

株式会社 IAI 机器人控制器
SCON 系列
SCON-C-60IHA-CC-0-1

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 responsibility。
- (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.....	4
1. 概要	5
2. 系统构成	5
3. 关于 GOT	5
3.1 自动选择的系统应用程序	5
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设置	6
4. 关于机器人控制器.....	6
4.1 机器人控制器的通讯设置	6
4.2 机器人控制器的参数设置	6
5. 画面规格	7
5.1 显示语言	7
5.2 画面一览表・切换	7
5.3 画面说明	11
5.3.1 菜单(B-30001)	11
5.3.2 主监视操作(B-30002)	12
5.3.3 位置数据编辑(B-30003)	14
5.3.4 输入输出端口监视(B-30004)	16
5.3.5 参数设置(B-30005)	17
5.3.6 手册显示-语言1(B-30500)、语言2(B-30501)、语言3(B-30502)	18
5.3.7 报警复位(W-30001)	20
5.3.8 语言设置(W-30002)	21
5.3.9 时钟设置(W-30003)	22
5.3.10 位置数据 复制错误(W-30004)	23
5.3.11 位置数据 复制中(W-30005)	24
5.3.12 位置数据 复制(W-30006)	25
5.3.13 位置数据 备份、恢复(W-30007)	26
5.3.14 位置数据 编辑(W-30008)	27
5.3.15 报警详细(W-30009)	28
5.4 使用软元件一览表	29
5.5 注释一览表	31
5.6 配方一览表	33
5.7 软元件数据传送一览表	41
5.8 脚本一览表	51
6. 关于手册显示.....	61
6.1 手册显示用文件数据的准备	61
6.2 文件总页数的更改	62
6.3 「手册显示」开关的设置	64
7. 模板	65

修订记录

样本画面说明书

修订日期	管理编号*	修订内容
2014/8	BCN-P5999-0198	初版

*管理编号记载在右下方。

工程数据

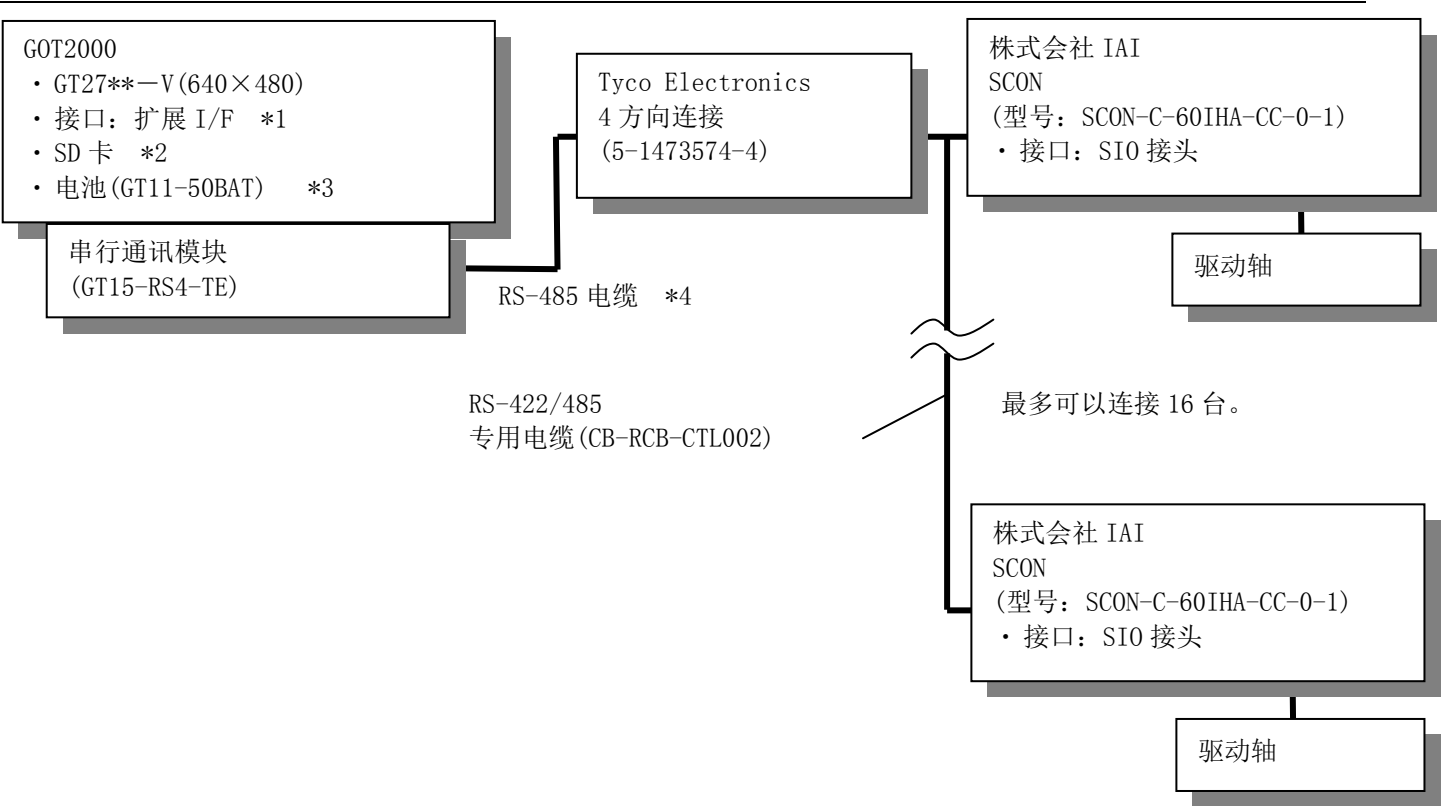
修订日期	工程数据	GT Designer3*	修订内容
2014/8	IAI_SCON_V_Ver1_C.GTX	1.117X	初版

*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

本资料是使用串行（RS-485）连接 GOT2000 和株式会社 IAI 的 SCON(SCON-C-60IHA-CC-0-1)时，对驱动轴的当前值或者设置值，进行监视或者更改的样本画面说明书。

2. 系统构成



*1: 也可以使用标准 I/F（RS-422/485）连接。
*2: SD 卡，用于文件显示功能、配方功能。
*3: 电池，用于时钟数据的停电保持。（GOT 中标配电池。）
*4: 关于电缆的详细内容，请参照「GOT2000 系列 连接手册(其他公司机器连接篇 1)」。

3. 关于 GOT

3.1 自动选择的系统应用程序

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	日语	
通讯驱动程序	IAI ROBO CYLINDER		
扩展功能	标准字体		中文(简体)
	轮廓字体	黑体	英数假名
			日语汉字
			中文(简体)汉字
	软元件数据传送		
	文件显示		

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 bps	
数据长度	8 位	
停止位	1 位	
奇偶性	无	
重试次数(次)	3	
通讯超时时间(秒)	3	
本站地址	0	设置机器人控制器的轴编号
发送延迟时间(ms)	5	

3.3 画面创建软件的重叠窗口设置

为了在基本画面切换时关闭窗口画面,请将[画面切换/窗口]的重叠窗口的[详细设置]中的[切换基本画面的同时关闭窗口]设为有效。

4. 关于机器人控制器

4.1 机器人控制器的通讯设置

项目	设置值	备注
通信速度(bps)	115200 bps	可以在参数中更改。
位长度	8 位	固定值,无法更改。
停止位	1 位	固定值,无法更改。
奇偶性	无	固定值,无法更改。

4.2 机器人控制器的参数设置

本公司动作确认的时候,设置的值如下。

(1) 参数的设置

项目	设置值	备注
SIO 通信速度	115200 bps	初始值: 38400 bps
PIO 模式	0	初始值: 0(定位模式)
PIO JOG 速度	100 mm/sec	初始值: 100 mm/sec

(2) 机器人控制器的开关设置

项目	设置值	备注
控制器轴编号设置	0	在旋转开关处设置 *1
动作模式切换开关	OFF	在琴键开关处设置 *1
运转模式	MANU	在 AUTO/MANU 切换开关处设置 *1

*1: 详细内容,请参照机器人控制器的使用手册。

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 497~500 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。

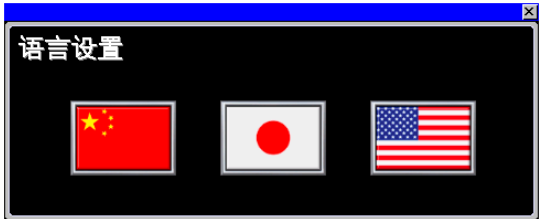
列号	语言
1	日语
2	英语
3	中文(简体)

5.2 画面一览表・切换

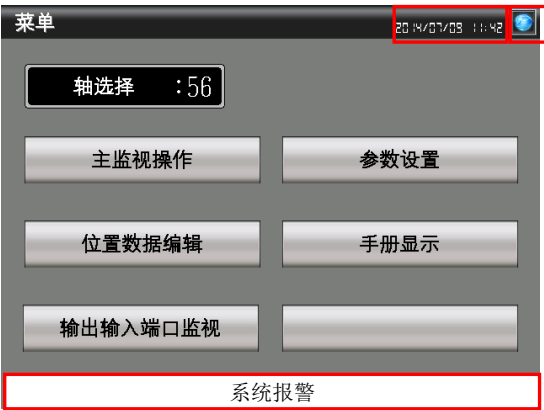
5.2.1 画面一览表・切换(公共)



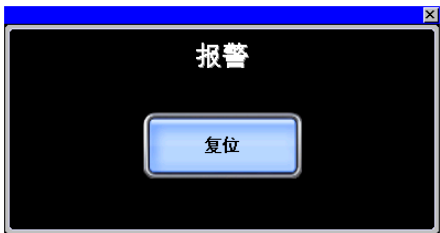
窗口画面 W-30003: 时钟设置



窗口画面 W-30002: 语言设置

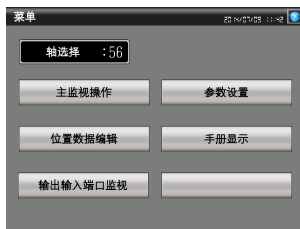


基本画面 B-30001: 菜单及全部基本画面



窗口画面 W-30001: 报警复位

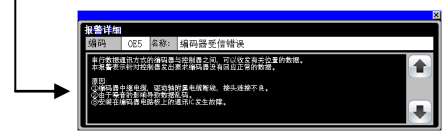
5.2.2 画面一览表・切换(个别)



基本画面 B-30001: 菜单



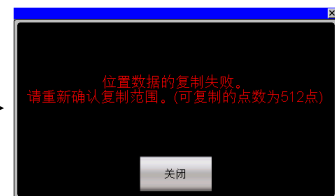
基本画面 B-30002: 主监视操作



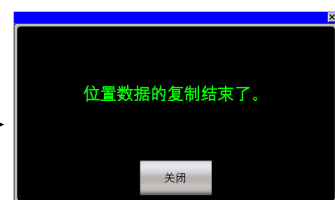
窗口画面 W-30009:
报警详细



基本画面 B-30003: 位置数据编辑



窗口画面 W-30004:
位置数据 复制错误



窗口画面 W-30005:
位置数据 复制中



窗口画面 W-30006:
位置数据 复制

至下一页

至下一页

接上一页

接上一页



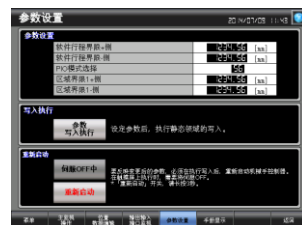
窗口画面 W-30007:
位置数据
备份/恢复



窗口画面 W-30008:
位置数据 编辑



基本画面 B-30004: 输入输出端口监视



基本画面 B-30005: 参数设置



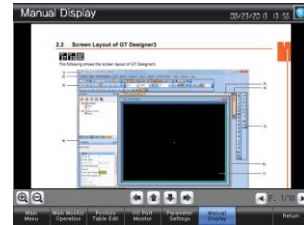
基本画面 B-30500:
手册显示-语言 1

至下一页

接上一页



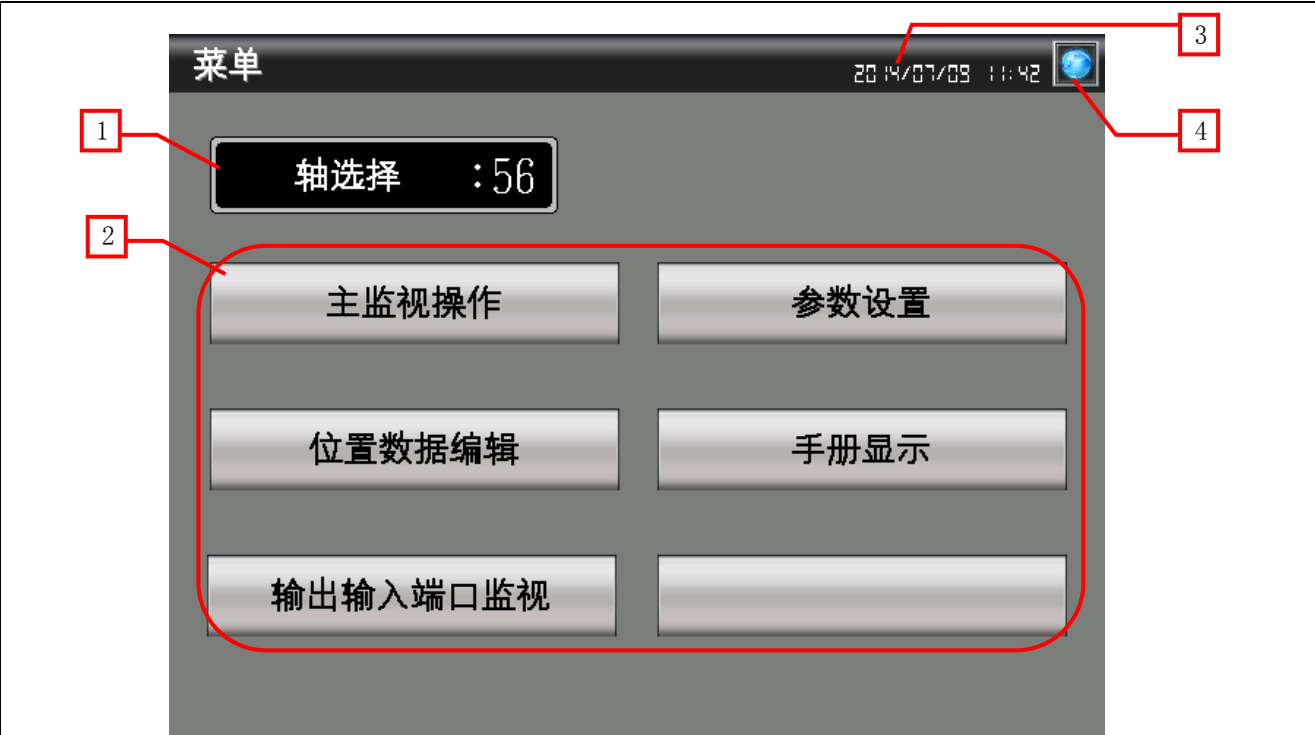
基本画面 B-30501:
手册显示-语言 2



基本画面 B-30502:
手册显示-语言 3

5.3 画面说明

5.3.1 菜单(B-30001)



概要

菜单画面。

详细

1. 选择要操作的轴。
2. 切换至各个画面。
3. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
4. 显示语言设置窗口。

备注

- 监视多台机器人控制器时，请务必保证在连接机器设置的本站地址中所设置站号的机器人控制器的存在。此样本中本站地址设置为「0」。关于设置本站地址的详细内容，请参照「GOT2000 系列 连接手册(其他公司机器人连接篇 1)」。
- 手册的显示开关将切换至与当前显示语言相对应的画面。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

5.3.2 主监视操作(B-30002)



概要

显示机器人控制器的状态，以及操作驱动轴。

详细

- 显示当前位置、当前速度、当前电流。
- 显示发生中的报警代码。详细开关用来显示报警详细的窗口画面，未发生报警时不起作用。
- 切换 PI0 的有效或者无效。
- 显示机器人控制器的状态。
 - AUTO : 显示运转模式。
 - PI0 : 显示根据 PI0/Modbus 切换设置进行切换后的结果，或者显示当前的状态。
 - 原点确认传感器 : 当驱动轴上装有原点传感器时，显示传感器的输入状态。未装有原点传感器时，总是显示熄灯状态。
 - 停止中 : 移动过程中(包括原点复位、推压时)显示亮灯状态。暂时停止时显示熄灯状态。
 - 伺服 OFF : 显示伺服 ON/OFF 状态。伺服 OFF 状态时，机器人控制器不接受任何移动指令。
 - 原点复位中 : 原点复位完成时，显示亮灯状态。原点复位尚未完成时，执行移动指令将发生报警。
 - 重度故障 : 发生冷启动级别或者动作解除级别的报警时，显示亮灯状态。
 - 轻度故障 : 发生提示信息级别的报警时，显示亮灯状态。
 - 紧急停止 : 显示机器人控制器是否处于紧急停止状态（由于紧急停止以及驱动回路断路等原因）。
 - ABS 电池电压过低 : 显示绝对型电池的电压状态。电压过低时，显示 ON 状态。
- 执行伺服 ON/OFF、原点复位、报警复位的开关。
 - 伺服 ON/OFF : 执行伺服 ON/OFF。
 - 原点复位 : 执行原点复位。
 - 报警复位 : 执行报警复位，2 秒后变成 OFF 状态。
- 设置手动操作驱动轴时的速度、点动距离、取得位置号。
 - 速度 : 设置手动操作时的移动速度。

点动距离	: 设置定位目标位置。
取得位置号	: 读取当前位置后要写入的目标位置号。
7. 切换 JOG 模式和点动模式。	
8. 将当前位置反映到取得位置号上指定的目标位置数据中。	
9. 手动操作驱动轴。JOG 模式、点动模式的动作有所差异。	
JOG 模式	: 持续触摸期间, 执行前进或者后退。
点动模式	: 前进或者后退在点动距离中设置的距离。
10. 设置执行位置移动的位置号。	
11. 增减执行位置移动的位置号。长按时, 连续增减。	
12. 执行指定位置号的设置。请长按 1 秒。	
13. 显示已经结束位置移动的位置号。	
14. 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。	
15. 未使用的基本画面切换开关。	
16. 切换至上次显示画面。	
17. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。	
18. 显示语言设置窗口。	
备注	
<ul style="list-style-type: none"> • 原点复位没有完成时, 驱动轴的手动操作是依据机器人控制器的参数来动作的。关于机器人控制器的参数, 请参照「4.2 机器人控制器的参数设置」。 • 通过画面脚本执行驱动轴的手动操作、取得当前位置、执行位置数据。关于脚本的详细内容, 请参照「5.8 脚本一览表」。 • 手册的显示开关将切换至与当前显示语言相对应的画面。 • 系统报警发生时, 在画面的下方将显示报警信息。触摸信息的左端时, 显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时, 显示报警复位窗口。 	

5. 3. 3 位置数据编辑(B-30003)



概要

显示、编辑位置数据，以及备份/恢复位置数据。

详细

1. 显示位置数据。各项目的详细内容，请参照「5. 3. 14 位置数据 编辑画面(W-30008)」。
2. 触摸位置数据的行，即显示用于编辑位置数据的窗口。
3. 显示用于复制位置数据的窗口。
4. 显示用于备份/恢复位置数据的窗口。
5. 滚动显示位置数据。长按开关，即连续滚动。

↓

：向下滚动 100 件。

▽

：向下滚动 10 件。

▲

：向上滚动 10 件。

↑

：向上滚动 100 件。
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. 未使用的基本画面切换开关。
8. 切换至上次显示画面。
9. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
10. 显示语言设置窗口。

备注

- 能够显示、编辑的位置数据的最大号是 511。
- 通过软元件数据传送功能和画面脚本执行位置数据的复制。关于软元件数据传送功能的详细内容，请参照「5.7 软元件数据传送一览表」；关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。
- 通过配方功能和画面脚本执行位置数据的备份/恢复。关于配方功能的详细内容，请参照「5.6 配方一览表」；关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。
- 手册的显示开关将切换至与当前显示语言相对应的画面。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

5.3.4 输入输出端口监视(B-30004)



概要

显示机器人控制器的输入输出端口的状态。

详细

1. 显示输入端口的状态。根据 PIO 模式，各 PIN 的名称会有所不同。
2. 显示输出端口的状态。根据 PIO 模式，各 PIN 的名称会有所不同。
3. 显示特殊输入端口的状态。
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. 未使用的基本画面切换开关。
6. 切换至上次显示画面。
7. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
8. 显示语言设置窗口。

备注

- 手册的显示开关将切换至与当前显示语言相对应的画面。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

5.3.5 参数设置 (B-30005)



概要

设置机器人控制器的参数，以及再启动。

详细

1. 输入机器人控制器的参数。

软件行程界限+侧	: 设置驱动轴的+侧的行程界限。
软件行程界限-侧	: 设置驱动轴的-侧的行程界限。
PIO 模式选择	: 设置 PIO 的动作模式。
区域界限 1+侧	: PIO 模式是 0、4、5 和选择脉冲列输入模式时，设置区域输出信号变成 ON 状态的区域+侧。
区域界限 1-侧	: PIO 模式是 0、4、5 和选择脉冲列输入模式时，设置区域输出信号变成 ON 状态的区域-侧。
2. 把设置过的参数写入静态领域。
3. 执行伺服 OFF。
4. 重新启动机器人控制器。请长按 3 秒。
只有在伺服 OFF 状态下，才能执行重新启动。请确认伺服为 OFF 状态后再执行重新启动。
5. 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。
6. 未使用的基本画面切换开关。
7. 切换至上次显示画面。
8. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
9. 显示语言设置窗口。

备注

- 根据驱动轴的类型不同，参数的设置范围也有所不同。详细内容，请参照驱动轴的手册。
- 手册的显示开关将切换至与当前显示语言相对应的画面。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。










5.3.6 手册显示-语言 1(B-30500)、语言 2(B-30501)、语言 3(B-30502)



概要

显示与显示中的语言对应的手册。

详细

1. 手册显示-语言 1(B-30500)～语言 3(B-30502)是分别显示文件 ID 从 201 到 203 的文件。画面初次显示时，显示第一页。在触摸文件状态下往 8 个方向拨动，文件既往其拨动方向滚动显示。拨动显示中的文件边缘时，可以切换页码。通过双指张开/合拢操作，可依大/中/小 3 个阶段切换文件。
2. 操作显示中的文件。
  : 放大/缩小显示中的文件。
  : 左右滚动显示中的文件。
  : 上下滚动显示中的文件。
3. 操作显示中的文件页。
 : 显示正在显示中的文件页。触摸数值后，可以更改页码。
  : 对显示中的文件进行页发送/页返回。
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. 未使用的基本画面切换开关。
6. 切换至上次显示画面。
7. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
8. 显示语言设置窗口。

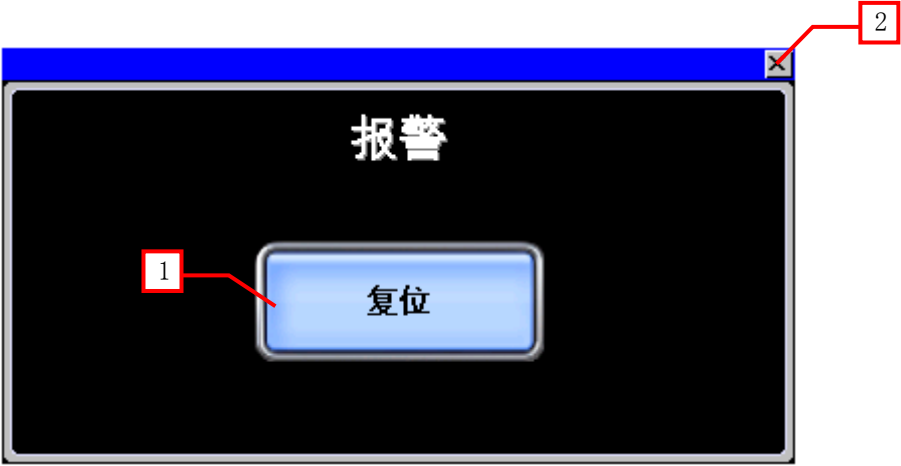
备注

- 手册语言即手册用文件的语言(文件 ID)。手册以外的标题和开关标签中语言为注释组号 500 的列号 1~3 中的语言。文件(文件 ID)和注释组号 500 的列的关系如下表所示。

基本画面	文件 ID	列号
手册显示-语言 1(B-30500)	201	1
手册显示-语言 2(B-30501)	202	2
手册显示-语言 3(B-30502)	203	3

- GOT 启动时, 通过工程脚本将文件页码设置为 1。关于脚本的详细内容, 请参照「5.8 脚本一览表」。
- 手册显示用的文件数据由用户制作。有关详细请参照「6. 关于手册显示」。
- 系统报警发生时, 在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时, 显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时, 显示报警复位窗口。

5.3.7 报警复位(W-30001)



概要

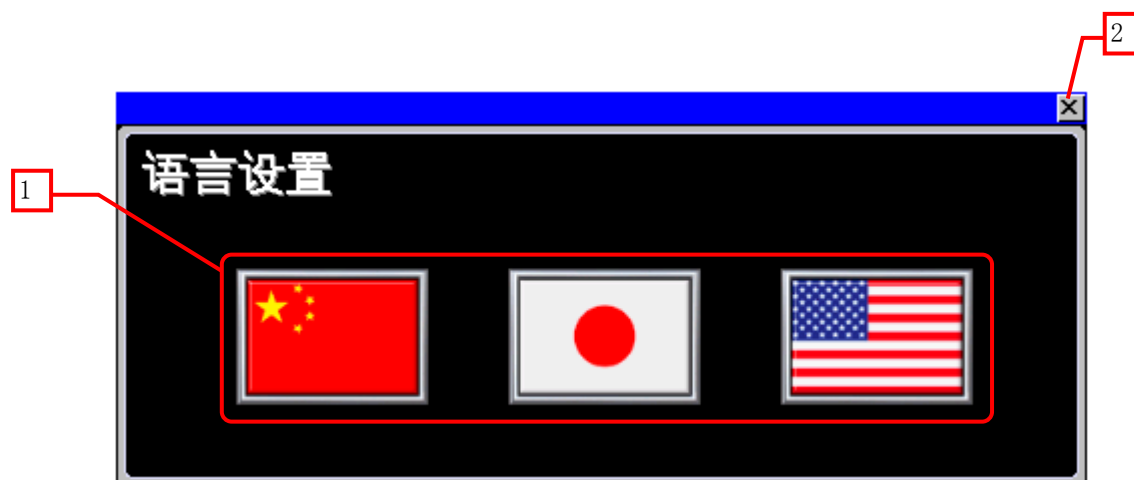
复位系统报警。

详细

- 1. 复位系统报警，并在 1 秒后关闭窗口画面。
- 2. 关闭窗口画面。

备注

5.3.8 语言设置(W-30002)



概要

选择 GOT 的显示语言。

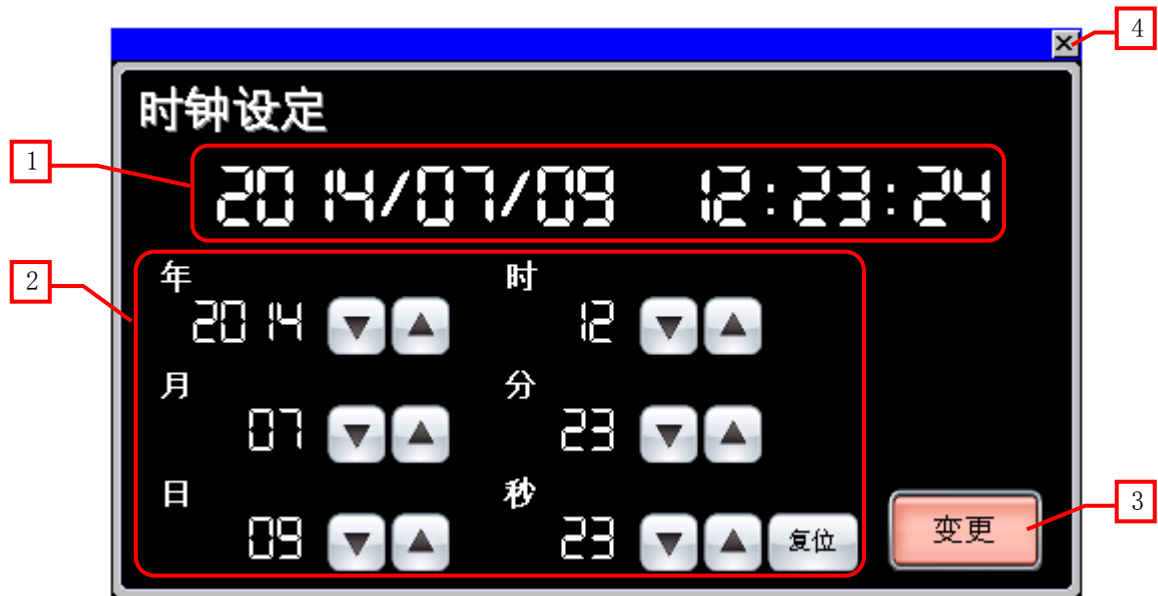
详细

1. 切换语言，并关闭窗口画面。
2. 关闭窗口画面。

备注

- 画面显示语言与系统语言同步切换。
- 在手册显示-语言 1～语言 3 中的任何一个基本画面的显示中，通过语言设置窗口切换语言时，设置有画面脚本可切换至与语言 1～语言 3 对应的手册显示画面。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。

5.3.9 时钟设置(W-30003)



概要

更改 GOT 的时钟数据。

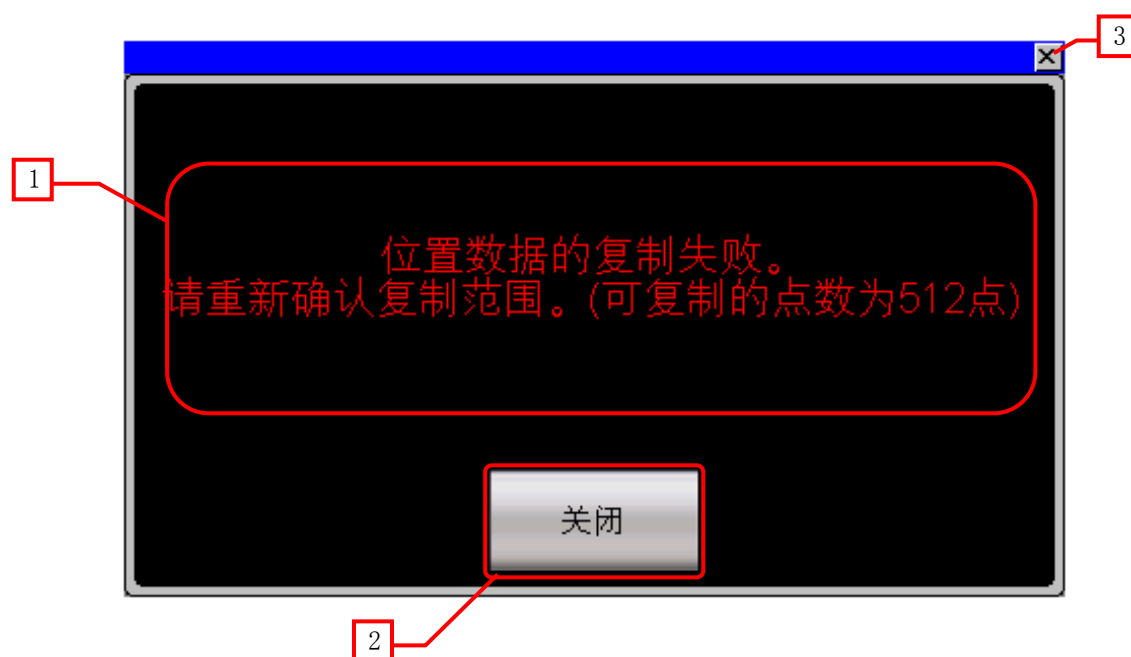
详细

1. 显示当前日期和时间。
2. 通过▼▲开关设置想更改日期和时间。长押▼▲开关将连续进行增减。复位开关复位秒。
3. 将设置的日期和时间反映到 GOT 的时钟数据中，并在 1 秒后关闭窗口画面。
4. 关闭窗口画面。

备注

- 日期和时间的初始值为窗口画面显示时的日期和时间。
- 更改日期和时间的年/月/日/时/分/秒的数值显示中设置了对象脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。

5.3.10 位置数据 复制错误(W-30004)



概要

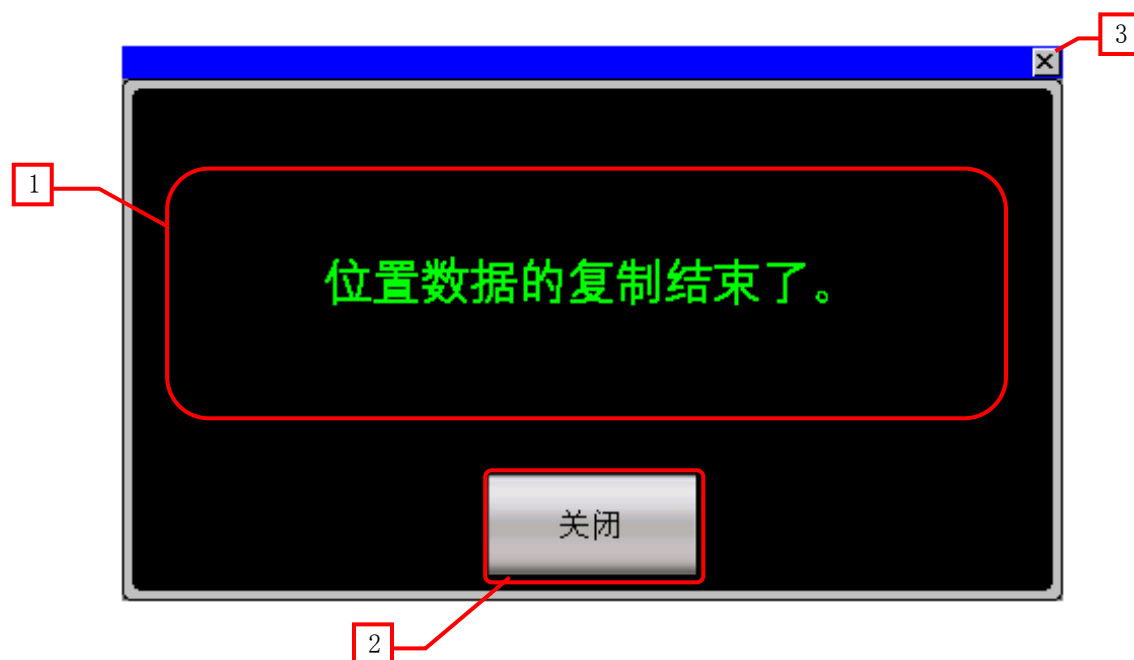
在位置数据复制失败时显示。

详细

1. 显示错误信息。
2. 关闭窗口画面。
3. 关闭窗口画面。

备注

5.3.11 位置数据 复制中(W-30005)



概要

在位置数据复制中时显示。

详细

1. 显示复制中的信息。复制结束后，显示复制结束的信息。
2. 关闭窗口画面。
3. 关闭窗口画面。

备注

5. 3. 12 位置数据 复制(W-30006)



概要

复制位置数据。

详细

1. 设置复制源的位置数据号的起始、结束。
2. 设置复制目标的位置数据号的起始和复制次数。
3. 输入用的数字键。
4. 按照设置的条件，执行复制。复制中、复制结束时、复制错误时显示信息窗口。
5. 关闭窗口画面。

备注

- 位置数据的复制是将复制源起始到结束的数据，根据设置的次数复制到以复制目标的起始编号开始的数据中。

5.3.13 位置数据 备份、恢复 (W-30007)



概要

执行位置数据的备份/恢复。

详细

1. 设置成为保存/写入对象的记录号。
2. 输入用的数字键。
3. 将机器人控制器中的位置数据备份至 SD 卡内所存在的配方文件的记录号（在保存/写入号中设置的编号）。备份中，开关闪烁，停止闪烁后，备份结束。
4. 将 SD 卡内所存在的配方文件的记录号（在保存/写入号中设置的编号）所在列保存的位置数据恢复至机器人控制器。恢复中，开关闪烁，停止闪烁后，恢复结束。
5. 关闭窗口画面。

备注

- 备份数据最大可以登录到 100 件。

5.3.14 位置数据 编辑(W-30008)



概要

编辑、写入位置数据。

详细

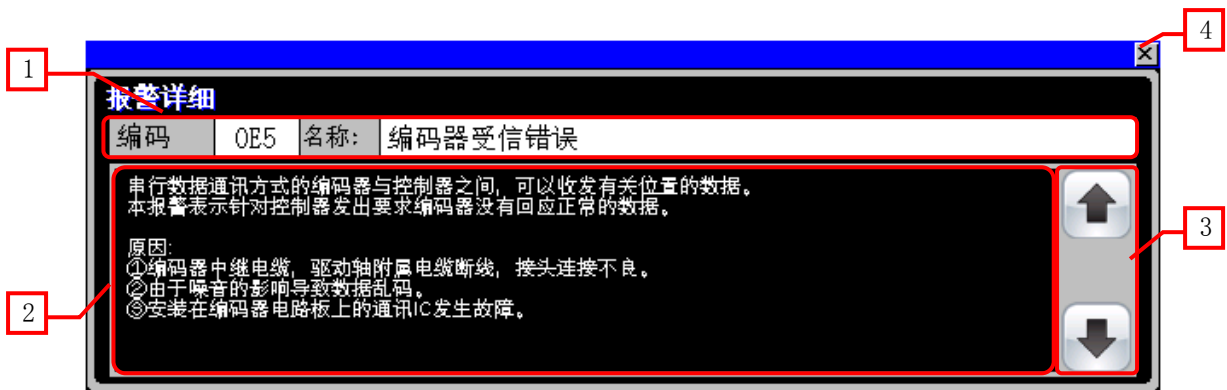
1. 显示编辑中的位置号。
2. 编辑位置数据。

位置	: 输入驱动轴要移动到的目标位置。
速度	: 输入驱动轴要移动时的速度。
加速度	: 输入驱动轴要移动时的加速度。
减速度	: 输入驱动轴要移动时的减速度。
推压	: 选择定位模式或者推压模式。
阈值	: 对负载输出进行判定时，设置电流阈值。
定位幅宽	: 定位幅宽决定在目标位置之前多远的位置输出定位完成信号。推压动作时，目标位置定义为开始推压位置，定位幅宽定义为最大推压距离。
区域+/-	: 定义为在 PIO 模式 0、1、2、4、5 下 PZONE(区域输出信号)=ON 的范围。
增量	: 代表绝对坐标指定或相对坐标指定。
指令模式	: 定义为通常动作和推压动作。
推压方向	: 定义为接近动作结束后的推压动作的方向。
3. 输入用的数字键。
4. 将编辑的位置数据写入机器人控制器。
5. 关闭窗口画面。

备注

• 请注意，编辑位置数据后，在写入前关闭窗口画面，这时机器人控制器不能反映编辑过的数据。

5.3.15 报警详细 (W-30009)



概要

显示机器人控制器上发生中的报警的详细内容。

详细

1. 显示报警的编码、内容。
2. 显示报警的详细内容。
3. 滚动报警的详细内容。长按时，连续滚动。
4. 关闭窗口画面。

备注

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。批量更改此类软元件时，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	S0100	EMG 状态
	S0103	伺服 ON 状态
	S0105	重度故障状态
	S0106	轻度故障状态
	S010B	原点复位状态
	S0122	运行模式状态
	S0127	PIO/Modbus 切换状态
	S012A	移动中信号
	S017C	原点确认传感器监视
	S0403	伺服 ON 指令
	S0407	报警复位指令
	S040B	原点复位指令
	S0411	JOG/点动切换
	S0416	JOG+指令
	S0417	JOG-指令
	S0420	软件复位指令
	S0427	PIO/Modbus 切换指定
	S0428	参数数据静态领域写入指令
	R9003. b0~R9003. b15	输入端口查询
	R9004. b0~R9004. b15	输出端口监视查询
	R9012. b0~R9012. b15	特殊输入端口查询
	R9908. b3	控制标记指定寄存器
字	R0700	软件行程界限+侧
	R0702	软件行程界限-侧
	R0802	PIO 模式选择(高位)
	R0803	PIO 模式选择(低位)
	R0C00	区域界限 1+侧
	R0C02	区域界限 1-侧
	R1000~R2C00	位置表
	R9000	当前位置监视
	R9001	当前位置监视
	R9002	当前发生报警代码查询
	R900A	当前速度监视
	R900C	电流值监视
	R9014	定位结束位置编号状态查询
	R9800	位置移动指令寄存器
	R9900	目标位置指定寄存器
	R9904	速度指定寄存器
	R9905	加减速度指定寄存器
	R9908	控制标记指定寄存器

5.4.2 GOT 内部软元件

类型	软元件编号	用途
位	GB40	脚本触发
	GB41	软元件数据传送复位
	GB30000	点动模式初始处理脚本触发

类型	软元件编号	用途
位	GB30001	当前值取得脚本启动触发
	GB30002	前进 JOG+的脚本启动触发
	GB30003	前进 JOG-的脚本启动触发
	GB30006	位置数据写入执行
	GB30007	复制执行脚本启动触发
	GB30008	错误画面显示脚本
	GB30014	窗口关闭标记
	GB30015	滚动开关动作条件
	GB30016	复制前处理脚本启动触发
	GB30017	复制后处理脚本启动触发
	GB30018	位置数据复制触发 ON 用脚本启动触发
	GB30019	配方各种标记清除用脚本启动触发
	GB30029	脚本号 30009 启动触发
	GB30030	复制目标数据读取标志
字	GD10	站号间接指定软元件
	GD26000	速度软元件
	GD26002	点动距离软元件
	GD26004	执行号
	GD26005	取得位置号
	GD26006	位置数据号
	GD26008	读入位置数据时的偏置
	GD26009	复制源起始
	GD26010	复制源结束
	GD26011	复制目标起始
	GD26012	复制目标次数
	GD26014	报警详细显示起始行
	GD26016	配方外部控制软元件
	GD26017	配方号存储软元件
	GD26018	记录号存储软元件
	GD26019	配方外部通知软元件
	GD26023	软元件数据传送触发
	GD26024	软元件数据传送外部通知软元件
	GD26025	软元件数据传送触发
	GD26026	软元件数据传送外部通知软元件
	GD26027	软元件数据传送触发
	GD26028	软元件数据传送外部通知软元件
	GD26029	软元件数据传送触发
	GD26030	软元件数据传送外部通知软元件
	GD26031	软元件数据传送触发
	GD26032	软元件数据传送外部通知软元件
	GD26033	软元件数据传送触发
	GD26034	软元件数据传送外部通知软元件
	GD26035	软元件数据传送触发
	GD26036	软元件数据传送外部通知软元件
	GD26037	软元件数据传送触发
	GD26038	软元件数据传送外部通知软元件
	GD26039	软元件数据传送触发
	GD26040	软元件数据传送外部通知软元件
	GD26042	软元件数据传送偏置
	GD26100～GD26114	位置表编辑用软元件
	GD27000	软元件数据传送 2
	GD28024	软元件数据传送 3
	GD29048	软元件数据传送 4

类型	软元件编号	用途
字	GD30072	软元件数据传送 5
	GD31096	软元件数据传送 6
	GD32120	软元件数据传送 7
	GD33144	软元件数据传送 8
	GD34168	软元件数据传送 9
	GD35192	位置表复制用工作区
	GD60000	基本画面切换
	GD60001	重叠窗口 1 画面切换
	GD60004	重叠窗口 2 画面切换
	GD60021	语言切换
	GD60022	系统语言切换
	GD60031、GD60041	系统信息
	GD60080～GD60082	文件显示、页码、上一页开关、下一页开关
	GD63990～GD63995	时钟的数字开关
	GS386	工程脚本，画面脚本初次动作
	GS513～GS516	更改时间
	GS650～GS652	当前时间
	TMP0000 ～ TMP0008 、 TMP0010 ～ TMP0014 、 TMP0020 、 TMP0022 、 TMP0030 、 TMP0950 ～ TMP0996	脚本运算用

5.5 注释一览表

注释组号	注释号	使用处
497	No. 1～348	B-30004
498	No. 128～251	W-30009
499	No. 128～251	W-30009
500	No. 2	B-30001、B-30002
	No. 3～8	B-30002～30005、B-30500～30502
	No. 9	W-30002
	No. 10～46	B-30002
	No. 47	B-30003、W-30008
	No. 48～59	B-30003
	No. 60～65	B-30003、W-30008
	No. 66	B-30003
	No. 67	B-30003
	No. 68	W-30008
	No. 69～74	B-30004
	No. 75	W-30001
500	No. 77～79	W-30009
	No. 80	B-30002
	No. 81～90	B-30005
	No. 91	B-30002
	No. 92	B-30005
	No. 93	B-30005
	No. 94～101	W-30003
	No. 102	W-30001、W-30003
	No. 103～107	W-30006
	No. 108～110	W-30007
	No. 111	W-30006
	No. 112	B-30003
	No. 113	W-30004、W-30005

注释组号	注释号	使用处
500	No. 114	W-30004
	No. 115	W-30005
	No. 116	W-30005
	No. 117	B-30002
	No. 119	B-30005
	No. 120～131	W-30008
	No. 133	B-30001、B-30003
	No. 134	B-30001、B-30004
	No. 136	B-30001、B-30005
	No. 141	B-30001
	No. 150	B-30001
	No. 156	B-30002～30005、B-30500～30502
	No. 158	B-30002～30005、B-30500～30502
	No. 159	B-30001、B-30500～30502
	No. 160	B-30002～30005、B-30500～30502
	No. 161	B-30004
	No. 162	B-30004

5.6 配方一览表

5.6.1 公共设置

外部控制信息	
外部控制软元件	GD26016
配方号存储软元件	GD26017
记录号存储软元件	GD26018
外部通知信息	
外部通知软元件	GD26019
配方号通知软元件	GD26020
记录号通知软元件	GD26021

5.6.2 个别设置

配方号 30001 配方 1

项 目		设 置
配方文件	配方文件	使用配方文件（执行写入・读取）
	文件格式	G2P(二进制)
	驱动器名	A:标准 SD 卡
	文件夹名	Package1
	文件名	ARP30001.G2P
触发软元件	写入触发软元件 1	未使用
	读取触发软元件 1	未使用
	记录号软元件	未使用
块数		1
记录数		100
块 1	软元件	0-0 R1000
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	8192

配方号 30002 配方 2

项 目		设 置
配方文件	配方文件	使用配方文件（执行写入・读取）
	文件格式	G2P(二进制)
	驱动器名	A:标准 SD 卡
	文件夹名	Package1
	文件名	ARP30002. G2P
触发软元件	写入触发软元件 1	未使用
	读取触发软元件 1	未使用
	记录号软元件	未使用
块数		1
记录数		100
块 1	软元件	0-1 R1000
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	8192

配方号 30003 配方 3

项 目		设 置
配方文件	配方文件	使用配方文件（执行写入・读取）
	文件格式	G2P(二进制)
	驱动器名	A:标准 SD 卡
	文件夹名	Package1
	文件名	ARP30003. G2P
触发软元件	写入触发软元件 1	未使用
	读取触发软元件 1	未使用
	记录号软元件	未使用
块数		1
记录数		100
块 1	软元件	0-2 R1000
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	8192

配方号 30004 配方 4

项 目		设 置
配方文件	配方文件	使用配方文件（执行写入・读取）
	文件格式	G2P(二进制)
	驱动器名	A:标准 SD 卡
	文件夹名	Package1
	文件名	ARP30004. G2P
触发软元件	写入触发软元件 1	未使用
	读取触发软元件 1	未使用
	记录号软元件	未使用
块数		1
记录数		100
块 1	软元件	0-3 R1000
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	8192

配方号 30005 配方 5

项 目		设 置
配方文件	配方文件	使用配方文件（执行写入・读取）
	文件格式	G2P(二进制)
	驱动器名	A:标准 SD 卡
	文件夹名	Package1
	文件名	ARP30005. G2P
触发软元件	写入触发软元件 1	未使用
	读取触发软元件 1	未使用
	记录号软元件	未使用
块数		1
记录数		100
块 1	软元件	0-4 R1000
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	8192

配方号 30006 配方 6

项 目		设 置
配方文件	配方文件	使用配方文件（执行写入・读取）
	文件格式	G2P(二进制)
	驱动器名	A:标准 SD 卡
	文件夹名	Package1
	文件名	ARP30006. G2P
触发软元件	写入触发软元件 1	未使用
	读取触发软元件 1	未使用
	记录号软元件	未使用
块数		1
记录数		100
块 1	软元件	0-5 R1000
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	8192

配方号 30007 配方 7

项 目		设 置
配方文件	配方文件	使用配方文件（执行写入・读取）
	文件格式	G2P(二进制)
	驱动器名	A:标准 SD 卡
	文件夹名	Package1
	文件名	ARP30007. G2P
触发软元件	写入触发软元件 1	未使用
	读取触发软元件 1	未使用
	记录号软元件	未使用
块数		1
记录数		100
块 1	软元件	0-6 R1000
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	8192

配方号 30008 配方 8

项 目		设 置
配方文件	配方文件	使用配方文件（执行写入・读取）
	文件格式	G2P(二进制)
	驱动器名	A:标准 SD 卡
	文件夹名	Package1
	文件名	ARP30008. G2P
触发软元件	写入触发软元件 1	未使用
	读取触发软元件 1	未使用
	记录号软元件	未使用
块数		1
记录数		100
块 1	软元件	0-7 R1000
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	8192

配方号 30009 配方 9

项 目		设 置
配方文件	配方文件	使用配方文件（执行写入・读取）
	文件格式	G2P(二进制)
	驱动器名	A:标准 SD 卡
	文件夹名	Package1
	文件名	ARP30009. G2P
触发软元件	写入触发软元件 1	未使用
	读取触发软元件 1	未使用
	记录号软元件	未使用
块数		1
记录数		100
块 1	软元件	0-8 R1000
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	8192

配方号 30010 配方 10

项 目		设 置
配方文件	配方文件	使用配方文件（执行写入・读取）
	文件格式	G2P(二进制)
	驱动器名	A:标准 SD 卡
	文件夹名	Package1
	文件名	ARP30010. G2P
触发软元件	写入触发软元件 1	未使用
	读取触发软元件 1	未使用
	记录号软元件	未使用
块数		1
记录数		100
块 1	软元件	0-9 R1000
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	8192

配方号 30011 配方 11

项 目		设 置
配方文件	配方文件	使用配方文件（执行写入・读取）
	文件格式	G2P(二进制)
	驱动器名	A:标准 SD 卡
	文件夹名	Package1
	文件名	ARP30011. G2P
触发软元件	写入触发软元件 1	未使用
	读取触发软元件 1	未使用
	记录号软元件	未使用
块数		1
记录数		100
块 1	软元件	0-10 R1000
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	8192

配方号 30012 配方 12

项 目		设 置
配方文件	配方文件	使用配方文件（执行写入・读取）
	文件格式	G2P(二进制)
	驱动器名	A:标准 SD 卡
	文件夹名	Package1
	文件名	ARP30012. G2P
触发软元件	写入触发软元件 1	未使用
	读取触发软元件 1	未使用
	记录号软元件	未使用
块数		1
记录数		100
块 1	软元件	0-11 R1000
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	8192

配方号 30013 配方 13

项 目		设 置
配方文件	配方文件	使用配方文件（执行写入・读取）
	文件格式	G2P(二进制)
	驱动器名	A:标准 SD 卡
	文件夹名	Package1
	文件名	ARP30013. G2P
触发软元件	写入触发软元件 1	未使用
	读取触发软元件 1	未使用
	记录号软元件	未使用
块数		1
记录数		100
块 1	软元件	0-12 R1000
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	8192

配方号 30014 配方 14

项 目		设 置
配方文件	配方文件	使用配方文件（执行写入・读取）
	文件格式	G2P(二进制)
	驱动器名	A:标准 SD 卡
	文件夹名	Package1
	文件名	ARP30014. G2P
触发软元件	写入触发软元件 1	未使用
	读取触发软元件 1	未使用
	记录号软元件	未使用
块数		1
记录数		100
块 1	软元件	0-13 R1000
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	8192

配方号 30015 配方 15

项 目		设 置
配方文件	配方文件	使用配方文件（执行写入・读取）
	文件格式	G2P(二进制)
	驱动器名	A:标准 SD 卡
	文件夹名	Package1
	文件名	ARP30015. G2P
触发软元件	写入触发软元件 1	未使用
	读取触发软元件 1	未使用
	记录号软元件	未使用
块数		1
记录数		100
块 1	软元件	0-14 R1000
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	8192

配方号 30016 配方 16

项 目		设 置
配方文件	配方文件	使用配方文件（执行写入•读取）
	文件格式	G2P(二进制)
	驱动器名	A:标准 SD 卡
	文件夹名	Package1
	文件名	ARP30016. G2P
触发软元件	写入触发软元件 1	未使用
	读取触发软元件 1	未使用
	记录号软元件	未使用
块数		1
记录数		100
块 1	软元件	0-15 R1000
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	8192

5.7 软元件数据传送一览表

ID: 201 数据传送 1

项 目		设 置
软元件数据传送触发	触发类型	上升沿
	外部控制软元件	GD26023
	触发软元件	GD26023. b0
	传送源目标互换标志	GD26023. b1
外部通知信息	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知软元件	GD26024
	软元件数据传送处理中通知信号	GD26024. b0
	BCD 转换错误通知信号	GD26024. b14
	软元件数据传送错误通知信号	GD26024. b15
软元件	块数	3
块 1	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1024
	传送源软元件	0-100 R1000
	传送目标软元件	GD27000
	偏置	无

项 目		设 置
块 2	软元件类型	位
	点数	1
	传送源软元件	GB41
	传送目标软元件	GD26023. b0
	偏置	无
块 3	软元件类型	位
	点数	1
	传送源软元件	GD26023. b0
	传送目标软元件	GB41
	偏置	无

ID: 202 数据传送 2

项 目		设 置
软元件数据传送触发	触发类型	上升沿
	外部控制软元件	GD26025
	触发软元件	GD26025. b0
	传送源目标互换标志	GD26025. b1
外部通知信息	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知软元件	GD26026
	软元件数据传送处理中通知信号	GD26026. b0
	BCD 转换错误通知信号	GD26026. b14
	软元件数据传送错误通知信号	GD26026. b15
软元件	块数	3
块 1	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1024
	传送源软元件	0-100 R1400
	传送目标软元件	GD28024
	偏置	无
块 2	软元件类型	位
	点数	1
	传送源软元件	GB41
	传送目标软元件	GD26025. b0
	偏置	无

项 目		设 置
块 3	软元件类型	位
	点数	1
	传送源软元件	GD26025. b0
	传送目标软元件	GB41
	偏置	无

ID: 203 数据传送 3

项 目		设 置
软元件数据传送触发	触发类型	上升沿
	外部控制软元件	GD26027
	触发软元件	GD26027. b0
	传送源目标互换标志	GD26027. b1
外部通知信息	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知软元件	GD26028
	软元件数据传送处理中通知信号	GD26028. b0
	BCD 转换错误通知信号	GD26028. b14
	软元件数据传送错误通知信号	GD26028. b15
软元件	块数	3
块 1	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1024
	传送源软元件	0-100 R1800
	传送目标软元件	GD29048
	偏置	无
块 2	软元件类型	位
	点数	1
	传送源软元件	GB41
	传送目标软元件	GD26027. b0
	偏置	无
块 3	软元件类型	位
	点数	1
	传送源软元件	GD26027. b0
	传送目标软元件	GB41
	偏置	无

ID: 204 数据传送 4

项 目		设 置
软元件数据传送触发	触发类型	上升沿
	外部控制软元件	GD26029
	触发软元件	GD26029. b0
	传送源目标互换标志	GD26029. b1
外部通知信息	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知软元件	GD26030
	软元件数据传送处理中通知信号	GD26030. b0
	BCD 转换错误通知信号	GD26030. b14
	软元件数据传送错误通知信号	GD26030. b15
软元件	块数	3
块 1	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1024
	传送源软元件	0-100 R1C00
	传送目标软元件	GD30072
	偏置	无
块 2	软元件类型	位
	点数	1
	传送源软元件	GB41
	传送目标软元件	GD26029. b0
	偏置	无
块 3	软元件类型	位
	点数	1
	传送源软元件	GD26029. b0
	传送目标软元件	GB41
	偏置	无

ID: 205 数据传送 5

项 目		设 置
软元件数据传送触发	触发类型	上升沿
	外部控制软元件	GD26031
	触发软元件	GD26031. b0
	传送源目标互换标志	GD26031. b1

项 目		设 置
外部通知信息	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知软元件	GD26032
	软元件数据传送处理中通知信号	GD26032. b0
	BCD 转换错误通知信号	GD26032. b14
	软元件数据传送错误通知信号	GD26032. b15
软元件	块数	3
块 1	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1024
	传送源软元件	0-100 R2000
	传送目标软元件	GD31096
	偏置	无
块 2	软元件类型	位
	点数	1
	传送源软元件	GB41
	传送目标软元件	GD26031. b0
	偏置	无
块 3	软元件类型	位
	点数	1
	传送源软元件	GD26031. b0
	传送目标软元件	GB41
	偏置	无

ID: 206 数据传送 6

项 目		设 置
软元件数据传送触发	触发类型	上升沿
	外部控制软元件	GD26033
	触发软元件	GD26033. b0
	传送源目标互换标志	GD26033. b1
外部通知信息	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知软元件	GD26034
	软元件数据传送处理中通知信号	GD26034. b0
	BCD 转换错误通知信号	GD26034. b14
	软元件数据传送错误通知信号	GD26034. b15
软元件	块数	3

项 目		设 置
块 1	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1024
	传送源软元件	0-100 R2400
	传送目标软元件	GD32120
	偏置	无
块 2	软元件类型	位
	点数	1
	传送源软元件	GB41
	传送目标软元件	GD26033. b0
	偏置	无
块 3	软元件类型	位
	点数	1
	传送源软元件	GD26033. b0
	传送目标软元件	GB41
	偏置	无

ID: 207 数据传送 7

项 目		设 置
软元件数据传送触发	触发类型	上升沿
	外部控制软元件	GD26035
	触发软元件	GD26035. b0
	传送源目标互换标志	GD26035. b1
外部通知信息	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知软元件	GD26036
	软元件数据传送处理中通知信号	GD26036. b0
	BCD 转换错误通知信号	GD26036. b14
	软元件数据传送错误通知信号	GD26036. b15
软元件	块数	3
块 1	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1024
	传送源软元件	0-100 R2800
	传送目标软元件	GD33144
	偏置	无

项 目		设 置
块 2	软元件类型	位
	点数	1
	传送源软元件	GB41
	传送目标软元件	GD26035. b0
	偏置	无
块 3	软元件类型	位
	点数	1
	传送源软元件	GD26035. b0
	传送目标软元件	GB41
	偏置	无

ID: 208 数据传送 8

项 目		设 置
软元件数据传送触发	触发类型	上升沿
	外部控制软元件	GD26037
	触发软元件	GD26037. b0
	传送源目标互换标志	GD26037. b1
外部通知信息	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知软元件	GD26038
	软元件数据传送处理中通知信号	GD26038. b0
	BCD 转换错误通知信号	GD26038. b14
	软元件数据传送错误通知信号	GD26038. b15
软元件	块数	3
块 1	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1024
	传送源软元件	0-100 R2C00
	传送目标软元件	GD34168
	偏置	无
块 2	软元件类型	位
	点数	1
	传送源软元件	GB41
	传送目标软元件	GD26037. b0
	偏置	无

项 目		设 置
块 3	软元件类型	位
	点数	1
	传送源软元件	GD26037. b0
	传送目标软元件	GB41
	偏置	无

ID: 209 数据传送 9

项 目		设 置
软元件数据传送触发	触发类型	上升沿
	外部控制软元件	GD26039
	触发软元件	GD26039. b0
	传送源目标互换标志	GD26039. b1
外部通知信息	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知软元件	GD26040
	软元件数据传送处理中通知信号	GD26040. b0
	BCD 转换错误通知信号	GD26040. b14
	软元件数据传送错误通知信号	GD26040. b15
软元件	块数	10
块 1	软元件类型	有符号 BIN32
	点数	1
	传送源软元件	0-100 R1000
	传送目标软元件	GD26100
	偏置	传送源 有符号 BIN16 GD26042
块 2	软元件类型	有符号 BIN32
	点数	1
	传送源软元件	0-100 R1002
	传送目标软元件	GD26102
	偏置	传送源 有符号 BIN16 GD26042
块 3	软元件类型	有符号 BIN32
	点数	1
	传送源软元件	0-100 R1004
	传送目标软元件	GD26104
	偏置	传送源 有符号 BIN16 GD26042

项 目		设 置
块 4	软元件类型	有符号 BIN32
	点数	1
	传送源软元件	0-100 R1006
	传送目标软元件	GD26106
	偏置	传送源 有符号 BIN16 GD26042
块 5	软元件类型	有符号 BIN32
	点数	1
	传送源软元件	0-100 R1008
	传送目标软元件	GD26108
	偏置	传送源 有符号 BIN16 GD26042
块 6	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
	传送源软元件	0-100 R100A
	传送目标软元件	GD26110
	偏置	传送源 有符号 BIN16 GD26042
块 7	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
	传送源软元件	0-100 R100B
	传送目标软元件	GD26111
	偏置	传送源 有符号 BIN16 GD26042
块 8	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
	传送源软元件	0-100 R100C
	传送目标软元件	GD26112
	偏置	传送源 有符号 BIN16 GD26042
块 9	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
	传送源软元件	0-100 R100D
	传送目标软元件	GD26113
	偏置	传送源 有符号 BIN16 GD26042

项 目		设 置
块 10	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
	传送源软元件	0-100 R100E
	传送目标软元件	GD26114
	偏置	传送源 有符号 BIN16 GD26042

5.8 脚本一览表

项 目	设 置
工程脚本	有
画面脚本	B-30002、B-30003、W-30002
对象脚本	W-30003

5.8.1 工程脚本

脚本号	30007	脚本名	Script30007
注释	初期设置		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
<pre>//Script Initial Start Operation Inhibition [w:GS386] = 1; //Document Page No. Setting [w:GD60080] = 1; [w:GD60081] = 1; [w:GD60082] = 1;</pre>			

5.8.2 画面脚本

基本画面 30002

脚本号	30001	脚本名	Script30001
注释	当前值取得		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB30001
<pre>//Transfer the current position to the position data that is specified by the Data Storage No. [w:TMP0000] = [w:GD26005] * 16; [0-100:w:R1000[w:TMP0000]] = [0-100:w:R9000]; [0-100:w:R1001[w:TMP0000]] = [0-100:w:R9001];</pre>			
脚本号	30002	脚本名	Script30002
注释	JOG+开始处理		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	上升沿 GB30002
<pre>//Manual Operation (Forward) //9900H: Target Position Specification Register //9904H: Speed Specification Register //9908H: Control Flag Specification Register if([w:GD26000] == 0) { [w:GD26000] = 100; } [0-100:w:R9904] = [w:GD26000]; if([b:GB30000] == ON) { //Inching Processing set([0-100:b:R9908.b3]); if([w:GD26002] == 0) { [w:GD26002] = 1000; } [0-100:w:R9900] = [w:GD26002]; }else{ //JOG Operation</pre>			

<pre> [0-100:w:R9900] = 39999; } </pre>			
脚本号	30003	脚本名	Script30003
注释	JOG+结束处理		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	下降沿 GB30002
<pre> //Forward Operation Post-Processing //9900H: Target Position Specification Register //9904H: Speed Specification Register //9908H: Control Flag Specification Register if([0-100:b:S0127] == ON) { if(([0-100:b:S0103] == ON) && ([0-100:b:S010B] == ON)) { if([b:GB30000] == OFF) { //JOG Operation [0-100:w:R9900] = 0; [0-100:w:R9904] = 0; } } } </pre>			
脚本号	30004	脚本名	Script30004
注释	JOG-开始处理		
数据类型	有符号 BIN32	触发类型	上升沿 GB30003
<pre> //Manual Operation (Backward) //9900H: Target Position Specification Register //9904H: Speed Specification Register //9908H: Control Flag Specification Register if([w:GD26000] == 0) { [w:GD26000] = 100; } [0-100:w:R9904] = [w:GD26000]; if([b:GB30000] == ON) { //Inching Processing set([0-100:b:R9908.b3]); if([w:GD26002] == 0) { [w:GD26002] = 1000; } [0-100:w:R9900] = [w:GD26002] * -1; }else{ //JOG Operation [0-100:w:R9900] = 0; } </pre>			
脚本号	30005	脚本名	Script30005
注释	JOG-结束处理		
数据类型	有符号 BIN32	触发类型	下降沿 GB30003
<pre> //Backward Operation Post-Processing //9900H: Target Position Specification Register //9904H: Speed Specification Register //9908H: Control Flag Specification Register </pre>			

```

if([0-100:b:S0127] == ON)
{
  if(([0-100:b:S0103] == ON) && ([0-100:b:S010B] == ON))
  {
    if([b:GB30000] == OFF)
    {
      //JOG Operation
      [0-100:w:R9900] = 0;
      [0-100:w:R9904] = 0;
    }
  }
}

```

脚本号	30006	脚本名	Script30006
注释	点动模式初始处理		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB30000

```

//Switch to Inching Mode
if([0-100:w:R9905] == 0)
{
  [0-100:w:R9908] = 0x000A;
}

```

基本画面 30003

脚本号	30012	脚本名	Script30012
注释	复制执行		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB30007

```

//Execute Copying

//Calculate Copy Target and Position Count
[w:TMP0000] = ([w:GD26010] - [w:GD26009]) + 1;

//Copy Destination Address Offset
[w:TMP0001] = [w:GD26011] * 16;

//Copy Source Address Offset
[w:TMP0002] = [w:GD26009] * 16;

//Number of Copy Points
[w:TMP0003] = [w:GD26012];

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

//Position Data Write Range Error Check (Maximum 512 Points)
[w:TMP0030] = (([w:TMP0000] * [w:TMP0003]) + [w:GD26011]) - 1;

if([w:TMP0030] > 511)
{
  set([b:GB30008]);
}else{
  rst([b:GB30008]);
}

if([b:GB30008] == OFF)
{

```

```

//Copy Necessary Area from Copy Source Data to Work Area
[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;

//Copy the data which was copied to the work area for the specified number of times.
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);
        [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 16;
        [w:TMP0007] = [w:TMP0007] + 16;
        [w:TMP0006] = [w:TMP0006] + 1;
    }
    [w:TMP0008] = [w:TMP0008] + 1;
}

set([b:GB30017]);

}else{
    //Error Display
    [w:GD60004] = 30004;
    rst([b:GB30014]);
}

//Clear Work Area
[w:TMP0006] = 0;
fmov([w:TMP0006], [w:GD35192], 8192);

rst([b:GB30007]);

```

脚本号	30013	脚本名	Script30013
注释	复制前处理		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB30016

```

//Read Copy Source Data

//Calculate Copy Source Top Address
[w:TMP0010] = [w:GD26009] / 64;

//Calculate Copy Source End Address
[w:TMP0011] = [w:GD26010] / 64;

//Position Data Write Range Error Check (Maximum 512 Points)

```

```

[w:TMP0012] = [w:GD26010] - [w:GD26009];

[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)
{
    //Start Device Data Transfer
    [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:GD60004] = 30005;

    set([b:GB30030]);

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

    //Error Display
    [w:GD60004] = 30004;

    rst([b:GB30014]);

}

rst([b:GB30016]);

```

脚本号	30014	脚本名	Script30014
注释	复制后处理		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB30017

```

//Copy Post-Processing

//Calculate Copy Destination Top Address
[w:TMP0012] = [w:GD26011] / 64;

//Calculate Copy Destination End Address
[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))
{
    //Start Device Data Transfer

```

<pre> [w:GD26023[w:TMP0022]] = 3; [w:TMP0022] = [w:TMP0022] + 2; [w:TMP0014] = [w:TMP0014] + 1; } set([b:GB30019]); rst([b:GB30017]); </pre>			
脚本号	30015	脚本名	Script30015
注释	复制执行触发启动		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB30018
<pre> //Wait For Device Data Transfer Completion 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)) { if([b:GB30030] == ON) { set([b:GB30029]); }else{ set([b:GB30007]); } rst([b:GB30018]); } </pre>			
脚本号	30016	脚本名	Script30016
注释	复制触发复位		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB30019
<pre> //Wait For Device Data Transfer Completion 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; //Trigger Reset while([w:TMP0014] < 8) { [w:GD26023[w:TMP0022]] = 0; [w:TMP0022] = [w:TMP0022] + 2; [w:TMP0014] = [w:TMP0014] + 1; } rst([b:GB30019]); rst([b:GB30014]); } </pre>			
脚本号	30009	脚本名	Script30009
注释	复制前处理 2		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB30029
<pre> //Read Copy Destination Data //Calculate Copy Destination Top Address [w:TMP0000] = [w:GD26011] / 64; //Calculate Copy Destination End Address [w:TMP0001] = (((([w:GD26010] - [w:GD26009]) + 1) * [w:GD26012]) + [w:GD26011]) - 1; [w:TMP0002] = [w:TMP0001] / 64; </pre>			


```

//Position Data Write Range Error Check (Maximum 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)
{
    //Start Device Data Transfer
    [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{

    //Error Display
    [w:GD60004] = 30004;
    rst([b:GB30014]);

}

rst([b:GB30029]);

```

脚本号	30010	脚本名	Script30010
注释	位置数据读取		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB30015

```

//Read the position data to edit from the controller and
[w:TMP0000] = 0;
fmov([w:TMP0000], [w:GD26100], 16);
[w:GD26042] = [w:GD26006] + ([w:GD26008] * 16);

//execute Device Data Transfer.
set([b:GD26039.b0]);
rst([b:GB30015]);

```

脚本号	30011	脚本名	Script30011
注释	位置数据写入执行		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB30006

```

//Write the edited position data to the robot controller and

[w:TMP0000] = [w:GD26006] + ([w:GD26008] * 16);

//execute Device Data Transfer.
set([b:GD26039.b1]);
set([b:GD26039.b0]);

```

[w:GD60004] = 0;			
rst([b:GB30006]);			
脚本号	30008	脚本名	Script30008
注释	软元件数据传送标志清除		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GD26040. b0
//Reset Device Data Transfer Trigger and Transfer Destination Inversion Flag rst([b:GD26039. b1]); rst([b:GD26039. b0]);			
脚本号	30017	脚本名	Script30017
注释	配方写入触发复位		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GD26019. b4
//Reset Recipe Write Trigger rst([b:GD26016. b0]);			
脚本号	30018	脚本名	Script30018
注释	配方读取触发复位		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GD26019. b5
//Reset Recipe Read Trigger rst([b:GD26016. b1]);			

窗口画面 30002

脚本号	30019	脚本名	Script30019
注释	手册显示画面语言切换		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	关闭画面时
<pre> if((([w:GD60000] >= 30500) && ([w:GD60000] <= 30502)){ //Base Screen Switching Device Value 30500 to 30502 if([w:GD60021] == 1){ //In Case of Language 1 [w:GD60000] = 30500; //Manual Display - Move to Language 1 Screen } if([w:GD60021] == 2){ //In Case of Language 2 [w:GD60000] = 30501; //Manual Display - Move to Language 2 Screen } if([w:GD60021] == 3){ //In Case of Language 3 [w:GD60000] = 30502; //Manual Display - Move to Language 3 Screen } } </pre>			

5.8.3 对象脚本

窗口画面 30003

对象(名称)	数值显示(年)		
脚本用户 ID	1		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
<pre>//Obtain Today's Year & Month from Clock Data [w:TMP950] = [w:GS650] & 0xF000;//Obtain Tenths Digit of "Last 2-Digits of Year" from Clock Data for Setting [w:TMP960] = [w:TMP950] >> 12;//Decimal Alignment [w:TMP968] = [w:TMP960] * 10;//BCD->BIN [w:TMP951] = [w:GS650] & 0x0F00;//Obtain Ones Digit of "Last 2-Digits of Year" from Clock Data for Setting [w:TMP961] = [w:TMP951] >> 8;//BCD->BIN [w:TMP973] = 2000 + [w:TMP968] + [w:TMP961];//Set Year to TMP973 as BIN [w:GD63990] = [w:TMP973];//Set Year [w:TMP952] = [w:GS650] & 0x00F0;//Obtain Tenths Digit of Month from Clock Data for Setting [w:TMP962] = [w:TMP952] >> 4;//Decimal Alignment [w:TMP969] = [w:TMP962] * 10;//BCD->BIN [w:TMP953] = [w:GS650] & 0x000F;//Obtain Ones Digit of Month from Clock Data for Setting [w:TMP974] = [w:TMP969] + [w:TMP953];//Set Month to TMP974 as BIN [w:GD63991] = [w:TMP974];//Set Month [w:TMP954] = [w:GS651] & 0xF000;//Obtain Tenths Digit of "Last 2-Digits of Day" from Clock Data for Setting [w:TMP963] = [w:TMP954] >> 12;//Decimal Alignment [w:TMP970] = [w:TMP963] * 10;//BCD->BIN [w:TMP955] = [w:GS651] & 0x0F00;//Obtain Ones Digit of "Last 2-Digits of Day" from Clock Data for Setting [w:TMP964] = [w:TMP955] >> 8;//BCD->BIN [w:TMP975] = [w:TMP970] + [w:TMP964];//Set Day to TMP975 as BIN [w:GD63992] = [w:TMP975];//Set Day [w:TMP956] = [w:GS651] & 0x00F0;//Obtain Tenths Digit of Hour from Clock Data for Setting [w:TMP965] = [w:TMP956] >> 4;//Decimal Alignment [w:TMP971] = [w:TMP965] * 10;//BCD->BIN [w:TMP957] = [w:GS651] & 0x000F;//Obtain Ones Digit of Hour from Clock Data for Setting [w:TMP976] = [w:TMP971] + [w:TMP957];//Set Hour to TMP976 as BIN [w:GD63993] = [w:TMP976];//Set Hour [w:TMP958] = [w:GS652] & 0xF000;//Obtain Tenths Digit of "Last 2-Digits of Minute" from Clock Data for Setting [w:TMP966] = [w:TMP958] >> 12;//Decimal Alignment [w:TMP972] = [w:TMP966] * 10;//BCD->BIN [w:TMP959] = [w:GS652] & 0x0F00;//Obtain Ones Digit of "Last 2-Digits of Minute" from Clock Data for Setting [w:TMP967] = [w:TMP959] >> 8;//BCD->BIN [w:TMP977] = [w:TMP972] + [w:TMP967];//Set Minute to TMP977 as BIN [w:GD63994] = [w:TMP977];//Set Minute [w:TMP993] = [w:GS652] & 0x00F0;//Obtain Tenths Digit of Second from Clock Data for Setting [w:TMP995] = [w:TMP993] >> 4;//Decimal Alignment [w:TMP996] = [w:TMP995] * 10;//BCD->BIN [w:TMP994] = [w:GS652] & 0x000F;//Obtain Ones Digit of Second from Clock Data for Setting [w:TMP978] = [w:TMP996] + [w:TMP994];//Set Second to TMP978 as BIN [w:GD63995] = [w:TMP978];//Set Second</pre>			

对象(名称)	数值显示(月)		
脚本用户 ID	2		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>//BIN -> BCD Conversion [w:TMP979] = [w:GD63990] - 2000; //Last 2-Digits of Year [w:TMP980] = (([w:TMP979] / 10) << 4) + ([w:TMP979] % 10); //Year BIN -> BCD [w:TMP981] = (([w:GD63991] / 10) << 4) + ([w:GD63991] % 10); //Month BIN -> BCD [w:TMP982] = (([w:GD63992] / 10) << 4) + ([w:GD63992] % 10); //Day BIN -> BCD [w:TMP983] = (([w:GD63993] / 10) << 4) + ([w:GD63993] % 10); //Hour BIN -> BCD [w:TMP984] = (([w:GD63994] / 10) << 4) + ([w:GD63994] % 10); //Minute BIN -> BCD [w:TMP985] = (([w:GD63995] / 10) << 4) + ([w:GD63995] % 10); //Second BIN -> BCD</pre>			
对象(名称)	数值显示(日)		
脚本用户 ID	3		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>//Year & Month Setting [w:GS513] = ([w:TMP980] << 8) + [w:TMP981]; //Set Year & Month to Change Time Device</pre>			
对象(名称)	数值显示(时)		
脚本用户 ID	4		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>//Date & Time Setting [w:GS514] = ([w:TMP982] << 8) + [w:TMP983]; //Set Date & Time to Change Time Device</pre>			
对象(名称)	数值显示(分)		
脚本用户 ID	5		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>//Minute & Second Setting [w:GS515] = ([w:TMP984] << 8) + [w:TMP985]; //Set Minute & Second to Change Time Device</pre>			
对象(名称)	数值显示(秒)		
脚本用户 ID	6		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>//Day of Week Setting [w:TMP986] = [w:GD63990]; //Year (BIN) [w:TMP987] = [w:GD63991]; //Month (BIN) [w:TMP988] = [w:GD63992]; //Day (BIN) if((([w:TMP987] == 1) ([w:TMP987] == 2))){// Correction Processing to Calculate January and February as 13th/14th Month [w:TMP986] = [w:TMP986] - 1; //Subtract 1 from Year [w:TMP987] = [w:TMP987] + 12; //Add 12 to Month } [w:TMP989] = [w:TMP986]/4; //Create Items Required for Zeller's Congruence [w:TMP990] = [w:TMP986]/100; //Create Items Required for Zeller's Congruence [w:TMP991] = [w:TMP986]/400; //Create Items Required for Zeller's Congruence [w:TMP992] = (13*[w:TMP987]+8)/5; //Create Items Required for Zeller's Congruence //Calculate Day of Week Using Zeller's Congruence and Set the Day to Change Time Device [w:GS516] = ([w:TMP986]+[w:TMP989]-[w:TMP990]+[w:TMP991]+[w:TMP992]+[w:TMP988])%7;</pre>			

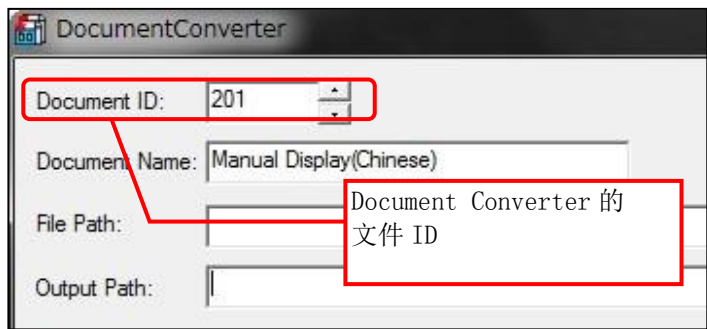
6. 关于手册显示

手册显示使用的是文件显示功能。关于文件显示功能的详细内容, 请参照「GT Designer3 (GOT2000) 帮助」。文件显示功能本身并不能切换语言, 所以在本样本画面中, 切换画面语言的同时, 也会将基本画面切换至设置了要显示的语言文件(文件 ID)的基本画面。

6.1 手册显示用文件数据的准备

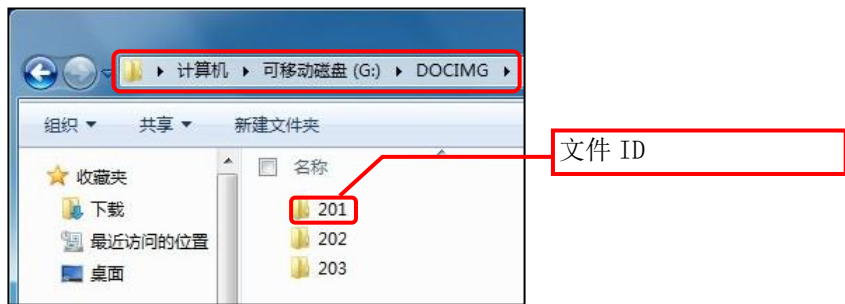
例: 基本画面 B-30500: 在手册显示-语言 1 中显示(文件)时

- (1) 使用 Document Converter, 将显示手册(Word、Excel 等)转换为文件显示功能用的文件数据(JPEG 文件)。此时, 在 Document Converter 的[文件 ID]中设置与基本画面 B-30500 文件显示的[文件 ID]相同的值。



例: 基本画面 B-30500: 手册显示-语言 1 的文件显示的文件 ID

- (2) 在 DOCIMG 文件夹的 201 文件夹中生成文件数据。不更改 DOCIMG 文件夹以下的文件夹构成, 将整个 DOCIMG 文件夹一并保存在 SD 卡的根目录中。

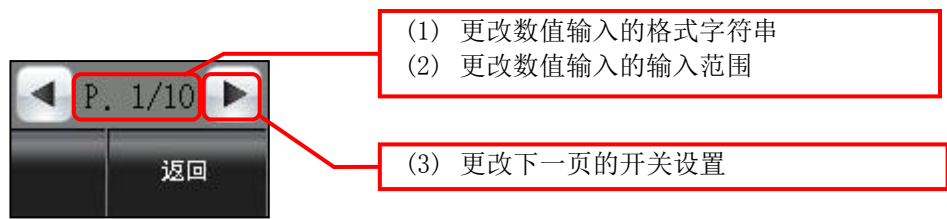


SD 卡的文件夹构成

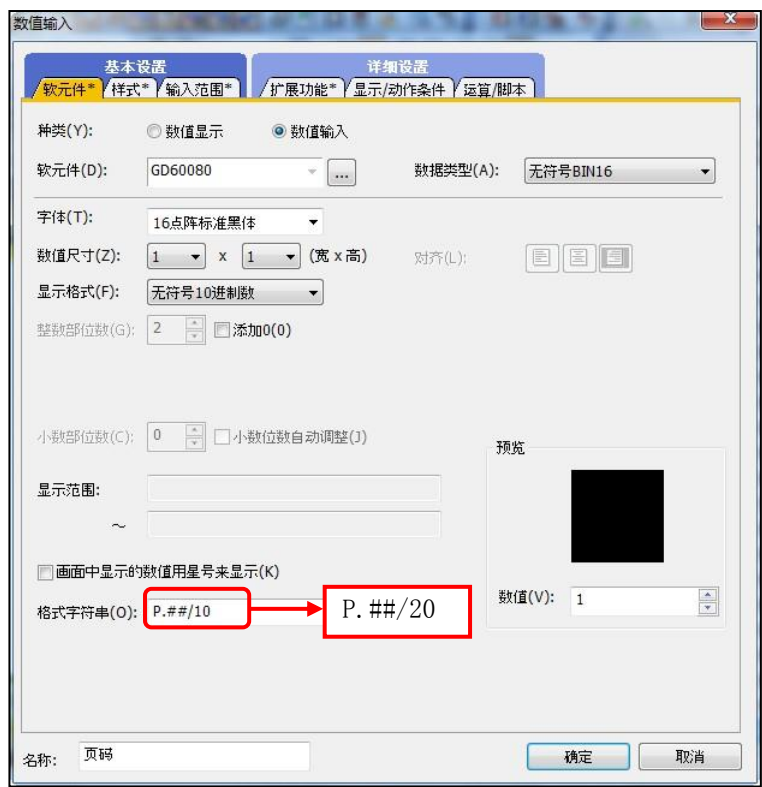
6.2 文件总页数的更改

根据显示文件的总页数, 更改在画面右下角显示的总页数。

例: 将文件总数从 10 页更改为 20 页时

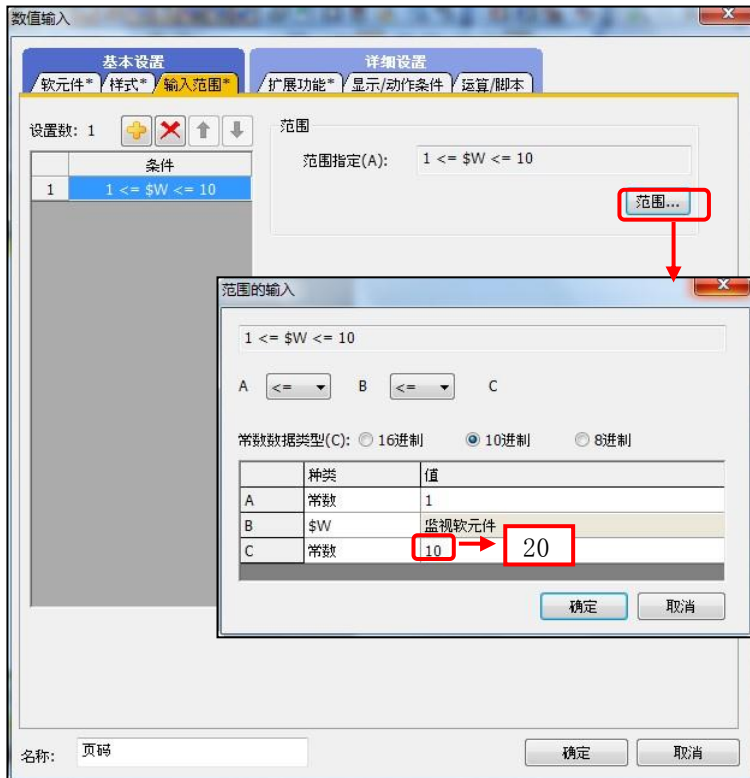


- (1) 更改数值输入的格式。
1. 双击数值输入, 显示对话框的[软元件]标签
 2. 将[格式字符串]从「P. ##/10」更改为「P. ##/20」



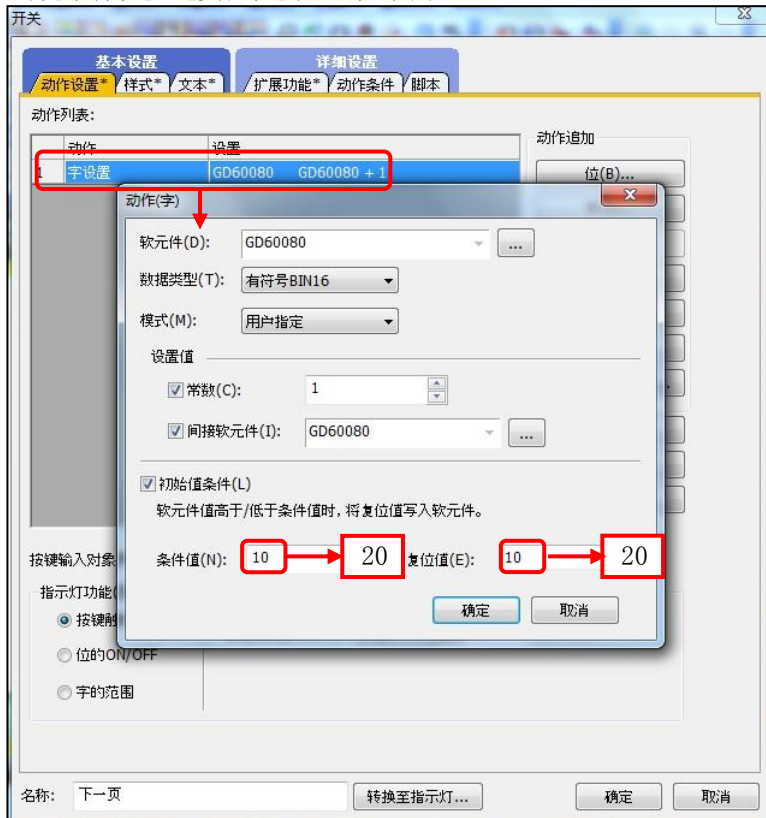
(2) 更改数值输入的输入范围。

1. 显示对话框的[输入范围]标签
2. 单击[范围]，显示[范围的输入]对话框
3. 将常数从 10 更改为 20



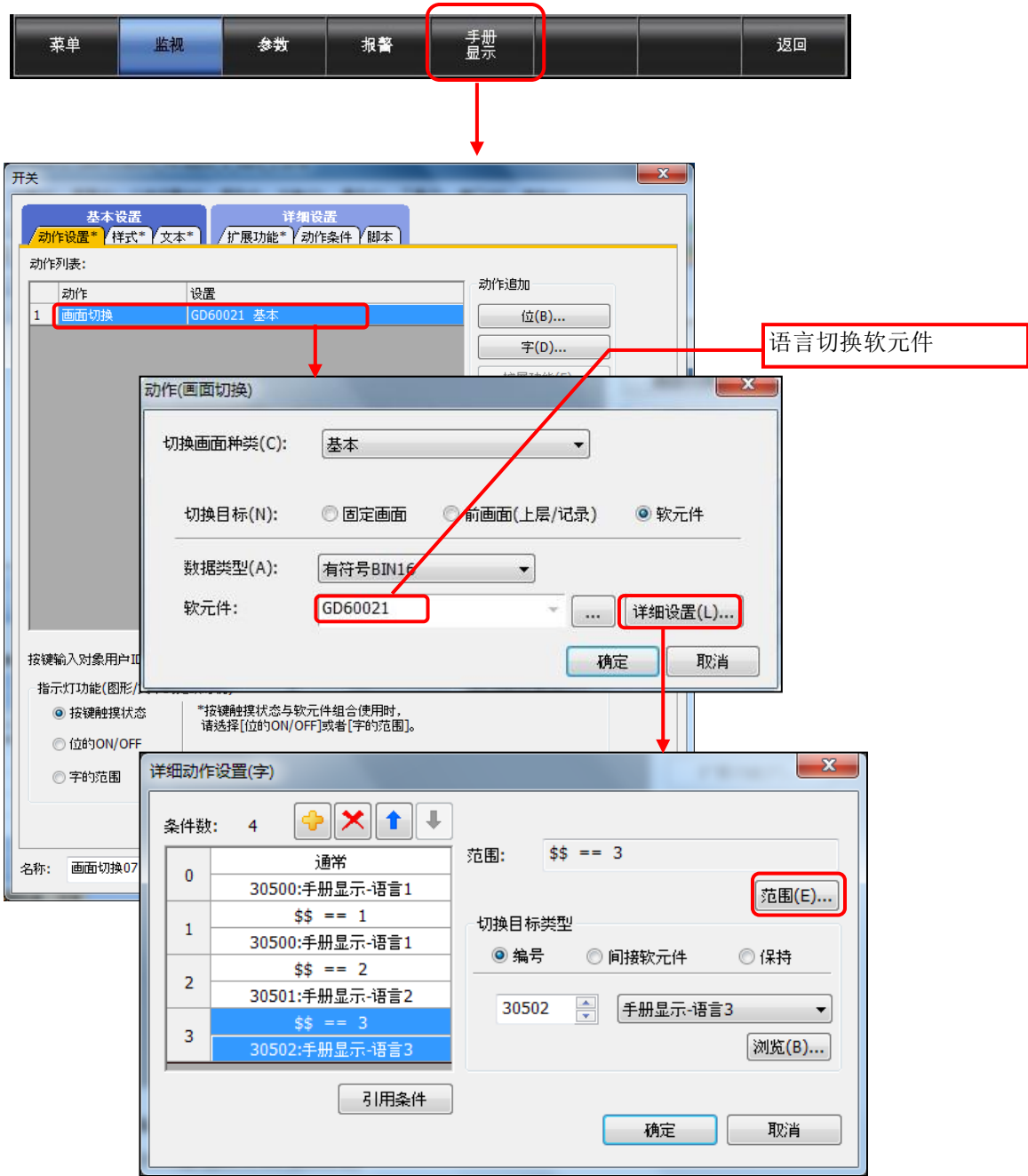
(3) 更改下一页的开关设置。

1. 显示对话框的[动作设置]标签
2. 双击[动作 1]，显示[动作(字)]对话框
3. 将[条件值]、[复位值]从 10 更改为 20



6.3 「手册显示」开关的设置

「手册显示」开关将根据在语言切换软元件中写入的列号，指定将显示的手册画面。关于列号的详细内容，请参照「5.1 显示语言」。



7. 模板

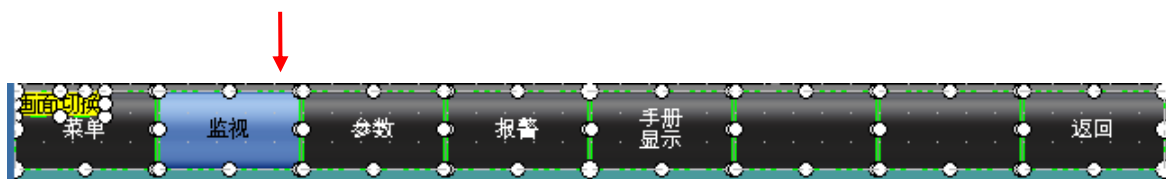
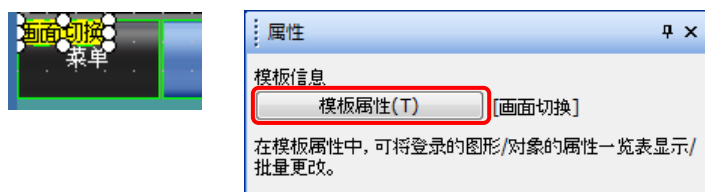
模板是指图形和对象的集合体。因为将相关设置都作为模板的属性一并进行了登录，所以可以简单地批量更改软元件、颜色等。关于更改属性设置值的详细内容，请参照「GT Designer3 (GOT2000) 帮助」。



模板信息仅在画面创建的编辑画面上显示，不会显示在 GOT 的显示画面中。

例:更改字体时

- (1) 选择[模板信息]，点击[模板属性] (或双击[模板信息])



登录在模板中的图像、对象将变为被选择状态。

- (2) 双击[开关(各画面)_图形颜色]的[设置值]，选择要更改的颜色

