

三菱电机株式会社 伺服放大器
MELSERVO-J3 系列
MR-J3-A

样本画面说明书

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 自动选择的系统应用程序.....	6
3.2 画面设计软件的连接机器设置.....	6
3.3 创建画面软件的重叠窗口设定.....	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 画面切换.....	8
5.3 画面说明.....	12
5.3.1 菜单 (B-30001)	12
5.3.2 监视 (B-30030)	13
5.3.3 诊断 (B-30050)	14
5.3.4 报警 (B-30060)	15
5.3.5 手册显示 (B-30500)	16
5.3.6 图表 (B-30040)	18
5.3.7 参数设置菜单 (B-30010)	20
5.3.8 基本设置参数 (ROM) (B-30011)	21
5.3.9 增益・滤波器参数 (ROM) (B-30012~30014)	22
5.3.10 扩展设置参数 (ROM) (B-30015~30017)	23
5.3.11 输入输出设置参数 (ROM) (B-30018)	24
5.3.12 基本设置参数 (RAM) (B-30019)	25
5.3.13 增益・滤波器参数 (RAM) (B-30020~30022)	26
5.3.14 扩展设置参数 (RAM) (B-30023~30025)	27
5.3.15 输入输出设置参数 (RAM) (B-30026)	28
5.3.16 试运转菜单 (B-30070)	29
5.3.17 JOG 运转 (B-30071)	30
5.3.18 定位运转 (B-30072)	31
5.3.19 无电机运转 (B-30073)	32
5.3.20 输出信号 (DO) 强制输出 (B-30074)	33
5.3.21 报警复位 (W-30001)	34
5.3.22 语言设置 (W-30002)	35
5.3.23 时钟设置 (W-30003)	36
5.3.24 报警发生时状态的显示 (W-30016)	37
5.3.25 监视统一显示 (W-30018)	38
5.4 使用软元件一览表.....	39
5.5 注释一览表.....	43
5.6 脚本一览表.....	45
6. 关于手册显示.....	50

6.1 手册显示用文件数据的准备.....50

修订记录

样本画面说明书

修订日期	管理编号*	修订内容
2013/9	BCN-P5999-0133	初版
2015/6	BCN-P5999-0133-2	文件 ID 的软元件指定对应

* 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
2013/10	mitsubishi_mr-j3-a_v_ver1_c.gtx	1.100E	初版
2015/6	mitsubishi_mr-j3-a_v_ver2_c.gtx	1.128J	文件 ID 的软元件指定对应

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

1. 概要

是将 GOT2000 与 MELSERVO-J3 系列(MR-J3-A)通过串行(RS-422)连接,对输入至伺服放大器的参数值进行变更、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/文件显示功能。
- *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 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	MELSERVO-J4, J3, J2S/M		
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
	文件显示		

3.2 画面设计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 bit	固定
停止位	1 bit	固定
奇偶性	偶数	固定
重试次数(次)	3	
通讯超时时间(秒)	3	
本站地址	0	指定系统配置中伺服放大器的站号
发送延迟时间(ms)	0	
站号有无	有	

3.3 创建画面软件的重叠窗口设定

要关闭基本画面切换时窗口画面,在[画面切换/窗口]的重叠窗口的[详细设定]中把[基本画面的切换的同时关闭窗口]设定为有效。

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	设置伺服放大器的站号
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
参数写入禁止	000C	基本设置/增益滤波/扩展设置/输入输出设置可以参照/写入
输入信号自动 ON 选择 1	0C00	将 LSP、LSN 设置为自动 ON
功能选择 D-5	0001	输出报警代码
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 500 的列号 1~3 中。将列号写入语言切换软元件中即可显示与列号相应的语言。

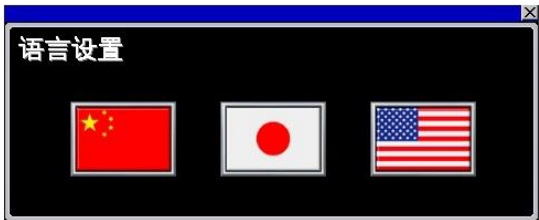
列号	语言
1	中文(简体)
2	日语
3	英语

5.2 画面切换

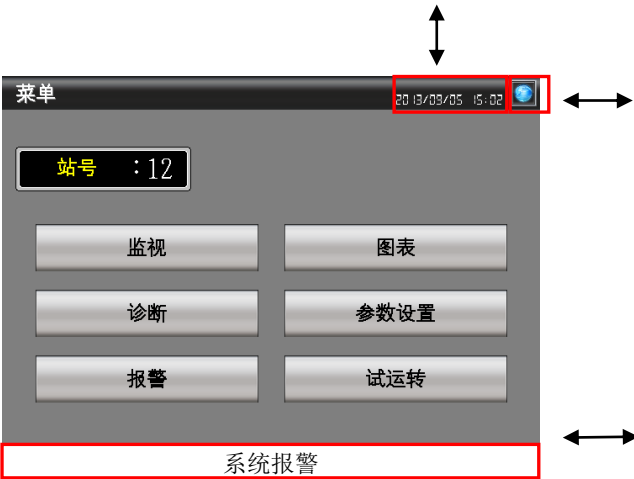
5.2.1 画面一览表/切换(公共)



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

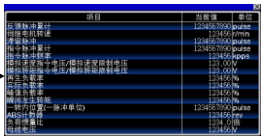
5.2.2 画面一览表/切换(个别)



基本画面 B-30030：监视



基本画面 B-30050：诊断



窗口画面 W-30016：
报警发生时的状态显示



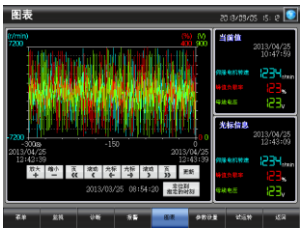
基本画面 B-30001：菜单



基本画面 B-30060：报警



基本画面 B-30500：手册显示



基本画面 B-30040：图表

至下一页

接上一页



基本画面 B-30010:
参数设置菜单



基本画面
B-30011: 基本设置参数(ROM)
B-30019: 基本设置参数(RAM)



基本画面
B-30012~14: 增益·滤波器参数(ROM)
B-30020~22: 增益·滤波器参数(RAM)



基本画面
B-30015~17: 扩展设置参数(ROM)
B-30023~25: 扩展设置参数(RAM)



基本画面
B-30018: 输入输出设置参数(ROM)
B-30026: 输入输出设置参数(RAM)

至下一页

接上一页



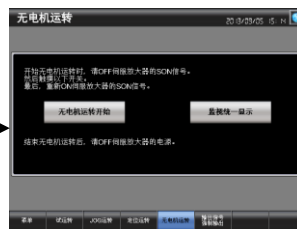
基本画面 B-30070:
试运行菜单



基本画面 B-30071: JOG 运转



基本画面 B-30072: 定位运转



基本画面 B-30073:
无电机运转

项目	当前值	单位
反馈脉冲量	1234567890	pulse
反馈电机转速	12345	rpm
反馈电机速度	12345.67890	rpm
指令脉冲量	1234567890	pulse
指令电机速度	123.00	rpm
反馈速度指令电压/模拟速度限制电压	123.00	V
反馈速度指令电压/模拟速度限制电压	123.00	V
再生负载率	123456	%
反馈负载率	123456	%
反馈负载率	123456	%
反馈负载率	123456	%
再生负载率(模拟速度限制)	1234567890	rpm
ABS计数值	123456	rev
绝对位置	1234.0	度
反馈电压	123456	V

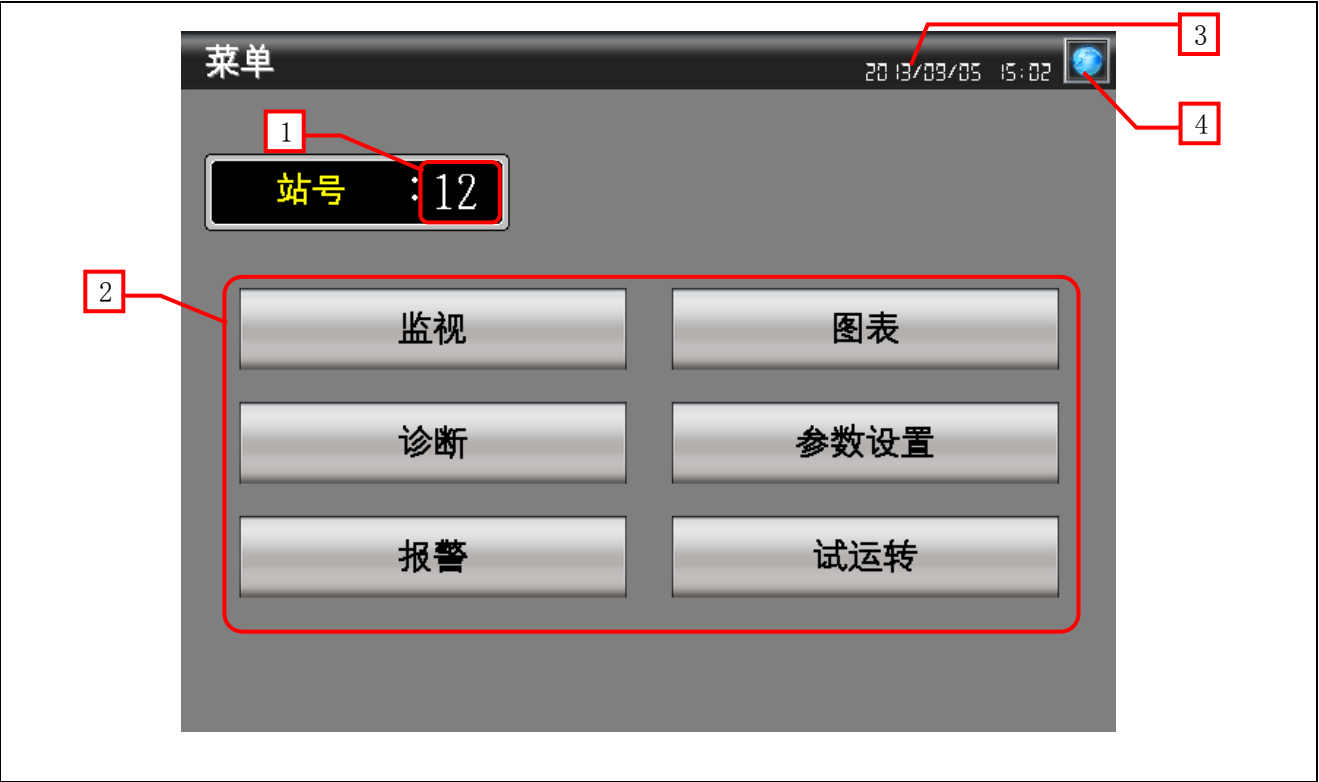
窗口画面 W-30018:
监视统一显示



基本画面 B-30074: 输出信号 (DO) 强制输出

5.3 画面说明

5.3.1 菜单(B-30001)



概要

菜单画面。可进行所操作伺服放大器的站号设置以及至各画面的切换。

详细

1. 显示要操作的伺服放大器的站号。触摸数值后可更改站号。
2. 切换至各画面。
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

- 在对多台伺服放大器实施监视的情况下，务请保证在连接设备设置的本站地址中所设定站号的伺服放大器始终存在。在此样本中、已设置了「0」。关于本站地址设置的详细信息，请参阅「GOT2000 系列连接手册(三菱电机机器连接篇)」。
- 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 监视(B-30030)



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. 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。触摸即显示时钟设置窗口。
5. 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。

5.3.3 诊断(B-30050)



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. 显示输入软元件的状态。
3. 显示输出信号的状态。
4. 显示输出软元件的状态。
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

- 已在 STAB2、CDP、CDPS、ABSV 的“字指示灯”中设置了对象脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 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 报警(B-30060)



概要

显示报警内容、确认报警记录。

详细

1. 显示当前发生中报警的内容。
2. 显示当前发生中报警的编号。
3. 显示以往发生过的报警。
显示最新(最后发生的报警)至第5次(此前第6次所发生的报警)。
4. 长按3秒钟,清除报警记录。
5. 长按3秒钟,使当前发生中的报警复位。
6. 切换至手册显示画面。
7. 显示当前发生中报警的详细数据。
8. 在窗口画面中显示报警发生时状态数据。
9. 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。
10. 切换至上次显示画面。
11. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
12. 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。

5.3.5 手册显示(B-30500)



概要

显示与显示中的语言对应的手册。

详细

1. 手册显示是对应语言分别显示文件 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端时，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. 切换至菜单画面。
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

- 手册显示的文件遵从显示语言切换。注释组号和语言、文件 ID 对应，如下表所示。

注释组号	语言	文件 ID 列号
1	中文(简体)	201
2	日语	202
3	英语	203

- GOT 启动时，通过工程脚本将文件页码设置为「1」以及将文件 ID 设置为「201」。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。
- 页码传送开关通过对象脚本不超过总页数。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 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。

5.3.6 图表(B-30040)



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。在触摸图表的状态下，手指左右方向拨动，即可左右滚动显示其内容。或者双指呈水平方向张开/合拢，可将图表即以时间轴为基准放大/缩小显示。
- 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。
 - 放大：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，触摸定位到指定的时刻开关，图表的中央会显示指定的日期和时间。画面初次显示时，此处的日期和时间当前日期和时间。
- 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。触摸即显示时钟设置窗口。
- 显示语言设置窗口。

备注

- 在记录趋势图表的时间指定定位用上设置画面脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。
- 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。

5.3.7 参数设置菜单(B-30010)



概要

是参数设置菜单画面。

详细

1. 切换至各画面。
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。触摸即显示时钟设置窗口。
5. 显示语言设置窗口。

备注

- 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。

5.3.8 基本设置参数(ROM) (B-30011)

基本设置参数(ROM)

2013/03/05 15:05

1

No	简称	名称	设置值	单位
PA01	*STY	控制模式	1234 h	
PA02	*REG	再生选项	1234 h	
PA03	*ABS	绝对位置检测系统	1234 h	
PA04	*AOP1	功能选择A-1	1234 h	
PA05	*FBP	一次旋转的指令输入脉冲数	12345678	
PA06	CMX	电子齿轮分子(指令输入脉冲倍率分子)	12345678	
PA07	CDV	电子齿轮分母(指令输入脉冲倍率分母)	12345678	
PA08	ATU	自动调谐模式	1234 h	
PA09	RSP	自动调谐响应性	12345678	
PA10	INP	到位范围	12345678	pulse
PA11	TLP	正转转矩限制	123456.0	%
PA12	TLN	反转转矩限制	123456.0	%
PA13	*PLSS	指令脉冲输入形式	1234 h	
PA14	*POL	旋转方向选择	12345678	
PA15	*ENR	编码器输出脉冲	12345678	pulse/rev
PA19	*BLK	参数写入禁止	1234 h	

*:写入后再次打开放大器电源后有效。

菜单

参数设置

基本设置

增益滤波器

扩展设置

输入输出设置

ROM⇌RAM

返回

3

4

5

6

7

2

概要

对伺服放大器内 EEP-ROM 的基本设置参数的值进行显示、设置。

详细

- 显示参数编号、简称、名称。
- 显示参数的设置值、单位。设置值可以变更。
(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。)
- 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。
- 对所显示画面中的 ROM 和 RAM 进行切换。
- 切换至上次显示画面。
- 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
- 显示语言设置窗口。

备注

- 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。

5.3.9 增益・滤波器参数(ROM) (B-30012~30014)

增益・滤波器参数(ROM) 1/3

2013/03/05 15:06

7

8

3

1

2

No	简称	名称	设置值	单位
PB01	FILT	适应性调谐模式(适应性滤波器II)	1234 h	
PB02	VRFT	振动抑制控制滤波器调谐模式 (高级振动抑制控制)	1234 h	
PB03	PST	位置指令加减速时间常数(位置平滑)	12345678	ms
PB04	FFC	前馈增益	12345678	%
PB06	GD2	负载和伺服电机惯量比	123456.0	倍
PB07	PG1	模型环增益	12345678	rad/s
PB08	PG2	位置环增益	12345678	rad/s
PB09	VG2	速度环增益	12345678	rad/s
PB10	VIC	速度积分补偿	123456.0	rms
PB11	VDC	速度微分补偿	12345678	
PB13	NH1	机械共振抑制滤波器1	12345678	Hz
PB14	NHQ1	陷波形状选择1	1234 h	
PB15	NH2	机械共振抑制滤波器2	12345678	Hz
PB16	NHQ2	陷波形状选择2	1234 h	
PB18	LPF	低通滤波器设置	12345678	rad/s

*:写入后再次打开放大器电源后有效。

菜单

参数设置

基本设置

增益·滤波器

扩展设置

输入输出设置

ROM⇌RAM

返回

4

5

6

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. 显示参数编号、简称、名称。
2. 显示参数的设置值、单位。设置值可以更改。
(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。。)
3. 对增益・滤波器参数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. 对所显示画面的 ROM 和 RAM 进行切换。
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

- 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。

5.3.10 扩展设置参数(ROM) (B-30015~30017)



概要

对伺服放大器内 EEP-ROM 的扩展设置参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示参数编号、简称、名称。
2. 显示参数的设置值、单位。设置值可以更改。
(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。)
3. 对扩展设置参数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. 对所显示画面的 ROM 和 RAM 进行切换。
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

- 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。

5.3.11 输入输出设置参数(ROM) (B-30018)

1

6

7

2

输入输出设置参数(ROM)

2013/03/05 15:08

No	简称	名称	设置值	单位
PD01	*DIA1	输入信号自动ON选择1	1234 h	
PD03	*DI1	输入信号软元件选择1(CN1-15)	12345678 h	
PD04	*DI2	输入信号软元件选择2(CN1-16)	12345678 h	
PD05	*DI3	输入信号软元件选择3(CN1-17)	12345678 h	
PD06	*DI4	输入信号软元件选择4(CN1-18)	12345678 h	
PD07	*DI5	输入信号软元件选择5(CN1-19)	12345678 h	
PD08	*DI6	输入信号软元件选择6(CN1-41)	12345678 h	
PD10	*DI8	输入信号软元件选择8(CN1-43)	12345678 h	
PD11	*DI9	输入信号软元件选择9(CN1-44)	12345678 h	
PD12	*DI10	输入信号软元件选择10(CN1-45)	12345678 h	
PD13	*DO1	输出信号软元件选择1(CN1-22)	1234 h	
PD14	*DO2	输出信号软元件选择2(CN1-23)	1234 h	
PD15	*DO3	输出信号软元件选择3(CN1-24)	1234 h	
PD16	*DO4	输出信号软元件选择4(CN1-25)	1234 h	
PD18	*DO6	输出信号软元件选择6(CN1-49)	1234 h	
PD19	*DIF	输入滤波器设置	1234 h	
PD20	*DOP1	功能选择D-1	1234 h	
PD22	*DOP3	功能选择D-3	1234 h	
PD24	*DOP5	功能选择D-5	1234 h	

*:写入后再次打开放大器电源后有效。

3

菜单

参数设置

基本设置

增益滤波器

扩展设置

输入输出设置

ROM⇌RAM

返回

4

5

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

1. 显示参数编号、简称、名称。
2. 显示参数的设置值、单位。设置值可以更改。
(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。。)
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. 对所显示画面的 ROM 和 RAM 进行切换。
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。

5.3.12 基本设置参数(RAM) (B-30019)

基本设置参数(RAM)

2013/03/05 15:09

No	简称	名称	设置值	单位
PA01	*STY	控制模式	1234 h	
PA02	*REG	再生选项	1234 h	
PA03	*ABS	绝对位置检测系统	1234 h	
PA04	*AOP1	功能选择A-1	1234 h	
PA05	*FBP	一次旋转的指令输入脉冲数	12345678	
PA06	CMX	电子齿轮分子(指令输入脉冲倍率分子)	12345678	
PA07	CDV	电子齿轮分母(指令输入脉冲倍率分母)	12345678	
PA08	ATU	自动调谐模式	1234 h	
PA09	RSP	自动调谐响应性	12345678	
PA10	INP	到位范围	12345678	pulse
PA11	TLP	正转转矩限制	123456.0	%
PA12	TLN	反转转矩限制	123456.0	%
PA13	*PLSS	指令脉冲输入形式	1234 h	
PA14	*POL	旋转方向选择	12345678	
PA15	*ENR	编码器输出脉冲	12345678	pulse/rev
PA19	*BLK	参数写入禁止	1234 h	

请注意，写入RAM的参数，在关闭伺服放大器的电源后会消失。

菜单

参数设置

基本设置

增益滤波器

扩展设置

输入输出设置

ROM⇌RAM

返回

1

6

7

2

3

4

5

概要

对伺服放大器内 RAM 的基本设置参数的值进行显示、设置。

详细

- 显示参数编号、简称、名称。
- 显示参数的设置值、单位。设置值可以更改。
(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。。)
- 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。
- 对所显示画面的 ROM 和 RAM 进行切换。
- 切换至上次显示画面。
- 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
- 显示语言设置窗口。

备注

- 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。

5.3.13 增益・滤波器参数(RAM) (B-30020~30022)

增益・滤波器参数(RAM) 1/3

2013/03/05 15:09

No	简称	名称	设置值	单位
PB01	FILT	适应性调谐模式(适应性滤波器II)	1234 h	
PB02	VRFT	振动抑制控制滤波器调谐模式 (高级振动抑制控制)	1234 h	
PB03	PST	位置指令加减速时间常数(位置平滑)	12345678	ms
PB04	FFC	前馈增益	12345678	%
PB06	GD2	负载和伺服电机惯量比	123456.0	倍
PB07	PG1	模型环增益	12345678	rad/s
PB08	PG2	位置环增益	12345678	rad/s
PB09	VG2	速度环增益	12345678	rad/s
PB10	VIC	速度积分补偿	123456.0	rms
PB11	VDC	速度微分补偿	12345678	
PB13	NH1	机械共振抑制滤波器1	12345678	Hz
PB14	NHQ1	陷波形状选择1	1234 h	
PB15	NH2	机械共振抑制滤波器2	12345678	Hz
PB16	NHQ2	陷波形状选择2	1234 h	
PB18	LPF	低通滤波器设置	12345678	rad/s

请注意，写入RAM的参数，在关闭伺服放大器的电源后会消失。

菜单 参数设置 基本设置 增益·滤波器 扩展设置 输入输出设置 ROM⇌RAM 返回

概要

对伺服放大器内 RAM 的增益・滤波器参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示参数编号、简称、名称。
2. 显示参数的设置值、单位。设置值可以更改。
(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。。)
3. 对增益・滤波器参数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. 对所显示画面的 ROM 和 RAM 进行切换。
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

- 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。

5.3.14 扩展设置参数(RAM) (B-30023~30025)



概要

对伺服放大器内 RAM 的扩展设置参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示参数编号、简称、名称。
2. 显示参数的设置值、单位。设置值可以更改。
(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。。)
3. 对扩展设置参数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. 对所显示画面的 ROM 和 RAM 进行切换。
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

- 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. 15 输入输出设置参数(RAM) (B-30026)

1

6

7

2

输入输出设置参数(RAM)

2013/03/05 15:11

No

简称

名称

设置值

单位

PD01

*DIA1

输入信号自动ON选择1

1234 h

PD03

*DI1

输入信号软元件选择1(CN1-15)

12345678 h

PD04

*DI2

输入信号软元件选择2(CN1-16)

12345678 h

PD05

*DI3

输入信号软元件选择3(CN1-17)

12345678 h

PD06

*DI4

输入信号软元件选择4(CN1-18)

12345678 h

PD07

*DI5

输入信号软元件选择5(CN1-19)

12345678 h

PD08

*DI6

输入信号软元件选择6(CN1-41)

12345678 h

PD10

*DI8

输入信号软元件选择8(CN1-43)

12345678 h

PD11

*DI9

输入信号软元件选择9(CN1-44)

12345678 h

PD12

*DI10

输入信号软元件选择10(CN1-45)

12345678 h

PD13

*DO1

输出信号软元件选择1(CN1-22)

1234 h

PD14

*DO2

输出信号软元件选择2(CN1-23)

1234 h

PD15

*DO3

输出信号软元件选择3(CN1-24)

1234 h

PD16

*DO4

输出信号软元件选择4(CN1-25)

1234 h

PD18

*DO6

输出信号软元件选择6(CN1-49)

1234 h

PD19

*DIF

输入滤波器设置

1234 h

PD20

*DOP1

功能选择D-1

1234 h

PD22

*DOP3

功能选择D-3

1234 h

PD24

*DOP5

功能选择D-5

1234 h

请注意，写入RAM的参数，在关闭伺服放大器的电源后会消失。

菜单

参数设置

基本设置

增益滤波器

扩展设置

输入输出设置

ROM⇌RAM

返回

3

4

5

概要

对伺服放大器内 RAM 的输入输出设置参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示参数编号、简称、名称。
2. 显示参数的设置值、单位。设置值可以更改。
(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。。)
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. 对所显示画面的 ROM 和 RAM 进行切换。
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。

5.3.16 试运转菜单(B-30070)



概要

是试运转菜单画面。

详细

1. 切换至各画面。
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. 未使用的基本画面切换开关。
4. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
5. 显示语言设置窗口。

备注

- 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。

5.3.17 JOG 运转(B-30071)



概要

进行 JOG 运转测试。

详细

1. 设置电机旋转速度。
2. 设置加减速时间常数。
3. 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。
4. 显示各项目的当前值。
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. 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

- 为了将电机旋转速度，加减速时间常数的值传送到伺服放大器，对画面脚本进行了设置。正转和反转的开关中设置了对象脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。
- 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。

5.3.18 定位运转(B-30072)



概要

进行定位运转测试。

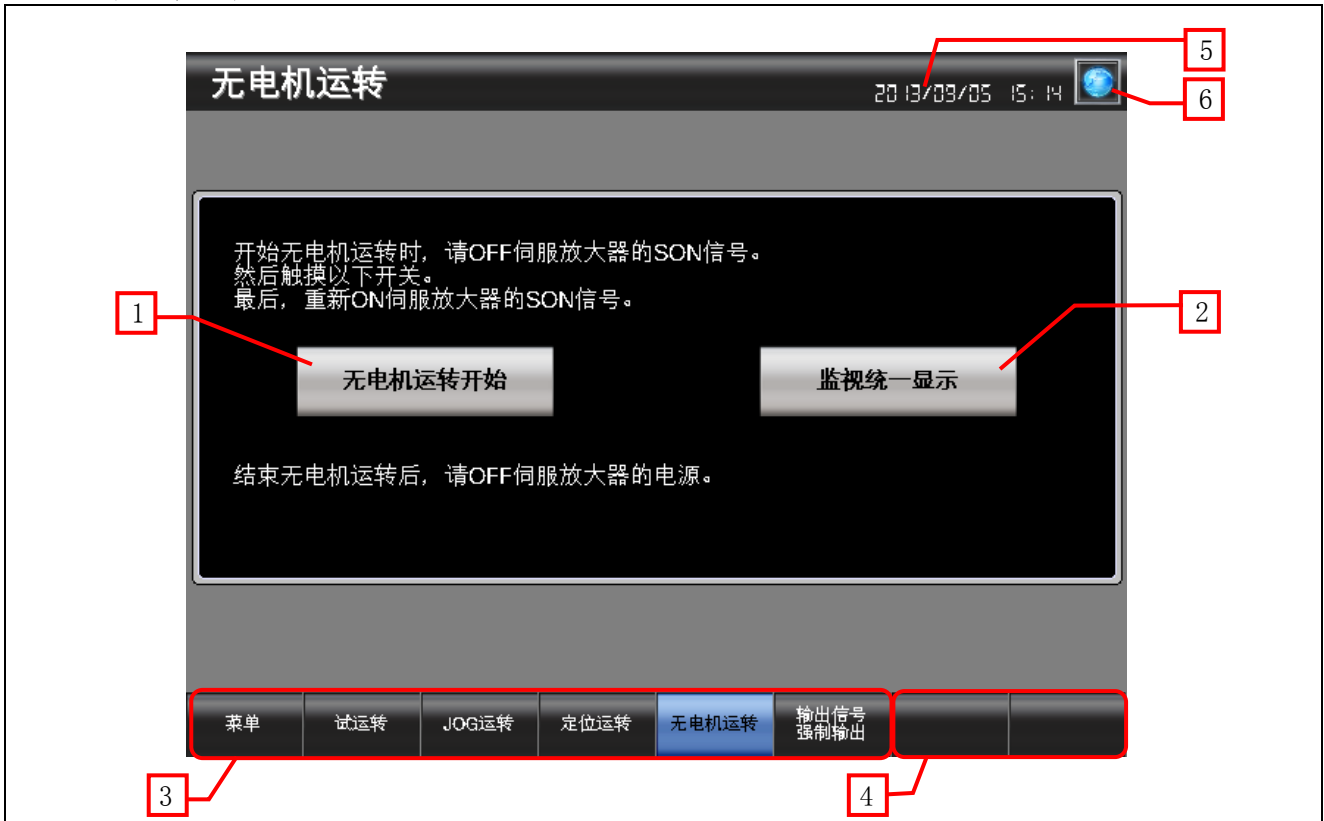
详细

1. 设置电机旋转速度。
2. 设置加减速时间常数。
3. 设置移动量。
4. 操作 JOG 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。
 - 剩余距离的重新启动 : 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。
5. 显示各项的当前值。
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. 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

- 为了将电机旋转速度，加减速时间常数，移动量的值传送至伺服放大器，对画面脚本进行了设置。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。
- 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。

5.3.19 无电机运转(B-30073)



概要

进行无电机运转测试。

详细

1. 开始无电机运转。
2. 在窗口画面上显示监视统一显示的数据。
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. 未使用的基本画面切换开关。
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

- 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。

5.3.20 输出信号(DO)强制输出(B-30074)



概要

将输出信号强制输出。

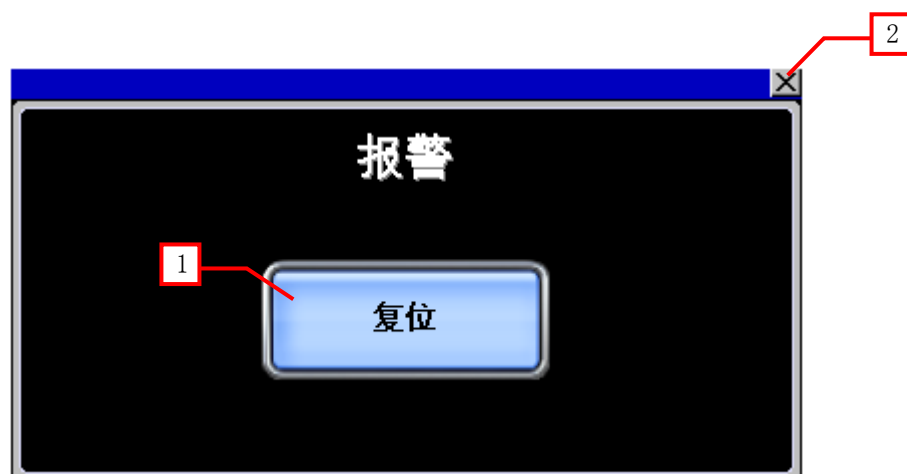
详细

1. 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。
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. 未使用的基本画面切换开关。
4. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
5. 显示语言设置窗口。

备注

- 已将对象脚本在输出信号用的开关中进行设置。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。
- 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。

5.3.21 报警复位(W-30001)



概要

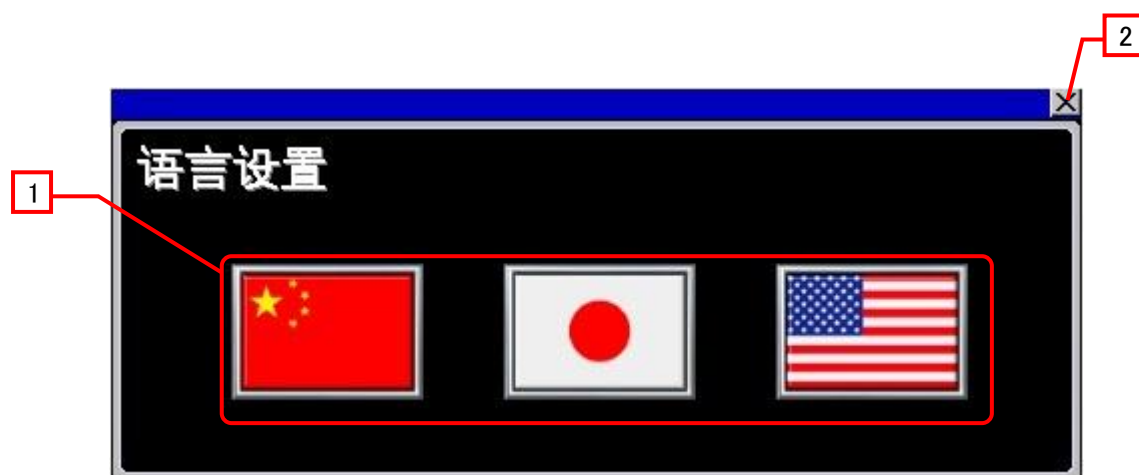
复位系统报警。

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

5.3.22 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。

5.3.23 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。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。

5.3.24 报警发生时状态的显示(W-30016)



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	123456	kpps
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	%
实际负载率	123456	%
峰值负载率	123456	%
瞬间发生转矩	123456	%
一转内位置(一脉冲单位)	1234567890	pulse
ABS计数器	123456	rev
负荷惯量比	1234.0	倍
母线电压	123456	V

概要

显示报警发生时的状态。

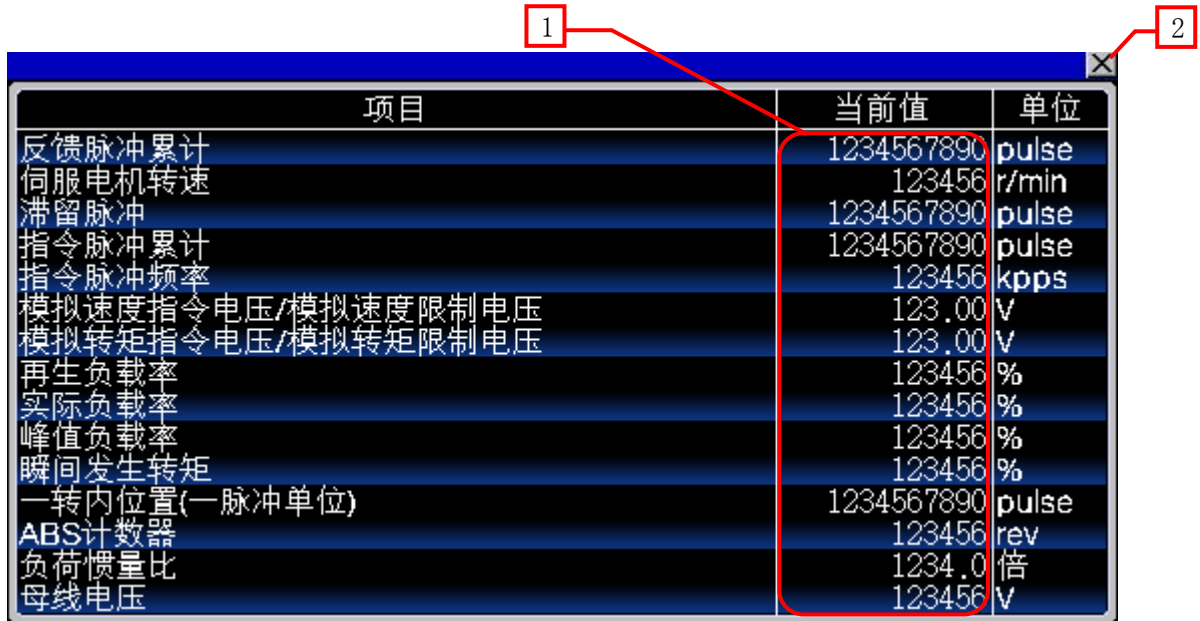
详细

1. 显示报警发生时各项目的当前值。
2. 关闭窗口画面。

备注

- 这是在报警画面(B-30031)上触摸报警发生时状态显示开关后所显示的窗口画面。

5.3.25 监视统一显示(W-30018)



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	123456	kpps
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	%
实际负载率	123456	%
峰值负载率	123456	%
瞬间发生转矩	123456	%
一转内位置(一脉冲单位)	1234567890	pulse
ABS计数器	123456	rev
负荷惯量比	1234.0	倍
母线电压	123456	V

概要

显示当前值。

详细

1. 显示当前值。
2. 关闭窗口画面。

备注

- 这是在无电机运转画面(B-30073)上触摸监视统一显示开关后所显示的窗口画面。

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	简称*1
位	SP1	当前报警的清除	—
	SP2	报警记录的清除	—
	OM0	正常模式(解除测试运转模式)	—
	OM1	JOG 运转	—
	OM2	定位运转	—
	OM3	无电机运转	—
	OM4	输出信号(DO)强制输出	—
	TMB1	暂停指令	—
	TMB2	启动指令	—
	TMB3	定位方向的选择(正转)	—
	TMB4	定位方向的选择(反转)	—
	TMB5	剩余距离的重新启动	—
	TMB6	剩余距离的清除	—
字	PA1、PA1001	控制模式	*STY
	PA2、PA1002	再生选项	*REG
	PA3、PA1003	绝对位置检测系统	*ABS
	PA4、PA1004	功能选择 A-1	*AOP1
	PA5、PA1005	每旋转 1 圈的指令输入脉冲数	*FBP
	PA6、PA1006	电子齿轮分子(指令输入脉冲倍率分子)	CMX
	PA7、PA1007	电子齿轮分母(指令输入脉冲倍率分母)	CDV
	PA8、PA1008	自动调谐模式	ATU
	PA9、PA1009	自动调谐响应性	RSP
	PA10、PA1010	到位范围	INP
	PA11、PA1011	正转转矩限制	TLP
	PA12、PA1012	反转转矩限制	TLN
	PA13、PA1013	指令脉冲输入形式	*PLSS
	PA14、PA1014	旋转方向选择	*POL
	PA15、PA1015	检测器输出脉冲	*ENR
	PA19、PA1019	禁止写入参数	*BLK
	PB1、PB1001	自动适应调谐模式(自动适应滤波器 II)	FILT
	PB2、PB1002	振动抑制控制调谐模式(高级振动抑制控制)	VRFT
	PB3、PB1003	位置指令加减速时常数(位置平滑)	PST
	PB4、PB1004	前馈增益	FFC
	PB6、PB1006	对伺服电机的负载惯性动量比	GD2
	PB7、PB1007	模型控制增益	PG1
	PB8、PB1008	位置控制增益	PG2
	PB9、PB1009	速度控制增益	VG2
	PB10、PB1010	速度积分补偿	VIC
	PB11、PB1011	速度微分补偿	VDC
	PB13、PB1013	机械共振抑制滤波器 1	NH1
	PB14、PB1014	陷波形状选择 1	NHQ1
	PB15、PB1015	机械共振抑制滤波器 2	NH2
	PB16、PB1016	陷波形状选择 2	NHQ2
	PB18、PB1018	低通滤波器设置	LPF

类型	软元件编号	用途	简称*1
字	PB19、PB1019	抑制振动控制 振动频率设置	VRF1
	PB20、PB1020	抑制振动控制 共振频率设置	VRF2
	PB23、PB1023	低通滤波器选择	VFBF
	PB24、PB1024	微振动抑制控制选择	*MVS
	PB25、PB1025	功能选择 B-1	*BOP1
	PB26、PB1026	增益切换选择	*CDP
	PB27、PB1027	增益切换条件	CDL
	PB28、PB1028	增益切换常数	CDT
	PB29、PB1029	增益切换 对伺服电机的负载惯性动量比	GD2B
	PB30、PB1030	增益切换 位置控制增益	PG2B
	PB31、PB1031	增益切换 速度控制增益	VG2B
	PB32、PB1032	增益切换 速度积分补偿	VICB
	PB33、PB1033	增益切换 抑制振动控制 振动频率设置	VRF1B
	PB34、PB1034	增益切换 抑制振动控制 共振频率设置	VRF2B
	PC1、PC1001	加速时间常数	STA
	PC2、PC1002	减速时间常数	STB
	PC3、PC1003	S 字加减速时间常数	STC
	PC4、PC1004	转矩指令时间常数	IQC
	PC5、PC1005	内部速度指令 1/限制 1	SC1
	PC6、PC1006	内部速度指令 2/限制 2	SC2
	PC7、PC1007	内部速度指令 3/限制 3	SC3
	PC8、PC1008	内部速度指令 4/限制 4	SC4
	PC9、PC1009	内部速度指令 5/限制 5	SC5
	PC10、PC1010	内部速度指令 6/限制 6	SC6
	PC11、PC1011	内部速度指令 7/限制 7	SC7
	PC12、PC1012	模拟速度指令最大转速/限制最大转速	VCM
	PC13、PC1013	模拟转矩指令最大输出	TLC
	PC14、PC1014	模拟监视器 1 输出	MOD1
	PC15、PC1015	模拟监视器 2 输出	MOD2
	PC16、PC1016	电磁制动器顺控程序输出	MBR
	PC17、PC1017	零速度	ZSP
	PC18、PC1018	清除报警记录	*BPS
	PC19、PC1019	检测器脉冲输出选择	*ENRS
	PC20、PC1020	站号设置	*SNO
	PC21、PC1021	通讯功能选择	*SOP
	PC22、PC1022	功能选择 C-1	*COP1
	PC23、PC1023	功能选择 C-2	*COP2
	PC24、PC1024	功能选择 C-3	*COP3
	PC26、PC1026	功能选择 C-5	*COP5
	PC30、PC1030	加速时间常数 2	STA2
	PC31、PC1031	减速时间常数 2	STB2
	PC32、PC1032	指令输入脉冲倍率分子 2	CMX2
	PC33、PC1033	指令输入脉冲倍率分子 3	CMX3
	PC34、PC1034	指令输入脉冲倍率分子 4	CMX4
	PC35、PC1035	内部转矩限制 2	TL2
	PC36、PC1036	状态显示选择	*DMD
	PC37、PC1037	模拟速度指令偏置/限制偏置	VCO
	PC38、PC1038	模拟转矩指令偏置/限制偏置	TPO
	PC39、PC1039	模拟监视 1 偏置	MO1
	PC40、PC1040	模拟监视 2 偏置	MO2
	PD1、PD1001	输入信号自动 ON 选择 1	*DIA1

类型	软元件编号	用途	简称*1
字	PD3、PD1003	输入信号软元件选择 1 (CN1-15)	*DI1
	PD4、PD1004	输入信号软元件选择 2 (CN1-16)	*DI2
	PD5、PD1005	输入信号软元件选择 3 (CN1-17)	*DI3
	PD6、PD1006	输入信号软元件选择 4 (CN1-18)	*DI4
	PD7、PD1007	输入信号软元件选择 5 (CN1-19)	*DI5
	PD8、PD1008	输入信号软元件选择 6 (CN1-41)	*DI6
	PD10、PD1010	输入信号软元件选择 8 (CN1-43)	*DI8
	PD11、PD1011	输入信号软元件选择 9 (CN1-44)	*DI9
	PD12、PD1012	输入信号软元件选择 10 (CN1-45)	*DI10
	PD13、PD1013	输出信号软元件选择 1 (CN1-22)	*DO1
	PD14、PD1014	输出信号软元件选择 2 (CN1-23)	*DO2
	PD15、PD1015	输出信号软元件选择 3 (CN1-24)	*DO3
	PD16、PD1016	输出信号软元件选择 4 (CN1-25)	*DO4
	PD18、PD1018	输出信号软元件选择 6 (CN1-49)	*DO6
	PD19、PD1019	输入滤波器设置	*DIF
	PD20、PD1020	功能选择 D-1	*DOP1
	PD22、PD1022	功能选择 D-3	*DOP3
	PD24、PD1024	功能选择 D-5	*DOP5
	ST0	状态显示 (反馈脉冲累计)	—
	ST1	状态显示 (伺服电机转速)	—
	ST2	状态显示 (滞留脉冲)	—
	ST3	状态显示 (指令脉冲累计)	—
	ST4	状态显示 (指令脉冲频率)	—
	ST5	状态显示 (模拟速度指令电压/速度限制电压)	—
	ST6	状态显示 (模拟转矩指令电压/限制电压)	—
	ST7	状态显示 (再生负载率)	—
	ST8	状态显示 (实际负载率)	—
	ST9	状态显示 (峰值负载率)	—
	ST10	状态显示 (瞬时发生转矩)	—
	ST11	状态显示 (旋转 1 圈内的位置)	—
	ST12	状态显示 (ABS 计数器)	—
	ST13	状态显示 (负载惯性动量比)	—
	ST14	状态显示 (母线电压)	—
	AL0	当前报警编号的读取	—
	AL11	发生报警时的状态 (反馈脉冲累计)	—
	AL12	发生报警时的状态 (伺服电机转速)	—
	AL13	发生报警时的状态 (滞留脉冲)	—
	AL14	发生报警时的状态 (指令脉冲累计)	—
	AL15	发生报警时的状态 (指令脉冲频率)	—
	AL16	发生报警时的状态 (速度指令电压/速度限制电压)	—
	AL17	发生报警时的状态 (模拟转矩指令电压/模拟转矩限制电压)	—
	AL18	发生报警时的状态 (再生负载率)	—
	AL19	发生报警时的状态 (实际负载率)	—
	AL20	发生报警时的状态 (峰值负载率)	—
	AL21	发生报警时的状态 (瞬时转矩)	—
	AL22	发生报警时的状态 (旋转 1 圈内的位置)	—
	AL23	发生报警时的状态 (ABS 计数器)	—
	AL24	发生报警时的状态 (负载惯性动量比)	—
	AL25	发生报警时的状态 (母线电压)	—
	AL200	报警记录的报警编号读取 (最新报警)	—

类型	软元件编号	用途	简称*1
字	AL201	报警记录的报警编号读取(1个之前的报警)	-
	AL202	报警记录的报警编号读取(2个之前的报警)	-
	AL203	报警记录的报警编号读取(3个之前的报警)	-
	AL204	报警记录的报警编号读取(4个之前的报警)	-
	AL205	报警记录的报警编号读取(5个之前的报警)	-
	AL210	报警记录发生时间的读取(最新报警)	-
	AL211	报警记录发生时间的读取(1个之前的报警)	-
	AL212	报警记录发生时间的读取(2个之前的报警)	-
	AL213	报警记录发生时间的读取(3个之前的报警)	-
	AL214	报警记录发生时间的读取(4个之前的报警)	-
	AL215	报警记录发生时间的读取(5个之前的报警)	-
	AL230	报警记录报警详细数据(最新报警)	-
	AL231	报警记录报警详细数据(1个之前的报警)	-
	AL232	报警记录报警详细数据(2个之前的报警)	-
	AL233	报警记录报警详细数据(3个之前的报警)	-
	AL234	报警记录报警详细数据(4个之前的报警)	-
	AL235	报警记录报警详细数据(5个之前的报警)	-
	DI0	输入软元件状态	-
	DI1	外部输入插针状态	-
	DO0	输出软元件状态	-
	DO1	外部输出插针状态	-
	TMI0	试运转时输入信号	-
	TMO0	信号插针的强制输出	-
	TMD0	试运转模式用数据(旋转速度)	-
	TMD1	试运转模式用数据(加减速时常数)	-
	TMD3	试运转模式用数据(移动量)	-

*1 简称前带有*标记的参数，在设置后要切断伺服放大器的电源，再次接通后方为有效。

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)
	GD60031. b13	GOT 错误复位信号
	GD61407. b0	正转开关脚本触发(JOG 运转)
	GD61409. b0	反转开关脚本触发(JOG 运转)
	GD61411. b0~GD61411. b6	输出信号(DO)强制输出 触摸开关&脚本触发
	GS512. b0	时间更改信号
字	GD10	站号的设置
	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
	GD60007	重叠窗口 3 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
	GD61201~GD61203	记录趋势图表 图表信息
	GD61221~GD61224	记录趋势图表 光标位置时刻
	GD61225~GD61228	记录趋势图表 显示开始位置时刻
字	GD61229~GD61232	记录趋势图表 显示结束位置时刻
	GD61233~GD61235	记录趋势图表 显示位置时刻指定
	GD61401	试运转(电机旋转速度)写入用
	GD61403	试运转(加减速时间常数)写入用

类型	软元件编号	用途
	GD61405	试运转(移动量)写入用
	GD61411	输出信号指示灯显示
	GD61701～GD61702	输入软元件状态的 STAB2、CDP 对象脚本用
	GD61703～GD61704	输出软元件状态的 CDPS、ABSV 对象脚本用
	GD63990～GD63995	时钟的数字开关
	GS513～GS516	更改时间
	GS650～GS652	当前时间
	TMP800～TMP996	脚本运算用

5.5 注释一览表

注释组号	注释号	使用处
500	No. 1	W-30002
	No. 2	全部基本画面
	No. 3	B-30001
	No. 4～5	B-30001、B-30010、B-30030～30070
	No. 6	B-30001、B-30010、B-30030～30070、W-30001
	No. 7	B-30001、B-30010、B-30030～30070
	No. 8	B-30070
	No. 11	B-30001
	No. 21～29	B-30010
	No. 30	B-30010～30070
	No. 31	B-30001
	No. 32	B-30010～30060、B-30500
	No. 33～37	B-30011～30026
	No. 38～41	B-30070
	No. 42	B-30071～30074
	No. 44	B-30074、W-30001、W-30003
	No. 45	B-30011～30018
	No. 46～48	B-30011～30026
	No. 49	B-30011～30026、B-30030
	No. 50	B-30011～30026
	No. 51	B-30011～30013、B-30015～30016、B-30018～30021、B-30023～30024、B-30026
	No. 52	B-30011、B-30019、B-30030、B-30071～30072、W-30016、W-30018
	No. 53	B-30011～30012、B-30015～30016、B-30019～30020、B-30023～30024、B-30030～30040、B-30071～30072、W-30016、W-30018
	No. 54	B-30011、B-30019
	No. 55	B-30012～30013、B-30015～30016、B-30020～30021、B-30023～30024
	No. 56	B-30012～30013、B-30020～30021、B-30030、B-30071～30072、W-30016、W-30018
	No. 57	B-30012～30013、B-30020～30021
	No. 58	B-30012～30014、B-30020～30022
	No. 59	B-30015、B-30023、B-30030～30040、B-30071～30072、W-30016、W-30018
	No. 60	B-30016、B-30024
	No. 61	B-30016～30017、B-30024～30025
	No. 62	B-30030、B-30071～30072、W-30016、W-30018
	No. 63	B-30030～30040、B-30071～30072、W-30016、W-30018

注释组号	注释号	使用处
500	No. 64	B-30030、B-30071～30072、W-30016、W-30018
	No. 66	B-30030～30040
	No. 67	B-30010、B-30030～30060、B-30070～30074
	No. 68～70	B-30071～30074
	No. 71	B-30019～30026
	No. 98	B-30011
	No. 99	B-30019
	No. 100～147	B-30011、B-30019
	No. 198	B-30012
	No. 199	B-30020
	No. 200～244	B-30012、B-30020
	No. 299	B-30013
	No. 300	B-30021
	No. 301～339	B-30013、B-30021
	No. 400	B-30014
	No. 401	B-30022
	No. 402～404	B-30014、B-30022
	No. 501	B-30015
	No. 502	B-30023
	No. 503～556	B-30015、B-30023
	No. 602	B-30016
	No. 603	B-30024
	No. 604～651	B-30016、B-30024
	No. 703	B-30017
	No. 704	B-30025
	No. 705～710	B-30017、B-30025
	No. 804	B-30018
	No. 805	B-30026
	No. 806～862	B-30018、B-30026
	No. 905～921	B-30030
	No. 998～1022	B-30040
	No. 1098～1153	B-30050
	No. 1198～1258	B-30060
	No. 1298	B-30500
	No. 1398～1402	B-30071
	No. 1404～1421	B-30071～30072
	No. 1498～1506	B-30072
	No. 1598～1602	B-30073
	No. 1698～1705	B-30074
	No. 1798～1805	W-30003
	No. 1898～1915	W-30016、W-30018

5.6 脚本一览表

项 目	设 置
工程脚本	有
画面脚本	B-30040、B-30071、B-30072、B-30500
对象脚本	B-30050、B-30071、B-30074、B-30500、W-30003

5.6.1 工程脚本

脚本号	30001	脚本名	Script30001
注释	初期设置		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
[w:GD60080]=201; //Set Document ID to 201			
[w:GD60081]=1; //Set Document page No. to 1			

5.6.2 画面脚本

基本画面 30040

脚本号	30101	脚本名	Script30101
注释	当前时间取得		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
//Store Year, Month, Day, Hour, Minute, Second When Screen Is Displayed			
[w:GD61233]=[w:GS650];			
[w:GD61234]=[w:GS651];			
[w:GD61235]=[w:GS652];			

基本画面 30071

脚本号	30102	脚本名	Script30102
注释	JOG 运转参数传送		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常
//Transfer Motor Speed and Accel./Decel. Time Constant to Servo Amplifier			
[0-100:u32:TMD0] = [u32:GD61401];			
[0-100:u32:TMD1] = [u32:GD61403];			

基本画面 30072

脚本号	30103	脚本名	Script30103
注释	定位运转参数传送		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常
//Transfer Motor Speed, Accel./Decel. Time Constant, and Move Distance to Servo Amplifier			
[0-100:u32:TMD0] = [u32:GD61401];			
[0-100:u32:TMD1] = [u32:GD61403];			
[0-100:u32:TMD3] = [u32:GD61405];			

基本画面 30500

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	无符号 BIN16	触发类型	通常
//Check the total number of document pages is not 0.			
if([w:GD60082]!=0) {			
//Compare the current page number to the total number of document pages to see if the current			
page number exceeds the total number.			
if([w:GD60081]>[w:GD60082]) {			
//Set the last page to display.			
[w:GD60081]=[w:GD60082];			
}			
}			

5.6.3 对象脚本

基本画面 30050

对象(名称)	指示灯	对象 ID *1	10057
脚本用户 ID	1		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>[u32:TMP0800] = [0-100:u32:D10] & 0x00100000; //Calculate bit20 of D10 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD61701] = [u32:TMP0800] >> 20; //Shift TMP right by 20 and store it in GD61701</pre>			
对象(名称)	指示灯	对象 ID *1	10058
脚本用户 ID	2		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>[u32:TMP0801] = [0-100:u32:D10] & 0x08000000; //Calculate bit27 of D10 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD61702] = [u32:TMP0801] >> 27; //Shift TMP right by 27 and store it in GD61702</pre>			
对象(名称)	指示灯	对象 ID *1	10055
脚本用户 ID	3		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>[u32:TMP0802] = [0-100:u32:D00] & 0x02000000; //Calculate bit25 of D00 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD61703] = [u32:TMP0802] >> 25; //Shift TMP right by 25 and store it in GD61703</pre>			
对象(名称)	指示灯	对象 ID *1	10056
脚本用户 ID	4		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>//Store Year, Month, Day, Hour, Minute, Second When Screen Is Displayed [u32:TMP0803] = [0-100:u32:D00] & 0x08000000; //Calculate bit27 of D00 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD61704] = [u32:TMP0803] >> 25; //Shift TMP right by 27 and store it in GD61704</pre>			

基本画面 30071

对象(名称)	开关	对象 ID *1	10013
脚本用户 ID	1		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GD61407.b0
<pre>if([b:GD61407.b0] == ON) { //When Trigger Signal Rises [0-100:u32:TMI0] = 2055; //Input 2055(0x0807) to TMI0 Device }else{ //When Trigger Signal Falls [0-100:u32:TMI0] = 7; //Input 7(0x0007) to TMI0 Device }</pre>			
对象(名称)	开关	对象 ID *1	10012
脚本用户 ID	2		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GD61409.b0
<pre>if([b:GD61409.b0] == ON) { //When Trigger Signal Rises [0-100:u32:TMI0] = 4103; //Input 4103(0x1007) to TMI0 Device }else{ //When Trigger Signal Falls [0-100:u32:TMI0] = 7; //Input 7(0x0007) to TMI0 Device }</pre>			

基本画面 30074

对象(名称)	开关	对象 ID *1	10008
脚本用户 ID	1		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GD61411. b0
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61411]; //Store GD61411 Value in TM00			
对象(名称)	开关	对象 ID *1	10009
脚本用户 ID	2		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GD61411. b1
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61411]; //Store GD61411 Value in TM00			
对象(名称)	开关	对象 ID *1	10010
脚本用户 ID	3		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GD61411. b2
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61411]; //Store GD61411 Value in TM00			
对象(名称)	开关	对象 ID *1	10011
脚本用户 ID	4		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GD61411. b3
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61411]; //Store GD61411 Value in TM00			
对象(名称)	开关	对象 ID *1	10012
脚本用户 ID	5		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GD61411. b4
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61411]; //Store GD61411 Value in TM00			
对象(名称)	开关	对象 ID *1	10013
脚本用户 ID	6		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GD61411. b5
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61411]; //Store GD61411 Value in TM00			
对象(名称)	开关	对象 ID *1	10014
脚本用户 ID	7		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GD61411. b6
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61411]; //Store GD61411 Value in TM00			

基本画面 30500

对象(名称)	开关	对象 ID *1	20027
脚本用户 ID	1		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	软元件写入时
<pre>//Prevents exceeding the total number of the document pages. if([u16:GD60081] >= [u16:GD60082]){ [u16:GD60081] = [u16:GD60082] - 1; }</pre>			

窗口画面 30003

对象	数据显示	对象 ID *1	10018
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</pre>			

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

对象	数据显示	对象 ID *1	10019
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	数据显示	对象 ID *1	10020
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	数据显示	对象 ID *1	10021
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	数据显示	对象 ID *1	10022
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	数据显示	对象 ID *1	10023
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;			

*1 对象 ID 引用画面时有可能被变更。

6. 关于手册显示

手册显示使用文件显示功能显示。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, 通过所选的显示语言变更文件 ID, 将实现文件的语言切换。

6.1 手册显示用文件数据的准备

例: 基本画面 B-30500: 在手册显示中, 显示中文(简体)手册(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)。在 Document Converter 的[文件 ID]中设置 201。
※文件 ID 和显示语言对应, 请参照如下表。



注释组号	语言	文件 ID 列号
1	中文(简体)	201
2	日语	202
3	英语	203

※请使用 2.09K 以后的 Document Converter 版本。如 2.08J 以前版本的话, 切换总页数和页数的开关不能正确地动作。

- (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

备注: 总页数 100 页以上时
该样品的总页数设定为 99 页的文件。如果超过了 100 页, 请修改该总页数以及进行显示当前页号码的该数值显示的格式字符串(# 的个数)。