロボシリンダ:ACON/PCON/SCON をシリアル(RS-232)で接続し、アクチュエータの現在値や設定値のモニタ、変更を行うサンプル画面の説明書です。
本サンプル画面は、SCON 用サンプル画面として作成しています。ACON、または PCON と接続する際にはデータを一部修正する必要があります。修正点については「6.1 SCON から A/PCON 変更時の画面データの修正について」を参照してください。

2. システム構成



※1: ケーブルの詳細については、「GOT1000シリーズ接続マニュアル」を参照してください。

3. GOT の設定について

3.1 インストールが必要な OS

OS の種類	OS の名称	
基本機能	基本 OS	
	基本 OS システム画面情報	
	基本 OS システム画面データ	
	標準フォント	日本語
	TrueType 数字フォント	ゴシック
通信ドライバ	アイエイアイ ロボシリンダ	
拡張機能	デバイスデータ転送	
オプション機能	標準フォント(中国:簡体)	
	拡張レシピ	
	オブジェクトスクリプト	

3.2 作画ソフトウェアの接続機器設定

項 目	設定値	備 考
ボーレート(BPS)	115200	
データ長	8bit	
ストップビット	1bit	
パリティ	無	
リトライ回数	3	
通信タイムアウト時間	3	
自局アドレス	0	自局に設定した軸が接続されていない場合、GOT 起動時に通信エラーが発生します。
送信ディレイ時間	0	

3.3 本サンプル画面の設定範囲

項 目	設定範囲	備 考
ベース画面	30001～30007、30026	
ウィンドウ画面	30001～30007	
拡張ユーザアラム	30000	
拡張レシピ	32762、32766	
デバイスデータ転送	215～227	
スクリプト	30001～30020、30023～30026、30028～30031、30120～30121、30128、30132	
内部デバイス(ビット)	40～41、30000～30030	
内部デバイス(ワード)	26000～26716、27000～43383、60000、60001、60013、60021、60031、60041、60300～60305	
テンポラリデバイス	0～30、85～89、100～105、200～213、220～223、1000～1001、1010、1020	

上記の設定範囲は、本サンプル画面にて使用しているため、使用しないでください。

4 ロボシリンダの設定について

4.1 ロボシリンダの通信設定

項 目	設定値	備 考
SIO 通信速度	115200	パラメータ No.16

4.2 ロボシリンダのパラメータ設定

弊社で動作確認した際の設定値は下記となります。

(1)パラメータの設定

パラメータ No.	項 目	設定値	備 考
16	SIO 通信速度	115200	
25	PIO パターン選択	0	0: 位置決めモード 1: 教示モード 2: 256 点モード 3: 512 点モード 4: 電磁弁モード 1 5: 電磁弁モード 2

(2)ロボシリンダのスイッチ設定

項 目	設定値	備 考
コントローラ軸設定	0	ロータリースイッチにて設定(※1)
動作モード切替スイッチ	OFF	ピアノスイッチにて設定(※1) OFF:ポジションモード ON:パルス列制御モード
運転モード	MANU	AUTO/MANU スイッチにて設定(※1) ティーチモード 1:セーフティ速度有効/PIO 起動禁止 ティーチモード 2:セーフティ速度無効/PIO 起動禁止 モニタモード 1:セーフティ速度有効/PIO 起動許可 モニタモード 2:セーフティ速度無効/PIO 起動許可
ブレーキ強制解除	NOM	ブレーキリリーススイッチにて設定(※1) RLS:ブレーキに電源を供給し、強制的にブレーキをリリース します。 NOM:コントローラがブレーキの ON/OFF 制御を行います。

※1:詳細は、ご使用のロボシリンダのマニュアルを参照してください。

(3)RC 用パソコン対応ソフト

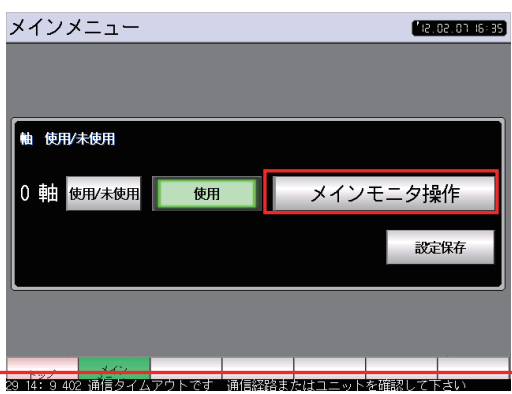
項 目	設定値	備 考
MANU 動作モード	ティーチモード 1	ティーチモード 1:セーフティ速度有効/PIO 起動禁止 ティーチモード 2:セーフティ速度無効/PIO 起動禁止 モニタモード 1:セーフティ速度有効/PIO 起動許可 モニタモード 2:セーフティ速度無効/PIO 起動許可

5. 画面について

5.1 画面遷移



ベース画面 B-30001:Top Screen
(トップ画面)



ベース画面 B-30026:Main Menu
(メインメニュー画面)



ウィンドウ画面 W-30002:Alarm Reset
(アラームリセット画面)(全画面共通)



ベース画面 B-30002:Main Monitor
Operation Axis0 (メインモニタ操作画面)



ウィンドウ画面 W-30001:Clock & Language Settings
(時計・言語設定画面)
(ベース画面 B-30002~30007 共通)

ポジションテーブル編集

No.	目標位置	速度	押し	開通	位置決め	加速	減速	ゾーン+	ゾーン-	1/2	押し	押し
0	15.01	330.00	0	0	10	0.30	0.30	0.00	0.00	通常	正転	通常
1	33.00	330.00	0	0	10	0.30	0.30	0.00	0.00	通常	正転	通常
2	5.00	330.00	0	0	10	0.30	0.30	0.00	0.00	通常	正転	通常
3	24.00	330.00	0	0	10	0.30	0.30	0.00	0.00	通常	正転	通常
4	33.00	330.00	0	0	10	0.30	0.30	0.00	0.00	通常	正転	通常
5	15.00	330.00	0	0	10	0.30	0.30	0.00	0.00	通常	正転	通常
6	15.00	330.00	0	0	10	0.30	0.30	0.00	0.00	通常	正転	通常
7	5.00	330.00	0	0	10	0.30	0.30	0.00	0.00	通常	正転	通常
8	23.00	330.00	0	0	10	0.30	0.30	0.00	0.00	通常	正転	通常
9	5.00	330.00	0	0	10	0.30	0.30	0.00	0.00	通常	正転	通常

ポジションデータ コピー バックアップ/リストア

メインメニュー メインモニタ ポジションテーブル編集 入出力ポートモニタ アラーム履歴 パラメータ設定 戻る

ベース画面 B-30003 : Position Table Edit Axis0 (ポジションテーブル編集画面)

ポジションデータ 編集

No. 0

目標位置: 15.01 アンプ: 0.00
速度: 330.00 アンプ: 0.00
押し: 0 押し方向: 通常
位置決め: 10 押し力: 通常
加速: 0.30 減速: 0.30
ゾーン+: 0.00 ゾーン-: 0.00

書込

1 2 3 4 5 6 DEL CANCEL
7 8 9 0 . AC ENT

ウィンドウ画面 W-30007: Position Data Edit Axis0

ポジションデータ コピー

コピー元番号: 先頭 0 ~ 終了 0
コピー先番号: 先頭 0 × 回数 1

実行

1 2 3 4 5 DEL CANCEL
6 7 8 9 0 AC ENT

ウィンドウ画面 W-30005: Position Data Copy Axis0

ポジションデータ バックアップ/リストア

バックアップ (SCON→OF)
保存/書き込み No. 1
リストア (OF→SCON)

1 2 3 4 5 DEL CANCEL
6 7 8 9 0 AC ENT

ウィンドウ画面 W-30006: Position Data Backup/Restore Ax0

入出力ポートモニタ

12.02.0109.12

入力ポート																
PIN	5A	6A	7A	8A	9A	10A	11A	12A	13A	14A	15A	16A	17A	18A	19A	20A
名称	PC1	PC2	PC3	PC4	PC8	PC16	PC32	-	-	-	ENCL RMOD	HOME	*STP	CSTR	RES	SON
状態	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF

出力ポート																
PIN	1B	2B	3B	4B	5B	6B	7B	8B	9B	10B	11B	12B	13B	14B	15B	16B
名称	PM1	PM2	PM4	PM8	PM16	PM32	MOVE	ZONE1	PZONE	RMOD	END	PEND	SV	EMGS	ALM	LOAD
状態	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON

特殊入力ポート															
名称	LS	OREP	OT	HMDK	-	-	-	ENCL MDSW	PTSW	-	PP	-	NP	-	-
状態	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	OFF	OFF	ON	OFF	ON	OFF	OFF

メインメニュー メインモニタ ポジションテーブル編集 入出力ポートモニタ アラーム履歴 パラメータ設定 戻る

ベース画面 B-30004: I/O Port Monitor Axis0 (入出力ポートモニタ画面)

ポジションデータのコピーが完了しました。

閉じる

ウィンドウ画面 W-30004: Position Data Copying

ポジションデータのコピーが失敗しました。
コピーする範囲を見直してください。
(コピーできる点数は512点です。)

閉じる

ウィンドウ画面 W-30003: Position Data Copy Error

アラーム履歴

12.02.0109.12

アラーム リセット CSV保存

DATE	TIME	MESSAGE
12/02/07	09:05	サホ OFF時移動指令
12/02/06	17:10	サホ OFF時移動指令
12/02/06	17:09	サホ OFF時移動指令
12/02/06	17:03	サホ OFF時移動指令
12/02/06	17:02	サホ OFF時移動指令
12/02/03	13:50	サホ OFF時移動指令
12/01/30	15:19	サホ OFF時移動指令

アラーム詳細

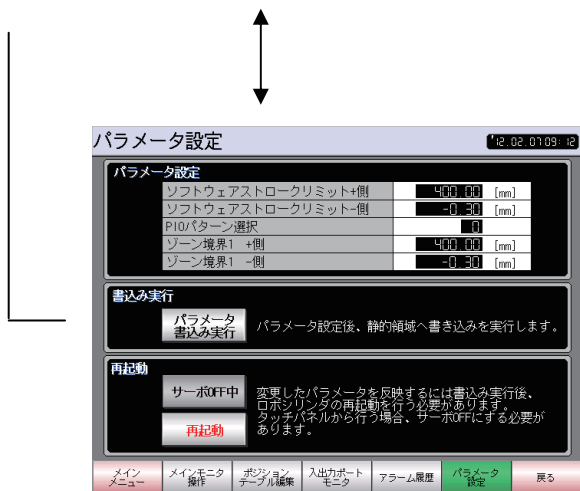
コード 080 名称: サホ OFF時移動指令

原因: サホ OFF状態で数値指令による移動指令を行なった。

対策: サホ ON状態を確認してから (SVまたはPENDが "1" の状態) 移動指令を行なう。

メインメニュー メインモニタ ポジションテーブル編集 入出力ポートモニタ アラーム履歴 パラメータ設定 戻る

ベース画面 B-30005 : Alarm History Axis0 (アラーム履歴画面)



ベース画面 B-30006 : Parameter Settings
Axis0 (パラメータ設定画面)

5.2 画面説明

5.2.1 トップ画面(ベース画面 B-30001)



The screenshot shows the Mitsubishi GOT1000 top screen. At the top, the text '三菱 グラフィックオペレーションターミナル' (Mitsubishi Graphic Operation Terminal) and 'GRAPHIC OPERATION TERMINAL' are displayed. The 'GOT1000' logo is prominently featured. To the right, the 'MITSUBISHI' logo and '三菱電機' (Mitsubishi Electric) are shown, along with the slogan 'Changes for the Better'. Below this, a '言語設定' (Language Setting) button is visible. To the right of the button are three flags: Japan (1), United Kingdom (2), and China (3). The bottom section of the screen displays several GOT1000 units and the text '今、求められる解決力を、連携力を、ひとつに。' (Now, the required problem-solving power, the synergy power, all in one.).

概要

トップ画面です。表示する言語を選択します。

詳細

- 1: メインモニタ操作画面に切り換えます。言語は日本語で表示します。
- 2: メインモニタ操作画面に切り換えます。言語は英語で表示します。
- 3: メインモニタ操作画面に切り換えます。言語は中国語で表示します。

備考

5.2.2 メインメニュー画面(ベース画面 B-30026)



概要

メインメニュー画面です。使用する軸を選択し、使用可能な軸のメインモニタ操作画面へ移動します。軸の使用/未使用の設定を保存できます。保存する際には、CFカードが必要となります。

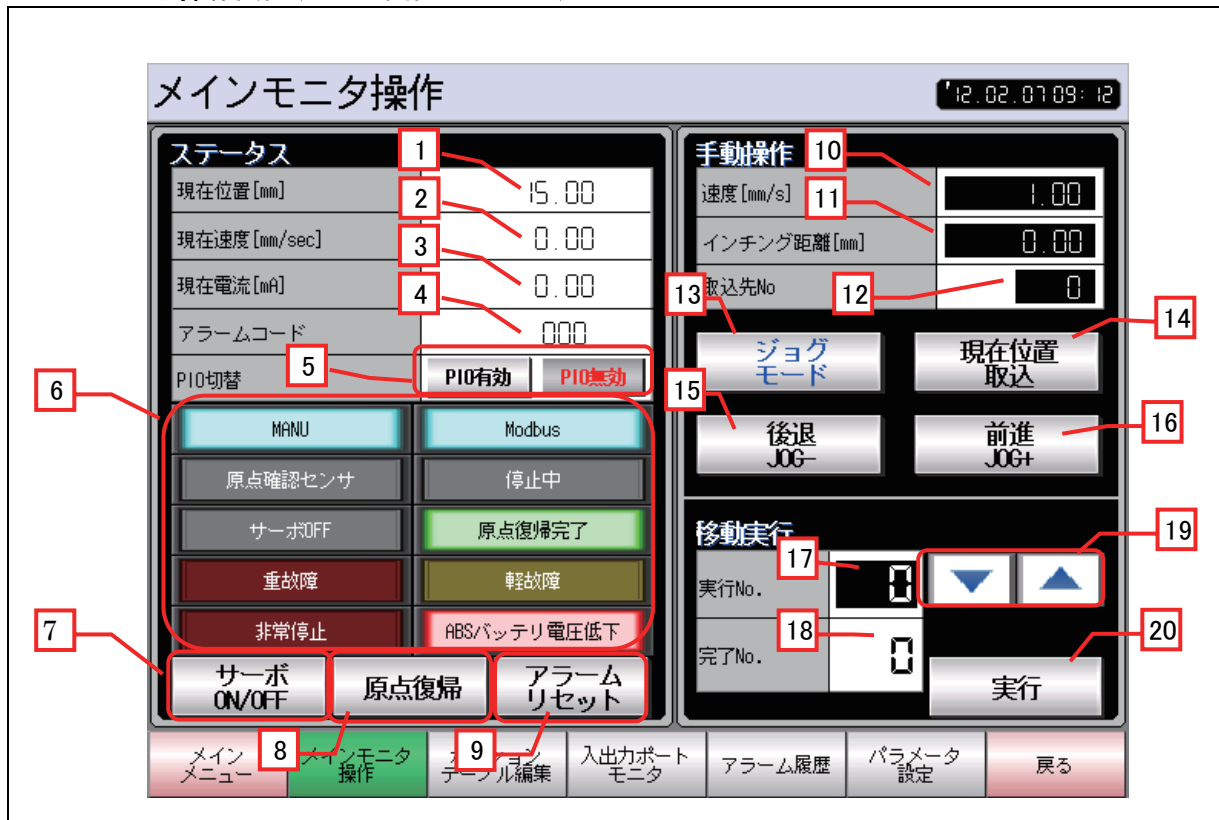
詳細

- 1: 0 軸の使用/未使用を切り換えます。
- 2: 0 軸の使用状況を表示します。
- 3: 現在の使用状況の設定を保存します。
- 4: メインモニタ操作画面へ切り換えます。使用状況が未使用の場合は動作しません。

備考

- ・ システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。
アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。
- ・ 画面初回起動時は、すべての軸が未使用となっています。
- ・ 未接続の軸を選択すると通信エラーが発生し、画面切り換え、モニタ性能が低下するため、行わないでください。また、通信エラー発生時は、設定保存ができないことがあります。
- ・ 軸の使用/未使用設定の保存には、拡張レシピ機能を使用しています。

5.2.3 メインモニタ操作画面(ベース画面 B-30002)



概要

ロボシリンダの状態をモニタします。また、アクチュエータの操作を実施します。

詳細

- 1: スライダの現在位置を表示します。
- 2: スライダの移動速度を表示します。
- 3: アクチュエータの現在電流を表示します。
- 4: アラームコードを表示します。アラーム発生時には、アラームコードが格納され、背景が黒、文字色が赤になります。数値部分を押下することで、アラーム履歴画面に切り換わり、発生中のアラームの詳細が確認できます。
- 5: PIO の有効/無効を切り換えます。
- 6: ロボシリンダの状態を表示します。
 - AUTO/MANU :ロボシリンダの動作の状態を表示します。AUTO/MANU の切り換えは、ロボシリンダのスイッチで行います。
 - PIO/Modbus :PIO が有効/無効を表示します。有効の際には PIO を表示し、無効の場合は Modbus を表示します。
 - サーボ ON/OFF :サーボの ON/OFF 状態を表示します。
 - 原点確認センサ :原点確認センサ機能搭載機種では、センサ入力の ON/OFF 状態を示します。非搭載機種では、常に OFF です。
 - 停止中/移動中 :スライダの動作状態を表示します。スライダの移動中に「移動中」を表示します。
 - 原点復帰中/復帰完了:原点復帰動作状態を表示します。
 - 重故障 :重故障発生により ON します。
 - 軽故障 :軽故障発生により ON します。
 - 非常停止 :非常停止スイッチ押下により ON します。
 - ABS バッテリー電圧低下:アブソリュートバッテリーの電圧状態を表示します。電圧低下により ON します。
- 7: サーボの ON/OFF を切り換えます。
- 8: 原点復帰を行います。

- 9: 発生中のアラームをリセットします。
- 10: 手動操作時の、スライダの移動速度を設定します。
- 11: インチングモード時に、スライダを移動させる距離を設定します。
- 12: ポジションデータの目標位置として、現在のスライダ位置を取り込む際に、取り込み先ポジション No.を設定します。
- 13: ジョグモード/インチングモードを切り換えます。
- 14: ポジションデータの目標位置として、現在のスライダ位置を取り込みます。
- 15: スライダを手動で後退させます。
- 16: スライダを手動で前進させます。
- 17: ポジション No.を入力します。ここへ入力したポジション No.の設定に従い、スライダを動作させます。
- 18: 実行が完了したポジション No.を表示します。
- 19: 実行するポジション No.をインクリメント/デクリメントします。
- 20: 実行 No.で設定したポジションデータに従い、スライダを動作させます。

備考

- ・ システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。
アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.2.4 ポジションテーブル編集画面(ベース画面 B-30003)

1

2

ポジションテーブル編集

12.02.07 09:50

No.	目標位置 mm	速度 mm/sec	押付 %	閾値 %	位置決幅 mm	加速 G	減速 G	ゾーン+ mm	ゾーン- mm	例外 メタ	押付 方向	指令 モード
0	15.01	330.00	0	0	10	0.30	0.30	0.00	0.00	通常	正転	通常
1	33.00	330.00	0	0	10	0.30	0.30	0.00	0.00	通常	正転	通常
2	5.00	330.00	0	0	10	0.30	0.30	0.00	0.00	通常	正転	通常
3	24.00	330.00	0	0	10	0.30	0.30	0.00	0.00	通常	正転	通常
4	33.00	330.00	0	0	10	0.30	0.30	0.00	0.00	通常	正転	通常
5	15.00	330.00	0	0	10	0.30	0.30	0.00	0.00	通常	正転	通常
6	15.00	330.00	0	0	10	0.30	0.30	0.00	0.00	通常	正転	通常
7	5.00	330.00	0	0	10	0.30	0.30	0.00	0.00	通常	正転	通常
8	23.00	330.00	0	0	10	0.30	0.30	0.00	0.00	通常	正転	通常
9	5.00	330.00	0	0	10	0.30	0.30	0.00	0.00	通常	正転	通常

ポジションデータ

コピー

バックアップ/リストア

▼

▼

▲

▲

メイン
メニュー

3
モニタ
操作

4
ポジション
テーブル編集

5
入出力ポート
モニタ

6
フレーム

7
パラメータ
設定

8
戻る

概要

ポジションデータを表示、編集します。また、ポジションデータのバックアップ/リストアを実施します。

詳細

1: ポジションデータを表示します。各項目の詳細は、「5.2.15 ポジションデータ 編集画面(ウィンドウ画面 W-30007)」を参照してください。

2: 編集するポジション No.の行をタッチすることにより、「ポジションデータ 編集画面」が表示され、ポジションデータの入力、編集ができます。

3: 「ポジションデータ コピー画面」が表示され、ポジションデータのコピーができます。

4: 「ポジションデータ バックアップ/リストア画面」が表示され、ポジションデータのバックアップ/リストアができます。

5: ポジション No.を 100 件分、下へスクロールします。

6: ポジション No.を 10 件分、下へスクロールします。

7: ポジション No.を 10 件分、上へスクロールします。

8: ポジション No.を 100 件分、上へスクロールします。

備考

・ ポジションデータの設定範囲は、アクチュエータの種類によって異なります。詳細については、アクチュエータのマニュアルを参照してください。

・ システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。
アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.2.5 入出力ポートモニタ画面(ベース画面 B-30004)

1

入出力ポート モニタ

12.02.07 09:12

入力ポート

PIN	5A	6A	7A	8A	9A	10A	11A	12A	13A	14A	15A	16A	17A	18A	19A	20A
名称	PC1	PC2	PC4	PC8	PC16	PC32	-	-	-	BKRL	RMOD	HOME	*STP	CSTR	RES	SON
状態	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF

2

出力ポート

PIN	1B	2B	3B	4B	5B	6B	7B	8B	9B	10B	11B	12B	13B	14B	15B	16B
名称	PM1	PM2	PM4	PM8	PM16	PM32	MOVE	ZONE1	PZONE	RMD5	HEND	PEND	SV	EMGS	ALM	LOAD
状態	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	ON

3

特殊入力ポート

名称	LS	CREP	OT	HMCK	-	-	-	ENBL	MDSW	PTSW	-	-	PP	-	NP	-
状態	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	OFF	OFF	OFF	ON	OFF	ON	OFF

メインメニュー

メインモニタ操作

ポジションテーブル編集

入出力ポートモニタ

アラーム履歴

パラメータ設定

戻る

概要

ロボシリンダの入出力ポートの状態を表示します。

詳細

1: 入力ポートの状態を表示します。
2: 出力ポートの状態を表示します。
3: 特殊入力ポートの状態を表示します。

備考

- 入出力ポートの名称は、ロボシリンダの機種や PIO のパターン(パラメータ No.25)によって異なります。詳細は、ロボシリンダのマニュアルを参照してください。
サンプル画面では、SCON の PIO パターン 0(位置決めモード)の名称を使用しています。
- システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。
アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.2.6 アラーム履歴画面(ベース画面 B-30005)



概要

ロボシリンダで発生したアラームの履歴、およびアラームの詳細を表示します。

詳細

- 1: アラームのリセットを実施します。
- 2: 発生したアラームを CSV ファイルへ保存します。
- 3: アラームの履歴を表示します。アラームをタッチすることで、カーソルが表示され、アラームの詳細内容が表示されます。再度、タッチすることでカーソルを消去します。
- 4: アラームの履歴をページ単位で上へスクロールします。その際、カーソルが表示されている場合はカーソルを消去します。
- 5: カーソルを上へ移動します。カーソルが表示されていない場合は、カーソルを表示します。
- 6: カーソルを下へ移動します。カーソルが表示されていない場合は、カーソルを表示します。
- 7: アラームの履歴をページ単位で下へスクロールします。その際、カーソルが表示されている場合はカーソルを消去します。
- 8: カーソル位置のアラームコードを表示します。
- 9: カーソル位置のアラームコードの内容を表示します。
- 10: カーソル位置のアラームの詳細内容を表示します。
- 11: 詳細内容を 7 行分上にスクロールします。
- 12: 詳細内容を 7 行分下にスクロールします。

備考

- ・ システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。
アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.2.7 パラメータ設定画面(ベース画面 B-30006)

パラメータ設定 12.02.07 09:12

パラメータ設定

1	ソフトウェアストロークリミット+側	400.00 [mm]
	ソフトウェアストロークリミット-側	-0.30 [mm]
	PIOパターン選択	0
	ゾーン境界1 +側	400.00 [mm]
	ゾーン境界1 -側	-0.30 [mm]

書き込み実行

2 **パラメータ書き込み実行** パラメータ設定後、静的領域へ書き込みを実行します。

再起動

3 **サーボOFF中** 変更したパラメータを反映するには書き込み実行後、ロボシリンダの再起動を行う必要があります。タッチパネルから行う場合、サーボOFFにする必要があります。

4 **再起動**

メインメニュー メインモニタ操作 ポジションテーブル編集 入出力ポートモニタ アラーム履歴 **パラメータ設定** 戻る

概要

ロボシリンダのパラメータ設定、および再起動を実施します。

詳細

1: ロボシリンダのパラメータを入力します。

ソフトウェアストロークリミット+側 : アクチュエータの+側のストロークリミットを設定します。

ソフトウェアストロークリミット-側 : アクチュエータの-側のストロークリミットを設定します。

PIO パターン選択 : PIO の動作パターンを設定します。

ゾーン境界1 +側 : PIO パターンが 0、4、5、およびパルス列入力モードを選択時に、ゾーン出力信号が ON 状態になる領域の+側を設定します。

ゾーン境界1 -側 : PIO パターンが 0、4、5、およびパルス列入力モードを選択時に、ゾーン出力信号が ON 状態になる領域の-側を設定します。

2: 設定したパラメータを静的領域へ書き込みます。

3: サーボを OFF します。

4: 再起動を実施します。再起動スイッチは、3 秒以上押し続けることで動作します。

再起動は、サーボ OFF 状態でのみ実行可能です。サーボが OFF になっていることを確認してから行ってください。

備考

- ・ 本画面に設定してある、R0700、R0702、R0802、R0C00、R0C02 以外のシステム用 Modbus レジスタのレジスタ値は絶対に変更しないでください。上記以外のシステム用 Modbus レジスタの値を変更した場合、アイエイアイ社製コントローラおよびアクチュエータを損傷する恐れがあります。
- ・ パラメータの設定範囲は、アクチュエータの種類によって異なります。詳細は、アクチュエータのマニュアルを参照してください。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージをタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.2.8 時計・言語設定画面(ウィンドウ画面 W-30001)



概要

GOT の時計・言語の設定を行います。


詳細

- 1: 現在の日時を表示します。
- 2: 変更する日時を設定します。
- 3: 変更する日時の値を増減させます。
- 4: タッチすると、設定した日時を GOT の時計データに反映し、ウィンドウ画面を閉じます。
- 5: 言語を切り換え、ウィンドウ画面を閉じます。
- 6: ウィンドウ画面を閉じます。

備考

- ・ 変更する日時の初期値は、ウィンドウ画面を表示した時の日時です。

5.2.9 アラームリセット画面(ウィンドウ画面 W-30002)



概要

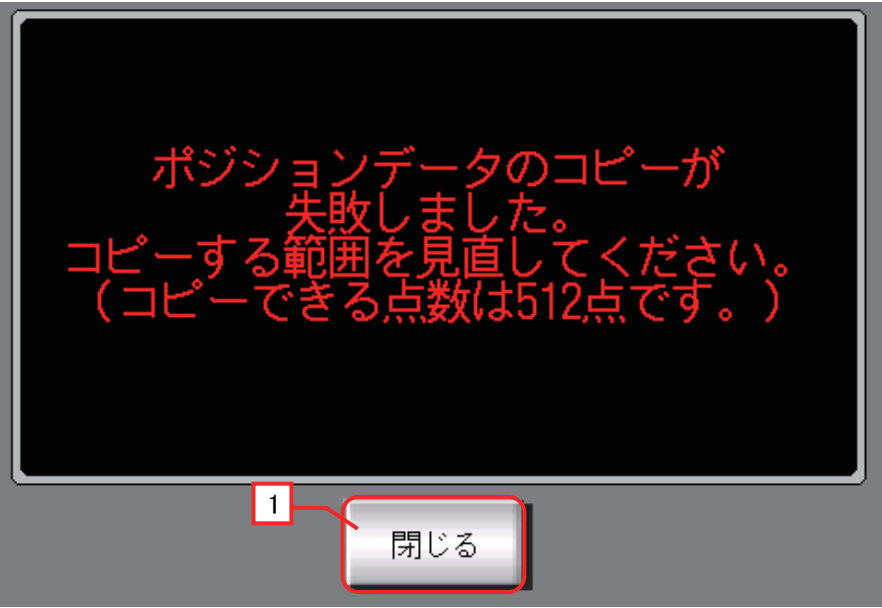
システムアラームのリセットを行います。

詳細

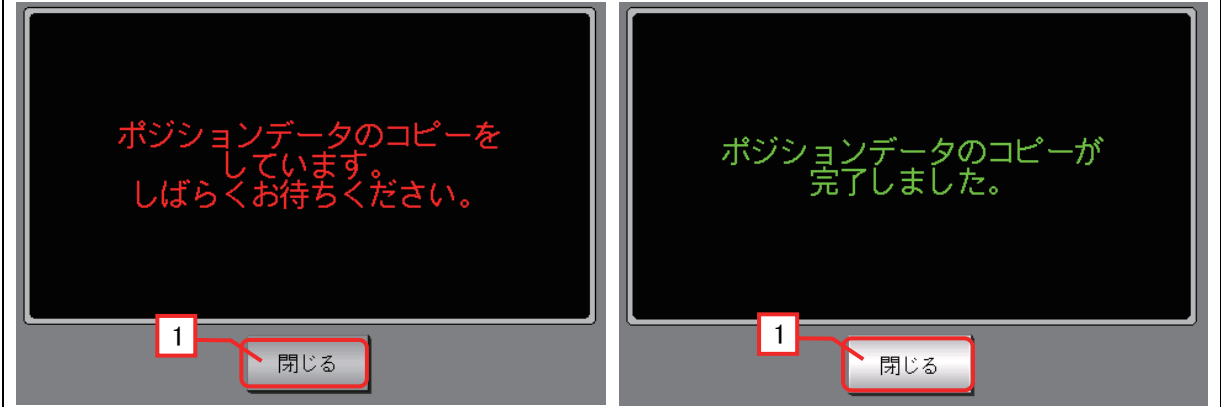
1: システムアラームをリセットし、ウィンドウ画面を閉じます。
2: ウィンドウ画面を閉じます。

備考

5.2.10 ポジションデータ コピーエラー画面(ウィンドウ画面 W-30003)

<div data-bbox="331 266 1217 871"></div>	
概要	ポジションデータのコピーが失敗した際に表示されます。
詳細	1: ウィンドウを閉じます。
備考	

5.2.11 ポジションデータ コピー中画面(ウィンドウ画面 W-30004)



概要

ポジションデータのコピー中に表示されます。

詳細

1: コピー完了後、ウィンドウを閉じます。コピー中はタッチしても動作しません。

備考

5.2.12 ポジションデータ コピー画面(ウィンドウ画面 W-30005)

The screenshot shows a graphical user interface for copying position data. At the top is a title bar 'ポジションデータ コピー' with a close button (X) labeled 1. Below it are two input sections. The first section, 'コピー元番号' (Copy Source Number), has a '先頭' (Start) field labeled 2 with the value '0' and a '終了' (End) field labeled 3 with the value '0'. An arrow points down to the second section, 'コピー先番号' (Copy Destination Number), which has a '先頭' (Start) field labeled 4 with the value '0' and a '回数' (Count) field labeled 5 with the value '1'. To the right of these fields is an '実行' (Execute) button labeled 6. At the bottom is a numeric keypad labeled 7, containing digits 1-9, 0, DEL, AC, CANCEL, and ENT.

概要

ポジションデータのコピーを実施します。コピー元の先頭から終了までのデータを、コピー先の先頭番号から指定した回数分、コピーします。


詳細

- 1: ウィンドウを閉じます。
- 2: コピー元の先頭のポジション No.を設定します。
- 3: コピー元の最後のポジション No.を設定します。
- 4: コピー先の先頭のポジション No.を設定します。
- 5: コピーする回数を設定します。
- 6: 設定した条件でコピーを実行します。実行スイッチを押すことで、ウィンドウ画面 W-30005、又は W-30006 へ切り替わります。
- 7: 入力用テンキーです。

備考

- ・ コピーするデータ量が多いほど、処理に時間がかかります。
- ・ コピーしたデータは、ロボシリンダへ書き込まれます。

5.2.13 ポジションデータ バックアップ/リストア画面(ウィンドウ画面 W-30006)



概要

ポジションデータのバックアップ/リストアを実施します。バックアップデータは最大 100 件まで登録可能です。本機能は、CF カードが必要となります。

詳細

- 1: ウィンドウを閉じます。
- 2: 保存/書込みの対象となるレコード No.を設定します。
- 3: 保存/書込み No.で設定した CF カード内にあるレシピファイルのレコード No.へロボシリンダのポジションデータをバックアップします。バックアップ中は、スイッチが点滅し、点滅が止まると、バックアップ完了となります。
- 4: 保存/書込み No.で設定した CF カード内にあるレシピファイルのレコード No.に保存されているデータをロボシリンダへリストアします。リストア中は、スイッチが点滅し、点滅が止まると、リストア完了となります。
- 5: 入力用テンキーです。

備考

- ・ 本機能は、拡張レシピ機能を使用しています。

5.2.14 ポジションデータ 編集画面(ウィンドウ画面 W-30007)

ポジションデータ 編集

No. 0

1 2 3 4 5

目標位置	15.01	ゾーン+	0.00
速度	330.00	ゾーン-	0.00
押付	0	インクリメンタル	通常
閾値	0	押付方向	正転
位置決幅	10	指令モード	通常
加速	0.30	書込	
減速	0.30		

1 2 3 4 5 6 DEL CANCEL

7 8 9 0 . AC ENT

概要

ポジションデータの編集をします。ポジションデータの編集後、「書込」スイッチ押下にてロボシリンダへデータを書き込みます。

詳細

1: 編集中のポジション No.を表示します。

2: ウィンドウを閉じます。

3: ポジションデータを編集します。

目標位置: スライダの目標位置を設定します。

速度: スライダの移動速度を設定します。

押付: 押付け動作時の電流制限値を設定します。通常動作時は 0 を設定します。

閾値: 負荷出力判定を行う場合の閾値を設定します。(PCON-CF でのみ使用)

位置決幅: 位置決め完了幅を設定します。押付け動作時は、最大押込み量として扱います。

加速: 加速度を設定します。

減速: 減速度を設定します。

ゾーン+: ゾーン出力信号が ON する領域を設定します。

ゾーン-: ゾーン出力信号が ON する領域を設定します。

インクリメンタル: 絶対座標指定/相対座標指定を設定します。

通常=絶対座標指定

インクリ=相対座標指定

押付方向: アプローチ動作完了後の押し付け動作方向を設定します。

指令モード: 通常動作/押付け動作を設定します。

4: 編集したポジションデータをロボシリンダへ書込みます。

5: 入力用テンキーです。

備考

・データの編集、書込みスイッチを押下する前にウィンドウを閉じると、編集中のデータはロボシリンダへ反映されませんので、ご注意ください。

5.3 使用デバイス一覧

5.3.1 接続機器のデバイス一覧

タイプ	デバイス番号	用途	アドレス
ビット	S0100	EMG ステータス	EMGS
	S0103	サーボ ON ステータス	SV
	S0105	重故障ステータス	ALMH
	S0106	軽故障ステータス	ALML
	S010B	原点復帰ステータス	HEND
	S0122	運転モードステータス	RMDS
	S0127	PIO/Modbus 切替ステータス	PMSS
	S012A	移動中信号	MOVE
	S017C	原点確認センサモニタ	HMCK
	S0403	サーボ ON 指令	SON
	S0407	アラームリセット指令	ALRS
	S040B	原点復帰指令	HOME
	S0416	ジョグ+指令	JOG+
	S0417	ジョグ-指令	JOG-
	S0420	ソフトウェアリセット指令	SFRS
	S0427	PIO/Modbus 切換え指定	PMSL
	S0428	パラメータデータ静的領域書込み指令	PARW
	R9003.b0	指令ポジション番号 1	PC1
	R9003.b1	指令ポジション番号 2	PC2
	R9003.b2	指令ポジション番号 4	PC4
	R9003.b3	指令ポジション番号 8	PC8
	R9003.b4	指令ポジション番号 16	PC16
	R9003.b5	指令ポジション番号 32	PC32
	R9003.b6	使用不可	
	R9003.b7	使用不可	
	R9003.b8	使用不可	
	R9003.b9	ブレーキリリース	BKRL
	R9003.b10	運転モード	RMOD
	R9003.b11	原点復帰	HOME
	R9003.b12	一時停止	*STP
	R9003.b13	スタート	CSTR
	R9003.b14	アラームリセット	RES
	R9003.b15	サーボ ON	SON
	R9004.b0	完了ポジション番号 1	PM1
	R9004.b1	完了ポジション番号 2	PM2
	R9004.b2	完了ポジション番号 4	PM4
	R9004.b3	完了ポジション番号 8	PM8
	R9004.b4	完了ポジション番号 16	PM16
	R9004.b5	完了ポジション番号 32	PM32
	R9004.b6	移動中	MOVE
	R9004.b7	ゾーン 1	ZONE1
	R9004.b8	ポジションゾーン	PZONE
	R9004.b9	運転モードステータス	RMDS
	R9004.b10	原点復帰完了	RMDS
	R9004.b11	位置決め完了	PEND

タイプ	デバイス番号	用途	アドレス
ビット	R9004.b12	サーボ ON ステータス	SV
	R9004.b13	非常停止ステータス	*EMGS
	R9004.b14	アラーム	*ALM
	R9004.b15	バッテリーアラーム	*BALM
	R9012.b0	リミットセンサ	LS
	R9012.b1	クリープセンサ	CREP
	R9012.b2	オーバートラベルセンサ	OT
	R9012.b3	原点確認センサモニタ	HMCK
	R9012.b4	ベルト切断センサ	BLCT
	R9012.b5	使用不可	-
	R9012.b6	使用不可	-
	R9012.b7	使用不可	-
	R9012.b8	モードスイッチ状態	MDSW
	R9012.b9	使用不可	-
	R9012.b10	使用不可	-
	R9012.b11	使用不可	-
	R9012.b12	指令パルス PP 信号状態	PP
	R9012.b13	使用不可	-
	R9012.b14	指令パルス NP 信号状態	NP
	R9012.b15	使用不可	-
	R9908.b3	制御フラグ指定レジスタ	CTLF
ワード	R0700	ソフトウェアストロークリミット+側	LIMM
	R0702	ソフトウェアストロークリミット-側	LIML
	R0802	PIO パターン選択	IOPN
	R0C00	ゾーン境界 1+側	ZNM1
	R0C02	ゾーン境界 1-側	ZNL1
	R1000	目標位置	PCMD
	R1001	目標位置	PCMD
	R1400	目標位置	PCMD
	R1800	目標位置	PCMD
	R1C00	目標位置	PCMD
	R2000	目標位置	PCMD
	R2400	目標位置	PCMD
	R2800	目標位置	PCMD
	R2C00	目標位置	PCMD
	R9000	現在位置モニタ	PNOW
	R9001	現在位置モニタ	PNOW
	R9002	現在発生アラームコード照会	ALMC
	R900A	現在速度モニタ	VNOW
	R900C	電流値モニタ	CNOW
	R9014	位置決め完了ポジションNo.ステータス照会	POSS
	R9800	ポジション移動指令レジスタ	POSR
	R9900	目標位置指定レジスタ	PCMD
	R9904	速度指定レジスタ	VCMD
	R9905	加減速度指定レジスタ	ACMD
	R9908	制御フラグ指定レジスタ	CTLF

5.3.2 GOT のデバイス一覧

タイプ	デバイス番号	用途	分類
ビット	GB30000	ジョグモード	共通
	GB30001	現在位置取込	共通
	GB30002	前進 JOG+の重ね合わせ	共通
	GB30003	前進 JOG-の重ね合わせ	共通
	GB30004	スクロール用スクリプト起動トリガ	共通
	GB30006	ポジションデータ書込実行	共通
	GB30007	実行	共通
	GB30008	エラー画面表示スクリプト	共通
	GB30009	自動運転 START	共通
	GB30010	アラーム変換トリガ	共通
	GB30011	詳細表示用スクリプト起動トリガ	共通
	GB30012	初回起動フラグ	共通
	GB30013	初回起動フラグ	共通
	GB30014	ウィンドウクローズフラグ	共通
	GB30015	スクロールスイッチ動作条件	共通
	GB30016	コピー前処理スクリプト起動トリガ	共通
	GB30017	コピー後処理スクリプト起動トリガ	共通
	GB30018	ポジションデータコピートリガ ON 用スクリプト起動トリガ	共通
	GB30019	拡張レシピ各種フラグクリア用スクリプト起動トリガ	共通
	GB30020	0 軸 使用/未使用フラグ	0 軸
	GB30024	0 軸 デバイスデータ転送用スクリプト起動トリガ	0 軸
	GB30028	ポジションテーブル画面表示フラグ	共通
	GB30029	コピー先データ読み込みスクリプト起動トリガ	共通
	GB30030	コピー元データ読み込みフラグ	共通
ワード	GD26000	速度入力用デバイス	0 軸
	GD26002	イン칭ング距離入力用デバイス	0 軸
	GD26004	実行 No.入力用デバイス	0 軸
	GD26005	取込先 No.入力用デバイス	0 軸
	GD26006	ポジション No.表示デバイス	0 軸
	GD26007	ポジション No.入力デバイス	0 軸
	GD26008	ポジション No.オフセットデバイス	0 軸
	GD26009	コピー元先頭	共通
	GD26010	コピー元終了	共通
	GD26011	コピー先先頭	共通
	GD26012	コピー先点数	共通
	GD26013	アラームコード ワークデバイス	共通
	GD26014	アラーム詳細表示開始行	共通
	GD26015	拡張ユーザアラーム 外部出力デバイス	共通
	GD26016	拡張レシピ外部制御デバイス	共通
	GD26017	レシピ No.格納デバイス	共通
	GD26018	レコード No.格納デバイス	共通

タイプ	デバイス番号	用途	分類
ワード	GD26019	拡張レシピ外部通知デバイス	共通
	GD26020	レシピ No.通知デバイス	共通
	GD26021	レコード No.通知デバイス	共通
	GD26023	デバイスデータ転送トリガ (No.219)	0 軸
	GD26024	デバイスデータ転送外部通知デバイス (No.219)	0 軸
	GD26025	デバイスデータ転送トリガ (No.220)	0 軸
	GD26026	デバイスデータ転送外部通知デバイス (No.220)	0 軸
	GD26027	デバイスデータ転送トリガ (No.221)	0 軸
	GD26028	デバイスデータ転送外部通知デバイス (No.221)	0 軸
	GD26029	デバイスデータ転送トリガ (No.222)	0 軸
	GD26030	デバイスデータ転送外部通知デバイス (No.222)	0 軸
	GD26031	デバイスデータ転送トリガ (No.223)	0 軸
	GD26032	デバイスデータ転送外部通知デバイス (No.223)	0 軸
	GD26033	デバイスデータ転送トリガ (No.224)	0 軸
	GD26034	デバイスデータ転送外部通知デバイス (No.224)	0 軸
	GD26035	デバイスデータ転送トリガ (No.225)	0 軸
	GD26036	デバイスデータ転送外部通知デバイス (No.225)	0 軸
	GD26037	デバイスデータ転送トリガ (No.226)	0 軸
	GD26038	デバイスデータ転送外部通知デバイス (No.226)	0 軸
	GD26039	デバイスデータ転送トリガ (No.227)	0 軸
	GD26040	デバイスデータ転送外部通知デバイス (No.227)	0 軸
	GD26041	デバイスデータ転送オフセット (No.227)	0 軸
	GD26099	アラーム ID 指定デバイス	共通
	GD26100～26115	ポジションテーブル編集用デバイス	共通
	GD26200～26439	ポジションテーブルデータ	共通
	GD26440～26679	ポジションテーブルデータ ワークスペース	共通
	GD26680	速度入力用デバイス (1 軸)	0 軸
	GD26682	イン칭距離入力用デバイス (1 軸)	0 軸
	GD26684	実行 No.入力用デバイス (1 軸)	0 軸
	GD26685	取込先 No.入力用デバイス (1 軸)	0 軸
	GD26686	ポジション No.表示デバイス (1 軸)	0 軸
	GD26704	アラームデバイス (0 軸)	0 軸
	GD26705	デバイスデータ転送トリガ (0 軸)	0 軸
	GD26706	デバイスデータ転送外部通知デバイス (0 軸)	0 軸
	GD26716	ポジション No.スクロールステータス	0 軸
	GD27000～35191	ポジションテーブルデータ コピー用ワークエリア 1	共通
	GD35192～43383	ポジションテーブルデータ コピー用ワークエリア 2	共通
	GD60000	画面切換えデバイス	共通
	GD60001	オーバーラップウィンドウ 1 切換えデバイス	共通
	GD60013	オーバーラップウィンドウ 5 切換えデバイス	共通
	GD60021	言語切り換えデバイス	共通
	GD60031	システム信号 1-1	共通
	GD60041	システム信号 2-1	共通

タイプ	デバイス番号	用途	分類
ワード	GD60300～60305	年月日表示デバイス	共通
	GS386	プロジェクト/ 画面スクリプト初回動作制御デバイス	共通
	GS513～516	変更時刻デバイス	共通
	GS650～652	現在時刻デバイス	共通
テンポラリ	TMP0～30、85～89、 100 ～ 105 、200 ～ 213、220～223、1000 ～1001、1010、1020	テンポラリエリア	

5.4 コメント一覧

コメントグループ No.	用途
253	アラームメッセージ用コメント
254	アラーム詳細表示用コメント
255	汎用コメント

5.5 アラーム設定

(1)アラーム ID:30000

(a)基本

項 目	内 容
アラーム名	Alarm Axis0
履歴収集方式	履歴モード
<input type="checkbox"/> ポップアップ表示	
<input type="checkbox"/> 履歴数格納	
<input type="checkbox"/> 発生数格納	
<input checked="" type="checkbox"/> GOT 本体の内蔵メモリで停電保持する(バッテリーが必要となります)	
保存件数	100 件
バッファ満杯時処理	古い履歴を削除する
<input type="checkbox"/> 満杯通知信号デバイス	
通知件数	
<input type="checkbox"/> バッファリングデータ消去トリガデバイス	
<input type="checkbox"/> バッファリングデータ消去完了信号デバイス	

(b)デバイス

項 目	内 容
監視周期	1 秒
アラーム点数	51
デバイス設定	同一
汎用コメントグループ No.	253

(c)ファイル保存

項 目	内 容
<input checked="" type="checkbox"/> アラームログファイルを保存する	
ドライブ名	A:標準 CF カード
フォルダ名	Project1
ファイル名	AAM30000.G1A
トリガ種別	周期(1 分)
書き込み中通知デバイス	未使用
書き込みエラー通知デバイス	未使用
保存時自動バックアップ	未使用

5.6 拡張レシピ設定

拡張レシピ共通設定

項 目	内 容
外部制御デバイス	GD26016
レシピ No.格納デバイス	GD26017
レコード No.格納デバイス	GD26018
<input checked="" type="checkbox"/> ファイル変換外部制御有効	
<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD26019
レシピ No.通知デバイス	GD26020
レコード No.通知デバイス	GD26021

(1)レシピ No.32762(0 軸)

(a)基本

項 目	内 容
レシピ名称	Position Table0
レシピファイル	使用する
ドライブ名	A:標準 CF カード
フォルダ名	Project1
ファイル名	ARP32762.G1P
<input type="checkbox"/> デバイスコメントを対象とする	
<input type="checkbox"/> 書き込みトリガデバイス 1	
<input type="checkbox"/> 読み出しトリガデバイス 1	

(b)デバイス

項 目	内 容
ブロック数	1
レコード数	100
デバイス	0-0 R1000
デバイス形式	符号付き BIN16
点数	8192

(3)レシピ No.32766(共通)

(a)基本

項 目	内 容
レシピ名 称	Axis
レシピファイル	使用する
ドライブ名	A:標準 CF カード
フォルダ名	Project1
ファイル名	ARP32766.G1P
<input type="checkbox"/> デバイスコメントを対象とする	
<input type="checkbox"/> 書き込みトリガデバイス 1	
<input type="checkbox"/> 読み出しトリガデバイス 1	

(b)デバイス

項 目	内 容
ブロック数	1
レコード数	1
デバイス	GB30020
デバイス形式	ビット
点数	1

5.7 デバイスデータ転送設定

(1)ID:215 Axis0 Alarm(0 軸)

デバイスデータ転送トリガ	
トリガ種別	立上り
外部制御デバイス	GD26705
トリガデバイス	GD26705.b0
転送元先反転フラグ	GD26705.b1
外部通知情報	
<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD26706
デバイスデータ転送処理中通知信号	GD26706.b0
デバイスデータ転送エラー通知信号	GD26706.b15

(2)ID:219 Position Data1(0-63) (0 軸)

デバイスデータ転送トリガ	
トリガ種別	立上り
外部制御デバイス	GD26023
トリガデバイス	GD26023.b0
転送元先反転フラグ	GD26023.b1
外部通知情報	
<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD26024
デバイスデータ転送処理中通知信号	GD26024.b0
デバイスデータ転送エラー通知信号	GD26024.b15

(3)ID:220 Position Data2(64-127) (0 軸)

デバイスデータ転送トリガ	
トリガ種別	立上り
外部制御デバイス	GD26025
トリガデバイス	GD26025.b0
転送元先反転フラグ	GD26025.b1
外部通知情報	
<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD26026
デバイスデータ転送処理中通知信号	GD26026.b0
デバイスデータ転送エラー通知信号	GD26026.b15

(4)ID:221 Position Data3(128-191) (0 軸)

デバイスデータ転送トリガ	
トリガ種別	立上り
外部制御デバイス	GD26027
トリガデバイス	GD26027.b0
転送元先反転フラグ	GD26027.b1
外部通知情報	
<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD26028
デバイスデータ転送処理中通知信号	GD26028.b0
デバイスデータ転送エラー通知信号	GD26028.b15

(5) ID: 222 Position Data4(192-255) (0 軸)

デバイスデータ転送トリガ	
トリガ種別	立上り
外部制御デバイス	GD26029
トリガデバイス	GD26029.b0
転送元先反転フラグ	GD26029.b1
外部通知情報	
<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD26030
デバイスデータ転送処理中通知信号	GD26030.b0
デバイスデータ転送エラー通知信号	GD26030.b15

(6) ID: 223 Position Data5(256-319) (0 軸)

デバイスデータ転送トリガ	
トリガ種別	立上り
外部制御デバイス	GD26031
トリガデバイス	GD26031.b0
転送元先反転フラグ	GD26031.b1
外部通知情報	
<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD26032
デバイスデータ転送処理中通知信号	GD26032.b0
デバイスデータ転送エラー通知信号	GD26032.b15

(7) ID: 224 Position Data6(320-383) (0 軸)

デバイスデータ転送トリガ	
トリガ種別	立上り
外部制御デバイス	GD26033
トリガデバイス	GD26033.b0
転送元先反転フラグ	GD26033.b1
外部通知情報	
<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD26034
デバイスデータ転送処理中通知信号	GD26034.b0
デバイスデータ転送エラー通知信号	GD26034.b15

(8)ID:225 Position Data7(384-447) (0 軸)

デバイスデータ転送トリガ	
トリガ種別	立上り
外部制御デバイス	GD26035
トリガデバイス	GD26035.b0
転送元先反転フラグ	GD26035.b1
外部通知情報	
<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD26036
デバイスデータ転送処理中通知信号	GD26036.b0
デバイスデータ転送エラー通知信号	GD26036.b15

(9)ID:226 Position Data8(448-511) (0 軸)

デバイスデータ転送トリガ	
トリガ種別	立上り
外部制御デバイス	GD26037
トリガデバイス	GD26037.b0
転送元先反転フラグ	GD26037.b1
外部通知情報	
<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD26038
デバイスデータ転送処理中通知信号	GD26038.b0
デバイスデータ転送エラー通知信号	GD26038.b15

(10)ID:227 Position Table(0 軸)

デバイスデータ転送トリガ	
トリガ種別	立上り
外部制御デバイス	GD26039
トリガデバイス	GD26039.b0
転送元先反転フラグ	GD26039.b1
外部通知情報	
<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知デバイス	GD26040
デバイスデータ転送処理中通知信号	GD26040.b0
デバイスデータ転送エラー通知信号	GD26040.b15

5.8 スクリプト設定

項 目	内 容
プロジェクトスクリプト	有り
画面スクリプト	B30002、B30003、B30005、B30026 W30004、W30006、W30007
オブジェクトスクリプト	W30001

(1)プロジェクトスクリプト

スクリプト No.30016			
スクリプト名	Script30016	コメント	スクリプト初回動作制御
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り(GB40)
<pre>//スクリプト初回動作制御 [w:GS386] = 1; //軸使用状況書込み [w:TMP0000] = file_getlist("A:¥¥Project1¥¥","ARP32766.G1P",[w:TMP0001],0,1,32); if([w:TMP0000] == 1) { [w:GD26017] = 32766; [w:GD26018] = 1; set([b:GD26016.b0]); }</pre>			

スクリプト No.30017			
スクリプト名	Script30017	コメント	レシピフラグクリア
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 (GD26019.b0)
rst([b:GD26016.b0]);			

スクリプト No.30120			
スクリプト名	Script30120	コメント	0 軸アラーム用データ転送
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中周期(GB30024)/1 秒
set([b:GD26705.b0]);			

スクリプト No.30121			
スクリプト名	Script30121	コメント	0 軸アラーム用データ転送フラグクリア
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 (GD26706.b0)
rst([b:GD26705.b0]);			

(2)画面スクリプト

(a)ベース画面 30002

スクリプト No.30001			
スクリプト名	Script30001	コメント	No.0 軸現在値取り込み
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り(GB30001)
<pre>[w:TMP0000] = [w:GD26005] * 16; [0-0:w:R1000[w:TMP0000]] = [0-0:w:R9000]; [0-0:w:R1001[w:TMP0000]] = [0-0:w:R9001];</pre>			

スクリプト No.30002			
スクリプト名	Script30002	コメント	JOG+開始処理
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り(GB30002)
<pre>//9900H: Target position specification register //9902H: Positioning width specification register //9904H: Speed specification register //9908H: Control flag specification register if([w:GD26000] == 0) { [w:GD26000] = 100; } [0-0:w:R9904] = [w:GD26000]; if([b:GB30000] == ON) { // Inching processing set([0-0:b:R9908.b3]); if([w:GD26002] == 0) { [w:GD26002] = 1000; } [0-0:w:R9900] = [w:GD26002]; }else{ // JOG action [0-0:w:R9900] = 9999; }</pre>			

スクリプト No.30003			
スクリプト名	Script30003	コメント	JOG+終了処理
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	立下り(GB30002)
<pre>//9900H: Target position specification register //9902H: Positioning width specification register //9904H: Speed specification register //9908H: Control flag specification register if([0-0:b:S0127] == ON) { if([0-0:b:S0103] == ON) && ([0-0:b:S010B] == ON) { if([b:GB30000] == OFF) { // JOG action [0-0:w:R9900] = 0; [0-0:w:R9904] = 0; } } } }</pre>			

スクリプト No.30004			
スクリプト名	Script30004	コメント	JOG-開始処理
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り(GB30003)
<pre>//9900H: Target position specification register //9902H: Positioning width specification register //9904H: Speed specification register //9908H: Control flag specification register if([w:GD26000] == 0) { [w:GD26000] = 100; } [0-0:w:R9904] = [w:GD26000]; if([b:GB30000] == ON) { // Inching processing set([0-0:b:R9908.b3]); if([w:GD26002] == 0) { [w:GD26002] = 1000; } [0-0:w:R9900] = [w:GD26002] * -1; }else{ // JOG action [0-0:w:R9900] = 0; } }</pre>			

スクリプト No.30005			
スクリプト名	Script30005	コメント	JOG-終了処理
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	立下り(GB30003)
<pre>//9900H: Target position specification register //9902H: Positioning width specification register //9904H: Speed specification register //9908H: Control flag specification register if([0-0:b:S0127] == ON) { if([0-0:b:S0103] == ON) && ([0-0:b:S010B] == ON) { if([b:GB30000] == OFF) { // JOG action [0-0:w:R9900] = 0; [0-0:w:R9904] = 0; } } } }</pre>			

スクリプト No.30006			
スクリプト名	Script30006	コメント	インクリ初期処理
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り(GB30000)
<pre>if([0-0:w:R9905] == 0) { [0-0:w:R9908] = 0x000A; } }</pre>			

(b)ベース画面 30003

スクリプト No.30007			
スクリプト名	Script30007	コメント	画面切替時処理
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中(GB40)
<pre>if([b:GB30012] == OFF) { [w:TMP0000] = 0; //2012/12/07 add [w:GD26041] = [w:GD26006] * 16; set([b:GD26039.b0]); set([b:GB30012]); } }</pre>			

スクリプト No.30008			
スクリプト名	Script30008	コメント	ポジション No.スクロール
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中(GB30004)
<pre> switch([w:GD26716]) { case 1: if([w:GD26006] < 402) { [w:GD26006] = [w:GD26006] + 100; }else{ [w:GD26006] = 502; } break; case 2: if([w:GD26006] < 492) { [w:GD26006] = [w:GD26006] + 10; }else{ [w:GD26006] = 502; } break; case 3: if([w:GD26006] > 10) { [w:GD26006] = [w:GD26006] - 10; }else{ [w:GD26006] = 0; } break; case 4: if([w:GD26006] > 100) { [w:GD26006] = [w:GD26006] - 100; }else{ [w:GD26006] = 0; } break; } [w:GD26041] = [w:GD26006] * 16; set([b:GD26039.b0]); set([b:GB30015]); //2012/12/20 add rst([b:GB30004]); </pre>			

スクリプト No.30014			
スクリプト名	Script30014	コメント	フラグクリア
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じるとき
<pre>// Reset device data transfer trigger rst([b:GB30012]);</pre>			

スクリプト No.30019			
スクリプト名	Script30019	コメント	デバイスデータ転送後処理
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	OFF 中 (GD26039.b0)
<pre>// Switch upper and lower positions if([b:GB30028] == ON) { [w:TMP0080] = 15; [w:TMP0082] = 0; while([w:TMP0080] > 0) { [w:TMP0081] = 5; while([w:TMP0081] > 0) { [w:TMP0083] = [w:GD26441[w:TMP0082]]; [w:TMP0084] = [w:GD26440[w:TMP0082]]; [w:GD26440[w:TMP0082]] = [w:TMP0083]; [w:GD26441[w:TMP0082]] = [w:TMP0084]; [w:TMP0082] = [w:TMP0082] + 2; [w:TMP0081] = [w:TMP0081] - 1; } [w:TMP0082] = [w:TMP0082] + 6; [w:TMP0080] = [w:TMP0080] - 1; } bmov([w:GD26440],[w:GD26200],240); rst([b:GB30013]); rst([b:GB30004]); rst([b:GB30014]); if([w:GD60013] == 0) { rst([b:GB30015]); } rst([b:GB30028]); } }</pre>			

スクリプト No.30026			
スクリプト名	Script30026	コメント	コピー実行
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り(GB30007)
<pre>// Calculate the copy target and position number [w:TMP0000] = ([w:GD26010] - [w:GD26009]) + 1; // Offset copy destination address [w:TMP0001] = [w:GD26011] * 16; // Offset copy source address [w:TMP0002] = [w:GD26009] * 16; // Number of copy points [w:TMP0003] = [w:GD26012]; [w:TMP0006] = 0; fmov([w:TMP0006],[w:GD35192],8192); // Position data writing range error check (up to 512 points) //2012/12/20 add [w:TMP0030] = (([w:TMP0000] * [w:TMP0003]) + [w:GD26011]) - 1; if([w:TMP0030] > 511) { set([b:GB30008]); }else{ rst([b:GB30008]); } if([b:GB30008] == OFF) { [w:TMP0006] = [w:TMP0030] * 16; [w:TMP0007] = [w:GD26010] * 16; [w:TMP0006] = 0; [w:TMP0007] = 0; while([w:TMP0006] < [w:TMP0000]) { bmov([w:GD27000[w:TMP0002]], [w:GD35192[w:TMP0007]], 16); [w:TMP0002] = [w:TMP0002] + 16; [w:TMP0007] = [w:TMP0007] + 16; [w:TMP0006] = [w:TMP0006] + 1; } [w:TMP0008] = 0; while([w:TMP0008] < [w:GD26012]) { [w:TMP0006] = 0; [w:TMP0007] = 0; while([w:TMP0006] < [w:TMP0000]) { bmov([w:GD35192[w:TMP0007]], [w:GD27000[w:TMP0001]], 16);</pre>			

```

[w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 16;
[w:TMP0007] = [w:TMP0007] + 16;
[w:TMP0006] = [w:TMP0006] + 1;
    }
    [w:TMP0008] = [w:TMP0008] + 1;
}

set([b:GB30017]);

}else{
    [w:GD60013] = 30003;
    rst([b:GB30014]);
}

[w:TMP0006] = 0;
fmov([w:TMP0006],[w:GD35192],8192);

rst([b:GB30007]);

```

スクリプト No.30028			
スクリプト名	Script30028	コメント	コピー前処理
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 (GB30016)
<pre> // Calculate the top address of copy source [w:TMP0010] = [w:GD26009] / 64; // Calculate the end address of copy source [w:TMP0011] = [w:GD26010] / 64; // Position data writing range error check (up to 512 points) [w:TMP0012] = [w:GD26010] - [w:GD26009]; //2012/12/20 add [w:TMP0030] = ((([w:TMP0012] + 1) * [w:GD26012]) + [w:GD26011]) - 1; if((([w:TMP0012] < 0) ([w:TMP0030] > 511)) { set([b:GB30008]); }else{ rst([b:GB30008]); } if([b:GB30008] == OFF) { [w:TMP0020] = [w:TMP0010] * 2; [w:TMP0014] = 0; while([w:TMP0014] < (([w:TMP0011] - [w:TMP0010]) + 1)) { [w:GD26023[w:TMP0020]] = 1; [w:TMP0020] = [w:TMP0020] + 2; [w:TMP0014] = [w:TMP0014] + 1; } [w:GD60013] = 30004; //2012/12/13 add </pre>			

```
set([b:GB30030]);
```

```
set([b:GB30018]);
```

```
}else{
```

```
[w:GD60013] = 30003;
```

```
//2012/12/13 add
```

```
rst([b:GB30014]);
```

```
}
```

```
rst([b:GB30016]);
```

スクリプト No.30029

スクリプト名	Script30029	コメント	コピー後処理
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 (GB30017)

```
// Calculate the top address of copy destination
```

```
[w:TMP0012] = [w:GD26011] / 64;
```

```
// Calculate the end address of copy destination
```

```
//2012/12/20 add
```

```
[w:TMP0013] = ((([w:GD26010] - [w:GD26009]) + 1) * [w:GD26012] + [w:GD26011]) - 1) / 64;
```

```
[w:TMP0003] = [w:GD26012] * 16;
```

```
[w:TMP0022] = [w:TMP0012] * 2;
```

```
[w:TMP0014] = 0;
```

```
while([w:TMP0014] < (([w:TMP0013] - [w:TMP0012]) + 1))
```

```
{
```

```
[w:GD26023[w:TMP0022]] = 3;
```

```
[w:TMP0022] = [w:TMP0022] + 2;
```

```
[w:TMP0014] = [w:TMP0014] + 1;
```

```
}
```

```
set([b:GB30019]);
```

```
rst([b:GB30017]);
```

スクリプト No.30030			
スクリプト名	Script30030	コメント	編集トリガ ON
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 (GB30018)
<pre> if([w:GD26023] == 0) && ([w:GD26025] == 0) && ([w:GD26027] == 0) && ([w:GD26029] == 0) && ([w:GD26031] == 0) && ([w:GD26033] == 0) && ([w:GD26035] == 0) && ([w:GD26037] == 0)) { //2012/12/13 add if([b:GB30030] == ON) { set([b:GB30029]); }else{ set([b:GB30007]); } rst([b:GB30018]); } </pre>			

スクリプト No.30031			
スクリプト名	Script30031	コメント	コピーフラグクリア処理
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 (GB30019)
<pre> if([w:GD26023] != 3) && ([w:GD26025] != 3) && ([w:GD26027] != 3) && ([w:GD26029] != 3) && ([w:GD26031] != 3) && ([w:GD26033] != 3) && ([w:GD26035] != 3) && ([w:GD26037] != 3)) { [w:TMP0022] = 0; [w:TMP0014] = 0; while([w:TMP0014] < 8) { [w:GD26023[w:TMP0022]] = 0; [w:TMP0022] = [w:TMP0022] + 2; [w:TMP0014] = [w:TMP0014] + 1; } rst([b:GB30019]); //2012/12/07 add set([b:GD26039.b0]); } </pre>			

スクリプト No.30128			
スクリプト名	Script30128	コメント	Set Flags
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り (GD26040.b0)
<pre> set([b:GB30028]); rst([b:GD26039.b0]); </pre>			

スクリプト No.30132			
スクリプト名	Script30128	コメント	コピー前処理 2
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 (GB30029)
<pre> // Calculate the top address of copy destination [w:TMP0000] = [w:GD26011] / 64; // Calculate the end address of copy destination [w:TMP0001] = ((([w:GD26010] - [w:GD26009]) + 1) * [w:GD26012]) + [w:GD26011] - 1; </pre>			

```

[w:TMP0002] = [w:TMP0001] / 64;

// Position data writing range error check (up to 512 points)
[w:TMP0003] = [w:GD26010] - [w:GD26009];
if([w:TMP0003] < 0 || ([w:TMP0001] > 511))
{
    set([b:GB30008]);
}else{
    rst([b:GB30008]);
}

if([b:GB30008] == OFF)
{
    [w:TMP0004] = [w:TMP0000] * 2;
    [w:TMP0005] = 0;
    while([w:TMP0005] < ([w:TMP0002] - [w:TMP0000]) + 1)
    {
        [w:GD26023[w:TMP0004]] = 1;
        [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 2;
        [w:TMP0005] = [w:TMP0005] + 1;
    }

    rst([b:GB30030]);
    set([b:GB30018]);
}else{

    [w:GD60013] = 30003;
    rst([b:GB30014]);
}

rst([b:GB30029]);

```

(c)ベース画面 30005

スクリプト No.30011			
スクリプト名	Script30011	コメント	コメント表示位置初期化
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 (GB40)
<pre> if([b:GB30012] == OFF) { [w:GD26014] = 1; set([b:GB30012]); } </pre>			

スクリプト No.30012			
スクリプト名	Script30012	コメント	アラーム詳細表示
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中(GB30011)
<pre>// Script for alarm details if([w:GD26015] > 0) { [w:GD26013] = [w:GD26015] + 8000; }else{ [w:GD26013] = 0; } rst([b:GB30011]);</pre>			

スクリプト No.30013			
スクリプト名	Script30013	コメント	詳細クリア
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じるとき
<pre>// Clear details when switching screens rst([b:GB30012]);</pre>			

(d)ベース画面 30026

スクリプト No.30020			
スクリプト名	Script30020	コメント	軸動作設定
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre>//Axis0 if([b:GB30020] == ON) { rst([b:GS531.b0]); set([b:GB30024]); }else{ set([b:GS531.b0]); rst([b:GB30024]); }</pre>			

(e)ウィンドウ画面 30004

スクリプト No.30010			
スクリプト名	Script30010	コメント	スクロール動作条件クリア
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じるとき
<pre>rst([b:GB30015]);</pre>			

(f)ウィンドウ画面 30006

スクリプト No.30018			
スクリプト名	Script30018	コメント	画面更新
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立下り(GD26019.b0)
<pre>set([b:GD26039.b0]);</pre>			

スクリプト No.30010			
スクリプト名	Script30010	コメント	スクロール動作条件クリア
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じるとき
rst([b:GB30015]);			

スクリプト No.30025			
スクリプト名	Script30025	コメント	フラグクリア
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立下り(GD26019.b1)
rst([b:GB30014]); rst([b:GB30013]);			

(g)ウィンドウ画面 30007

スクリプト No.30023			
スクリプト名	Script30023	コメント	オフセットデバイス演算
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中(GB40)
<pre> if([b:GB30013] == OFF) { [w:TMP0100] = 0; fmov([w:TMP0000],[w:GD26100],16); [w:GD26008] = [w:GD26008] * 16; bmov([w:GD26200[w:GD26008]], [w:GD26100],16); set([b:GB30013]); } </pre>			

スクリプト No.30024			
スクリプト名	Script30024	コメント	ポジション書込実行
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り(GB30006)
<pre> [w:TMP0000] = [w:GD26007] * 16; [w:TMP0001] = 0; [w:TMP0085] = 15; [w:TMP0087] = 0; bmov([w:GD26100],[w:GD26440],16); [w:TMP0086] = 5; while([w:TMP0086] > 0) { [w:TMP0088] = [w:GD26441[w:TMP0087]]; [w:TMP0089] = [w:GD26440[w:TMP0087]]; [w:GD26440[w:TMP0087]] = [w:TMP0088]; [w:GD26441[w:TMP0087]] = [w:TMP0089]; [w:TMP0087] = [w:TMP0087] + 2; [w:TMP0086] = [w:TMP0086] - 1; } bmov([w:GD26440[w:TMP0001]], [0-0:w:R1000[w:TMP0000]],16); [w:GD60013] = 0; //2012/12/07 add set([b:GD26039.b0]); rst([b:GB30006]); </pre>			

スクリプト No.30010			
スクリプト名	Script30010	コメント	スクロール動作条件クリア
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じるとき
rst([b:GB30015]);			

スクリプト No.30025			
スクリプト名	Script30025	コメント	フラグクリア
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じるとき
rst([b:GB30014]); rst([b:GB30013]);			

(3)オブジェクトスクリプト

(a)ウィンドウ画面 30001

オブジェクト	数値表示	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	1	トリガ種別	立上り(GB40)
<pre>//時計データより今日の年月を取得 [w:TMP0] = [w:GS650] & 0xF000;//設定用時計データより年の下 2 桁の 10 の位を取得 [w:TMP10] = [w:TMP0] >> 12;//桁合せ [w:TMP20] = [w:TMP10] * 10;//BCD→BIN [w:TMP1] = [w:GS650] & 0x0F00;//設定用時計データより年の下 2 桁の 1 の位を取得 [w:TMP11] = [w:TMP1] >> 8;//BCD→BIN [w:TMP100] = 2000 + [w:TMP20] + [w:TMP11];//TMP100 に年を BIN でセット [w:GD60300] = [w:TMP100];//年をセット [w:TMP2] = [w:GS650] & 0x00F0;//設定用時計データより月の 10 の位を取得 [w:TMP12] = [w:TMP2] >> 4;//桁合せ [w:TMP22] = [w:TMP12] * 10;//BCD→BIN [w:TMP3] = [w:GS650] & 0x000F;//設定用時計データより月の 1 の位を取得 [w:TMP101] = [w:TMP22] + [w:TMP3];//TMP101 に月を BIN でセット [w:GD60301] = [w:TMP101];//月をセット [w:TMP4] = [w:GS651] & 0xF000;//設定用時計データより日の下 2 桁の 10 の位を取得 [w:TMP14] = [w:TMP4] >> 12;//桁合せ [w:TMP24] = [w:TMP14] * 10;//BCD→BIN [w:TMP5] = [w:GS651] & 0x0F00;//設定用時計データより日の下 2 桁の 1 の位を取得 [w:TMP15] = [w:TMP5] >> 8;//BCD→BIN [w:TMP102] = [w:TMP24] + [w:TMP15];//TMP102 に日を BIN でセット [w:GD60302] = [w:TMP102];//日をセット [w:TMP6] = [w:GS651] & 0x00F0;//設定用時計データより時の 10 の位を取得 [w:TMP16] = [w:TMP6] >> 4;//桁合せ [w:TMP26] = [w:TMP16] * 10;//BCD→BIN [w:TMP7] = [w:GS651] & 0x000F;//設定用時計データより時の 1 の位を取得 [w:TMP103] = [w:TMP26] + [w:TMP7];//TMP103 に時を BIN でセット [w:GD60303] = [w:TMP103];//時をセット [w:TMP8] = [w:GS652] & 0xF000;//設定用時計データより分の下 2 桁の 10 の位を取得 [w:TMP18] = [w:TMP8] >> 12;//桁合せ [w:TMP28] = [w:TMP18] * 10;//BCD→BIN [w:TMP9] = [w:GS652] & 0x0F00;//設定用時計データより分の下 2 桁の 1 の位を取得 [w:TMP19] = [w:TMP9] >> 8;//BCD→BIN [w:TMP104] = [w:TMP28] + [w:TMP19];//TMP104 に分を BIN でセット [w:GD60304] = [w:TMP104];//分をセット [w:TMP1000] = [w:GS652] & 0x00F0;//設定用時計データより秒の 10 の位を取得 [w:TMP1010] = [w:TMP1000] >> 4;//桁合せ [w:TMP1020] = [w:TMP1010] * 10;//BCD→BIN [w:TMP1001] = [w:GS652] & 0x000F;//設定用時計データより秒の 1 の位を取得 [w:TMP105] = [w:TMP1020] + [w:TMP1001];//TMP105 に秒を BIN でセット [w:GD60305] = [w:TMP105];//秒をセット</pre>			

オブジェクト	数値表示	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	2	トリガ種別	常時
// BIN -> BCD 変換			
[w:TMP200] = [w:GD60300] - 2000; // 年の下 2 桁			
[w:TMP201] = (([w:TMP200] / 10) << 4) + ([w:TMP200] % 10); // 年 BIN -> BCD			
[w:TMP202] = (([w:GD60301] / 10) << 4) + ([w:GD60301] % 10); // 月 BIN -> BCD			
[w:TMP203] = (([w:GD60302] / 10) << 4) + ([w:GD60302] % 10); // 日 BIN -> BCD			
[w:TMP204] = (([w:GD60303] / 10) << 4) + ([w:GD60303] % 10); // 時 BIN -> BCD			
[w:TMP205] = (([w:GD60304] / 10) << 4) + ([w:GD60304] % 10); // 分 BIN -> BCD			
[w:TMP206] = (([w:GD60305] / 10) << 4) + ([w:GD60305] % 10); // 秒 BIN -> BCD			

オブジェクト	数値表示	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	3	トリガ種別	常時
// 年月設定			
[w:GS513] = ([w:TMP201] << 8) + [w:TMP202]; // 変更時刻デバイスに年月セット			

オブジェクト	数値表示	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	4	トリガ種別	常時
// 日時設定			
[w:GS514] = ([w:TMP203] << 8) + [w:TMP204]; // 変更時刻デバイスに日時セット			

オブジェクト	数値表示	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	5	トリガ種別	常時
// 分秒設定			
[w:GS515] = ([w:TMP205] << 8) + [w:TMP206]; // 変更時刻デバイスに分秒セット			

オブジェクト	数値表示	データ形式	符号なし BIN16
スクリプトユーザ ID	6	トリガ種別	常時
// 曜日設定			
[w:TMP211] = [w:GD60300]; //年(BIN)			
[w:TMP212] = [w:GD60301]; //月(BIN)			
[w:TMP213] = [w:GD60302]; //日(BIN)			
if((([w:TMP212] == 1) ([w:TMP212] == 2)))/(//1・2 月の場合のみ前年の 13・14 月として計算するための補正処理			
[w:TMP211] = [w:TMP211] - 1; //年から 1 を減算			
[w:TMP212] = [w:TMP212] + 12; //月に 12 を加算			
}			
[w:TMP220] = [w:TMP211]/4; //ツェラーの公式に必要な項を作成			
[w:TMP221] = [w:TMP211]/100; //ツェラーの公式に必要な項を作成			
[w:TMP222] = [w:TMP211]/400; //ツェラーの公式に必要な項を作成			
[w:TMP223] = (13*[w:TMP212]+8)/5; //ツェラーの公式に必要な項を作成			
//ツェラーの公式で曜日算出して変更時刻デバイスに曜日をセット			
[w:GS516] = ([w:TMP211]+[w:TMP220]-[w:TMP221]+[w:TMP222]+[w:TMP223]+[w:TMP213])%7;			

6. 注意点

6.1 SCON から A/PCON 変更時の画面データの修正について

本サンプル画面は、SCON 用のサンプル画面として作成しています。A/PCON へ変更した際、以下の修正が必要となります。

- ・共通設定 コメントグループ No.253、254
 拡張ユーザアラーム監視 No.30000
 各ロボシリンダに対応したアラームコード、およびアラームメッセージへ修正してください。詳細は各ロボシリンダのマニュアルを参照してください。
- ・ベース画面 B-30004 (I/O Port Monitor Axis0)

入出力ポート モニタ12.02.07 09:12

入力ポート																
PIN	5A	6A	7A	8A	9A	10A	11A	12A	13A	14A	15A	16A	17A	18A	19A	20A
名称	PC1	PC2	PC4	PC8	PC16	PC32	-	-	-	BKRL	RMOD	HOME	*STP	CSTR	RES	SON
状態	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF

出力ポート																
PIN	1B	2B	3B	4B	5B	6B	7B	8B	9B	10B	11B	12B	13B	14B	15B	16B
名称	PM1	PM2	PM4	PM8	PM16	PM32	MOVE	ZONE1	PZONE	RMDS	HEND	PEND	SV	EMGS	ALM	LOAD
状態	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	ON

特殊入力ポート																
名称	LS	CREP	OT	HMCK	-	-	-	ENBL	MDSW	PTSW	-	-	PP	-	NP	-
状態	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	OFF	OFF	OFF	ON	OFF	ON	OFF

メインメニュー

メインモニタ操作

ポジションテーブル編集

入出力ポートモニタ

アラーム履歴

パラメータ設定

ドキュメント表示

戻る

詳細

入力ポート、出力ポート、特殊入力ポートの名称を修正してください。

備考

各ポートの名称については、株式会社アイエイアイのマニュアル「ROBO CYLINDER シリーズ PCON、ACON、SCON、ERC2 シリアル通信【Modbus 版】」を参照してください。

6.2 自局アドレスについて

自局に設定した軸が接続されていない場合、GOT 起動時に通信エラーが発生します。自局に設定した局番はシステム内に必ず存在するようにしてください。

接続機器の設定

CH1 CH 1: アイエイアイ ロボシ
CH2 CH 2: 未接続
CH3 CH 3: 未接続
CH4 CH 4: 未接続

ネットワーク/二重化設定
Ethernet
ルーティング情報
ゲートウェイ
通信設定
ゲートウェイサーバ
ゲートウェイクライアント
メール
FTP FTPサーバ
ファイル転送(FTP)
Q二重化
局番切り換え

メーカー(M): アイエイアイ
機種(E): アイエイアイ ロボシリンダ
I/F(I): 標準I/F(RS232)
ドライバ(D): アイエイアイ ロボシリンダ

詳細設定

プロパティ	値
ボーレート(BPS)	115200
データ長	8 bit
ストップビット	1 bit
パリティ	無
リトライ回数(回)	3
通信タイムアウト時間(秒)	3
自局アドレス	0
送信ディレイ時間(ms)	0

6.3 パラメータ設定について

パラメータ設定画面で設定している R0700、R0702、R0802、R0C00、R0C02 以外のシステム用 Modbus レジスタのレジスタ値は絶対に変更しないでください。上記以外のシステム用 Modbus レジスタの値を変更した場合、アイエイアイ社製ロボシリンダおよびアクチュエータが損傷する場合があります。

また、パラメータの設定値についても、規定値以外の値を設定した場合も、損傷する恐れがありますので、変更する際には、ロボシリンダおよびアクチュエータのマニュアルを十分に把握した上で行ってください。

・ベース画面 B-30006 (Parameter Settings Axis0)

パラメータ設定

12.02.07 09:13

パラメータ設定

ソフトウェアストロークリミット+側	400.00 [mm]
ソフトウェアストロークリミット-側	-0.30 [mm]
PIOパターン選択	0
ゾーン境界1 +側	400.00 [mm]
ゾーン境界1 -側	-0.30 [mm]

書き込み実行

パラメータ
書き込み実行

パラメータ設定後、静的領域へ書き込みを実行します。

再起動

サーボOFF中

再起動

変更したパラメータを反映するには書き込み実行後、ロボシリンダの再起動を行う必要があります。タッチパネルから行う場合、サーボOFFにする必要があります。

メインメニュー

メインモニタ操作

ポジションテーブル編集

入出力ポートモニタ

アラーム履歴

パラメータ設定

ドキュメント表示

戻る

備考

パラメータの修正は、細心の注意を払い、行ってください。

6.4 軸未接続時の動作について

未接続の軸を使用設定にした場合、通信エラーが発生し、画面切換え速度やモニタ性能が低下します。また、通信エラー発生時は、設定保存ができないことがありますので未接続の軸は使用設定にしないでください。

・ベース画面 B-30026 (Main Menu)

メインメニュー

12.02.07 09:13

軸 使用/未使用

0 軸

使用/未使用

使用

メインモニタ操作

設定保存

メイン

通信経路またはユニットを確認して下さい

詳細

例) 0 軸が接続されていない状態で、使用する設定にした場合、通信エラーが発生します。

備考

設定保存をする際には、未接続の軸は未使用とし、通信エラーをクリアしてから行ってください。