

三菱电机株式会社 伺服放大器
MELSERVO-J4 系列
MR-J4-A-RJ

样本画面说明书

三菱电机株式会社

关于样本的使用

在使用样本画面及其说明书等文件之前，请首先同意以下各项。

- (1) 只有正在使用本公司产品或有意使用本公司产品的用户才能使用。
- (2) 本公司提供的文件的知识产权归属本公司所有。
- (3) 禁止对本公司提供的文件进行窜改、转载、转让、销售。
但是，可以将部分或全部内容用于用户制作的机器或系统内的本公司产品上。也可以转载、复制、引用、重新排版于本公司用户制作的规格书、设计书、嵌入式产品的使用说明书中。
- (4) 使用本公司提供的文件或从其抽出的数据所造成的任何损失，本公司不予负责。
请用户自行承担责任。
- (5) 请遵守本公司提供的文件中的使用条件。
- (6) 本公司有权利不经通知修改或删除文件。
- (7) 使用本公司提供的文件时，请务必熟读产品手册以及手册中介绍的相关手册。
同时请务必充分注意安全事宜，正确使用。

目录

修订记录.....	5
1. 概要	6
2. 系统构成	6
3. 关于 GOT	6
3.1 所需的系统应用程序	6
3.2 画面创建软件的连接机器设置	6
3.3 画面创建软件的重叠窗口/叠加窗口设置.....	6
4. 关于伺服放大器.....	7
4.1 伺服放大器的通讯设置	7
4.2 伺服放大器的参数设置	7
5. 画面规格	8
5.1 显示语言	8
5.2 画面一览表/切换	8
5.3 画面说明	15
5.3.1 菜单(B-30001).....	15
5.3.2 监控菜单(B-30011).....	16
5.3.3 运转监控(B-30012~30013、30501~30502).....	17
5.3.4 图表监控(B-30014).....	18
5.3.5 输入输出信号监控(B-30015).....	20
5.3.6 输入输出软元件监控(B-30016、30511).....	21
5.3.7 诊断/调整菜单(B-30021).....	22
5.3.8 调谐(B-30022、30521).....	23
5.3.9 一键式调整(B-30023).....	24
5.3.10 机械诊断(B-30024、30531).....	25
5.3.11 放大器寿命诊断(B-30025).....	26
5.3.12 报警(B-30026、30541).....	27
5.3.13 点设置一览表(B-30031).....	28
5.3.14 参数设置 1 菜单(B-30041).....	29
5.3.15 基本设置参数(ROM) (B-30042~30043、30551~30552).....	30
5.3.16 增益/滤波器参数(ROM) (B-30045~30047、30561~30564).....	31
5.3.17 扩展设置 1 参数(ROM) (B-30049~30051、30571~30573).....	32
5.3.18 输入输出设置参数(ROM) (B-30053~30055、30581~30582).....	33
5.3.19 扩展设置 2 参数(ROM) (B-30057、30591).....	34
5.3.20 参数设置 2 菜单(B-30061).....	35
5.3.21 扩展设置 3 参数(ROM) (B-30063).....	36
5.3.22 线性伺服电机/DD 电机设置参数(ROM) (B-30065、30601).....	37
5.3.23 选项设置参数(ROM) (B-30067).....	38
5.3.24 定位控制参数(ROM) (B-30069~30071、30611~30612).....	39
5.3.25 试运转菜单(B-30081).....	40
5.3.26 JOG 运转(B-30083).....	41
5.3.27 定位运转(B-30085).....	42
5.3.28 输出信号(DO) 强制输出(B-30089).....	43
5.3.29 一步骤发送(B-30091).....	44
5.3.30 语言设置(W-30002).....	45
5.3.31 一键式调整进度显示(W-30011).....	46
5.3.32 报警发生时状态(W-30021~30022、30501~30502).....	47

5.3.33	点设置一览表 绝对值指令 (W-30031~30036)	48
5.3.34	点设置一览表 增量值指令 (W-30041~30046)	49
5.3.35	状态显示 (W-30101~30103)	50
5.4	使用软元件一览表	51
5.5	注释一览表	60
5.6	脚本一览表	62
6.	其他	76
6.1	系统应用程序的手动选择方法	76

修订记录

样本画面说明书

修订日期	管理编号*	修订内容	
2017/03	BCN-P5999-0872	初版	-
2017/06	BCN-P5999-0872-1a	A 版	A1: 「5.3.1 菜单(B-30001)」备注栏的笔误修改 「也通过工程脚本初始化一步发送用的点设置一览表号、一键式调整初始选择状态。」→ 「对一步发送用的点设置一览表号、以及一键式调整初始选择状态上设置工程数据脚本。」 A2: 「5.6 脚本一览表」有关画面脚本的使用画面笔误修改 「B-30022、B-30023」→「B-30022～30024」 「B-30531」追加 A3: 「5.6.2 画面脚本」脚本号码 30150 追加 A4: 「5.6.2 画面脚本」有关脚本的对应画面笔误修改 「基本画面 30016」→「基本画面 30016、30511」 「基本画面 30022」→「基本画面 30022、30521」

* 管理编号记载在右下方。

工程数据

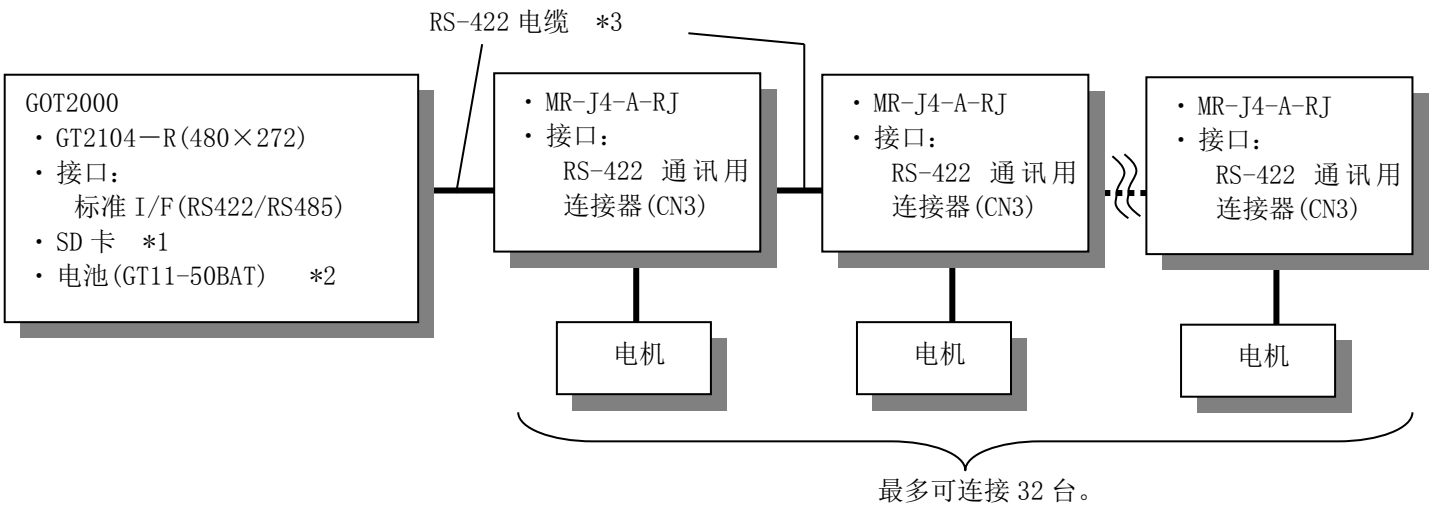
修订日期	工程数据	GT Designer3*	修订内容	
2017/03	MITSUBISHI_MR-J4-A-RJ_R_Ver1_C.GTX	1.170C	初版	-
2017/06	MITSUBISHI_MR-J4-A-RJ_R_Ver1a_C.GTX	1.170C	A 版	在「工程为引用创建功能的对象」上添加☑

* 制作工程数据时使用的画面创建软件的版本。打开文件时请使用相同版本或更高版本的画面创建软件。

1. 概要

是将 GOT2000 与 MELSERVO-J4 系列 (MR-J4-A-RJ) 通过串行 (RS-422) 连接, 对输入至伺服放大器的参数值进行更改、监视, 实施试运转等时的样本画面说明书。

2. 系统构成



- *1: SD 卡, 用于日志功能。
- *2: 电池, 用于时钟数据以及 SRAM 用户区的日志数据的停电保持。(GOT 中标配电池。)
- *3: 关于电缆的详细内容, 请参照「GOT2000 系列连接手册(三菱电机机器连接篇)」。

3. 关于 GOT

3.1 所需的系统应用程序

种类	系统应用程序名称	
基本功能	基本系统应用程序	
	标准字体	中文(简体)
通讯驱动程序	MELSERVO-J4, J3, J2S/M, JE	
扩展功能	标准字体	日语

*1: 将系统应用程序写入到 GOT 时, 请以手动方法勾选[日语]。关于手动选择方法的详细内容, 请参照「6.1 系统应用程序的手动选择方法」

3.2 画面创建软件的连接机器设置

项目	设置值	备注
波特率(BPS)	115200	
数据长度	8 位	
停止位	1 位	
奇偶性	偶数	
重试次数(次)	3	
通讯超时时间(秒)	3	
本站地址	0	指定系统构成中伺服放大器的站号
发送延迟时间(ms)	0	
站号有无	有	

3.3 画面创建软件的重叠窗口/叠加窗口设置

为了在切换基本画面时关闭窗口画面, 在[画面切换/窗口]的重叠窗口/叠加窗口的[详细设置]中把[切换基本画面的同时关闭窗口]设置成了有效。

4. 关于伺服放大器

4.1 伺服放大器的通讯设置

项目	设置值	备注
站号设置	0	站号 0
通讯功能选择	0040	115200bps、RS-422 通讯响应延迟时间无效

4.2 伺服放大器的参数设置

本公司在进行动作确认时的设置值如下所示。

项目	设置值	备注
运转模式	1006	定位控制(点设置一览表方式)
参数写入禁止	00AB	全部参数的读取、写入均为可能
输入输出信号自动 ON 选择	1C00	将 LSP、LSN、EM2 设置为自动 ON
功能选择 D-5	0001	对报警代码的输出进行设置
其他	初始值	

5. 画面规格

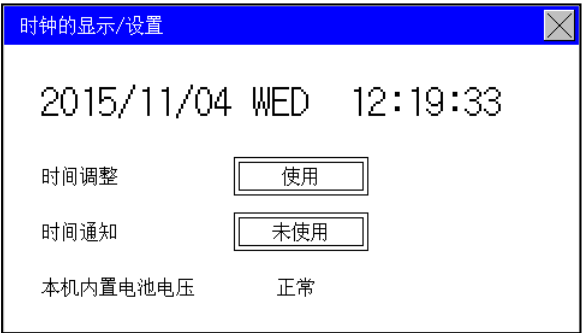
5.1 显示语言

画面可以显示日语/英语/中文(简体)3种语言。如下所示各种语言的字符串，登录在注释组号 499、500 的列号 1~3 中。将列号写入语言切换软件中即可显示与列号相应的语言。

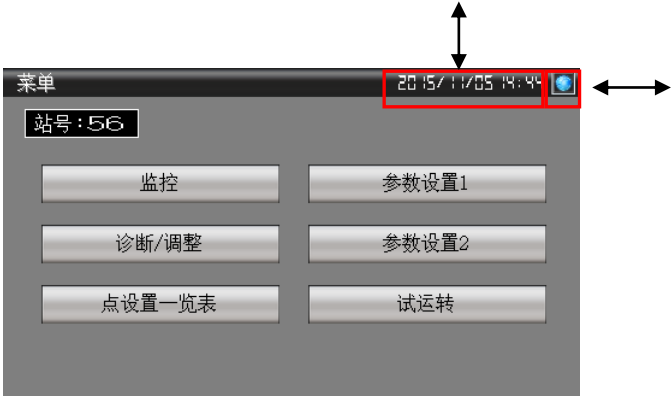
列号	语言
1	中文(简体)
2	日语
3	英语

5.2 画面一览表/切换

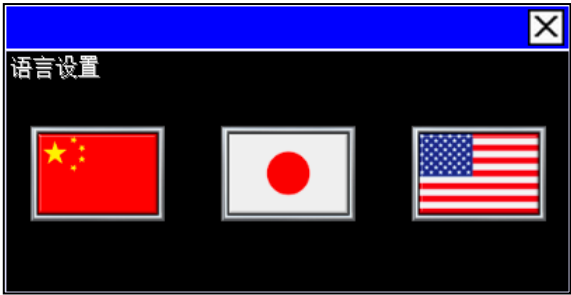
5.2.1 画面一览表/切换(公共)



实用菜单：时钟的显示/设置

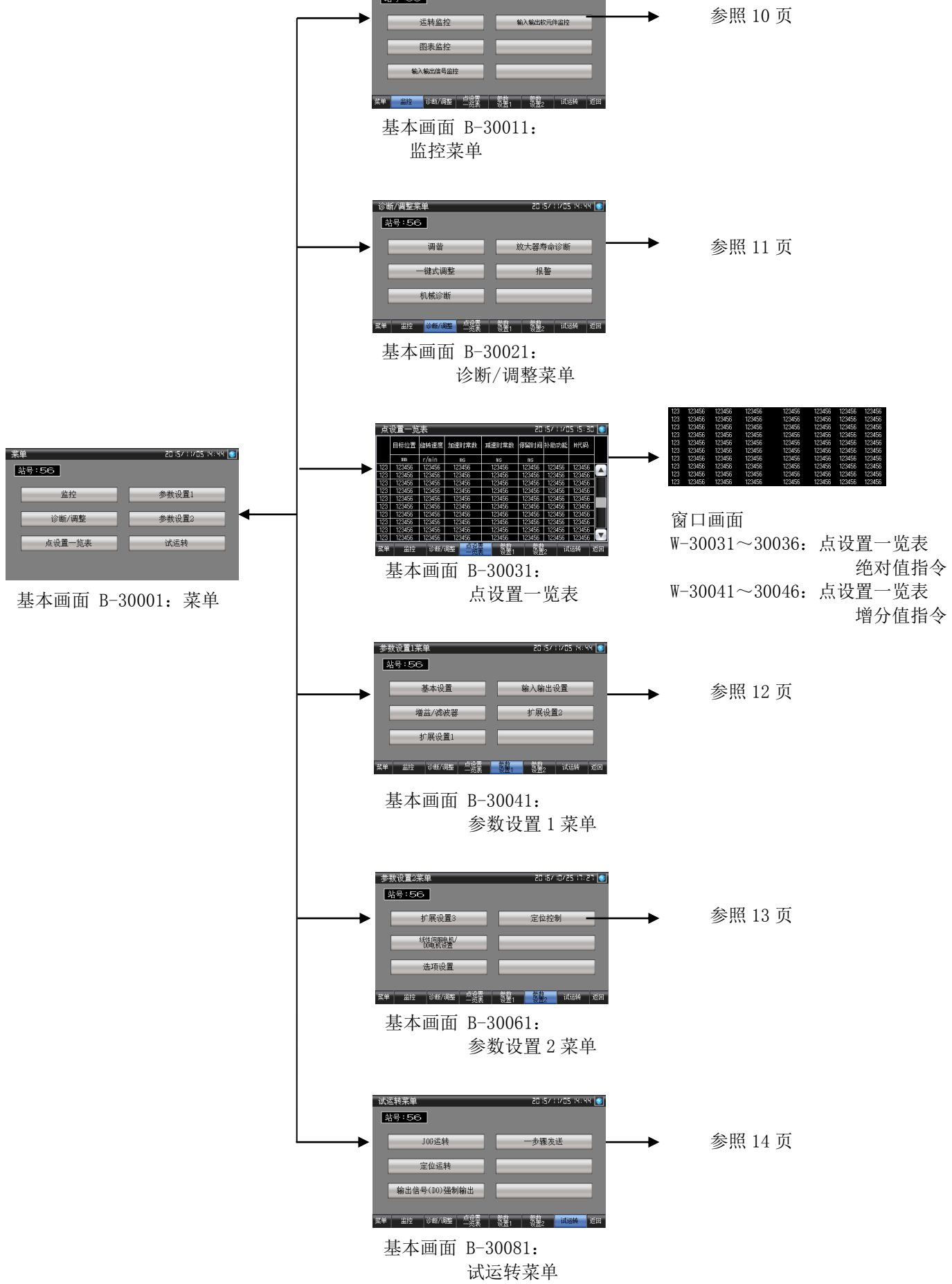


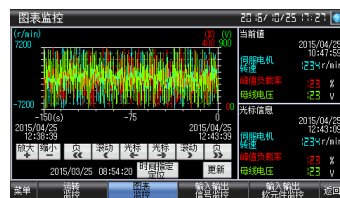
基本画面 B-30001：菜单及全部基本画面

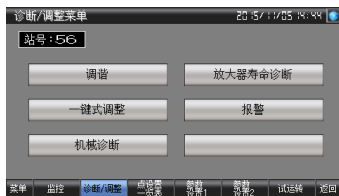


窗口画面 W-30002：语言设置

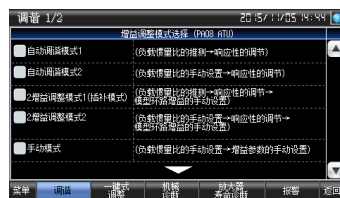
5.2.2 画面一览表/切换(个别)



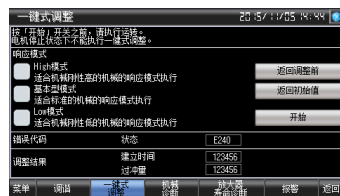




基本画面 B-30021:
调整/诊断菜单



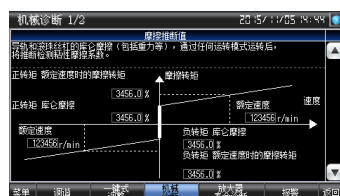
基本画面 B-30022、30521:
调谐



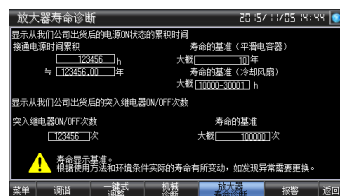
基本画面 B-30023:
一键式调整



窗口画面 W-30011:
一键式调整进度显示



基本画面 B-30024、30531:
机械诊断



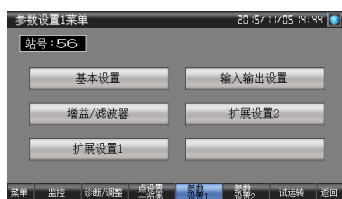
基本画面 B-30025:
放大器寿命诊断



基本画面 B-30026、30541:
报警

项目	当前值	单位
反馈脉冲累计	1234567890	pulse
伺服电机转速	123456	r/min
伺服脉冲	1234567890	pulse
指令脉冲频率	1234567890	pulse
模拟速度指令电压/模拟速度限制电压	123.00	v
模拟转矩指令电压/模拟转矩限制电压	123.00	v
再生负载率	123456	%
实效负载率	123456	%
峰值负载率	123456	%

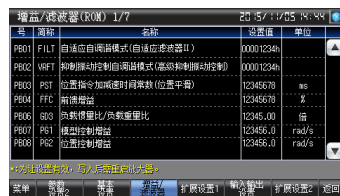
窗口画面 W-30021~30022、
30501~30502:
报警发生时状态



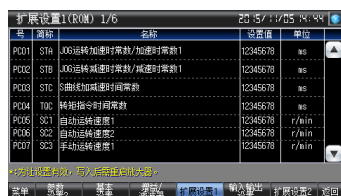
基本画面 B-30041:
参数设置 1 菜单



基本画面 B-30042~30043、30551~30552:
基本设置参数(ROM)



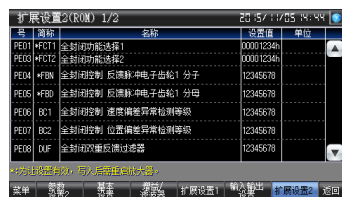
基本画面 B-30045~30047、30561~30564:
增益/滤波器参数(ROM)



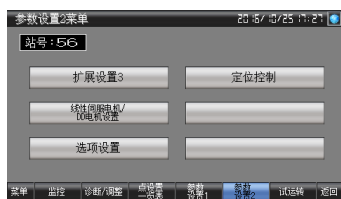
基本画面 B-30049~30051、30571~30573:
扩展设置 1 参数(ROM)



基本画面 B-30053~30055、30581~30582:
输入输出设置参数(ROM)



基本画面 B-30057、30591:
扩展设置 2 参数(ROM)



基本画面 B-30061：
参数设置 2 菜单



基本画面 B-30063：
扩展设置 3 参数 (ROM)



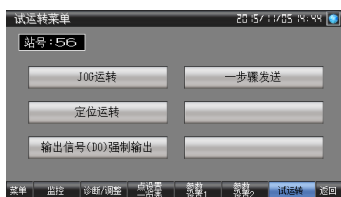
基本画面 B-30065、30601：
线性伺服电机/DD 电机
设置参数 (ROM)



基本画面 B-30067：
选项设置参数 (ROM)



基本画面 B-30069~30071、30611~30612：
定位控制参数 (ROM)



基本画面 B-30081:
试运行菜单



基本画面 B-30083:
JOG 运转

窗口画面 W-30101~30107: 状态显示

反馈脉冲累计	1234567890	pulse
伺服电机转速	123456	r/min
伺服脉冲	1234567890	pulse
指令脉冲累计	1234567890	pulse
指令脉冲频率	1234567890	kpulse/s



基本画面 B-30085:
定位运转

窗口画面 W-30101~30107: 状态显示

反馈脉冲累计	1234567890	pulse
伺服电机转速	123456	r/min
伺服脉冲	1234567890	pulse
指令脉冲累计	1234567890	pulse
指令脉冲频率	1234567890	kpulse/s



基本画面 B-30089:
输出信号(DO)强制输出



基本画面 B-30091:
一步骤发送

窗口画面 W-30101~30107: 状态显示

反馈脉冲累计	1234567890	pulse
伺服电机转速	123456	r/min
伺服脉冲	1234567890	pulse
指令脉冲累计	1234567890	pulse
指令脉冲频率	1234567890	kpulse/s

5.3 画面说明

5.3.1 菜单(B-30001)

1 站号: 56

2 监控

3 诊断/调整

4 点设置一览表

5 参数设置1

6 参数设置2

7 试运转

8 2015/11/05 14:44

9

概要

菜单画面。此外，设置有效/无效站。

详细

1. 显示所操作伺服放大器的站号。可通过触摸数值变更站号。
2. 切换至监控菜单画面。
3. 切换至诊断/调整菜单画面。
4. 切换至点设置一览表画面。
5. 切换至参数设置 1 菜单画面。
6. 切换至参数设置 2 菜单画面。
7. 切换至试运转菜单画面。
8. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
9. 显示语言设置窗口。

备注

- GOT 启动时通过工程脚本将站号设置为「0」。此外，对一步骤发送用的点设置一览表号、以及一键式调整初始选择状态上设置工程数据脚本。关于脚本的详细内容，请参阅「5.6 脚本一览表」。

5.3.2 监控菜单(B-30011)



概要

关于监控的菜单画面。

详细

1. 显示所操作伺服放大器的站号。可通过触摸数值变更站号。
2. 切换至运转监控画面。
3. 切换至图表监控画面。
4. 切换至输入输出信号监控画面。
5. 切换至输入输出软元件监控画面。
6. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
7. 切换至上次显示画面。
8. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
9. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.3 运转监控(B-30012~30013、30501~30502)



概要

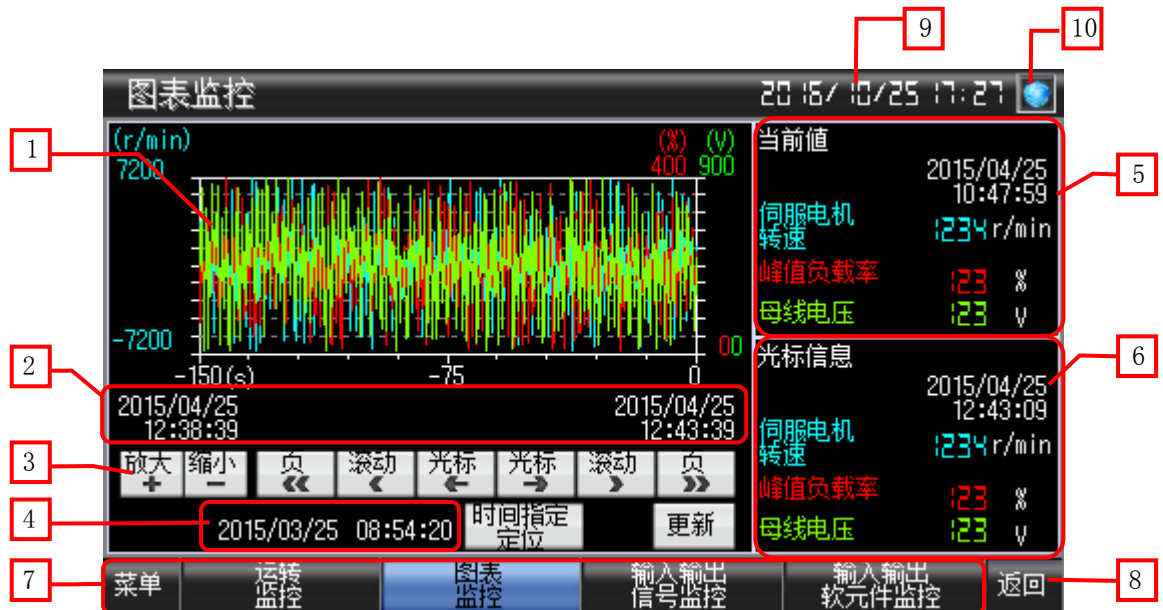
显示运转中的伺服放大器的状态。

详细

1. 显示各项目的当前值。
2. 对运转监控的显示项目进行切换。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
6. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.4 图表监控(B-30014)



概要

以数值或记录趋势图表显示日志功能所收集的伺服电机转速、峰值负载率、母线电压的数据。

详细

- 以记录趋势图表显示伺服电机转速、峰值负载率、母线电压。伺服电机转速以浅蓝色、峰值负载率以红色、母线电压以绿色的图表线标示。触摸图表，即可显示光标。
- 显示记录趋势图表的显示开始位置时间和显示结束位置时间。
- 操作记录趋势图表
 - 扩大：将图表的时间轴作为新数据的基准轴，进行放大(2倍)显示。
 - 缩小：将图表的时间轴作为新数据的基准轴，进行缩小(1/2倍)显示。
 - 页<<：翻至上一页。
 - 滚动<：向左滚动图表。
 - 光标<-：显示光标，并将光标向旧数据方向进行滚动显示。
 - 光标->：显示光标，并将光标向新数据方向进行滚动显示。
 - 滚动>：向右滚动图表。
 - 页>>：翻至下一页。
 - 更新：消除光标显示最新数据。
- 输入日期和时间，触摸时间指定定位开关，即可在图表的中央显示所指定的日期和时间。画面初次显示时，此处的日期和时间为当前日期和时间。
- 显示当前的日期和时间、伺服电机转速、峰值负载率、母线电压的当前值。
- 显示光标位置的日期和时间、伺服电机转速、峰值负载率、母线电压。
- 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
- 切换至上次显示画面。
- 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
- 显示语言设置窗口。

备注

- 通过工程脚本根据电机转速的运行模式切换图表的显示。此外，时间指定定位是用画面脚本设置的。关于脚本详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。

5.3.5 输入输出信号监控(B-30015)



概要

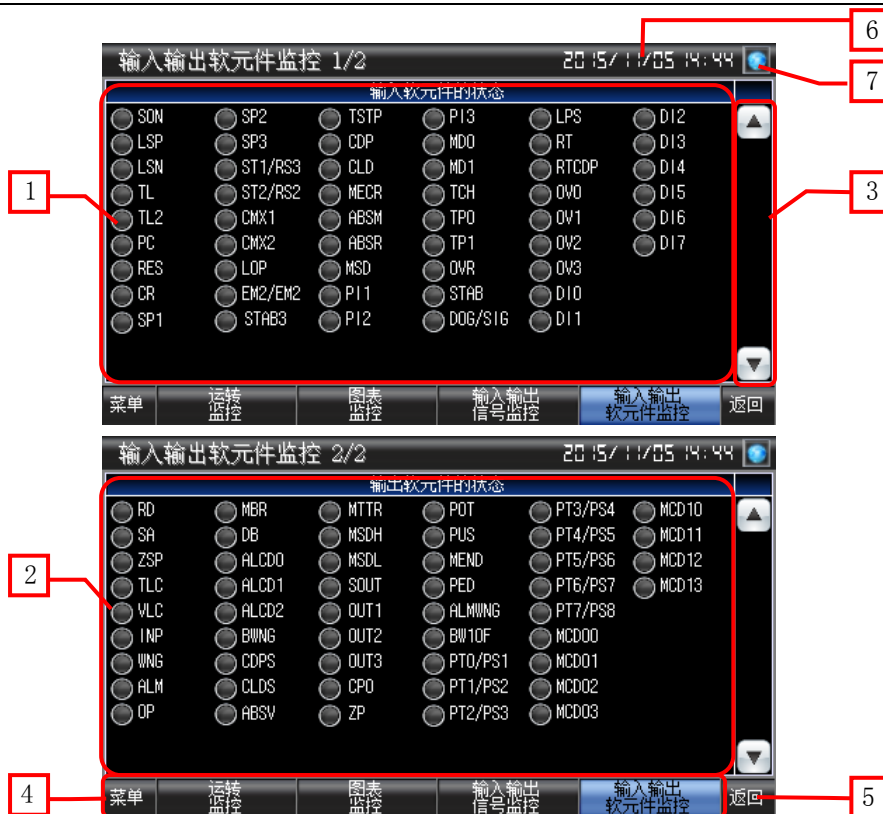
显示输入输出信号的状态。

详细

1. 显示输入信号的状态。
2. 显示输出信号的状态。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
6. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.6 输入输出软元件监控(B-30016、30511)



概要

显示输入输出软元件的状态。

详细

1. 显示输入软元件的状态。
2. 显示输出软元件的状态。
3. 对输入输出软元件的显示项目进行切换。
4. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
5. 切换至上次显示画面。
6. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
7. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.7 诊断/调整菜单(B-30021)

1 站号: 56

2 调谐

3 一键式调整

4 机械诊断

5 放大器寿命诊断

6 报警

7 菜单 监控 诊断/调整 点设置一览表 参数设置1 参数设置2 试运转 返回

8

9 2015/11/05 14:44

10

概要

关于诊断/调整的菜单画面。

详细

1. 显示所操作伺服放大器的站号。可通过触摸数值变更站号。
2. 切换至增益调整画面。
3. 切换至一键式调整画面。
4. 切换至机械诊断画面。
5. 切换至放大器寿命诊断画面。
6. 切换至报警画面。
7. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
8. 切换至上次显示画面。
9. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
10. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.8 调谐(B-30022、30521)

调谐 1/2

2015/11/05 14:44

增益调整模式选择 (PA08 ATU)

自动调谐模式1

(负载惯量比的推测→响应性的调节)

自动调谐模式2

(负载惯量比的手动设置→响应性的调节)

2增益调整模式1(插补模式)

(负载惯量比的推测→响应性的调节→模型环路增益的手动设置)

2增益调整模式2

(负载惯量比的手动设置→响应性的调节→模型环路增益的手动设置)

手动模式

(负载惯量比的手动设置→增益参数的手动设置)

菜单

调谐

一键式调整

机械诊断

放大器寿命诊断

报警

返回

调谐 2/2

2015/11/05 14:44

负载惯量比设置

负载惯量比 (PB06 GD2)

300.00

[倍]

(0.00~300.00)

响应性设置

增益参数设置

模型环路增益 (PB07 PB1)

2000.0

[rad/s]

(1.0~2000.1)

位置控制增益 (PB08 PB2)

2000.0

[rad/s]

(1.0~2000.1)

速度控制增益 (PB09 VB2)

65535

[rad/s]

(20~65536)

速度积分补偿 (PB10 VIC)

1000.0

[ms]

(0.1~1000.1)

自动调谐响应性 (PA09 RSP)

40

(1~41)

菜单

调谐

一键式调整

机械诊断

放大器寿命诊断

报警

返回

概要

设置增益调整必要的参数。

详细

1. 选择增益调整模式。根据选择的模式不同能够设置的项目也不同。

2. 设置负载惯量比。

3. 设置自动调谐响应性。

4. 对调谐的显示项目进行切换。

5. 设置增益参数。

6. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。

7. 切换至上次显示画面。

8. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。

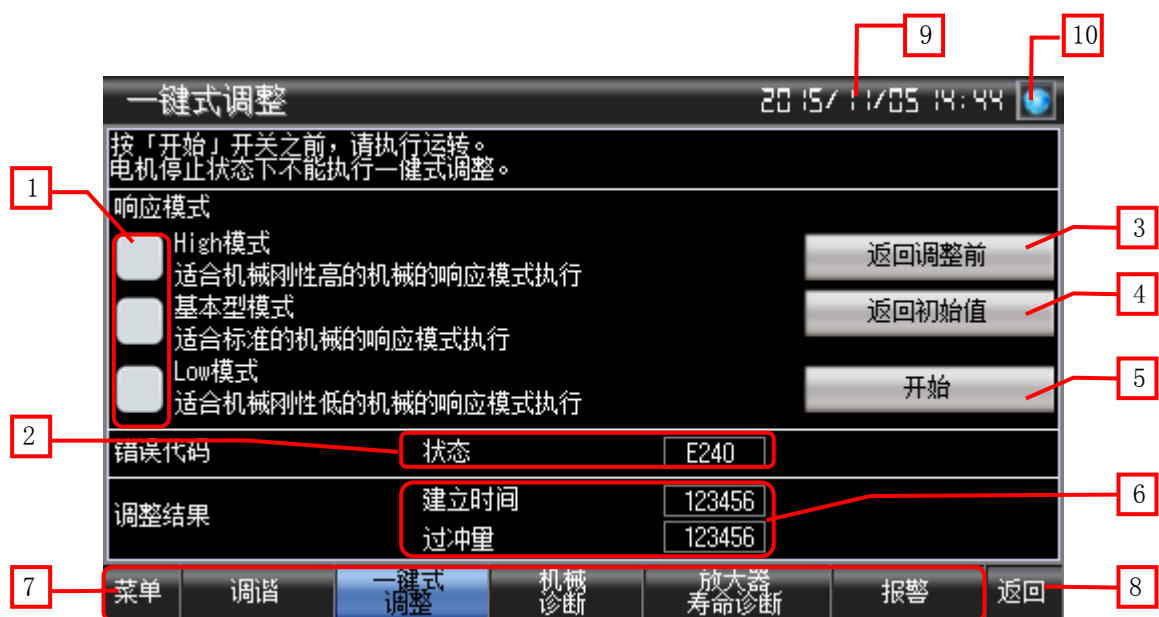
9. 显示语言设置窗口。

备注

23/76

BCN-P5999-0872-1a

5.3.9 一键式调整(B-30023)



要

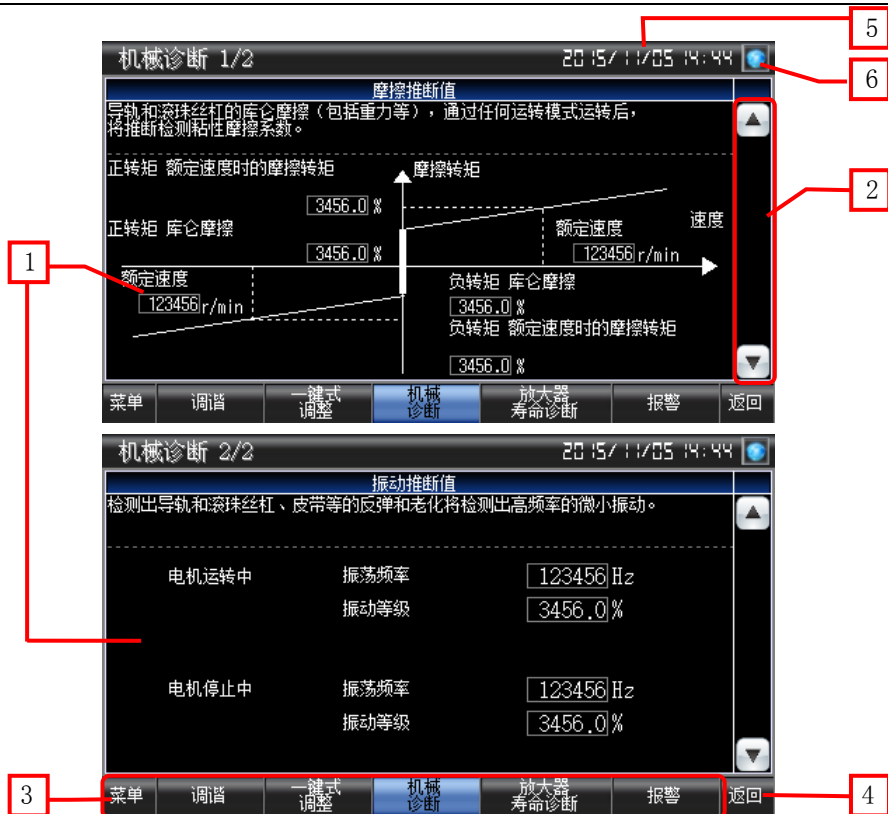
执行一键式调整。

详细

1. 选择响应模式。
2. 显示出错代码。
3. 返回一键式调整前的状态。
4. 返回初始值的状态。
5. 按所选响应模式执行一键式调整。
6. 显示调整结果。
7. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
8. 切换至上次显示画面。
9. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
10. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.10 机械诊断(B-30024、30531)



概要

显示机械诊断。

详细

1. 显示机械诊断的结果。
2. 对机械诊断的显示项目进行切换。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
6. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.12 报警(B-30026、30541)

报警 1/2

2015/11/05 19:44

9

10

1

2

5

3

4

6

7

8

当前报警

报警内容

AL3456

没有报警发生。

报警记录

记录编号	报警编号	报警内容	发生时间(HR)
最新	ALE240	无报警	123456
1	ALE240	无报警	123456
2	ALE240	无报警	123456

报警发生时

当前报警

报警记录

※复位/清除时需按键超过3秒。

菜单

调谐

一键式

机械

放大器

报警

返回

报警 2/2

2015/11/05 19:44

6

3

4

7

8

报警内容

ALE240

无报警

123456

ALE240

无报警

123456

ALE240

无报警

123456

ALE240

无报警

123456

ALE240

无报警

123456

ALE240

无报警

123456

ALE240

无报警

123456

报警发生时

当前报警

报警记录

※复位/清除时需按键超过3秒。

菜单

调谐

一键式

机械

放大器

报警

返回

概要

对报警的显示、记录实施确认。

详细

1. 显示当前发生的报警的编号和内容。

2. 显示以往发生过的报警。
显示最新(最后发生的报警)至第8次(此前第9次所发生的报警)。

3. 长按3秒钟，使当前发生中的报警复位。

4. 在窗口中显示报警发生时状态。

5. 对报警的显示项目进行切换。

6. 长按3秒钟，清除报警记录。

7. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。

8. 切换至上次显示画面。

9. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。

10. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.13 点设置一览表(B-30031)

	目标位置	旋转速度	加速时常数	减速时常数	停留时间	补助功能	M代码
	mm	r/min	ms	ms	ms		
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456

概要

显示和设置伺服放大器内的 EEP-ROM 的点设置一览表。

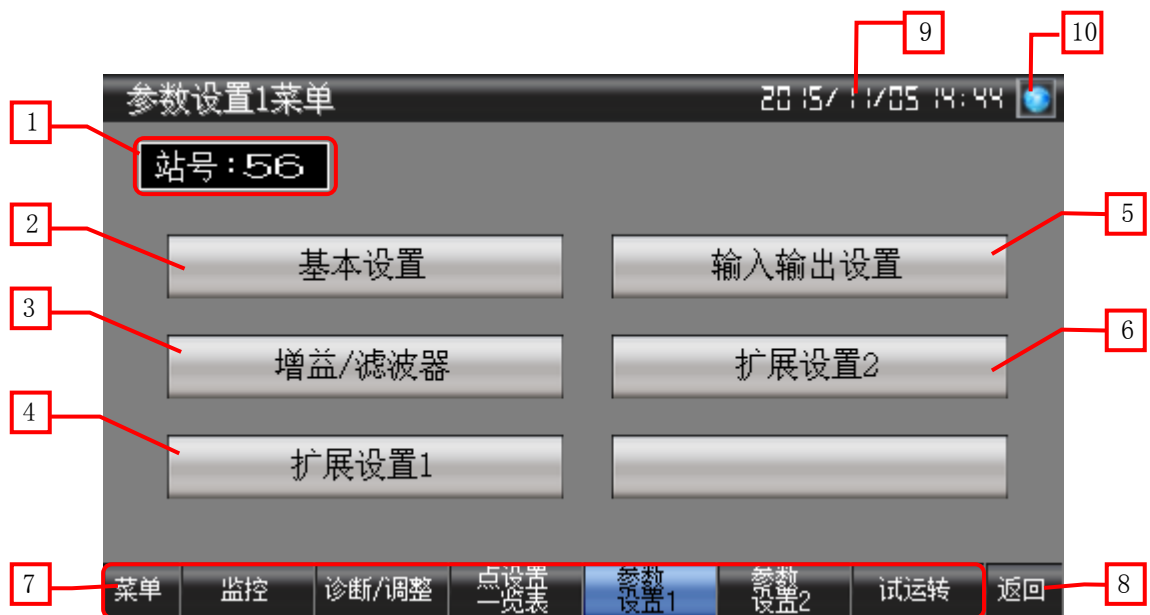
详细

1. 显示和设置点设置一览表。
2. 滚动点设置一览表。
▲ ▼ : 上下 1 行滚动。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
6. 显示语言设置窗口。

备注

- 点设置一览表的显示使用了叠加窗口。
- 叠加窗口的显示使用了画面脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。

5.3.14 参数设置 1 菜单(B-30041)



概要

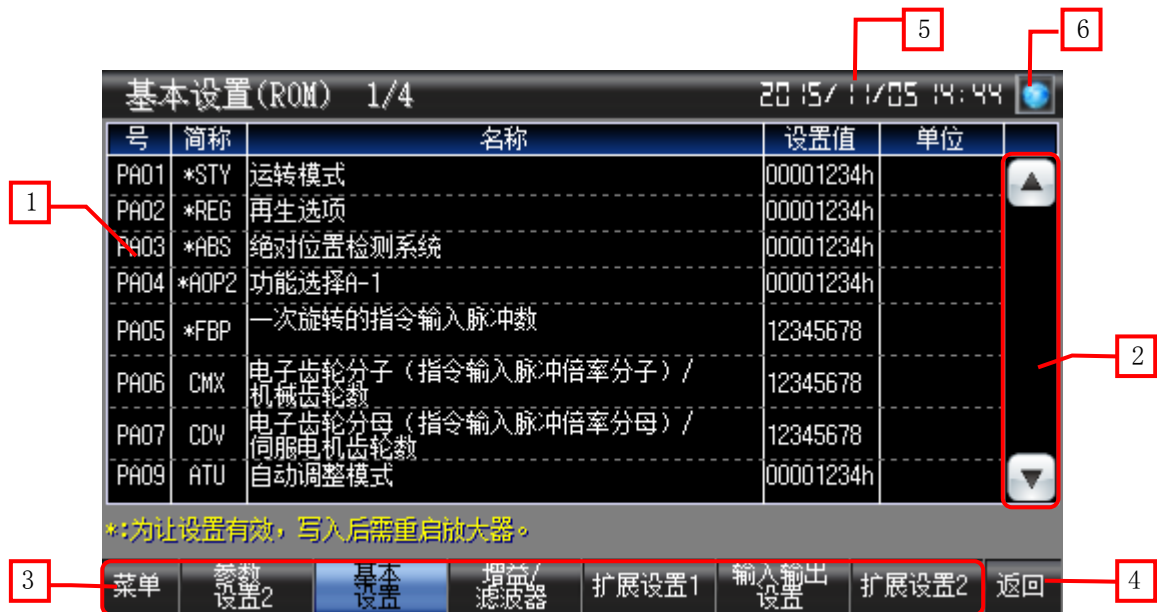
关于参数设置 1 的菜单画面。

详细

1. 显示所操作伺服放大器的站号。可通过触摸数值变更站号。
2. 切换至基本设置参数画面。
3. 切换至增益/滤波器参数画面。
4. 切换至扩展设置 1 参数画面。
5. 切换至输入输出设置参数画面。
6. 切换至扩展设置 2 参数画面。
7. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
8. 切换至上次显示画面。
9. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
10. 显示语言设置窗口。

备注

5. 3. 15 基本设置参数(ROM) (B-30042~30043、30551~30552)



概要

对伺服放大器内 EEP-ROM 的基本设置参数的值进行显示与设置。

详细

1. 显示和设置参数的设置值。
(对未带 h 的设置值，以 10 进制数，对带有 h 的设置值，以 16 进制数进行设置。)
2. 对基本设置参数的显示项目进行切换。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
6. 显示语言设置窗口。

备注

5. 3. 16 增益/滤波器参数 (ROM) (B-30045~30047、30561~30564)



概要

对伺服放大器内 EEP-ROM 的增益/滤波器参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示和设置参数的设置值。
(对未带 h 的设置值, 以 10 进制数, 对带有 h 的设置值, 以 16 进制数进行设置。)
2. 切换增益/滤波器参数的显示项目。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面, 所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
6. 显示语言设置窗口。

备注

5. 3. 17 扩展设置 1 参数(ROM) (B-30049~30051、30571~30573)

1

2

3

4

5

6

扩展设置1(ROM) 1/6			2015/11/05 14:44	
号	简称	名称	设置值	单位
PC01	STA	JOG运转加速时常数/加速时常数1	12345678	ms
PC02	STB	JOG运转减速时常数/减速时常数1	12345678	ms
PC03	STC	S曲线加减速时间常数	12345678	ms
PC04	TQC	转矩指令时间常数	12345678	ms
PC05	SC1	自动运转速度1	12345678	r/min
PC06	SC2	自动运转速度2	12345678	r/min
PC07	SC3	手动运转速度1	12345678	r/min

※:为了让设置有效, 写入后需重启放大器。

菜单

参数设置2

基本设置

增益/滤波器

扩展设置1

输入输出设置

扩展设置2

返回

概要

对伺服放大器内 EEP-ROM 的扩展设置 1 参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示和设置参数的设置值。
(对未带 h 的设置值, 以 10 进制数, 对带有 h 的设置值, 以 16 进制数进行设置。)

2. 对扩展设置 1 参数的显示项目进行切换。

3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面, 所以显示中的画面不被切换。

4. 切换至上次显示画面。。

5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。

6. 显示语言设置窗口。

备注

5. 3. 18 输入输出设置参数 (ROM) (B-30053~30055、30581~30582)

号	简称	名称	设置值	单位
PD01	*D1A2	输入信号自动ON选择1	1234h	
PD03	*D12L	输入软元件选择1L	1234h	
PD04	*D12H	输入软元件选择1H	1234h	
PD05	*D13L	输入软元件选择2L	1234h	
PD06	*D13H	输入软元件选择2H	1234h	
PD07	*D14L	输入软元件选择3L	1234h	
PD08	*D14H	输入软元件选择3H	1234h	
PD09	*D15L	输入软元件选择4L	1234h	
PD10	*D15H	输入软元件选择4H	1234h	

*:为了让设置有效, 写入后需重启放大器。

菜单 参数设置2 基本设置 增益/滤波器 扩展设置1 输入输出设置 扩展设置2 返回

概要

对伺服放大器内 EEP-ROM 的输入输出设置参数的值进行显示、设置。

详细

- 显示和设置参数的设置值。
(对未带 h 的设置值, 以 10 进制数, 对带有 h 的设置值, 以 16 进制数进行设置。)
- 对输入输出设置参数的显示项目进行切换。
- 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面, 所以显示中的画面不被切换。
- 切换至上次显示画面。
- 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
- 显示语言设置窗口。

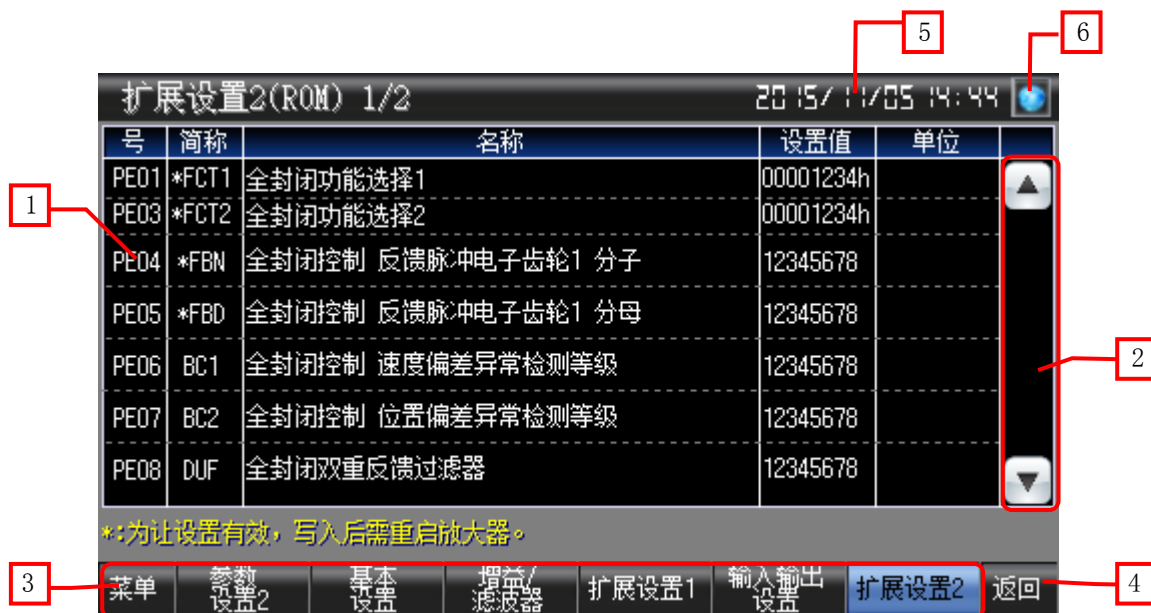
备注

对伺服放大器内 EEP-ROM 的输入输出设置参数的值进行显示、设置。

1. 显示和设置参数的设置值。
(对未带 h 的设置值, 以 10 进制数, 对带有 h 的设置值, 以 16 进制数进行设置。)
2. 对输入输出设置参数的显示项目进行切换。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面, 所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
6. 显示语言设置窗口。

BCN-P5999-0872-1a

5.3.19 扩展设置 2 参数(ROM) (B-30057、30591)



概要

对伺服放大器内EEP-ROM的扩展设置2参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示和设置参数的设置值。
(对未带 h 的设置值, 以 10 进制数, 对带有 h 的设置值, 以 16 进制数进行设置。)
2. 对扩展设置 2 的显示项目进行切换。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面, 所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
6. 显示语言设置窗口。

备注

概要

关于参数设置 2 的菜单画面。

详细

1. 显示所操作伺服放大器的站号。可通过触摸数值变更站号。
2. 切换至扩展设置 3 参数画面。
3. 切换至线性伺服电机/DD 电机设置参数画面。
4. 切换至选项设置参数画面。
5. 切换至定位控制参数画面。
6. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
7. 切换至上次显示画面。
8. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
9. 显示语言设置窗口。

备注

5. 3. 21 扩展设置 3 参数(ROM) (B-30063)

1

2

4

5

扩展设置3(ROM)

2018/10/25 17:27

号	简称	名称	设置值	单位	
PF09	*FOP5	功能选择F-5	00001234h		
PF15	DBT	电子动态制动器工作时间	12345678	ms	
PF21	DRT	驱动器记录器动作切换时间设置	12345678	s	
PF23	OSCL1	振动坚固驱动器 振荡检测等级	12345678	%	
PF24	*OSCL2	振动坚固驱动器 功能选择	00001234h		
PF25	CVAT	SEMI-F47功能 瞬停检测时间	12345678	ms	
PF31	FRIC	机械诊断功能 低速时摩擦推断领域判断速度	12345678	r/min	
PF34	*SOP3	RS-422通讯功能选择3	00001234h		

*:为了让设置有效, 写入后需重启放大器。

菜单

参数设置1

扩展设置3

线性伺服/ DD电机设置

选项设置

定位控制

返回

3

概要

对伺服放大器内 EEP-ROM 的扩展设置 3 参数的值进行显示、设置。

详细

1.

显示和设置参数的设置值。
(对未带 h 的设置值, 以 10 进制数, 对带有 h 的设置值, 以 16 进制数进行设置。)

2.

切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面, 所以显示中的画面不被切换。

3.

切换至上次显示画面。

4.

显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。

5.

显示语言设置窗口。

备注

36/76

BCN-P5999-0872-1a

号	简称	名称	设置值	单位
PL01	*LIT1	线性伺服电机/DD电机功能选择1	00001234h	
PL02	*LIM	线性编码器分辨率设置 分子	12345678	μm
PL03	*LID	线性编码器分辨率设置 分母	12345678	μm
PL04	*LIT2	线性伺服电机/DD电机功能选择2	1234h	
PL05	LB1	位置偏差异常检测等级	12345678	mm
PL06	LB2	速度偏差异常检测等级	12345678	r/min
PL07	LB3	增益/推力偏差异常检测等级	12345678	%

※:为使设置有效, 写入后需重启放大器。

底部菜单: 菜单, 参数设置1, 扩展设置3, 线性伺服/DD电机设置, 选项设置, 定位控制, 返回

The screenshot shows the 'Option Setting (ROM)' interface. At the top, the title '选项设置 (ROM)' is on the left, and the date/time '2015/10/25 17:27' and a globe icon are on the right. Below the title bar is a table with columns: '号' (No.), '简称' (Abbreviation), '名称' (Name), '设置值' (Setting Value), and '单位' (Unit). The first row contains 'P012', '*00P3', '功能选择0-3', '1234h', and an empty unit column. Below the table, a note reads: '*:为使设置有效, 写入后需重启放大器。' (Note: For settings to be effective, the inverter must be restarted after writing.) At the bottom is a menu bar with buttons: '菜单' (Menu), '参数设置1' (Parameter Setting 1), '扩展设置3' (Extension Setting 3), '线性伺服/DD电机设置' (Linear Servo/DD Motor Setting), '选项设置' (Option Setting - highlighted in blue), '定位控制' (Positioning Control), and '返回' (Return). Numbered callouts point to specific elements: 1 points to the first row of the table; 2 points to the '菜单' button; 3 points to the '返回' button; 4 points to the date/time display; 5 points to the globe icon.

号	简称	名称	设置值	单位
P012	*00P3	功能选择0-3	1234h	

*:为使设置有效, 写入后需重启放大器。

菜单 参数设置1 扩展设置3 线性伺服/DD电机设置 选项设置 定位控制 返回

5. 3. 24 定位控制参数(ROM) (B-30069~30071、30611~30612)

1

2

3

4

5

6

定位控制 (ROM) 1/5

2015/10/25 17:27

号

简称

名称

设置值

单位

PT01

*CTY

指令模式选择

00001234h

PT02

*TOP1

功能选择T-1

00001234h

PT03

*FTY

发送功能选择

00001234h

PT04

*ZTY

原点复归类型

00001234h

PT05

ZRF

原点复归速度

12345678

r/min

PT06

CRF

蠕变速度

12345678

r/min

PT07

ZST

原点转移量

12345678

PT08

*ZPS

原点复归位置数据

12345678

PT09

DCT

近点限制开关后移动量

12345678

↑

↓

※:为让设置有效, 写入后需重启放大器。

菜单

参数设置1

扩展设置3

线性伺服/ DD电机设置

选项设置

定位控制

返回

概要

对伺服放大器内 EEP-ROM 的定位控制参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示和设置参数的设置值。
(对未带 h 的设置值, 以 10 进制数, 对带有 h 的设置值, 以 16 进制数进行设置。)

2. 对定位控制参数的显示项目进行切换。

3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面, 所以显示中的画面不被切换。

4. 切换至上次显示画面。

5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。

6. 显示语言设置窗口。

备注

39/76

BCN-P5999-0872-1a

5.3.25 试运转菜单(B-30081)

1

站号:56

2

JOG运转

3

定位运转

4

输出信号(D0)强制输出

5

一步骤发送

6

菜单

7

返回

2015/11/05 14:44

8

9

概要

关于参试运转的菜单画面。

详细

1. 显示所操作伺服放大器的站号。可通过触摸数值变更站号。

2. 切换至 JOG 运转画面。

3. 切换至定位运转画面。

4. 切换至输出信号(D0)强制输出画面。

5. 切换至一步骤发送画面。

6. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。

7. 切换至上次显示画面。

8. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。

9. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.26 JOG 运转(B-30083)



概要

进行 JOG 运转测试。

详细

1. 显示伺服电机的状态。
2. 切换至 JOG 运转模式。JOG 运转模式中再次触摸后解除试运转模式。
3. 设置电机转速，加减速时间常数。
4. 对状态显示的显示项目进行切换。
5. 操作 JOG 运转。
 - 正转：在触摸期间，以正转动作开始 JOG 运转。
 - 反转：在触摸期间，以反转动作开始 JOG 运转。
6. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
7. 切换至上次显示画面。
8. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
9. 显示语言设置窗口。

备注

- 伺服电机的状态显示使用了叠加窗口。
- 叠加窗口的显示、JOG 运行模式的切换、电机转速、加减速时间常数的设置、正转、反转动作是画面脚本控制的。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。
- 试运转中不能进行画面切换、站号切换。

5.3.27 定位运转(B-30085)



概要

进行定位运转测试。

详细

1. 显示伺服电机的状态。
2. 切换至定位运转模式。定位运转模式中再次触摸后解除试运转模式。
3. 设设置电机转速，加减速时间常数，移动量。
4. 对状态显示的显示项目进行切换。
5. 操作定位运转。
 - 正转 : 以正转动作开始定位运转。
 - 反转 : 以反转动作开始定位运转。
 - 暂停 : 暂时停止执行中的定位运转。
 - 剩余距离的重新开动 : 使暂停中的定位运转。
 - 剩余距离的清除 : 使暂停中的定位运转清零。
6. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
7. 切换至上次显示画面。
8. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
9. 显示语言设置窗口。

备注

- 伺服电机的状态显示使用了叠加窗口。
- 叠加窗口的显示、定位运行模式的切换、电机转速、加减速时间常数、移动量的设置是画面脚本控制的。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。
- 试运转中不能进行画面切换、站号切换。

5. 3. 28 输出信号 (D0) 强制输出 (B-30089)



概要

将输出信号强制输出。

详细

1. 切换至输出信号 (D0) 强制输出模式。输出信号 (D0) 强制输出模式中再次触摸后解除试运转模式。
2. 通过触摸各开关，将输出信号强制输出。输出中信号的指示灯亮灯。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
6. 显示语言设置窗口。

备注

- 输出信号 (D0) 强制输出模式的切换、输出信号的设置是画面脚本控制的。关于脚本的详细内容，请参照「5. 6 脚本一览表」。
- 试运转中不能进行画面切换、站号切换。

5. 3. 29 一步骤发送(B-30091)

一步骤发送

2015/11/05 15:56

项目

当前值

单位

反馈脉冲累计	1234567890	pulse
伺服电机转速	123456	r/min
滞留脉冲	1234567890	pulse
指令脉冲累计	1234567890	pulse
指令脉冲频率	1234567890	kpulse/s

开始一步骤发送

ZP确认后请启动。

ZP

点设置一览表No.

123

运转开始

菜单

JOG运转

定位运转

输出信号强制输出

一步骤发送

返回

1

2

3

4

5

6

7

8

9

概要

发送 1 步骤。

详细

1. 显示伺服电机的状态。

2. 切换至一步骤发送模式。一步骤发送模式中再次触摸后解除试运转模式。

3. 对状态显示的显示项目进行切换。

4. 设置点设置一览表 No. 。

5. 设置点设置一览表 No. 后，执行一步骤发送。

6. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。

7. 切换至上次显示画面。

8. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。

9. 显示语言设置窗口。

备注

▪ 伺服电机的状态显示使用了叠加窗口。

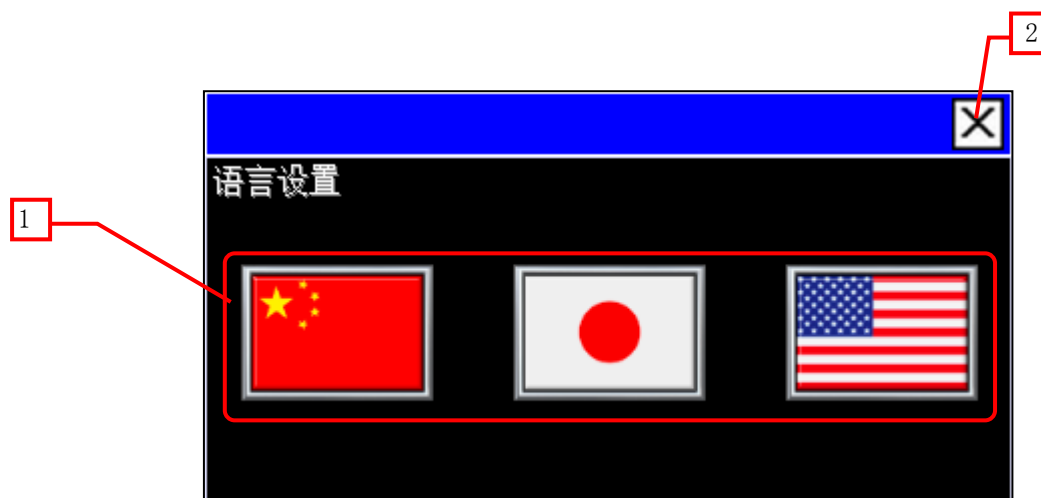
▪ 叠加窗口的显示、一步骤发送模式的切换、点设置一览表号的设置、运行动作是画面脚本控制的。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。

▪ 试运转中不能进行画面切换、站号切换。

44/76

BCN-P5999-0872-1a

5.3.30 语言设置(W-30002)



概要

选择 GOT 的显示语言。

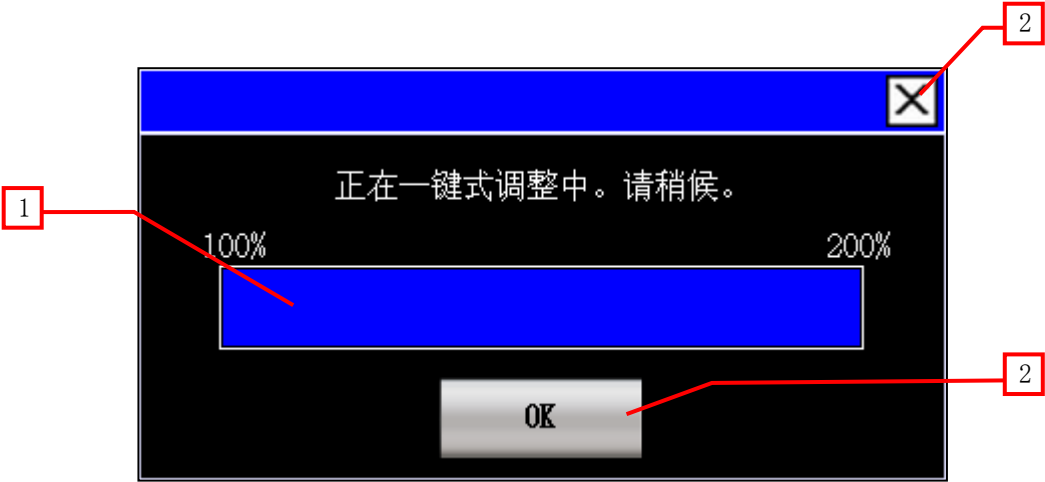
详细

1. 切换语言，并关闭窗口画面。
2. 关闭窗口画面。

备注

- 相应显示语言，系统语言与手册显示的文件 ID 同步切换设置。

5. 3. 31 一键式调整进度显示 (W-30011)



概要

显示一键式调整的进度状况。

详细

1. 显示一键式调整的进度状况。
2. 关闭窗口画面。

备注

5. 3. 32 报警发生时状态 (W-30021~30022、30501~30502)

1

项目	当前值	单位
反馈脉冲累计	1234567890	pulse
伺服电机转速	123456	r/min
滞留脉冲	1234567890	pulse
指令脉冲累计	1234567890	pulse
指令脉冲频率	1234567890	kpulse/s
模拟速度指令电压/模拟速度限制电压	123.00	v
模拟转矩指令电压/模拟转矩限制电压	123.00	v
再生负载率	123456	%
实效负载率	123456	%
峰值负载率	123456	%

2

3

概要

显示报警发生时的状态。

详细

1. 显示报警发生时的状态。

2. 对显示项目进行切换。

3. 关闭窗口画面。

备注

5. 3. 33 点设置一览表 绝对值指令(W-30031~30036)

1

123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456

概要

显示、设置绝对值指令时的点设置一览表。

详细

1. 显示、设置绝对值指令时的点设置一览表。

备注

- 点设置一览表(B-30031)使用的画面。

5. 3. 34 点设置一览表 增量值指令(W-30041~30046)

1

123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
123	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456

概要

显示、设置增量值指令时的点设置一览表。

详细

1. 显示、设置增量值指令时的点设置一览表。

备注

- 点设置一览表(B-30031)使用的画面。

5. 3. 35 状态显示(W-30101~30103)

1

反馈脉冲累计	1234567890	pulse
伺服电机转速	123456	r/min
滞留脉冲	1234567890	pulse
指令脉冲累计	1234567890	pulse
指令脉冲频率	1234567890	kpulse/s

概要

显示伺服放大器的状态。

详细

1.
- 显示伺服放大器的状态。

备注

- JOG 运转(B-30038)、定位运转(B-30085)、一步骤发送(B-30091)使用的画面。

5.4 使用软元件一览表

画面上的开关和指示灯等使用的软元件，有些同时也在脚本等的公共设置中被使用。统一更改此类软元件时，推荐使用[批量更改]。关于[批量更改]的详细内容，请参照「GT Designer3 (GOT2000) 帮助」

5.4.1 连接机器的软元件

类型	软元件编号	用途
位	0-100:SP1	当前报警的清除
	0-100:SP2	报警记录的清除
	0-100:OM0	正常模式(试运转模式解除)
	0-100:OM1	JOG 运转
	0-100:OM2	定位运转
	0-100:OM4	输出信号(D0)强制输出
	0-100:OM5	一步骤发送
	0-100:TMB1	暂停指定
	0-100:TMB2	启动指令
	0-100:TMB3	定位方向的选择(正转)
	0-100:TMB4	定位方向的选择(反转)
	0-100:TMB5	剩余距离的重新启动
	0-100:TMB6	剩余距离的清除
	0-100:OTI0	一键式调整(基本型模式)
	0-100:OTI1	一键式调整(High 模式)
	0-100:OTI2	一键式调整(Low 模式)
	0-100:OTI4	一键式调整(返回初始值)
	0-100:OTI5	一键式调整(返回调整前)
字	0-100:PA1001	运转模式
	0-100:PA1002	再生选项
	0-100:PA1003	绝对位置检测系统
	0-100:PA1004	功能选择 A-1
	0-100:PA1005	一次旋转的指令输入脉冲数
	0-100:PA1006	电子齿轮分子(指令输入脉冲倍率分子)/机械齿轮数
	0-100:PA1007	电子齿轮分母(指令输入脉冲倍率分母)/伺服电机齿轮数
	0-100:PA1008	自动调整模式
	0-100:PA1009	自动调谐响应性
	0-100:PA1010	到位范围
	0-100:PA1011	正转转矩限制/正方向推力限制
	0-100:PA1012	逆转转矩限制/负方向推力限制
	0-100:PA1013	指令脉冲输入形式
	0-100:PA1014	旋转方向选择/移动方向选择
	0-100:PA1015	编码器输出脉冲
	0-100:PA1016	编码器输出脉冲 2
	0-100:PA1017	伺服电机系列设置
	0-100:PA1018	伺服电机时间设置
	0-100:PA1019	参数写入禁止
	0-100:PA1020	坚固硬盘设置
	0-100:PA1021	功能选择 A-3
	0-100:PA1023	驱动器记录器任意报警触发设置
	0-100:PA1024	功能选择 A-4
	0-100:PA1025	一键式调整过冲容许等级
	0-100:PA1026	功能选择 A-5
	0-100:PB1001	自适应自调谐模式(自适应滤波器 II)
	0-100:PB1002	抑制振动控制自调谐模式(高级抑制振动控制)
	0-100:PB1003	位置指令加减速时间常数(位置平滑)
	0-100:PB1004	前馈增益

类型	软元件编号	用途
字	0-100:PB1006	负载惯量比/负载重量比
	0-100:PB1007	模型控制增益
	0-100:PB1008	位置控制增益
	0-100:PB1009	速度控制增益
	0-100:PB1010	速度积分补偿
	0-100:PB1011	速度微分补偿
	0-100:PB1012	过冲量补正
	0-100:PB1013	机械共振抑制滤波器 1
	0-100:PB1014	陷波形状选择 1
	0-100:PB1015	机械共振抑制滤波器 2
	0-100:PB1016	陷波形状选择 2
	0-100:PB1017	轴共振抑制滤波器
	0-100:PB1018	低通滤波器设置
	0-100:PB1019	抑制振动控制 1 振动频率设置
	0-100:PB1020	抑制振动控制 1 共振频率设置
	0-100:PB1021	抑制振动控制 1 振动频率减幅设置
	0-100:PB1022	抑制振动控制 1 共振频率减幅设置
	0-100:PB1023	低通滤波器选择
	0-100:PB1024	微振动抑制控制
	0-100:PB1025	功能选择 B-1
	0-100:PB1026	增益切换功能
	0-100:PB1027	增益切换条件
	0-100:PB1028	增益切换时间常数
	0-100:PB1029	增益切换 负载惯量比/负载重量比
	0-100:PB1030	增益切换 位置控制增益
	0-100:PB1031	增益切换 速度控制增益
	0-100:PB1032	增益切换 速度积分补偿
	0-100:PB1033	增益切换 抑制振动控制 1 振动频率设置
	0-100:PB1034	增益切换 抑制振动控制 1 共振频率设置
	0-100:PB1035	增益切换 抑制振动控制 1 振动频率减幅设置
	0-100:PB1036	增益切换 抑制振动控制 1 公共频率减幅设置
	0-100:PB1045	指令陷波滤波器
	0-100:PB1046	机械共振抑制滤波器 3
	0-100:PB1047	陷波形状选择 3
	0-100:PB1048	机械共振抑制滤波器 4
	0-100:PB1049	陷波形状选择 4
	0-100:PB1050	机械共振抑制滤波器 5
	0-100:PB1051	陷波形状选择 5
	0-100:PB1052	抑制振动控制 2 振动频率设置
	0-100:PB1053	抑制振动控制 2 共振频率设置
	0-100:PB1054	抑制振动控制 2 振动频率减幅设置
	0-100:PB1055	抑制振动控制 2 共振频率减幅设置
	0-100:PB1056	增益切换 抑制振动控制 2 振动频率设置
	0-100:PB1057	增益切换 抑制振动控制 2 共振频率设置
	0-100:PB1058	增益切换 抑制振动控制 2 振动频率减幅设置
	0-100:PB1059	增益切换 抑制振动控制 2 共振频率减幅设置
	0-100:PB1060	增益切换 模型控制增益
	0-100:PC1001	JOG 运转加速时常数/加速时常数 1
	0-100:PC1002	JOG 运转减速时常数/减速时常数 1
	0-100:PC1003	S 曲线加减速时间常数
	0-100:PC1004	转矩指令时间常数
	0-100:PC1005	自动运转速度 1
	0-100:PC1006	自动运转速度 2

类型	软元件编号	用途
字	0-100:PC1007	手动运转速度 1
	0-100:PC1008	内部速度指令 4/限制 4
	0-100:PC1009	内部速度指令 5/限制 5
	0-100:PC1010	内部速度指令 6/限制 6
	0-100:PC1011	内部速度指令 7/限制 7
	0-100:PC1012	模拟速度指令最大转速/限制最大转速
	0-100:PC1013	模拟转矩指令最大输出
	0-100:PC1014	模拟监视 1 输出
	0-100:PC1015	模拟监视 2 输出
	0-100:PC1016	电磁制动器顺控程序输出
	0-100:PC1017	零速度
	0-100:PC1018	报警记录清除
	0-100:PC1019	编码器输出脉冲选择
	0-100:PC1020	站号设置
	0-100:PC1021	RS-422 通讯功能选择
	0-100:PC1022	功能选择 C-1
	0-100:PC1023	功能选择 C-2
	0-100:PC1024	功能选择 C-3
	0-100:PC1026	功能选择 C-5
	0-100:PC1027	功能选择 C-6
	0-100:PC1030	原点复归加速时常数/加速时常数 2
	0-100:PC1031	原点复归减速时常数/减速时常数 2
	0-100:PC1032	指令输入脉冲倍率分子 2
	0-100:PC1033	指令输入脉冲倍率分子 3
	0-100:PC1034	指令输入脉冲倍率分子 4
	0-100:PC1035	内部转矩限制 2/内部推力限制 2
	0-100:PC1036	状态显示选择
	0-100:PC1037	模拟施加电压偏执值
	0-100:PC1038	模拟转矩限制偏执值
	0-100:PC1039	模拟监视 1 偏置
	0-100:PC1040	模拟监视 2 偏置
	0-100:PC1043	误差过大报警检测等级
	0-100:PC1044	功能选择 C-9
	0-100:PC1045	功能选择 C-A
	0-100:PC1051	强制停止时的减速时间常数
	0-100:PC1054	上下轴提升量
	0-100:PC1060	功能选择 C-D
	0-100:PD1001	输入信号自动 ON 选择 1
	0-100:PD1003	输入软元件选择 1L
	0-100:PD1004	输入软元件选择 1H
	0-100:PD1005	输入软元件选择 2L
	0-100:PD1006	输入软元件选择 2H
	0-100:PD1007	输入软元件选择 3L
	0-100:PD1008	输入软元件选择 3H
	0-100:PD1009	输入软元件选择 4L
	0-100:PD1010	输入软元件选择 4H
	0-100:PD1011	输入软元件选择 5L
	0-100:PD1012	输入软元件选择 5H
	0-100:PD1013	输入软元件选择 6L
	0-100:PD1014	输入软元件选择 6H
	0-100:PD1017	输入软元件选择 8L
	0-100:PD1018	输入软元件选择 8H
	0-100:PD1019	输入软元件选择 9L

类型	软元件编号	用途
字	0-100:PD1020	输入软元件选择 9H
	0-100:PD1021	输入软元件选择 10L
	0-100:PD1022	输入软元件选择 10H
	0-100:PD1023	输出软元件选择 1
	0-100:PD1024	输出软元件选择 2
	0-100:PD1025	输出软元件选择 3
	0-100:PD1026	输出软元件选择 4
	0-100:PD1028	输出软元件选择 6
	0-100:PD1029	输入滤波器设置
	0-100:PD1030	功能选择 D-1
	0-100:PD1031	功能选择 D-2
	0-100:PD1032	功能选择 D-3
	0-100:PD1033	功能选择 D-4
	0-100:PD1034	功能选择 D-5
	0-100:PD1041	输入信号自动 ON 选择 3
	0-100:PD1042	输入信号自动 ON 选择 4
	0-100:PD1043	输入软元件选择 11L
	0-100:PD1044	输入软元件选择 11H
	0-100:PD1045	输入软元件选择 12L
	0-100:PD1046	输入软元件选择 12H
	0-100:PD1047	输出软元件选择 7
	0-100:PE1001	全封闭功能选择 1
	0-100:PE1003	全封闭功能选择 2
	0-100:PE1004	全封闭控制 反馈脉冲电子齿轮 1 分子
	0-100:PE1005	全封闭控制 反馈脉冲电子齿轮 1 分母
	0-100:PE1006	全封闭控制 速度偏差异常检测等级
	0-100:PE1007	全封闭控制 位置偏差异常检测等级
	0-100:PE1008	全封闭双重反馈过滤器
	0-100:PE1010	全封闭功能选择 3
	0-100:PE1034	全封闭控制 反馈脉冲电子齿轮 2 分子
	0-100:PE1035	全封闭控制 反馈脉冲电子齿轮 2 分母
	0-100:PE1041	功能选择 E-3
	0-100:PF1009	功能选择 F-5
	0-100:PF1015	电子动态制动器工作时间
	0-100:PF1021	驱动器记录器动作切换时间设置
	0-100:PF1023	振动坚固驱动器 振荡检测等级
	0-100:PF1024	振动坚固驱动器 功能选择
	0-100:PF1025	SEMI-F47 功能 瞬停检测时间
	0-100:PF1031	机械诊断功能 低速时摩擦推断领域判断速度
	0-100:PF1034	RS-422 通讯功能选择 3
	0-100:PL1001	直线式伺服电机/DD 电机功能选择 1
	0-100:PL1002	直线式编码器分辨率设置 分子
	0-100:PL1003	直线式编码器分辨率设置 分母
	0-100:PL1004	直线式伺服电机/DD 电机功能选择 2
	0-100:PL1005	位置偏差异常检测等级
	0-100:PL1006	速度偏差异常检测等级
	0-100:PL1007	增益/推力偏差异常检测等级
	0-100:PL1008	直线式伺服电机/DD 电机功能选择 3
	0-100:PL1009	磁极检测 电压等级
	0-100:PL1017	磁极检测 微小位置检测方式 功能选择
	0-100:PL1018	磁极检测 微小位置检测方式 同定信号振
	0-100:PO1012	功能选择 O-3
	0-100:PT1001	指令模式选择

类型	软元件编号	用途
字	0-100:PT1002	功能选择 T-1
	0-100:PT1003	发送功能选择
	0-100:PT1004	原点复归类型
	0-100:PT1005	原点复归速度
	0-100:PT1006	蠕变速度
	0-100:PT1007	原点转移量
	0-100:PT1008	原点复归位置数据
	0-100:PT1009	近点限制开关后移动量
	0-100:PT1010	推式原点复归 推式时间
	0-100:PT1011	推式原点复归 转矩限制值
	0-100:PT1012	粗一致输出范围
	0-100:PT1013	JOG 运转
	0-100:PT1014	齿隙补正量
	0-100:PT1015、 0-100:PT1016	软件范围+
	0-100:PT1017、 0-100:PT1018	软件范围-
	0-100:PT1019、 0-100:PT1020	位置范围输出地址+
	0-100:PT1021、 0-100:PT1022	位置范围输出地址-
	0-100:PT1023	OUT1 输出设置时间
	0-100:PT1024	OUT2 输出设置时间
	0-100:PT1025	OUT3 输出设置时间
	0-100:PT1026	功能选择 T-2
	0-100:PT1027	运转模式选择
	0-100:PT1028	1 旋转分割数
	0-100:PT1029	功能选择 T-3
	0-100:PT1034	点设置一览表/编程初始值
	0-100:PT1038	功能选择 T-7
	0-100:PT1039	增益限制延迟时间
	0-100:PT1040	站原点转移量
	0-100:PT1041	原点复归禁止选择
	0-100:PT1042	数字施加电压最低倍率
	0-100:PT1043	数字施加电压步长
	0-0、0-1、0-100: ST0	反馈脉冲累计/伺服电机终端反馈脉冲累积(齿轮后面)
	0-100:ST1	伺服电机转速
	0-100:ST2	滞留脉冲
	0-100:ST3	指令脉冲累计
	0-100:ST4	指令脉冲频率
	0-100:ST5	模拟速度指令电压/模拟速度限制电压
	0-100:ST6	模拟转矩指令电压/模拟转矩限制电压
	0-100:ST7	再生负载率
	0-100:ST8	实效负载率
	0-0、0-1、0-100: ST9	峰值负载率
	0-100:ST10	瞬间发生转矩/瞬时发生推力
	0-100:ST11	一转内位置/伺服电机编码器 1 旋转内位置/虚拟 1 旋转内位置
	0-100:ST12	ABS 计数器/伺服电机编码器 ABS 计数/虚拟 ABS 计数
	0-100:ST13	负载惯量比
	0-0、0-1、0-100: ST14	母线电压
	0-100:ST15	机械终端反馈脉冲累积
	0-100:ST16	机械终端滞留脉冲
	0-100:ST17	机械终端编码器信息 1/Z 相计数

类型	软元件编号	用途
字	0-100:ST18	机械终端编码器信息 2
	0-100:ST22	伺服电机热敏电阻温度
	0-100:ST23	伺服电机终端反馈脉冲累积(齿轮后面)
	0-100:ST24	电气角
	0-100:ST30	伺服电机终端・机械终端位置偏差
	0-100:ST31	伺服电机终端・机械终端速度偏差
	0-100:ST32	编码器内部温度
	0-100:ST33	建立时间
	0-100:ST34	振荡检测频率
	0-100:ST35	坚固硬盘次数
	0-100:ST40	模块消耗电力
	0-100:ST41	模块累计电力量
	0-100:ST42	当前位置
	0-100:ST43	指令位置
	0-100:ST44	指令剩余距离
	0-100:ST45	点设置一览表号码/编程号码/站位置号码
	0-100:ST46	步骤号码
	0-100:ST47	模拟施加电压
	0-100:ST48	施加电压
	0-100:ALM0	当前发生报警编号
	0-100:ALM11	报警发生时的状态 反馈脉冲累计
	0-100:ALM12	报警发生时的状态 伺服电机转速
	0-100:ALM13	报警发生时的状态 滞留脉冲
	0-100:ALM14	报警发生时的状态 指令脉冲累计
	0-100:ALM15	报警发生时的状态 指令脉冲频率
	0-100:ALM16	报警发生时的状态 模拟速度指令电压/限制电压
	0-100:ALM17	报警发生时的状态 模拟转矩指令电压/限制电压
	0-100:ALM18	报警发生时的状态 再生负载率
	0-100:ALM19	报警发生时的状态 实效负载率
	0-100:ALM20	报警发生时的状态 峰值负载率
	0-100:ALM21	报警发生时的状态 瞬间发生转矩
	0-100:ALM22	报警发生时的状态 一转内位置
	0-100:ALM23	报警发生时的状态 ABS 计数器
	0-100:ALM24	报警发生时的状态 负载惯量比
	0-100:ALM25	报警发生时的状态 母线电压
	0-100:ALM26	报警发生时的状态 机械终端反馈脉冲累积
	0-100:ALM27	报警发生时的状态 机械终端滞留脉冲
	0-100:ALM28	报警发生时的状态 机械终端编码器信息 1
	0-100:ALM29	报警发生时的状态 机械终端编码器信息 2
	0-100:ALM33	报警发生时的状态 伺服电机热敏电阻温度
	0-100:ALM34	报警发生时的状态 伺服电机终端反馈脉冲累积(齿轮前面)
	0-100:ALM35	报警发生时的状态 电气角
	0-100:ALM41	报警发生时的状态 伺服电机终端・机械终端位置偏差
	0-100:ALM42	报警发生时的状态 伺服电机终端・机械终端速度偏差
	0-100:ALM43	报警发生时的状态 编码器内部温度
	0-100:ALM44	报警发生时的状态 建立时间
	0-100:ALM45	报警发生时的状态 振荡检测频率
	0-100:ALM46	报警发生时的状态 坚固硬盘次数
	0-100:ALM51	报警发生时的状态 模块消耗电力
	0-100:ALM52	报警发生时的状态 模块累计电力量
	0-100:ALM53	报警发生时的状态 当前位置
	0-100:ALM54	报警发生时的状态 指令位置
	0-100:ALM55	报警发生时的状态 指令剩余距离

类型	软元件编号	用途
字	0-100:ALM56	报警发生时的状态 点设置一览表号码/编程号码/站位置号码
	0-100:ALM57	报警发生时的状态 步骤号码
	0-100:ALM58	报警发生时的状态 模拟施加电压
	0-100:ALM59	报警发生时的状态 施加电压
	0-100:ALM200	报警记录的报警编号读取 最新报警
	0-100:ALM201	报警记录的报警编号读取 1次之前的报警
	0-100:ALM202	报警记录的报警编号读取 2次之前的报警
	0-100:ALM203	报警记录的报警编号读取 3次之前的报警
	0-100:ALM204	报警记录的报警编号读取 4次之前的报警
	0-100:ALM205	报警记录的报警编号读取 5次之前的报警
	0-100:ALM206	报警记录的报警编号读取 6次之前的报警
	0-100:ALM207	报警记录的报警编号读取 7次之前的报警
	0-100:ALM208	报警记录的报警编号读取 8次之前的报警
	0-100:ALM220	报警记录发生时间的读取 最新报警
	0-100:ALM221	报警记录发生时间的读取 1次之前的报警
	0-100:ALM222	报警记录发生时间的读取 2次之前的报警
	0-100:ALM223	报警记录发生时间的读取 3次之前的报警
	0-100:ALM224	报警记录发生时间的读取 4次之前的报警
	0-100:ALM225	报警记录发生时间的读取 5次之前的报警
	0-100:ALM226	报警记录发生时间的读取 6次之前的报警
	0-100:ALM227	报警记录发生时间的读取 7次之前的报警
	0-100:ALM228	报警记录发生时间的读取 8次之前的报警
	0-100:POS1001～ 0-100:POS1255	点设置一览表/位置数据 No. 1～No. 255
	0-100:SPD1001～ 0-100:SPD1255	点设置一览表/速度数据 No. 1～No. 255
	0-100:ACT1001～ 0-100:ACT1255	点设置一览表/加速时常数 No. 1～No. 255
	0-100:DCT1001～ 0-100:DCT1255	点设置一览表/减速时常数 No. 1～No. 255
	0-100:DWL1001～ 0-100:DWL1255	点设置一览表/停留 No. 1～No. 255
	0-100:AUX1001～ 0-100:AUX1255	点设置一览表/补助功能 No. 1～No. 255
	0-100:MCD1001～ 0-100:MCD1255	点设置一览表/M 代码 No. 1～No. 255
	0-100:MD3	机械诊断数据 正转转矩时 静摩擦的读取
	0-100:MD4	机械诊断数据 正转转矩时 动摩擦(额定速度时)的读取
	0-100:MD5	机械诊断数据 逆转转矩时 静摩擦的读取
	0-100:MD6	机械诊断数据 逆转转矩时 动摩擦(额定速度时)的读取
	0-100:MD7	机械诊断数据 停止・伺服锁时 振动频率的读取
	0-100:MD8	机械诊断数据 停止・伺服锁时 振动等级的读取
	0-100:MD9	机械诊断数据 运转中 振动频率的读取
	0-100:MD10	机械诊断数据 运转中 振动等级的读取
	0-100:MD11	机械诊断数据 额定速度的读取
	0-100:OTS1	一键式调整 一键式调谐的状态确认的读取
	0-100:OTS1	一键式调整 出错代码的取得的读取
	0-100:OTS2	一键式调整 建立时间
	0-100:OTS3	一键式调整 过冲量的读取
	0-100:DI0	输入软元件的状态 1
	0-100:DI1	输入软元件的状态 2
	0-100:DI2	输入软元件的状态 3
	0-100:DI3	外部输入插针状态

类型	软元件编号	用途
字	0-100:D00	输出软元件的状态 1
	0-100:D01	输出软元件的状态 2
	0-100:D02	输出软元件的状态 3
	0-100:D03	输出软元件的状态 4
	0-100:D04	外部输出插针状态
	0-100:ALD0	放大器寿命诊断 通电源时间累积
	0-100:ALD1	放大器寿命诊断 突入继电器 ON/OFF 次数
	0-100:TMI0	试运转时输入信号 1
	0-100:TMI2	试运转时输入信号 3
	0-100:TM00	信号插针的强制输出
	0-100:TMD0	试运转模式所用数据(旋转速度)
	0-100:TMD1	试运转模式所用数据(加减速时间常数)
	0-100:TMD3	试运转模式所用数据(移动量)

5.4.2 GOT 内部软元件

类型	软元件编号	用途
位	GB40	脚本触发(通常 ON)
	GB100	响应模式选择触发
	GB110	试运转开始出发(JOG 运转)
	GB111	数值写入结束位(电机转速)
	GB112	数值写入结束位(加减速时间常数)
	GB113	正转动作开始出发
	GB114	反转动作开始出发
	GB115	试运转开始出发(定位运转)
	GB116	数值写入结束位(移动量)
	GB117	试运转开始出发(输出信号强制输出)
	GB118	试运转开始出发(一步骤发送)
	GB119	点设置一览表决定触发
	GB120	运转开始前确认触发
	GB121	点设置一览表决定标志
	GB122	运转开始触发
	GD310. b0~GD310. b8	输出信号强制输出用虚拟装置
	GD340. b0~GD340. b4	增益调整输入许可位
字	GD10	站号的设置
	GD100	基本画面切换
	GD101	重叠窗口 1 画面切换
	GD104	重叠窗口 2 画面切换
	GD116	叠加窗口 1 画面切换
	GD121	语言切换
	GD122	系统语言切换
	GD200~GD224	输入软元件显示用
	GD225~GD244	输出软元件显示用
	GD251~GD253	记录趋势图表 图表信息
	GD260~GD263	记录趋势图表 光标位置时刻
	GD264~GD267	记录趋势图表 显示开始位置时刻
	GD268~GD271	记录趋势图表 显示结束位置时刻
	GD275~GD277	记录趋势图表 显示位置时刻指定
	GD280	电机类型运算值存储软元件
	GD300	电机转速
	GD302	加减速时间常数
	GD304	移动量
	GD310	强制输出用软元件
	GD311	强制输出状态比较软元件

类型	软元件编号	用途
字	GD320	点设置一览表 No.
	GD330	响应模式选择
	GD340	增益调整模式选择
	GD350	单位取得
	GD355	点设置一览表数据偏置
	GS650～GS652	当前时间
	TMP100～TMP144	脚本运算用:输入输出软元件值取得
	TMP150	脚本运算用:指令方式
	TMP151	脚本运算用:单位
	TMP152	脚本运算用:发送长倍率
	TMP155	脚本运算用:运转模式

5.5 注釋一覧表

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
499	No. 1～250、2184、10000～10001	B-30026、B-30541
500	No. 1	B-30001～B-30612
	No. 2	B-30011～B-30612
	No. 3	B-30001、B-30011、B-30021、B-30031、B-30041、B-30061、B-30081
	No. 4～8	B-30001
	No. 9～13	B-30011
	No. 14～20	B-30021
	No. 21～26	B-30041
	No. 27～31	B-30061
	No. 32～36	B-30081
	No. 37、38	B-30011、B-30021、B-30031、B-30041、B-30061、B-30081
	No. 39	B-30011、B-30021、B-30031、B-30041、B-30061～B-30071、B-30081、B-30601、B-30611、B-30612
	No. 40	B-30011、B-30021、B-30031、B-30041～30057、B-30061、B-30081、B-30551、B-30552、B-30561～B-30564、B-30571～B-30573、B-30581～B-30583
	No. 41	B-30011、B-30021、B-30031、B-30041、B-30061、B-30081
	No. 42～45	B-30012～B-30016、B-30501、B-30502、B-30511
	No. 46～50	B-30022～B-30026、B-30521、B-30531、B-30541
	No. 52～56	B-30042～B-30057、B-30551、B-30552、B-30561～B-30564、B-30571～B-30573、B-30581、B-30582、B-30591
	No. 57～60	B-30063～30071、B-30601、B-30611、B-30612
	No. 61～64	B-30083～30091
	No. 101	B-30001～30081
	No. 151、155～166	B-30012
	No. 152～154	B-30012、B-30013、B-30501、B-30502
	No. 167～205	B-30013
	No. 206～215、223	B-30501
	No. 216～222	B-30502
	No. 251～270	B-30014
	No. 301～303	B-30015
	No. 351～352	B-30016
	No. 353	B-30511
	No. 401～417	B-30023
	No. 451～460	B-30024
	No. 461～466	B-30531
	No. 501～512	B-30025
	No. 551～553	B-30026
	No. 554～563	B-30026、B-50541
	No. 601～609	B-30031
	No. 651、657～664	B-30042
	No. 652～656	B-30042、B-50551、B-50552
	No. 665～673	B-30042、B-50551
	No. 674	B-30042、B-50551、B-30552
	No. 701～706、715	B-30043
	No. 707～713	B-30551
	No. 714	B-30552

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
500	No. 751、757～763、774	B-30045
	No. 752～756、775	B-30045、B-50562～B-564
	No. 764～772、801～806、825	B-30046
	No. 773、807～812、851～856、874	B-30047
	No. 813～820、824	B-30561
	No. 821～823、857～860	B-30562
	No. 861～867	B-30563
	No. 868～873	B-30564
	No. 901～913、926	B-30049
	No. 914～913、924、951～956、975	B-30050
	No. 923、957～964、974、1001	B-30051
	No. 965～971	B-30571
	No. 972、973、1007～1013、1016	B-30572
	No. 1002～1006、1020	B-30051、B-571～B-573
	No. 1014～1015、1018	B-30573
	No. 1051、1057～1065	B-30053
	No. 1052～1056、1074	B-30053、B-581、B-582
	No. 1066～1073、1101～1107、1124	B-30054
	No. 1108～1116、1151～1156、1160	B-30055
	No. 1117～1123、1157、1158	B-30581
	No. 1159	B-30582
	No. 1201、1207～1213	B-30057
	No. 1202～1206、1218	B-30057、B-30591
	No. 1214～1217	B-30591
	No. 1251～1267	B-30063
	No. 1301、1307～1313、1318～1322	B-30065
	No. 1302～1306	B-30065、B-30601
	No. 1314～1317、1322	B-30601
	No. 1351～1358	B-30067
	No. 1401、1407～1415、1416～1422	B-30069
	No. 1402～1406、1425	B-30069、B-30611、B-30612
	No. 1423、1451～1456、1475	B-30070
	No. 1457～1463、1501～1506、1509	B-30071
	No. 1464～1474、1507	B-30611
	No. 1508	B-30612
	No. 1551～1559	B-30083
	No. 1601～1613	B-30085
	No. 1651～1652	B-30089
	No. 1701～1708	B-30091
	No. 1751～1762	B-30022
	No. 1763～1772	B-30521

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
500	No. 1826	W-30002
	No. 1926～1928	W-30021、W-30501、W-30502
	No. 1929～1936、1958	W-30021、W-30101
	No. 1937～1941	W-30021、W-30102
	No. 1942～1953、1960	W-30022、W-30103
	No. 1954～1957、1976～1979	W-30022、W-30104
	No. 1980	W-30104、W-30501
	No. 1981～1986	W-30105、W-30501
	No. 1987～1988、1997	W-30106、W-30501
	No. 1989～1996	W-30106、W-30502
	No. 2001	W-30011
	No. 2011	B-30501
	No. 2012	B-30502
	No. 2013	B-30511
	No. 2014	B-30521
	No. 2015	B-30531
	No. 2016	B-30541
	No. 2017	B-30551
	No. 2018	B-30552
	No. 2019	B-30561
	No. 2020	B-30562
	No. 2021	B-30563
	No. 2022	B-30564
	No. 2023	B-30571
	No. 2024	B-30572
	No. 2025	B-30573
	No. 2026	B-30581
	No. 2027	B-30582
	No. 2028	B-30591
	No. 2029	B-30601
	No. 2030	B-30611
	No. 2031	B-30612

5.6 脚本一覧表

項目	設置
工程脚本	有
画面脚本	B-30014、B-30016、B-30022～30024、B-30031、B-30083～30091 B-30511、B-30521、B-30531

5.6.1 工程脚本

脚本号	30001	脚本名	Script30001
注释	初始设置		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
[w:GD10] = 0; //Station No. initial value [w:GD320] = 1; //Point table initial value for 1 step sending [w:GD330] = 2; //One-touch tuning initial selection (basic mode)			

脚本号	30100	脚本名	Script30100
注释	图表显示处理		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>//Change the value required for the graph processing according to the operation mode [w:TMP155] = ([0-100:w:PA1001] >> 4) && 0x000F; switch([w:TMP155]){ case 0: //Normal control mode [w:GD280] = 36; break; case 1: //Full closed control mode [w:GD280] = 36; break; case 4: //Linear servo motor control mode [w:GD280] = 18; break; case 6: //DD motor control mode [w:GD280] = 3; break; }</pre>			

5.6.2 画面脚本

基本画面 30014

脚本号	30101	脚本名	Script30101
注释	当前时间取得		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
<pre>//Store Year, Month, Day, Hour, Minute, Second When Screen Is Displayed [w:GD275]=[w:GS650]; [w:GD276]=[w:GS651]; [w:GD277]=[w:GS652];</pre>			

基本画面 30016、30511

脚本号	30105	脚本名	Script30105
注释	输入输出软元件监控处理		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>//Input device //EM2/EM1 [u32:TMP100] = [0-100:u32:DI0] & 0x00040000; //Calculate bit18 of DI0 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD200] = [u32:TMP100] >> 18; //Shift TMP right by 18 and store it in GD200 //STAB [u32:TMP101] = [0-100:u32:DI0] & 0x00100000; //Calculate bit20 of DI0 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD201] = [u32:TMP101] >> 20; //Shift TMP right by 20 and store it in GD201 //TSTP [u32:TMP102] = [0-100:u32:DI0] & 0x01000000; //Calculate bit24 of DI0 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD202] = [u32:TMP102] >> 24; //Shift TMP right by 24 and store it in GD202 //CDP [u32:TMP103] = [0-100:u32:DI0] & 0x08000000; //Calculate bit27 of DI0 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD203] = [u32:TMP103] >> 27; //Shift TMP right by 27 and store it in GD203 //CLD [u32:TMP104] = [0-100:u32:DI0] & 0x10000000; //Calculate bit28 of DI0 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD204] = [u32:TMP104] >> 28; //Shift TMP right by 28 and store it in GD204 //MECR [u32:TMP105] = [0-100:u32:DI0] & 0x20000000; //Calculate bit29 of DI0 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD205] = [u32:TMP105] >> 29; //Shift TMP right by 29 and store it in GD205 //MSD [u32:TMP106] = [0-100:u32:DI1] & 0x00010000; //Calculate bit16 of DI1 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD206] = [u32:TMP106] >> 16; //Shift TMP right by 16 and store it in GD206 //PI1 [u32:TMP107] = [0-100:u32:DI1] & 0x00020000; //Calculate bit17 of DI1 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD207] = [u32:TMP107] >> 17; //Shift TMP right by 17 and store it in GD207 //PI2 [u32:TMP108] = [0-100:u32:DI1] & 0x00040000; //Calculate bit18 of DI1 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD208] = [u32:TMP108] >> 18; //Shift TMP right by 18 and store it in GD208 //PI3 [u32:TMP109] = [0-100:u32:DI1] & 0x00080000; //Calculate bit19 of DI1 with logical conjunction and store it in TMP</pre>			


```

[w:GD209] = [u32:TMP109] >> 19; //Shift TMP right by 19 and store it in GD209

//LPS
[u32:TMP110] = [0-100:u32:DI2] & 0x00010000; //Calculate bit16 of DI2 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD210] = [u32:TMP110] >> 16; //Shift TMP right by 16 and store it in GD210

//RT
[u32:TMP111] = [0-100:u32:DI2] & 0x00020000; //Calculate bit17 of DI2 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD211] = [u32:TMP111] >> 17; //Shift TMP right by 17 and store it in GD211

//RTCDP
[u32:TMP112] = [0-100:u32:DI2] & 0x00040000; //Calculate bit18 of DI2 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD212] = [u32:TMP112] >> 18; //Shift TMP right by 18 and store it in GD212

//OV0
[u32:TMP113] = [0-100:u32:DI2] & 0x00100000; //Calculate bit20 of DI2 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD213] = [u32:TMP113] >> 20; //Shift TMP right by 20 and store it in GD213

//OV1
[u32:TMP114] = [0-100:u32:DI2] & 0x00200000; //Calculate bit21 of DI2 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD214] = [u32:TMP114] >> 21; //Shift TMP right by 21 and store it in GD214

//OV2
[u32:TMP115] = [0-100:u32:DI2] & 0x00400000; //Calculate bit22 of DI2 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD215] = [u32:TMP115] >> 22; //Shift TMP right by 22 and store it in GD215

//OV3
[u32:TMP116] = [0-100:u32:DI2] & 0x00800000; //Calculate bit23 of DI2 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD216] = [u32:TMP116] >> 23; //Shift TMP right by 23 and store it in GD216

//DI0
[u32:TMP117] = [0-100:u32:DI2] & 0x01000000; //Calculate bit24 of DI2 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD217] = [u32:TMP117] >> 24; //Shift TMP right by 24 and store it in GD217

//DI1
[u32:TMP118] = [0-100:u32:DI2] & 0x02000000; //Calculate bit25 of DI2 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD218] = [u32:TMP118] >> 25; //Shift TMP right by 25 and store it in GD218

//DI2
[u32:TMP119] = [0-100:u32:DI2] & 0x04000000; //Calculate bit26 of DI2 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD219] = [u32:TMP119] >> 26; //Shift TMP right by 26 and store it in GD219

//DI3
[u32:TMP120] = [0-100:u32:DI2] & 0x08000000; //Calculate bit27 of DI2 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD220] = [u32:TMP120] >> 27; //Shift TMP right by 27 and store it in GD220

```

```

//DI4
[u32:TMP121] = [0-100:u32:DI2] & 0x10000000; //Calculate bit28 of DI2 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD221] = [u32:TMP121] >> 28; //Shift TMP right by 28 and store it in GD221

//DI5
[u32:TMP122] = [0-100:u32:DI2] & 0x20000000; //Calculate bit29 of DI2 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD222] = [u32:TMP122] >> 29; //Shift TMP right by 29 and store it in GD222

//DI6
[u32:TMP123] = [0-100:u32:DI2] & 0x40000000; //Calculate bit30 of DI2 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD223] = [u32:TMP123] >> 30; //Shift TMP right by 30 and store it in GD223

//DI7
[u32:TMP124] = [0-100:u32:DI2] & 0x40000000; //Calculate bit31 of DI2 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD224] = [u32:TMP124] >> 31; //Shift TMP right by 31 and store it in GD224


//Output device

//CDPS
[u32:TMP125] = [0-100:u32:D00] & 0x02000000; //Calculate bit25 of D00 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD225] = [u32:TMP125] >> 25; //Shift TMP right by 25 and store it in GD225

//CLDS
[u32:TMP126] = [0-100:u32:D00] & 0x04000000; //Calculate bit26 of D00 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD226] = [u32:TMP126] >> 26; //Shift TMP right by 26 and store it in GD226

//ABSV
[u32:TMP127] = [0-100:u32:D00] & 0x08000000; //Calculate bit27 of D00 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD227] = [u32:TMP127] >> 27; //Shift TMP right by 27 and store it in GD227

//MTTR
[u32:TMP128] = [0-100:u32:D00] & 0x80000000; //Calculate bit31 of D00 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD228] = [u32:TMP128] >> 31; //Shift TMP right by 31 and store it in GD228

//MSDH
[u32:TMP129] = [0-100:u32:D01] & 0x00080000; //Calculate bit19 of D01 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD229] = [u32:TMP129] >> 19; //Shift TMP right by 19 and store it in GD229

//MSDL
[u32:TMP130] = [0-100:u32:D01] & 0x00100000; //Calculate bit20 of D01 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD230] = [u32:TMP130] >> 20; //Shift TMP right by 20 and store it in GD230

//SOUT

```

```

[u32:TMP131] = [0-100:u32:D01] & 0x00200000; //Calculate bit21 of D01 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD231] = [u32:TMP131] >> 21; //Shift TMP right by 21 and store it in GD231

//OUT1
[u32:TMP132] = [0-100:u32:D01] & 0x00400000; //Calculate bit22 of D01 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD232] = [u32:TMP132] >> 22; //Shift TMP right by 22 and store it in GD232

//OUT2
[u32:TMP133] = [0-100:u32:D01] & 0x00800000; //Calculate bit23 of D01 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD233] = [u32:TMP133] >> 23; //Shift TMP right by 23 and store it in GD233

//OUT3
[u32:TMP134] = [0-100:u32:D01] & 0x01000000; //Calculate bit24 of D01 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD234] = [u32:TMP134] >> 24; //Shift TMP right by 24 and store it in GD234

//ALMWNG
[u32:TMP135] = [0-100:u32:D02] & 0x00020000; //Calculate bit17 of D02 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD235] = [u32:TMP135] >> 17; //Shift TMP right by 17 and store it in GD235

//BW9F
[u32:TMP136] = [0-100:u32:D02] & 0x00040000; //Calculate bit18 of D02 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD236] = [u32:TMP136] >> 18; //Shift TMP right by 18 and store it in GD236

//PT0/PS0
[u32:TMP137] = [0-100:u32:D02] & 0x01000000; //Calculate bit24 of D02 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD237] = [u32:TMP137] >> 24; //Shift TMP right by 24 and store it in GD237

//PT1/PS1
[u32:TMP138] = [0-100:u32:D02] & 0x02000000; //Calculate bit25 of D02 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD238] = [u32:TMP138] >> 25; //Shift TMP right by 25 and store it in GD238

//PT2/PS2
[u32:TMP139] = [0-100:u32:D02] & 0x04000000; //Calculate bit26 of D02 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD239] = [u32:TMP139] >> 26; //Shift TMP right by 26 and store it in GD239

//PT3/PS3
[u32:TMP140] = [0-100:u32:D02] & 0x08000000; //Calculate bit27 of D02 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD240] = [u32:TMP140] >> 27; //Shift TMP right by 27 and store it in GD240

//PT4/PS4
[u32:TMP141] = [0-100:u32:D02] & 0x10000000; //Calculate bit28 of D02 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD241] = [u32:TMP141] >> 28; //Shift TMP right by 28 and store it in GD241

//PT5/PS5
[u32:TMP142] = [0-100:u32:D02] & 0x20000000; //Calculate bit29 of D02 with logical conjunction and

```

```

store it in TMP
[w:GD242] = [u32:TMP142] >> 29;          //Shift TMP right by 29 and store it in GD242

//PT6/PS6
[u32:TMP143] = [0-100:u32:D02] & 0x40000000; //Calculate bit30 of D02 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD243] = [u32:TMP143] >> 30;          //Shift TMP right by 30 and store it in GD243

//PT7/PS7
[u32:TMP144] = [0-100:u32:D02] & 0x80000000; //Calculate bit31 of D02 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD244] = [u32:TMP144] >> 31;          //Shift TMP right by 31 and store it in GD244

```

基本画面 30022、30521

脚本号	30110	脚本名	Script30110
注释	增益调整模式选择		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre> //Change the trigger in accordance with selected gain adjustment mode. switch([0-100:w:PA1008]){ case 0x0000: //2 gain adjustment mode 1 [w:GD340] = 1; break; case 0x0001: //Auto tuning mode 1 [w:GD340] = 2; break; case 0x0002: //Auto tuning mode 2 [w:GD340] = 4; break; case 0x0003: //Manual mode [w:GD340] = 8; break; case 0x0004: //2 gain adjustment mode 2 [w:GD340] = 16; break; } </pre>			

基本画面 30023

脚本号	30115	脚本名	Script30115
注释	响应模式选择		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB100
<pre> rst([b:GB100]); //Start tuning in accordance with selected reply mode. switch([w:GD330]){ case 1: set([0-100:b:OTI1]); //High mode break; case 2: set([0-100:b:OTI0]); //Basic mode break; case 3: set([0-100:b:OTI2]); //Low mode break; } </pre>			

基本画面 30024、30531

脚本号	30150	脚本名	Script30150
注释	机械诊断设置		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>//Display the estimated value [w:TMP160] = [0-100:w:MD2]&0x000F; if ([w:TMP160] == 1) { //When 1 is stored set([b:GB130]); } //Display the estimated value else{ rst([b:GB130]); } [w:TMP161] = [0-100:w:MD2]&0x00F0; [w:TMP162] = [w:TMP161] >> 4; //Shift by 4 to right and store in TMP162 if ([w:TMP162] == 1) { //When 1 is stored set([b:GB131]); } //Display the estimated value else{ rst([b:GB131]); } [w:TMP163] = [0-100:w:MD2]&0x0F00; [w:TMP164] = [w:TMP163] >> 8; //Shift by 8 to right and store in TMP164 if ([w:TMP164] == 1) { //When 1 is stored set([b:GB132]); } //Display the estimated value else{ rst([b:GB132]); }</pre>			

基本画面 30031

脚本号	30120	脚本名	Script30120
注释	目标位置显示切换		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>[w:TMP150] = [0-100:w:PT1001] & 0x000F ; //Store the set value of command mode in TMP. [w:TMP151] = ([0-100:w:PT1001] >> 8) & 0x000F; //Store the set value of the unit in TMP. [w:TMP152] = [0-100:w:PT1003] & 0x000F; //Store the set value of STM in TMP. [w:GD350] = [w:TMP151]; //Store the unit in GD350. if([w:TMP150] == 0){ //During absolute value command order if([w:TMP151] == 0){ //Unit: [mm] switch([w:TMP152]){ //Decision case 0: //Decimal point in the third digit if([w:GD116] != 30034){ [w:GD116] = 30034; } break; case 1: //Decimal point in the second digit if([w:GD116] != 30033){ [w:GD116] = 30033; } break; case 2: //Decimal point in the first digit if([w:GD116] != 30032){ [w:GD116] = 30032; } break; } } }</pre>			

```

    }
    break;
case 3: //Decimal point in the zeroth digit
    if([w:GD116] != 30031){
        [w:GD116] = 30031;
    }
    break;
}
}
if([w:TMP151] == 1){ //Unit: [inch]
    switch([w:TMP152]){ //Decision
        case 0: //Decimal point in the third digit
            if([w:GD116] != 30035){
                [w:GD116] = 30035;
            }
            break;
        case 1: //Decimal point in the second digit
            if([w:GD116] != 30034){
                [w:GD116] = 30034;
            }
            break;
        case 2: //Decimal point in the first digit
            if([w:GD116] != 30033){
                [w:GD116] = 30033;
            }
            break;
        case 3: //Decimal point in the zeroth digit
            if([w:GD116] != 30032){
                [w:GD116] = 30032;
            }
            break;
    }
}
}
if([w:TMP151] == 2){ //Unit: [degree]
    if([w:GD116] != 30036){
        [w:GD116] = 30036;
    }
}
}
if([w:TMP151] == 3){ //Unit: [pulse]
    if([w:GD116] != 30031){
        [w:GD116] = 30031;
    }
}
}
}

if([w:TMP150] == 1){ //During incremental value command mode

    if([w:TMP151] == 0){ //Unit: [mm]
        switch([w:TMP152]){ //Decision
            case 0: //Decimal point in the third digit
                if([w:GD116] != 30044){
                    [w:GD116] = 30044;
                }
                break;
            case 1: //Decimal point in the second digit
                if([w:GD116] != 30043){

```

```

        [w:GD116] = 30043;
    }
    break;
case 2: //Decimal point in the first digit
    if([w:GD116] != 30042) {
        [w:GD116] = 30042;
    }
    break;
case 3: //Decimal point in the zeroth digit
    if([w:GD116] != 30041) {
        [w:GD116] = 30041;
    }
    break;
}
}
if([w:TMP151] == 1){ //Unit: [inch]
    switch([w:TMP152]){ //Decision
        case 0: //Decimal point in the third digit
            if([w:GD116] != 30045) {
                [w:GD116] = 30045;
            }
            break;
        case 1: //Decimal point in the second digit
            if([w:GD116] != 30044) {
                [w:GD116] = 30044;
            }
            break;
        case 2: //Decimal point in the first digit
            if([w:GD116] != 30043) {
                [w:GD116] = 30043;
            }
            break;
        case 3: //Decimal point in the zeroth digit
            if([w:GD116] != 30042) {
                [w:GD116] = 30042;
            }
            break;
    }
}
}
if([w:TMP151] == 2){ //Unit: [degree]
    if([w:GD116] != 30046) {
        [w:GD116] = 30046;
    }
}
}
if([w:TMP151] == 3){ //Unit: [pulse]
    if([w:GD116] != 30041) {
        [w:GD116] = 30041;
    }
}
}
}

```

脚本号	30010	脚本名	Script30010
注释	叠加窗口控制		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
//Display the status display screen [w:GD116] = 30101;			

基本画面 30083

脚本号	30125	脚本名	Script30125
注释	JOG 运转开始/结束		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GB110
<pre>//Start operation if([b:GB110] == ON){ set([0-100:b:OM1]); //Switch to JOG operation mode. set([b:GB111]); //Turn ON the trigger to transfer motor speed. set([b:GB112]); //Turn ON the trigger to transfer acceleration/deceleration constant. }else{ set([0-100:b:OM0]); //End test operation mode. }</pre>			
脚本号	30126	脚本名	Script30126
注释	电机旋转速度传送		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	上升沿 GB111
<pre>[0-100:u32:TMD0] = [w:GD300]; //Substitute GD300 Value in TMD0 Device rst([b:GB111]); //Switch Trigger OFF</pre>			
脚本号	30127	脚本名	Script30127
注释	加减速时常数传送		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	上升沿 GB112
<pre>[0-100:u32:TMD1] = [w:GD302]; //Substitute GD302 Value in TMD1 Device rst([b:GB112]); //Switch Trigger OFF</pre>			
脚本号	30128	脚本名	Script30128
注释	正转动作		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GB113
<pre>if([b:GB113] == ON){ //When Trigger Signal Rises [0-100:u32:TMI0] = 0x00000801; //Input 2049(0x0801) to TMI0 Device }else{ //When Trigger Signal Falls [0-100:u32:TMI0] = 0x00000001; //Input 1(0x0001) to TMI0 Device }</pre>			
脚本号	30129	脚本名	Script30129
注释	逆转动作		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GB114
<pre>if([b:GB114] == ON){ //When Trigger Signal Rises [0-100:u32:TMI0] = 4097; //Input 4097(0x1001) to TMI0 Device }else{ //When Trigger Signal Falls [0-100:u32:TMI0] = 1; //Input 1(0x0001) to TMI0 Device }</pre>			
脚本号	30010	脚本名	Script30010
注释	叠加窗口删除		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	关闭画面时
<pre>//Super impose windows are NOT cleared while displaying specified screen. //Super impose windows in other screens are cleared. [w:GD116] = 0;</pre>			

基本画面 30085

脚本号	30130	脚本名	Script30130
注释	定位运转开始/结束		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GB115
<pre>//Start operation if([b:GB115] == ON){ set([0-100:b:OM2]); //Switch to positioning operation mode set([b:GB111]); //Turn ON the trigger to transfer motor speed set([b:GB112]); //Turn ON the trigger to transfer acceleration/deceleration constant set([b:GB116]); //Turn travel distance transfer trigger ON. }else{ set([0-100:b:OM0]); //End test operation mode }</pre>			
脚本号	30126	脚本名	Script30126
注释	电机旋转速度传送		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	上升沿 GB111
<pre>[0-100:u32:TMD0] = [w:GD300]; //Substitute GD300 Value in TMD0 Device rst([b:GB111]); //Switch Trigger OFF</pre>			
脚本号	30127	脚本名	Script30127
注释	加减速时常数传送		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	上升沿 GB112
<pre>[0-100:u32:TMD1] = [w:GD302]; //Substitute GD302 Value in TMD1 Device rst([b:GB112]); //Switch Trigger OFF</pre>			
脚本号	30131	脚本名	Script30131
注释	移动量传送		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	上升沿 GB116
<pre>[0-100:u32:TMD3] = [w:GD304]; //Substitute GD304 Value in TMD3 Device [b:GB116] = OFF; //Switch Trigger OFF</pre>			
脚本号	30010	脚本名	Script30010
注释	叠加窗口删除		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	关闭画面时
<pre>//Super impose windows are NOT cleared while displaying specified screen. //Super impose windows in other screens are cleared. [w:GD116] = 0;</pre>			

基本画面 30089

脚本号	30135	脚本名	Script30135
注释	输出信号强制输出开始/结束		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GB117
<pre>//Start operation if([b:GB117] == ON){ [w:GD310] = 0; //Clear dummy device [w:GD311] = 0; //Clear dummy device set([0-100:b:OM4]); //Switch to output signal (DO) forced output mode. }else{ [w:GD310] = 0; //Clear dummy device [w:GD311] = 0; //Clear dummy device set([0-100:b:OM0]); //End test operation mode }</pre>			

脚本号	30136	脚本名	Script30136
注释	电机旋转速度传送		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB117
<pre> if([w:GD311] != [w:GD310]){ //In case signal changes [0-100:u32:TM00] = [w:GD310]; //Store the value in TM00 [w:GD311] = [w:GD310]; //Store the value for comparison } </pre>			

基本画面 30091

脚本号	30140	脚本名	Script30140
注释	1 步骤发送开始/结束		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GB118
<pre> //Start operation if([b:GB118] == ON){ set([0-100:b:OM5]); //Switch to Single-step feed mode set([b:GB119]); //Turn ON the point table decision trigger }else{ set([0-100:b:OM0]); //End test operation mode rst([b:GB119]); //Switch Trigger OFF rst([b:GB120]); //Switch Trigger OFF rst([b:GB121]); //Switch Trigger OFF rst([b:GB122]); //Switch Trigger OFF } </pre>			
脚本号	30141	脚本名	Script30141
注释	点设置一览表决定		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	上升沿 GB119
<pre> rst([b:GB119]); [0-100:u32:TMI0] = 0x00000001; //Store 1 (0x0001) in TMI0 device. [0-100:u32:TMI2] = ([w:GD320] << 24) + 1; //Set the point table No. in the 24th bit and after in TMI2 device. set([b:GB121]); //Point table decision flag </pre>			
脚本号	30142	脚本名	Script30142
注释	运转开始前确认		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB120
<pre> rst([b:GB120]); //If point table decision flag is ON. if([b:GB121]){ set([b:GB122]); //Switch Trigger ON }else{ [0-100:u32:TMI0] = 0x00000001; //Store 1 (0x0001) in TMI0 device. [0-100:u32:TMI2] = ([w:GD320] << 24) + 1; //Set the point table No. in the 24th bit and after in TMI2 device. set([b:GB122]); //Switch Trigger ON } </pre>			
脚本号	30143	脚本名	Script30143
注释	运转开始		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB122
<pre> rst([b:GB121]); rst([b:GB122]); [0-100:u32:TMI0] = 0x00000801; //Input 2049(0x0801) to TMI0 Device </pre>			

脚本号	30010	脚本名	Script30010
注释	叠加窗口删除		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	关闭画面时
<pre>//Super impose windows are NOT cleared while displaying specified screen. //Super impose windows in other screens are cleared. [w:GD116] = 0;</pre>			

6. 其他

6.1 系统应用程序的手动选择方法

对于在软件包数据写入 GOT 时没有被自动选上的系统应用程序，可以按照以下步骤进行选择。

例：选择日语时

