

株式会社 IAI 机器人控制器
X-SEL 系列
X-SEL-K

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	5
3.3 画面创建软件的重叠窗口设置	5
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 系统状态 (B-30002)	12
5.3.3 轴状态 (B-30003)	13
5.3.4 输入端口监视 (B-30004)	14
5.3.5 输出端口监视 (B-30005)	15
5.3.6 标志监视 (B-30006)	16
5.3.7 点数据编辑 (B-30007)	17
5.3.8 程序运行 (B-30008)	18
5.3.9 全局整数变量监视 (B-30009)	19
5.3.10 全局实数变量监视 (B-30010)	20
5.3.11 报警 (B-30011)	21
5.3.12 手册显示-语言 1 (B-30500), 语言 2 (B-30501), 语言 3 (B-30502)	22
5.3.13 报警复位 (W-30001)	24
5.3.14 语言设置 (W-30002)	25
5.3.15 时钟设置 (W-30003)	26
5.3.16 输入端口 1~输入端口 7 (W-30010~W-30016)	27
5.3.17 输出端口 1~输出端口 7 (W-30018~W-30024)	28
5.3.18 标志 1~标志 3 (W-30025~W-30027)	29
5.3.19 写入确认窗口 (W-30028)	30
5.3.20 ROM 写入确认窗口 (W-30029)	31
5.3.21 程序运行 1~程序运行 7 (W-30030~W-30036)	32
5.4 使用软元件一览表	33
5.5 注释一览表	35
5.6 软元件数据传送一览表	36
5.7 脚本一览表	40
6. 关于手册显示.....	47
6.1 手册显示用文件数据的准备	47
6.2 文件总页数的更改	48
6.3 「手册显示」开关的设置	50
7. 模板	51

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-P5999-0414	初版

* 管理编号记载在右下方。

工程数据

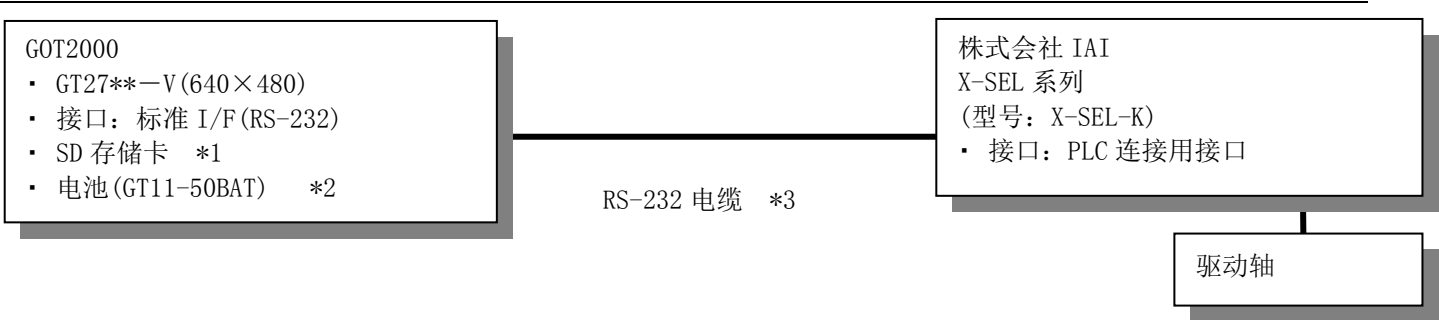
修订日期	工程数据	GT Designer3*	修订内容
2014/8	IAI_X-SEL_V_Ver1_C.GTX	1.117X	初版

* 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-232) 连接 GOT2000 和 IAI 株式会社的 X-SEL (X-SEL-K) 时, 对机器人控制器的系统状态和轴状态进行监视, 以及对位置数据进行更改等操作的样本画面的说明书。

2. 系统构成



- *1: SD 存储卡, 用于文件显示功能。
- *2: 电池, 用于时钟数据以及 SRAM 用户区的报警数据的停电保持。(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(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	中文(简体)	
通讯驱动程序	IAI X-SEL		
扩展功能	标准字体		日语
	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)	38400	
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	153	设置机器人控制器的局编码。
发送延迟时间(ms)	0	

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
通讯速度 (bps)	3.84kbps	可以在参数中更改。
数据长度	8 位	可以在参数中更改。
停止位	1 位	可以在参数中更改。
奇偶性	无	可以在参数中更改。
局编码	153	可以在参数中更改。

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。（此处记载了 K 型的参数。）

(1) 参数设置 *1

项目	设置值	备注
用户开放 SIO 频道 1 使用方法 (AUTO 模式时)	2	2: IAI 通讯协议 B (随动)
用户开放 SIO 频道 1 局编码	153	
用户开放 SIO 频道 1 波特率类别	2	2: 38.4kbps
用户开放 SIO 频道 1 数据长	8	
用户开放 SIO 频道 1 停止位长	1	
用户开放 SIO 频道 1 奇偶类别	0	
用户开放 SIO 频道 1 IAI 通讯协议反应最小延迟时间	0	
其他设置比特模式 1	200F	Bit0~3 = 1 (固定)

*1: 关于 K 型以外的详细内容，请参照所使用的机器人控制器的手册。

(2) 机器人控制器的开关设置

项目	设置值	备注
模式开关	AUTO	通过拨动开关设置 *1

*1: 关于 K 型以外的详细内容，请参照所使用的机器人控制器的手册。

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 498~500 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。

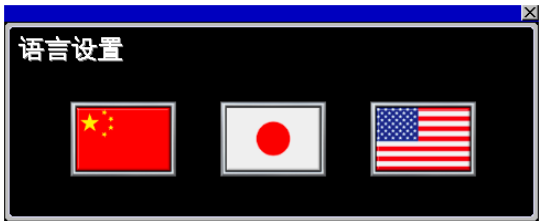
列号	语言
1	中文(简体)
2	日语
3	英语

5.2 画面一览表/切换

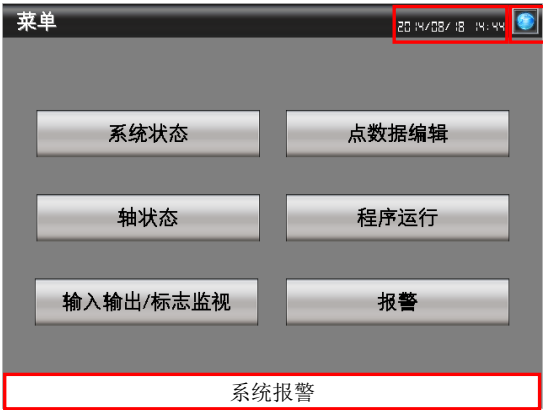
5.2.1 画面一览表/切换(公共)



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

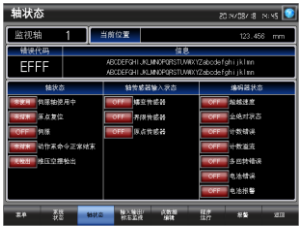


窗口画面 W-30001：报警复位

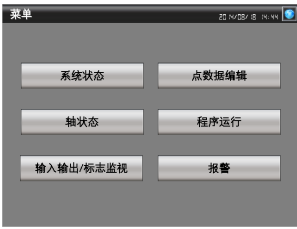
5.2.2 画面一览表/切换(个别)



基本画面 B-30002：系统状态



基本画面 B-30003：轴状态



基本画面 B-30001：菜单



基本画面 B-30004：
输入端口监视

地址	名称	地址	名称	地址	名称
1000	输入1	1001	输入2	1002	输入3
1003	输入4	1004	输入5	1005	输入6
1006	输入7	1007	输入8	1008	输入9
1009	输入10	1010	输入11	1011	输入12
1012	输入13	1013	输入14	1014	输入15
1015	输入16	1016	输入17	1017	输入18
1018	输入19	1019	输入20	1020	输入21
1021	输入22	1022	输入23	1023	输入24
1024	输入25	1025	输入26	1026	输入27
1027	输入28	1028	输入29	1029	输入30
1030	输入31	1031	输入32	1032	输入33
1033	输入34	1034	输入35	1035	输入36
1036	输入37	1037	输入38	1038	输入39
1039	输入40	1040	输入41	1041	输入42
1042	输入43	1043	输入44	1044	输入45
1045	输入46	1046	输入47	1047	输入48
1048	输入49	1049	输入50	1050	输入51
1051	输入52	1052	输入53	1053	输入54
1054	输入55	1055	输入56	1056	输入57
1057	输入58	1058	输入59	1059	输入60
1060	输入61	1061	输入62	1062	输入63
1063	输入64	1064	输入65	1065	输入66
1066	输入67	1067	输入68	1068	输入69
1069	输入70	1070	输入71	1071	输入72
1072	输入73	1073	输入74	1074	输入75
1075	输入76	1076	输入77	1077	输入78
1078	输入79	1079	输入80	1080	输入81
1081	输入82	1082	输入83	1083	输入84
1084	输入85	1085	输入86	1086	输入87
1087	输入88	1088	输入89	1089	输入90
1090	输入91	1091	输入92	1092	输入93
1093	输入94	1094	输入95	1095	输入96
1096	输入97	1097	输入98	1098	输入99
1099	输入100	1100	输入101	1101	输入102
1102	输入103	1103	输入104	1104	输入105
1105	输入106	1106	输入107	1107	输入108
1108	输入109	1109	输入110	1110	输入111
1111	输入112	1112	输入113	1113	输入114
1114	输入115	1115	输入116	1116	输入117
1117	输入118	1118	输入119	1119	输入120
1120	输入121	1121	输入122	1122	输入123
1123	输入124	1124	输入125	1125	输入126
1126	输入127	1127	输入128	1128	输入129
1129	输入130	1130	输入131	1131	输入132
1132	输入133	1133	输入134	1134	输入135
1135	输入136	1136	输入137	1137	输入138
1138	输入139	1139	输入140	1140	输入141
1141	输入142	1142	输入143	1143	输入144
1144	输入145	1145	输入146	1146	输入147
1147	输入148	1148	输入149	1149	输入150
1150	输入151	1151	输入152	1152	输入153
1153	输入154	1154	输入155	1155	输入156
1156	输入157	1157	输入158	1158	输入159
1159	输入160	1160	输入161	1161	输入162
1162	输入163	1163	输入164	1164	输入165
1165	输入166	1166	输入167	1167	输入168
1168	输入169	1169	输入170	1170	输入171
1171	输入172	1172	输入173	1173	输入174
1174	输入175	1175	输入176	1176	输入177
1177	输入178	1178	输入179	1179	输入180
1180	输入181	1181	输入182	1182	输入183
1183	输入184	1184	输入185	1185	输入186
1186	输入187	1187	输入188	1188	输入189
1189	输入190	1190	输入191	1191	输入192
1192	输入193	1193	输入194	1194	输入195
1195	输入196	1196	输入197	1197	输入198
1198	输入199	1199	输入200	1200	输入201
1201	输入202	1202	输入203	1203	输入204
1204	输入205	1205	输入206	1206	输入207
1207	输入208	1208	输入209	1209	输入210
1210	输入211	1211	输入212	1212	输入213
1213	输入214	1214	输入215	1215	输入216
1216	输入217	1217	输入218	1218	输入219
1219	输入220	1220	输入221	1221	输入222
1222	输入223	1223	输入224	1224	输入225
1225	输入226	1226	输入227	1227	输入228
1228	输入229	1229	输入230	1230	输入231
1231	输入232	1232	输入233	1233	输入234
1234	输入235	1235	输入236	1236	输入237
1237	输入238	1238	输入239	1239	输入240
1240	输入241	1241	输入242	1242	输入243
1243	输入244	1244	输入245	1245	输入246
1246	输入247	1247	输入248	1248	输入249
1249	输入250	1250	输入251	1251	输入252
1252	输入253	1253	输入254	1254	输入255
1255	输入256	1256	输入257	1257	输入258
1258	输入259	1259	输入260	1260	输入261
1261	输入262	1262	输入263	1263	输入264
1264	输入265	1265	输入266	1266	输入267
1267	输入268	1268	输入269	1269	输入270
1270	输入271	1271	输入272	1272	输入273
1273	输入274	1274	输入275	1275	输入276
1276	输入277	1277	输入278	1278	输入279
1279	输入280	1280	输入281	1281	输入282
1282	输入283	1283	输入284	1284	输入285
1285	输入286	1286	输入287	1287	输入288
1288	输入289	1289	输入290	1290	输入291
1291	输入292	1292	输入293	1293	输入294
1294	输入295	1295	输入296	1296	输入297
1297	输入298	1298	输入299	1299	输入300

窗口画面 W-30010~16：
输入端口 1~7



基本画面 B-30005：
输出端口监视

地址	名称	地址	名称	地址	名称
1000	输出1	1001	输出2	1002	输出3
1003	输出4	1004	输出5	1005	输出6
1006	输出7	1007	输出8	1008	输出9
1009	输出10	1010	输出11	1011	输出12
1012	输出13	1013	输出14	1014	输出15
1015	输出16	1016	输出17	1017	输出18
1018	输出19	1019	输出20	1020	输出21
1021	输出22	1022	输出23	1023	输出24
1024	输出25	1025	输出26	1026	输出27
1027	输出28	1028	输出29	1029	输出30
1030	输出31	1031	输出32	1032	输出33
1033	输出34	1034	输出35	1035	输出36
1036	输出37	1037	输出38	1038	输出39
1039	输出40	1040	输出41	1041	输出42
1042	输出43	1043	输出44	1044	输出45
1045	输出46	1046	输出47	1047	输出48
1048	输出49	1049	输出50	1050	输出51
1051	输出52	1052	输出53	1053	输出54
1054	输出55	1055	输出56	1056	输出57
1057	输出58	1058	输出59	1059	输出60
1060	输出61	1061	输出62	1062	输出63
1063	输出64	1064	输出65	1065	输出66
1066	输出67	1067	输出68	1068	输出69
1069	输出70	1070	输出71	1071	输出72
1072	输出73	1073	输出74	1074	输出75
1075	输出76	1076	输出77	1077	输出78
1078	输出79	1079	输出80	1080	输出81
1081	输出82	1082	输出83	1083	输出84
1084	输出85	1085	输出86	1086	输出87
1087	输出88	1088	输出89	1089	输出90
1090	输出91	1091	输出92	1092	输出93
1093	输出94	1094	输出95	1095	输出96
1096	输出97	1097	输出98	1098	输出99
1099	输出100	1100	输出101	1101	输出102
1102	输出103	1103	输出104	1104	输出105
1105	输出106	1106	输出107	1107	输出108
1108	输出109	1109	输出110	1110	输出111
1111	输出112	1112	输出113	1113	输出114
1114	输出115	1115	输出116	1116	输出117
1117	输出118	1118	输出119	1119	输出120
1120	输出121	1121	输出122	1122	输出123
1123	输出124	1124	输出125	1125	输出126
1126	输出127	1127	输出128	1128	输出129
1129	输出130	1130	输出131	1131	输出132
1132	输出133	1133	输出134	1134	输出135
1135	输出136	1136	输出137	1137	输出138
1138	输出139	1139	输出140	1140	输出141
1141	输出142	1142	输出143	1143	输出144
1144	输出145	1145	输出146	1146	输出147
1147	输出148	1148	输出149	1149	输出150
1150	输出151	1151	输出152	1152	输出153
1153	输出154	1154	输出155	1155	输出156
1156	输出157	1157	输出158	1158	输出159
1159	输出160	1160	输出161	1161	输出162
1162	输出163	1163	输出164	1164	输出165
1165	输出166	1166	输出167	1167	输出168
1168	输出169	1169	输出170	1170	输出171
1171	输出172	1172	输出173	1173	输出174
1174	输出175	1175	输出176	1176	输出177
1177	输出178	1178	输出179	1179	输出180
1180	输出181	1181	输出182	1182	输出183
1183	输出184	1184	输出185	1185	输出186
1186	输出187	1187	输出188	1188	输出189
1189	输出190	1190	输出191	1191	输出192
1192	输出193	1193	输出194	1194	输出195
1195	输出196	1196	输出197	1197	输出198
1198	输出199	1199	输出200	1200	输出201
1201	输出202	1202	输出203	1203	输出204
1204	输出205	1205	输出206	1206	输出207
1207	输出208	1208	输出209	1209	输出210
1210	输出211	1211	输出212	1212	输出213
1213	输出214	1214	输出215	1215	输出216
1216	输出217	1217	输出218	1218	输出219
1219	输出220	1220	输出221	1221	输出222
1222	输出223	1223	输出224	1224	输出225
1225	输出226	1226	输出227	1227	输出228
1228	输出229	1229	输出230	1230	输出231
1231	输出232	1232	输出233	1233	输出234
1234	输出235	1235	输出236	1236	输出237
1237	输出238	1238	输出239	1239	输出240
1240	输出241	1241	输出242	1242	输出243
1243	输出244	1244	输出245	1245	输出246
1246	输出247	1247	输出248	1248	输出249
1249	输出250	1250	输出251	1251	输出252
1252	输出253	1253	输出254	1254	输出255
1255	输出256	1256	输出257	1257	输出258
1258	输出259	1259	输出260	1260	输出261
1261	输出262	1262	输出263	1263	输出264
1264	输出265	1265	输出266	1266	输出267
1267	输出268	1268	输出269	1269	输出270
1270	输出271	1271	输出272	1272	输出273
1273	输出274	1274	输出275	1275	输出276
1276	输出277	1277	输出278	1278	输出279
1279	输出280	1280	输出281	1281	输出282
1282	输出283	1283	输出284	1284	输出285
1285	输出286	1286	输出287	1287	输出288
1288	输出289	1289	输出290	1290	输出291
1291	输出292	1292	输出293	1293	输出294
1294	输出295	1295	输出296	1296	输出297
1297	输出298	1298	输出299	1299	输出300

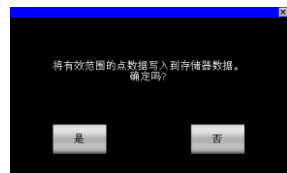
窗口画面 W-30018~24：
输出端口 1~7



接上一页



基本画面 B-30007:
点数据编辑



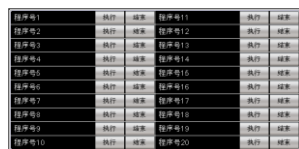
窗口画面 W-30028:
写入确认窗口



窗口画面 W-30029:
ROM 写入确认窗口



基本画面 B-30008:
程序运行



窗口画面 W-30030~36:
程序运行 1~7



基本画面 B-30009:
全局整数变量监视



基本画面 B-30010:
全局实数变量监视

至下一页

接上一頁



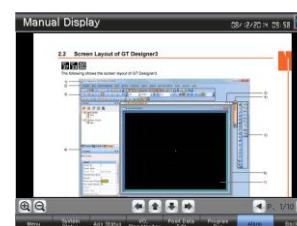
基本画面 B-30011: 报警



基本画面 B-30500:
手册显示-语言 1



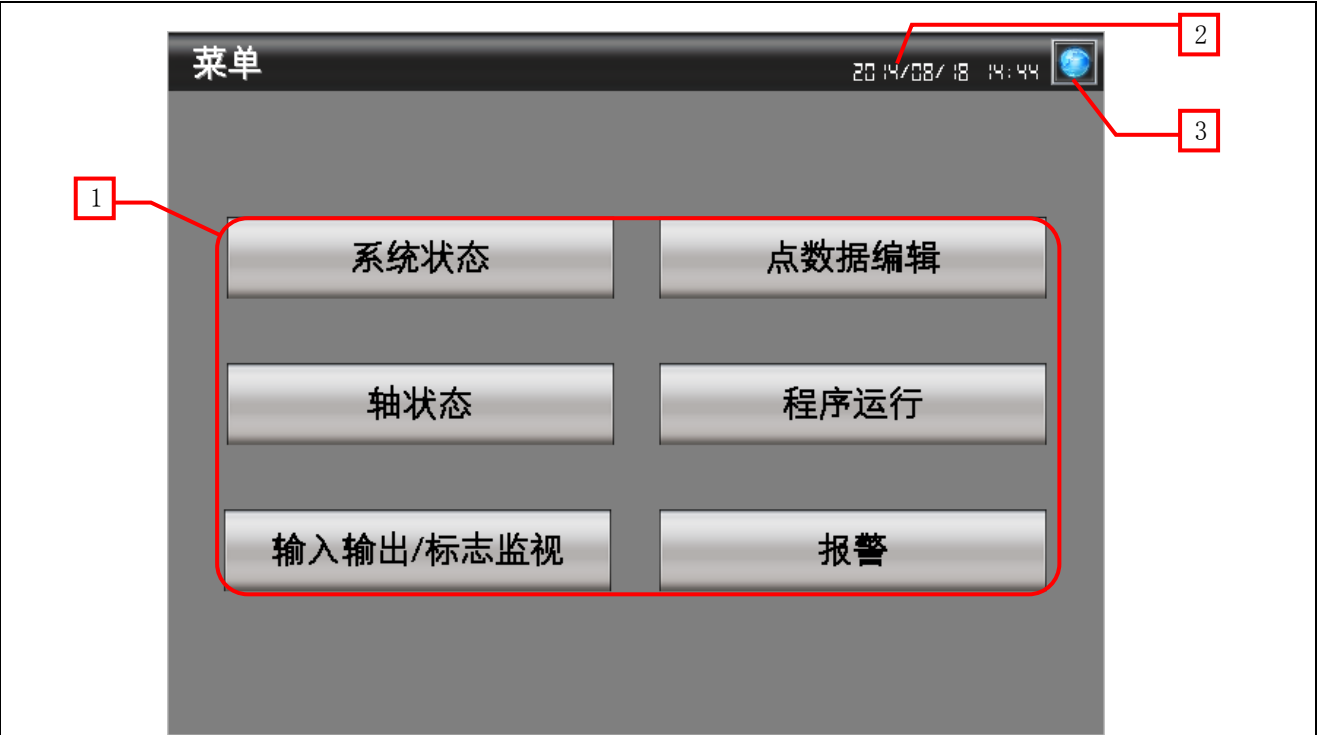
基本画面 B-30501:
手册显示-语言 2



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. 切换至各画面。
- 2. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
- 3. 显示语言设置窗口。

备注

- 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 系统状态 (B-30002)



概要

显示机器人控制器的系统状态和程序状态。

详细

- 1. 显示系统状态。
- 2. 设置所要监视的程序号。
- 3. 显示程序状态。
- 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. 切换至上次显示画面。
- 6. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
- 7. 显示语言设置窗口。

备注

- GOT 启动时，通过工程脚本将程序号设置为「1」。并且，通过画面脚本进行偏置处理。关于脚本的详细内容，请参照「5.7 脚本一览表」。
- 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。

5.3.3 轴状态(B-30003)



概要

显示机器人控制器的轴状态。

详细

1. 设置所要监视的轴。
2. 显示监视轴正在发生的轴错误的内容。
3. 显示监视轴的轴状态。
4. 显示监视轴所连接的驱动轴的当前位置。
5. 显示监视轴的轴传感器的输入状态。
6. 显示监视轴的编码器状态。
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。触摸即显示时钟设置窗口。
10. 显示语言设置窗口。

备注

- GOT 启动时，通过工程脚本将监视轴设置为「1」。并且，通过画面脚本进行偏置处理。关于脚本的详细内容，请参照「5.7 脚本一览表」。
- 通过软元件数据传送功能和画面脚本对轴错误进行控制。关于软元件数据传送功能的详细内容，请参照「5.6 软元件数据传送一览表」；关于脚本的详细内容，请参照「5.7 脚本一览表」。
- 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 输入端口监视(B-30004)



概要

显示机器人控制器的输入端口状态。

详细

1. 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。
2. 显示输入端口状态。
3. 切换所监视的输入端口号。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
6. 显示语言设置窗口。

备注

- 通过工程脚本清除叠加窗口。并且，通过画面脚本执行叠加窗口的显示。关于脚本的详细内容，请参照「5.7 脚本一览表」。
- 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 输出端口监视(B-30005)



概要

显示机器人控制器的输出端口状态。

详细

1. 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。
2. 显示输出端口状态。
3. 切换所监视的输出端口号。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
6. 显示语言设置窗口。

备注

- 通过工程脚本清除叠加窗口。并且，通过画面脚本执行叠加窗口的显示。关于脚本的详细内容，请参照「5.7 脚本一览表」。
- 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 标志监视(B-30006)



概要

显示机器人控制器的标志状态。

详细

1. 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。
2. 显示标志状态。
3. 切换所监视的标志编号。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
6. 显示语言设置窗口。

备注

- 通过工程脚本清除叠加窗口。并且，通过画面脚本执行叠加窗口的显示。关于脚本的详细内容，请参照「5.7 脚本一览表」。
- 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 点数据编辑(B-30007)



概要

显示，编辑机器人控制器的点数据。

详细

1. 编辑点数据。点数据不存在，数值色是灰色的地方是无法编辑的。
2. 设置读取点数据的开始点号。
3. 点数据每次切换 12 点。
4. 操作点数据。
 - 读取：从开始点号中设置的值起读取 12 点的数据。
 - 写入：将点数据写入到 X-SEL 的存储器数据。执行时显示确认对话框。
 - ROM 写入：将存储器数据写入到 X-SEL 的快闪 ROM。执行时显示确认对话框。
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. 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

- 读取范围最大是 3000 点。开始点号的设置范围是 No. 1~No. 2989。
- 编辑点数据后尚未执行写入的情况下进行点数据的切换或者画面切换，会因为再次读取点数据而导致编辑过的值无法保持。
- GOT 启动时，通过工程脚本将开始点号设置为「1」。通过画面脚本进行点数据的读取，轴类型的设置。关于脚本的详细内容，请参照「5.7 脚本一览表」。
- 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。

5.3.8 程序运行(B-30008)



概要

操作机器人控制器的程序。

详细

1. 显示各轴的伺服 ON/OFF 状态。亦可切换伺服 ON/OFF 状态。
2. 操作程序。详细内容请参照「5.3.21 程序运行 1～程序运行 7」。
3. 显示系统准备状态。
4. 切换至各画面。
5. 操作正在显示的程序运行画面的页面。
1/7 : 显示正在显示中的程序运行画面页。
触摸数值后可以更改页码。
◀ ▶ : 切换正在显示的程序运行画面。
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。触摸即显示时钟设置窗口。
9. 显示语言设置窗口。

备注

- 通过工程脚本清除叠加窗口。并且，通过画面脚本执行叠加窗口的显示。关于脚本的详细内容，请参照「5.7 脚本一览表」。
- 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。

5.3.9 全局整数变量监视 (B-30009)

1

全局整数变量监视

2014/08/18 14:47

6

7

号	200 - 209	210 - 219	220 - 229	230 - 239	240 - 249
0	1234567	1234567	1234567	1234567	1234567
1	1234567	1234567	1234567	1234567	1234567
2	1234567	1234567	1234567	1234567	1234567
3	1234567	1234567	1234567	1234567	1234567
4	1234567	1234567	1234567	1234567	1234567
5	1234567	1234567	1234567	1234567	1234567
6	1234567	1234567	1234567	1234567	1234567
7	1234567	1234567	1234567	1234567	1234567
8	1234567	1234567	1234567	1234567	1234567
9	1234567	1234567	1234567	1234567	1234567

2

程序运行

全局实数变量监视

200 - 249

250 - 299

1200 - 1249

1250 - 1299

3

4

菜单

系统状态

轴状态

输入输出/标志监视

点数据编辑

程序运行

报警

返回

5

概要

显示，编辑机器人控制器的全局整数变量。

详细

1. 显示全局整数变量。触摸数值后可以更改其值。

2. 切换至各画面。

3. 切换监视的全局整数变量的范围。

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。触摸即显示时钟设置窗口。

7. 显示语言设置窗口。

备注

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. 10 全局实数变量监视 (B-30010)

1

全局实数变量监视

2014/08/18 14:48

6

7

号	300 - 309	310 - 319	320 - 329	330 - 339	340 - 349
0	234567.000000	234567.000000	234567.000000	234567.000000	234567.000000
1	234567.000000	234567.000000	234567.000000	234567.000000	234567.000000
2	234567.000000	234567.000000	234567.000000	234567.000000	234567.000000
3	234567.000000	234567.000000	234567.000000	234567.000000	234567.000000
4	234567.000000	234567.000000	234567.000000	234567.000000	234567.000000
5	234567.000000	234567.000000	234567.000000	234567.000000	234567.000000
6	234567.000000	234567.000000	234567.000000	234567.000000	234567.000000
7	234567.000000	234567.000000	234567.000000	234567.000000	234567.000000
8	234567.000000	234567.000000	234567.000000	234567.000000	234567.000000
9	234567.000000	234567.000000	234567.000000	234567.000000	234567.000000

2

程序运行

全局整数变量监视

300 - 349

350 - 399

1300 - 1349

1350 - 1399

3

4

菜单

系统状态

轴状态

输入输出/标志监视

点数据编辑

程序运行

报警

返回

5

概要

显示，编辑机器人控制器的全局实数变量。

详细

1. 显示全局实数变量。触摸数值后可以更改其值。

2. 切换至各画面。

3. 切换监视的全局实数变量的范围。

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。触摸即显示时钟设置窗口。

7. 显示语言设置窗口。

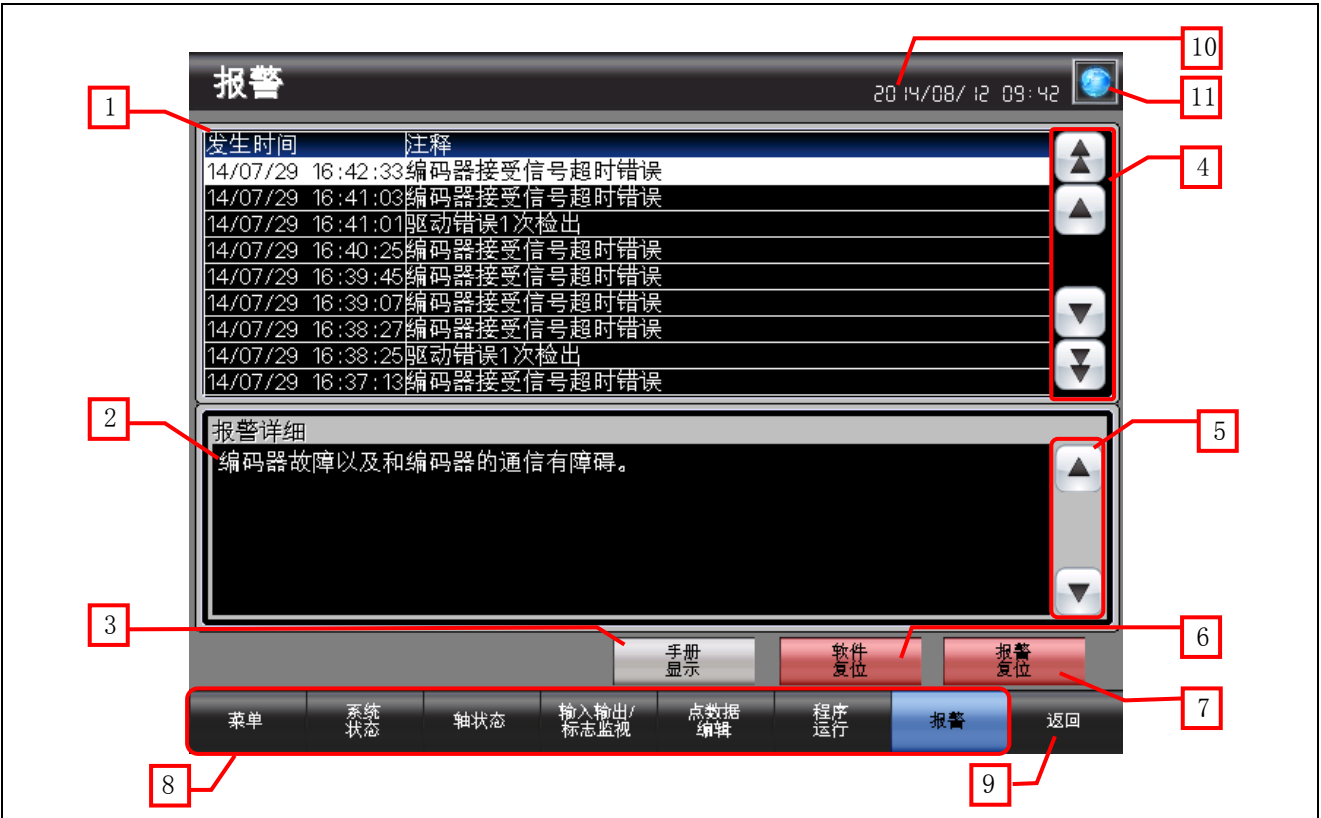
备注

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。

20/51

BCN-P5999-0414

5.3.11 报警(B-30011)



概要

显示机器人控制器的最新系统错误。

详细

1. 显示报警。通过触摸显示/隐藏光标。在触摸报警显示的状态下，手指上下方向拨动，可将报警上下滚动显示。
2. 显示报警详细。
3. 切换至手册显示画面。
4. 操作报警显示。
▲▼：上下翻页。
▲▼：上下逐行滚动。
5. 操作报警详细。
▲▼：上下逐行滚动。
6. 软件复位。请长按3秒。
7. 报警复位。请长按3秒。
8. 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。
9. 切换至上次显示画面。
10. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
11. 显示语言设置窗口。

备注

- 手册显示开关将切换至与当前显示语言相对应的手册显示画面。
- 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。










5.3.12 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 至 203 的文件。画面初次显示时，显示第 1 页。在触摸文件的状态下往 8 个方位拨动，文件即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. 切换至上次显示画面。
6. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
7. 显示语言设置窗口。

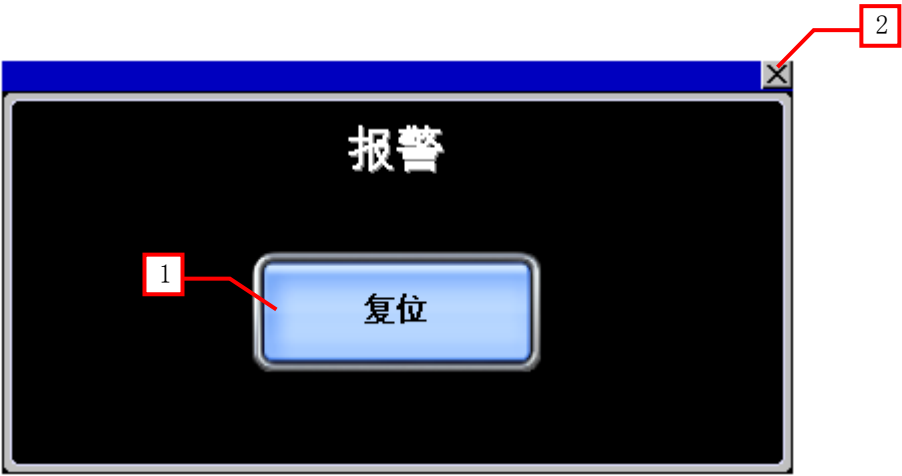
备注

- 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 498~500 的列号 1~3 中的语言。文件(文件 ID)和注释组号 498~500 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「5.7 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. 13 报警复位 (W-30001)



概要

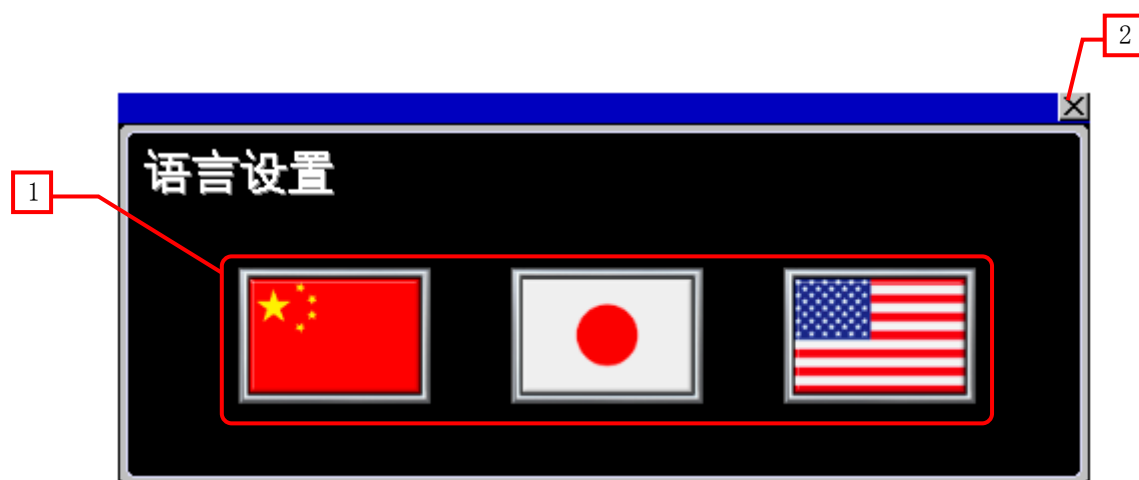
复位系统报警。

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

5.3.14 语言设置(W-30002)



概要

选择 GOT 的显示语言。

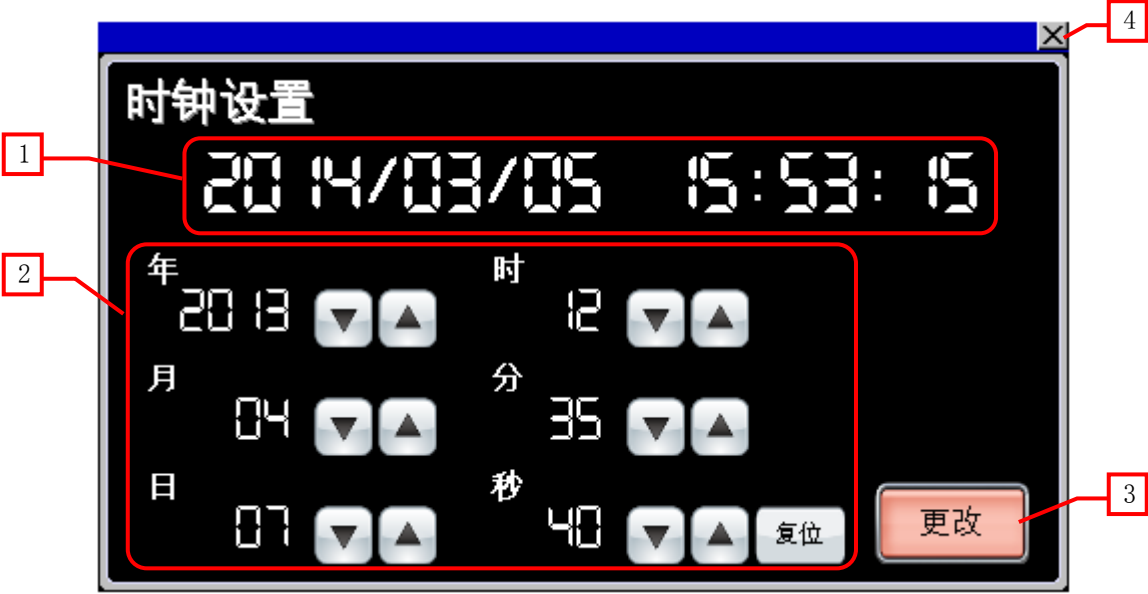
详细

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「5.7 脚本一览表」。





5. 3. 15 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   开关设置想更改的日期和时间。长按   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。
详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。

5. 3. 16 输入端口 1～输入端口 7 (W-30010～W-30016)

1

号	项目	号	项目	号	项目
0	程序开始	15	通用输入	30	通用输入
1	通用输入	16	通用输入	31	通用输入
2	通用输入	17	通用输入	32	通用输入
3	通用输入	18	通用输入	33	通用输入
4	通用输入	19	通用输入	34	通用输入
5	通用输入	20	通用输入	35	通用输入
6	通用输入	21	通用输入	36	通用输入
7	程序指定 (PRG 号 1)	22	通用输入	37	通用输入
8	程序指定 (PRG 号 2)	23	通用输入	38	通用输入
9	程序指定 (PRG 号 4)	24	通用输入	39	通用输入
10	程序指定 (PRG 号 8)	25	通用输入	40	通用输入
11	程序指定 (PRG 号 10)	26	通用输入	41	通用输入
12	程序指定 (PRG 号 20)	27	通用输入	42	通用输入
13	程序指定 (PRG 号 40)	28	通用输入	43	通用输入
14	通用输入	29	通用输入	44	通用输入

概要

显示机器人控制器的输入端口状态。

详细

- 1. 显示输入端口状态。

备注

- 在输入端口监视 (B-30004) 中使用的画面。

5. 3. 17 输出端口 1～输出端口 7 (W-30018～W-30024)

1

号	项目	号	项目	号	项目
300	报警输出	315	通用输出	330	通用输出
301	准备输出	316	通用输出	331	通用输出
302	非常停止输出	317	通用输出	332	通用输出
303	通用输出	318	通用输出	333	通用输出
304	通用输出	319	通用输出	334	通用输出
305	通用输出	320	通用输出	335	通用输出
306	通用输出	321	通用输出	336	通用输出
307	通用输出	322	通用输出	337	通用输出
308	通用输出	323	通用输出	338	通用输出
309	通用输出	324	通用输出	339	通用输出
310	通用输出	325	通用输出	340	通用输出
311	通用输出	326	通用输出	341	通用输出
312	通用输出	327	通用输出	342	通用输出
313	通用输出	328	通用输出	343	通用输出
314	通用输出	329	通用输出	344	通用输出

概要

显示机器人控制器的输出端口状态。

详细

- 1. 显示输出端口状态。

备注

- 在输出端口监视 (B-30005) 中使用的画面。

5. 3. 18 标志 1～标志 3(W-30025～W-30027)

1

状态	项目	状态	项目	状态	项目	状态	项目	状态	项目	状态	项目	状态	项目
OFF	600	OFF	615	OFF	630	OFF	645	OFF	660	OFF	675	OFF	690
OFF	601	OFF	616	OFF	631	OFF	646	OFF	661	OFF	676	OFF	691
OFF	602	OFF	617	OFF	632	OFF	647	OFF	662	OFF	677	OFF	692
OFF	603	OFF	618	OFF	633	OFF	648	OFF	663	OFF	678	OFF	693
OFF	604	OFF	619	OFF	634	OFF	649	OFF	664	OFF	679	OFF	694
OFF	605	OFF	620	OFF	635	OFF	650	OFF	665	OFF	680	OFF	695
OFF	606	OFF	621	OFF	636	OFF	651	OFF	666	OFF	681	OFF	696
OFF	607	OFF	622	OFF	637	OFF	652	OFF	667	OFF	682	OFF	697
OFF	608	OFF	623	OFF	638	OFF	653	OFF	668	OFF	683	OFF	698
OFF	609	OFF	624	OFF	639	OFF	654	OFF	669	OFF	684	OFF	699
OFF	610	OFF	625	OFF	640	OFF	655	OFF	670	OFF	685	OFF	700
OFF	611	OFF	626	OFF	641	OFF	656	OFF	671	OFF	686	OFF	701
OFF	612	OFF	627	OFF	642	OFF	657	OFF	672	OFF	687	OFF	702
OFF	613	OFF	628	OFF	643	OFF	658	OFF	673	OFF	688	OFF	703
OFF	614	OFF	629	OFF	644	OFF	659	OFF	674	OFF	689	OFF	704

概要

显示机器人控制器的标志状态。

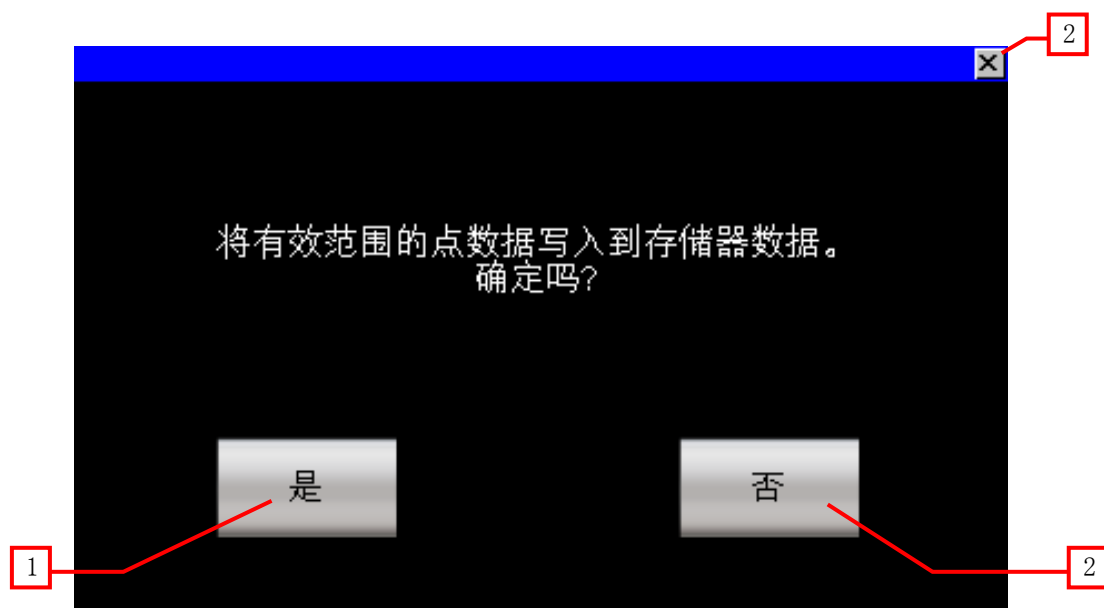
详细

- 1. 显示标志状态。

备注

- 在标志监视(B-30006)中使用的画面。

5.3.19 写入确认窗口(W-30028)



概要

将点数据写入到存储器数据时，进行确认。

详细

1. 将点数据中设置的值写入到存储器数据。
2. 关闭窗口画面。

备注

5. 3. 20 ROM 写入确认窗口(W-30029)



概要

将存储器数据写入到快闪 ROM 时，进行确认。

详细

1. 将存储器数据的值写入到快闪 ROM。
2. 关闭窗口画面。

备注

5. 3. 21 程序运行 1～程序运行 7 (W-30030～W-30036)

1

程序号1	执行	结束	程序号11	执行	结束
程序号2	执行	结束	程序号12	执行	结束
程序号3	执行	结束	程序号13	执行	结束
程序号4	执行	结束	程序号14	执行	结束
程序号5	执行	结束	程序号15	执行	结束
程序号6	执行	结束	程序号16	执行	结束
程序号7	执行	结束	程序号17	执行	结束
程序号8	执行	结束	程序号18	执行	结束
程序号9	执行	结束	程序号19	执行	结束
程序号10	执行	结束	程序号20	执行	结束

概要

操作机器人控制器的程序。

详细

- 1. 执行/结束程序。

备注

- 在程序运行 (B-30008) 中使用的画面。

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。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	IP000~IP299	输入端口
	OP300~OP599	输出端口
	FG000:600~FG000:899	标志
字	AXST0+6n (n=0~3)	轴状态(1轴~4轴)
	AXST1+6n (n=0~3)	轴传感器输入状态(1轴~4轴)
	AXST3+6n (n=0~3)	编码器状态(1轴~4轴)
	AXST4+6n (n=0~3)	当前位置(L) (1轴~4轴)
	AXST5+6n (n=0~3)	当前位置(H) (1轴~4轴)
	PGST0+4n (n=0~127)	程序状态
	PGST1+4n (n=0~127)	执行中程序步号
	PGST2+4n (n=0~127)	程序特定错误代码
	PGST3+4n (n=0~127)	错误发生步号
	SYST0	系统模式
	SYST1	最严重级系统错误号
	SYST2	最新系统错误号
	SYST3	系统状态字节 1
	SYST4	系统状态字节 2
	SYST5	系统状态字节 3
	PRG001~PRG128	程序操作
	AR0	报警复位
	SR0	软件复位
	FRW0	快闪 ROM 数据写入
	SV0	伺服软元件指令触发
	SV1	伺服软元件轴类型
	SV2	伺服 ON/OFF 控制
	INT000:200~INT000:299, INT000:1200~INT000:1299	全局整数变量
	RL000:300~RL000:399, RL000:1300~RL000:1399	全局实数变量
	ER001:000:00	最新错误：系统错误编号
	ER101:000:00	轴错误编号(1轴)
	ER102:000:00	轴错误编号(2轴)
	ER103:000:00	轴错误编号(3轴)
	ER104:000:00	轴错误编号(4轴)
	ER101:000:0A	信息(1轴)
	ER102:000:0A	信息(2轴)
	ER103:000:0A	信息(3轴)
	ER104:000:0A	信息(4轴)
	PD00	点数据软元件指令触发
	PD01	开始点号
	PD02	点数据个数
	PD03+13n (n=0~11)	点号(点数据 1~点数据 12)
	PD04+13n (n=0~11)	轴类型(点数据 1~点数据 12)
	PD05+13n (n=0~11)	加速度(点数据 1~点数据 12)
	PD06+13n (n=0~11)	减速度(点数据 1~点数据 12)
	PD07+13n (n=0~11)	速度(点数据 1~点数据 12)

类型	软元件编号	用途
字	PD08+13n (n=0~11)	1 轴位置数据(点数据 1~点数据 12)
	PD09+13n (n=0~11)	2 轴位置数据(点数据 1~点数据 12)
	PD0A+13n (n=0~11)	3 轴位置数据(点数据 1~点数据 12)
	PD0B+13n (n=0~11)	4 轴位置数据(点数据 1~点数据 12)

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
	GB61150	脚本 No. 30104 启动触发
	GB61153	脚本 No. 30107 启动触发
	GB61250	写入完成软元件
	GD60031.b13	GOT 错误复位信号
	GD61015+2n.b0 (n=0~3)	软元件数据传送触发(1 轴~4 轴)
	GD61016+2n.b0 (n=0~3)	软元件数据传送外部通知软元件(1 轴~4 轴)
	GD61205+n.b0 (n=0~3)	伺服 ON/OFF 状态存储软元件(1 轴~4 轴)
	GS512.b0	时间更改信号
字	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
	GD60016	叠加窗口 1 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
	GD61000	程序号指定软元件
	GD61001	程序号偏置软元件
	GD61010	监视轴指定软元件
	GD61011	监视轴偏置软元件
	GD61012	轴错误用偏置软元件
	GD61015~GD61022	轴错误用软元件数据传送触发
	GD61040	最新系统错误号存储软元件
	GD61045	当前位置(L)存储软元件
	GD61046	当前位置(H)存储软元件
	GD61050~GD61089	最新系统错误信息存储软元件
	GD61100	PD 区域清除用软元件
	GD61200	程序运行监视切换软元件
	GD61205~GD61208	伺服 ON/OFF 状态存储软元件
	GD61250	整数变量软元件用偏置软元件
	GD61300	实数变量软元件用偏置软元件
	GD61350	报警详细显示软元件
	GD61355	显示行指定软元件
	GD63990~GD63995	时钟的数字开关
	GS513~GS516	更改时间
	GS650~GS652	当前时间
	TMP0950~TMP0996	脚本运算用

5.5 注释一览表

注释组号	注释号	使用处
498	No. 519～4095	B-30011
499	No. 519～4095	B-30011
500	No. 1	B-30001～30502
	No. 2～7	B-30001
	No. 8～14	B-30002～30502
	No. 51～113	B-30002
	No. 151～188	B-30003
	No. 201～203	B-30004
	No. 251～261	W-30010～30016
	No. 301～303	B-30005
	No. 351～356	W-30018～30024
	No. 401～403	B-30006
	No. 451～452	W-30025～30027
	No. 501～515	B-30007
	No. 551～559	B-30008
	No. 601～730	W-30030～30036
	No. 751～774	B-30009
	No. 801～824	B-30010
	No. 851～857	B-30010
	No. 901	B-30500～30502
	No. 951～953	W-30028
	No. 1001～1003	W-30029
	No. 1051～1052	W-30001
	No. 1101	W-30002
	No. 1151～1159	W-30003

5.6 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	GD61015
	触发软元件	GD61015. b0
	传送源目标互换标志	GD61015. b1
外部通知信息	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知软元件	GD61016
	软元件数据传送处理中通知信号	GD61016. b0
	BCD 转换错误通知信号	GD61016. b14
	软元件数据传送错误通知信号	GD61016. b15
软元件	块数	3
块 1	软元件类型	无符号 BIN32
	点数	20
	传送源软元件	ER101:000:0A
	传送目标软元件	GD61050
	偏置	无
块 2	软元件类型	无符号 BIN32
	点数	1
	传送源软元件	ER101:000:00
	传送目标软元件	GD61040
	偏置	无
块 3	软元件类型	位
	点数	1
	传送源软元件	GB41
	传送目标软元件	GD61015. b0
	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	GD61017
	触发软元件	GD61017. b0
	传送源目标互换标志	GD61017. b1

项 目		设 置
外部通知信息	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知软元件	GD61018
	软元件数据传送处理中通知信号	GD61018. b0
	BCD 转换错误通知信号	GD61018. b14
	软元件数据传送错误通知信号	GD61018. b15
软元件	块数	3
块 1	软元件类型	无符号 BIN32
	点数	20
	传送源软元件	ER102:000:0A
	传送目标软元件	GD61050
	偏置	无
块 2	软元件类型	无符号 BIN32
	点数	1
	传送源软元件	ER102:000:00
	传送目标软元件	GD61040
	偏置	无
块 3	软元件类型	位
	点数	1
	传送源软元件	GB41
	传送目标软元件	GD61017. b0
	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	GD61019
	触发软元件	GD61019. b0
	传送源目标互换标志	GD61019. b1
外部通知信息	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知软元件	GD61020
	软元件数据传送处理中通知信号	GD61020. b0
	BCD 转换错误通知信号	GD61020. b14
	软元件数据传送错误通知信号	GD61020. b15
软元件	块数	3
块 1	软元件类型	无符号 BIN32

项 目		设 置
块 1	点数	20
	传送源软元件	ER103:000:0A
	传送目标软元件	GD61050
	偏置	无
块 2	软元件类型	无符号 BIN32
	点数	1
	传送源软元件	ER103:000:00
	传送目标软元件	GD61040
	偏置	无
块 3	软元件类型	位
	点数	1
	传送源软元件	GB41
	传送目标软元件	GD61019. b0
	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	GD61021
	触发软元件	GD61021. b0
	传送源目标互换标志	GD61021. b1
外部通知信息	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知软元件	GD61022
	软元件数据传送处理中通知信号	GD61022. b0
	BCD 转换错误通知信号	GD61022. b14
	软元件数据传送错误通知信号	GD61022. b15
软元件	块数	3
块 1	软元件类型	无符号 BIN32
	点数	20
	传送源软元件	ER104:000:0A
	传送目标软元件	GD61050
	偏置	无
块 2	软元件类型	无符号 BIN32
	点数	1

项 目		设 置
块 2	传送源软元件	ER104:000:00
	传送目标软元件	GD61040
	偏置	无
块 3	软元件类型	位
	点数	1
	传送源软元件	GB41
	传送目标软元件	GD61021. b0
	偏置	无

5.7 脚本一览表

项目	设置
工程脚本	有
画面脚本	B-30002, B-30003, B-30004, B-30005, B-30006, B-30007, B-30008, W-30002
对象脚本	B-30008, W-30003

5.7.1 工程脚本

脚本号	30000	脚本名	Script30000
注释	初期设置		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
<pre>[w:GD61000] = 1; //Program No. [w:GD61010] = 1; //Monitor Axis for Axis status [w:GD61355] = 1; //Alarm detail row [u32:PD1] = 1; //Starting point No. [w:GD60080] = 1; //Set 1 to Document Page No. of Base Screen 30500 [w:GD60081] = 1; //Set 1 to Document Page No. of Base Screen 30501 [w:GD60082] = 1; //Set 1 to Document Page No. of Base Screen 30502</pre>			
脚本号	30103	脚本名	Script30103
注释	叠加窗口清除		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>//Erase Superimpose window except the specific window switch([w:GD60000]){ case 30004: break; case 30005: break; case 30006: break; case 30008: break; default: [w:GD60016] = 0; break; }</pre>			

5.7.2 画面脚本

基本画面 30002

脚本号	30100	脚本名	Script30100
注释	偏置处理		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>//Offset calculation [w:GD61001] = ([w:GD61000] - 1) * 4; //Calculate the Offset value based on program No.</pre>			

基本画面 30003

脚本号	30101	脚本名	Script30101
注释	监视控制		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>//Set status offset device for the target monitor axis [w:GD61011] = ([w:GD61010] - 1) * 6; //Control the axis error [w:GD61012] = ([w:GD61010] - 1) * 2; if([b:GD61016.b0[w:GD61012]] == OFF){ //When the Device Data Transfer is not in process [b:GD61015.b0[w:GD61012]] = ON; //Activate the Device Data Transfer trigger for target monitor axis } //Control the current position [w:GD61045] = [w:AXST04[w:GD61011]]; [w:GD61046] = [w:AXST05[w:GD61011]];</pre>			

基本画面 30004, 30005, 30006, 30008

脚本号	30102	脚本名	Script30102
注释	叠加窗口读取		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
<pre>//Display Superimpose window when the specific Superimpose window is displayed switch([w:GD60000]){ case 30004: [w:GD60016] = 30010; break; case 30005: [w:GD60016] = 30018; break; case 30006: [w:GD60016] = 30025; break; case 30008: [w:GD60016] = 30030; [w:GD61200] = 1; break; default: [w:GD60016] = 0; break; }</pre>			

基本画面 30007

脚本号	30104	脚本名	Script30104
注释	PD 读取		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB61150
<pre> [u32:GD61100] = 0; //Clear and set internal devices to 0. fmov([u32:GD61100], [u32:PD03], 156); //Clear PD area [u32:PD02] = 12; //Set the number of point data [u32:PD00] = 2; //Execute command trigger for read [b:GB61153] = ON; [b:GB61150] = OFF; </pre>			
脚本号	30105	脚本名	Script30105
注释	画面切换时 PD 重新读取		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
<pre> [u32:GD61100] = 0; //Clear and set internal devices to 0. fmov([u32:GD61100], [u32:PD03], 156); //Clear PD area [u32:PD02] = 12; //Set the number of point data [u32:PD00] = 2; //Execute command trigger for read [b:GB61153] = ON; </pre>			
脚本号	30107	脚本名	Script30107
注释	轴类型设置		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61153
<pre> //Control the axis pattern [u32:PD04] = 0x000F; [u32:PD11] = 0x000F; [u32:PD1E] = 0x000F; [u32:PD2B] = 0x000F; [u32:PD38] = 0x000F; [u32:PD45] = 0x000F; [u32:PD52] = 0x000F; [u32:PD5F] = 0x000F; [u32:PD6C] = 0x000F; [u32:PD79] = 0x000F; [u32:PD86] = 0x000F; [u32:PD93] = 0x000F; [b:GB61153] = OFF; </pre>			

基本画面 30008

脚本号	30109	脚本名	Script30109
注释	伺服 ON/OFF 状态		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre> //Monitor ON/OFF status of servo from the axis status [w:GD61205] = [w:AXST00]; [w:GD61206] = [w:AXST06]; [w:GD61207] = [w:AXST0C]; [w:GD61208] = [w:AXST12]; </pre>			

窗口画面 30002

脚本号	30002	脚本名	Script30002
注释	手册显示画面的语言切换		
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>			

5.7.3 对象脚本

基本画面 30008

对象(名称)	数值输入		
脚本用户 ID	1		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB61250
<pre>//Screen Switching [w:GD60016] = 30030 + ([w:GD61200] - 1); [b:GB61250] = OFF;</pre>			

窗口画面 30003

对象(名称)	数值显示(更改_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</pre>			

[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			
对象(名称)	数值显示(更改_月)		
脚本用户 ID	2		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
//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			
对象(名称)	数值显示(更改_日)		
脚本用户 ID	3		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
//Year & Month Setting			
[w:GS513] = ([w:TMP980] << 8) + [w:TMP981]; //Set Year & Month to Change Time Device			
对象(名称)	数值显示(更改_时)		
脚本用户 ID	4		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
//Date & Time Setting			
[w:GS514] = ([w:TMP982] << 8) + [w:TMP983]; //Set Date & Time to Change Time Device			
对象(名称)	数值显示(更改_分)		
脚本用户 ID	5		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
//Minute & Second Setting			
[w:GS515] = ([w:TMP984] << 8) + [w:TMP985]; //Set Minute & Second to Change Time Device			
对象(名称)	数值显示(更改_秒)		
脚本用户 ID	6		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
//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;

```

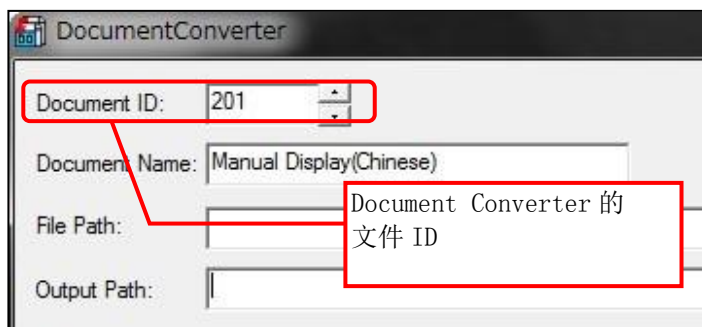
6. 关于手册显示

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

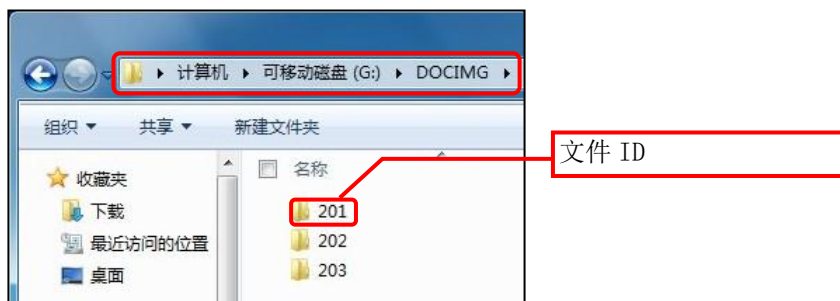
例: 基本画面 B-30500: 在手册显示-语言 1 中显示(文件)时

- (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 存储卡的根目录中。

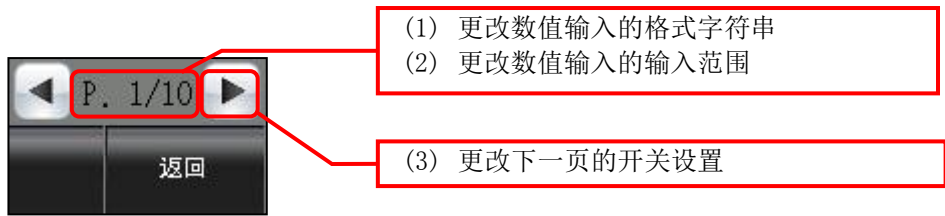


SD 存储卡的文件夹构成

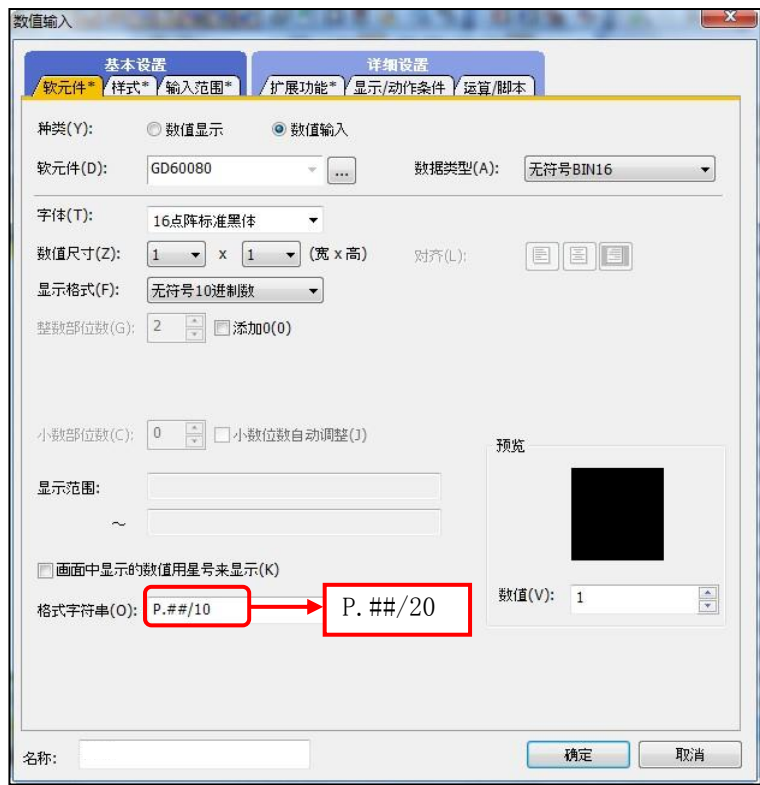
6.2 文件总页数的更改

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

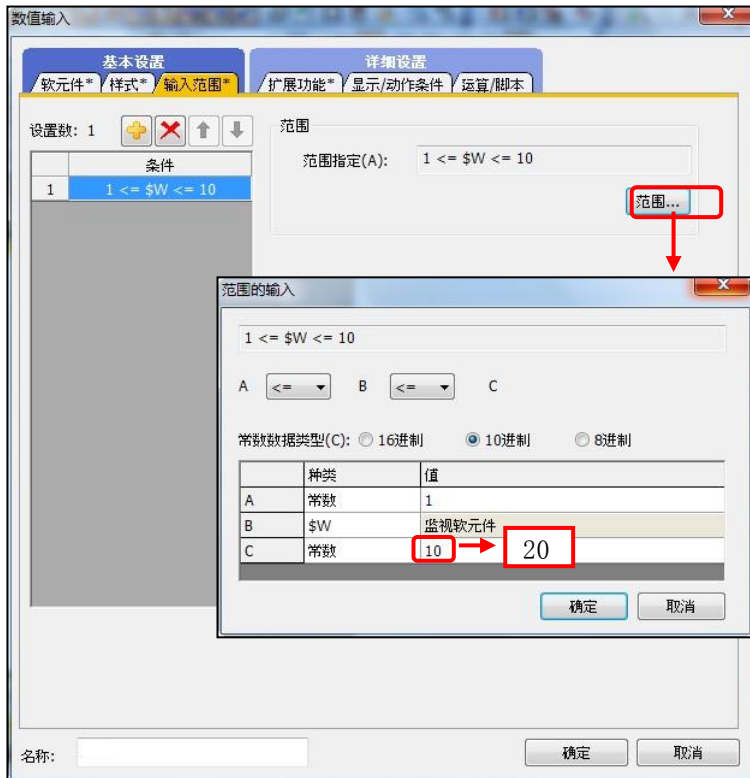


- (1) 更改数值输入的格式
- 1. 双击数值输入，显示对话框的[软元件]标签
- 2. 将[格式字符串]从「P. ##/10」更改为「P. ##/20」



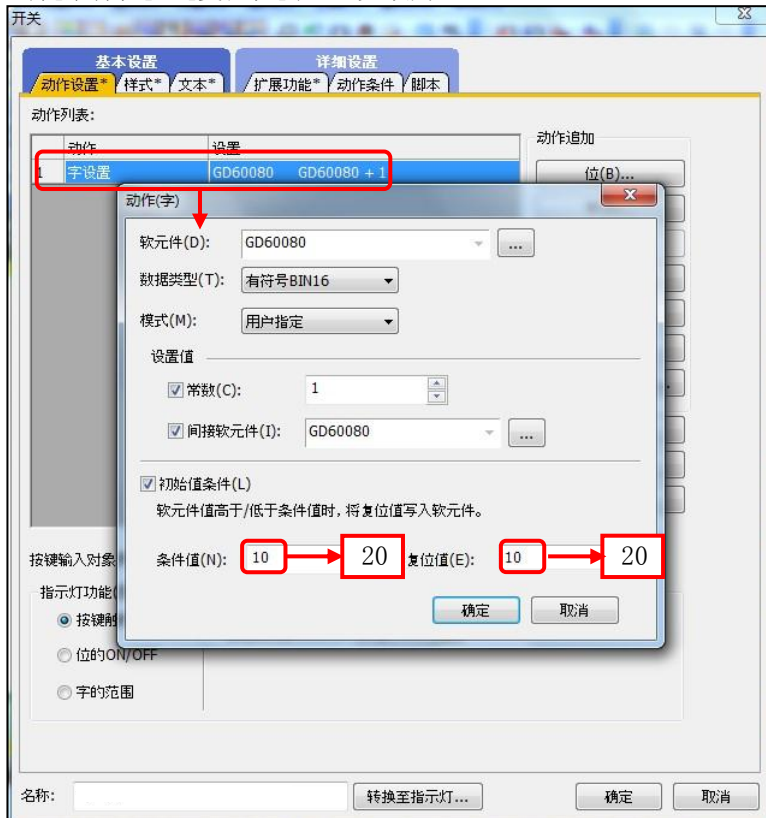
(2) 更改数值输入的输入范围

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



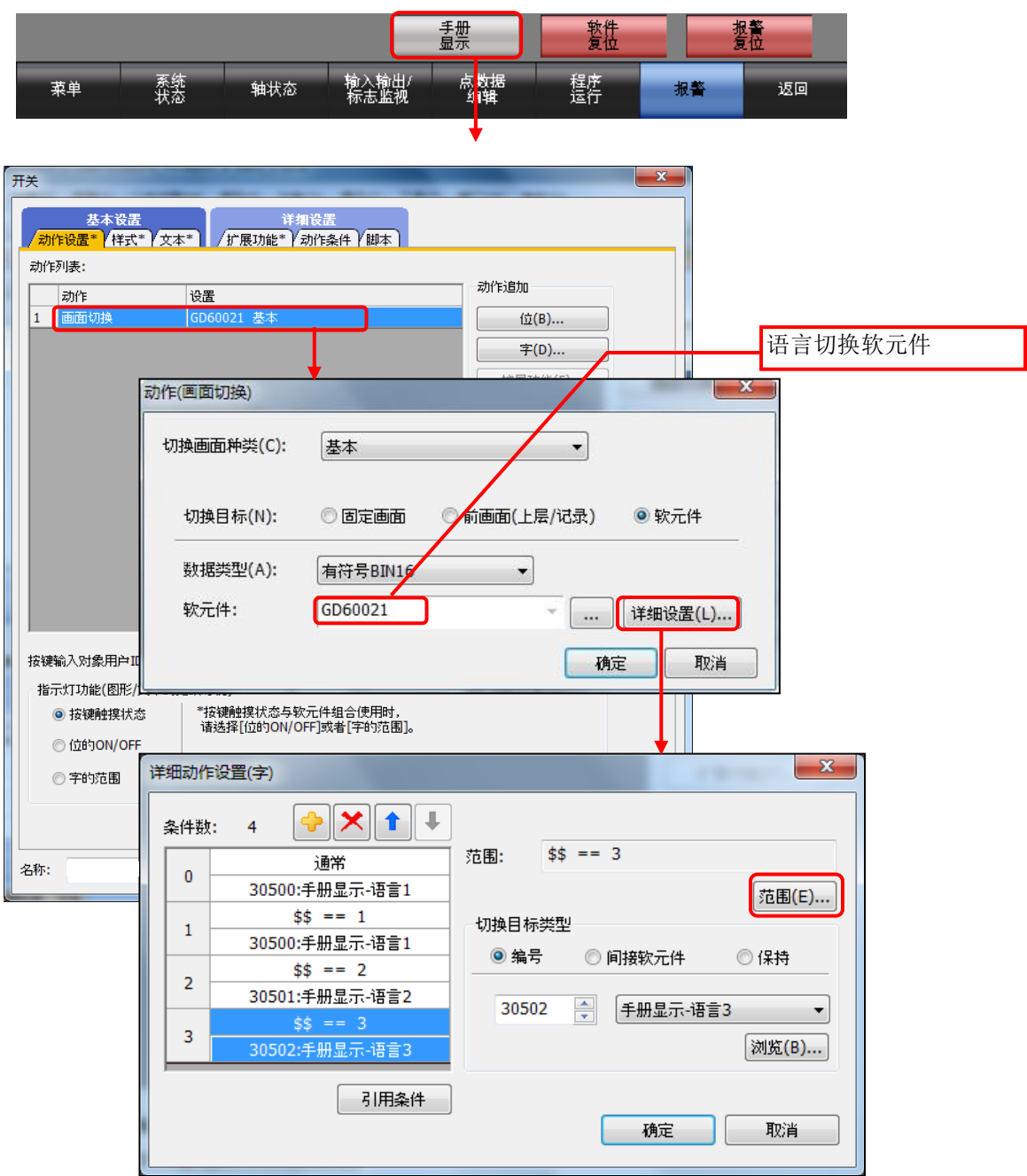
(3) 更改下一页的开关设置

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

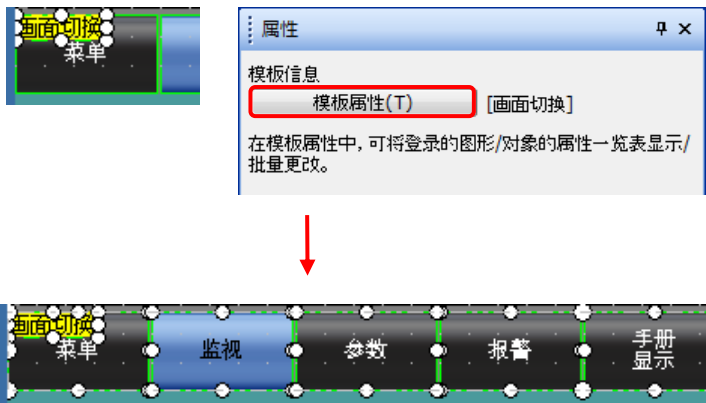
模板是指图形和对象的集合体。因为将相关设置都作为模板的属性一并进行了登录，所以可以简单地批量更改软元件，颜色等。关于更改属性设置值的详细内容，请参照「GT Designer3 (GOT2000) 帮助」。



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：更改开关（各画面）的图形颜色时

- (1) 选择[模板信息]，点击[模板属性] (或双击[模板信息])



登录在模板中的图形，对象将变为被选择状态。

- (2) 点击[开关(各画面)_图形颜色]的[设置值]，选择要更改的颜色

