

三菱电机株式会社 伺服放大器
MELSERVO-J4 系列
MR-J4-A

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.....	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
4.3 样本的对象机种	7
5. 画面规格	8
5.1 显示语言	8
5.2 画面一览表/切换	8
5.3 画面说明	15
5.3.1 菜单 (B-30001)	15
5.3.2 监控菜单 (B-30101)	16
5.3.3 运转监控 (B-30011)	17
5.3.4 图表监控 (B-30041)	18
5.3.5 输入出监控 (B-30021)	20
5.3.6 诊断/调整菜单 (B-30102)	21
5.3.7 调谐 (B-30103)	22
5.3.8 一键式调整 (B-30104)	23
5.3.9 机械诊断 (B-30105)	24
5.3.10 放大器寿命诊断 (B-30106)	25
5.3.11 报警 (B-30031)	26
5.3.12 手册显示 (B-30500)	27
5.3.13 参数设置 1 菜单 (B-30051)	29
5.3.14 基本设置参数 (ROM) (B-30053~30054)	30
5.3.15 增益/滤波器参数 (ROM) (B-30056~30058)	31
5.3.16 扩展设置 1 参数 (ROM) (B-30060~30062)	32
5.3.17 输入输出设置参数 (ROM) (B-30064~30065)	33
5.3.18 基本设置参数 (RAM) (B-30071~30072)	34
5.3.19 增益/滤波器参数 (RAM) (B-30074~30076)	35
5.3.20 扩展设置 1 参数 (RAM) (B-30078~30080)	36
5.3.21 输入输出设置参数 (RAM) (B-30082~30083)	37
5.3.22 参数设置 2 菜单 (B-30110)	38
5.3.23 扩展设置 2 参数 (ROM) (B-30067)	39
5.3.24 扩展设置 3 参数 (ROM) (B-30069)	40
5.3.25 直线式伺服电机/DD 电机设置参数 (ROM) (B-30112)	41
5.3.26 扩展设置 2 参数 (RAM) (B-30085)	42
5.3.27 扩展设置 3 参数 (RAM) (B-30087)	43
5.3.28 直线式伺服电机/DD 电机设置参数 (RAM) (B-30114)	44
5.3.29 试运转菜单 (B-30091)	45
5.3.30 JOG 运转 (B-30093)	46
5.3.31 定位运转 (B-30095)	47

5.3.32	输出信号(D0)强制输出(B-30099)	48
5.3.33	报警复位(W-30001)	49
5.3.34	语言设置(W-30002)	50
5.3.35	时钟设置(W-30003)	51
5.3.36	报警发生时状态显示(W-30011)	52
5.3.37	一键式调整进度显示(W-30013)	53
5.4	使用软元件一览表	54
5.5	注释一览表	61
5.6	脚本一览表	64
6.	关于手册显示	74
6.1	手册显示用文件数据的准备	74

修订记录

样本画面说明书

修订日期	管理编号*	修订内容
2013/8	BCN-P5999-0134	初版
2015/1	BCN-P5999-0134-2	追加以下画面:增益调整、一键式调整、机械诊断、放大器寿命诊断、直线式伺服电机/DD 电机设置参数
2015/2	BCN-P5999-0134-3	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

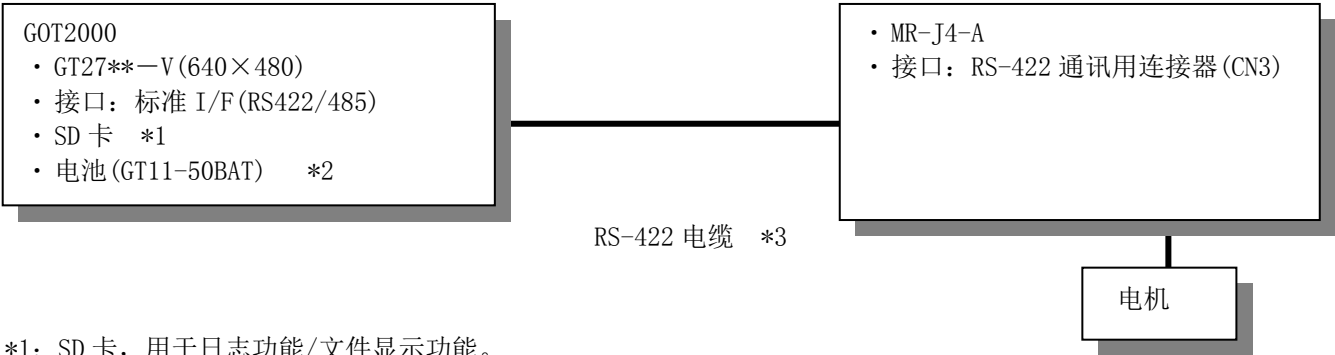
修订日期	工程数据	GT Designer3*	修订内容
2013/8	MITSUBISHI_MR-J4-A_V_Ver1_C.GTX	1.100E	初版
2015/1	MITSUBISHI_MR-J4-A_V_Ver2_C.GTX	1.126G	追加以下画面:增益调整、一键式调整、机械诊断、放大器寿命诊断、直线式伺服电机/DD 电机设置参数
2015/2	MITSUBISHI_MR-J4-A_V_Ver3_C.GTX	1.126G	文件 ID 的软元件指定对应

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

1. 概要

是将 GOT2000 与 MELSERVO-J4 系列(MR-J4-A)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，实施试运行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, JE		
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 画面创建软件的连接机器设置

项目	设置值	备注
波特率(BPS)	115200	
数据长度	8 位	固定
停止位	1 位	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 画面创建软件的重叠窗口设定

要关闭基本画面切换时的窗口画面, 在[画面切换/窗口]的重叠窗口的[详细设置]中把[切换基本画面的同时关闭窗口]设置为有效。

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	00AB	全部参数的读入、写入均为可能
输入信号自动 ON 选择 1	1C00	将 LSP、LSN、EM2 设置为自动 ON
功能选择 D-5	0001	对报警代码的输出进行设置
其他	初始值	

4.3 样本的对象机种

样本与以下的生产日期或伺服放大器 S/W 编号的伺服放大器相对应。

(1) 生产日期

2014 年 5 月以后

*生产日期，在伺服放大器的标签上所记载。

(2) 伺服放大器 S/W 编号

Ver. B3 以后

*伺服放大器 S/W 的编号通过显示 MR Configurator2 的系统结构可以确认。

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。

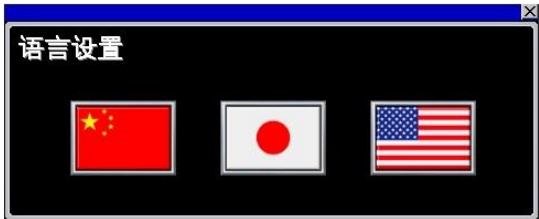
列号	语言
1	中文(简体)
2	日语
3	英语

5.2 画面一览表/切换

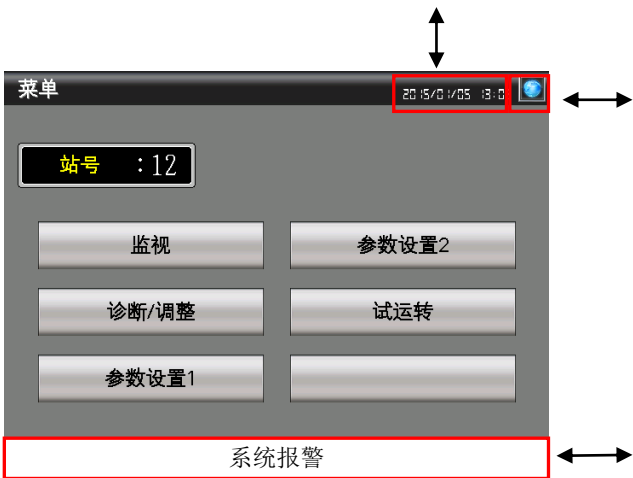
5.2.1 画面一览表/切换(公共)



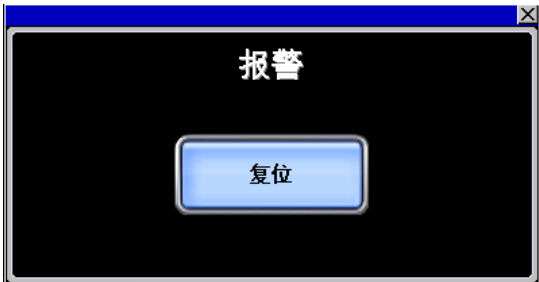
窗口画面 W-30003：时钟设置



窗口画面 W-30002：语言设置

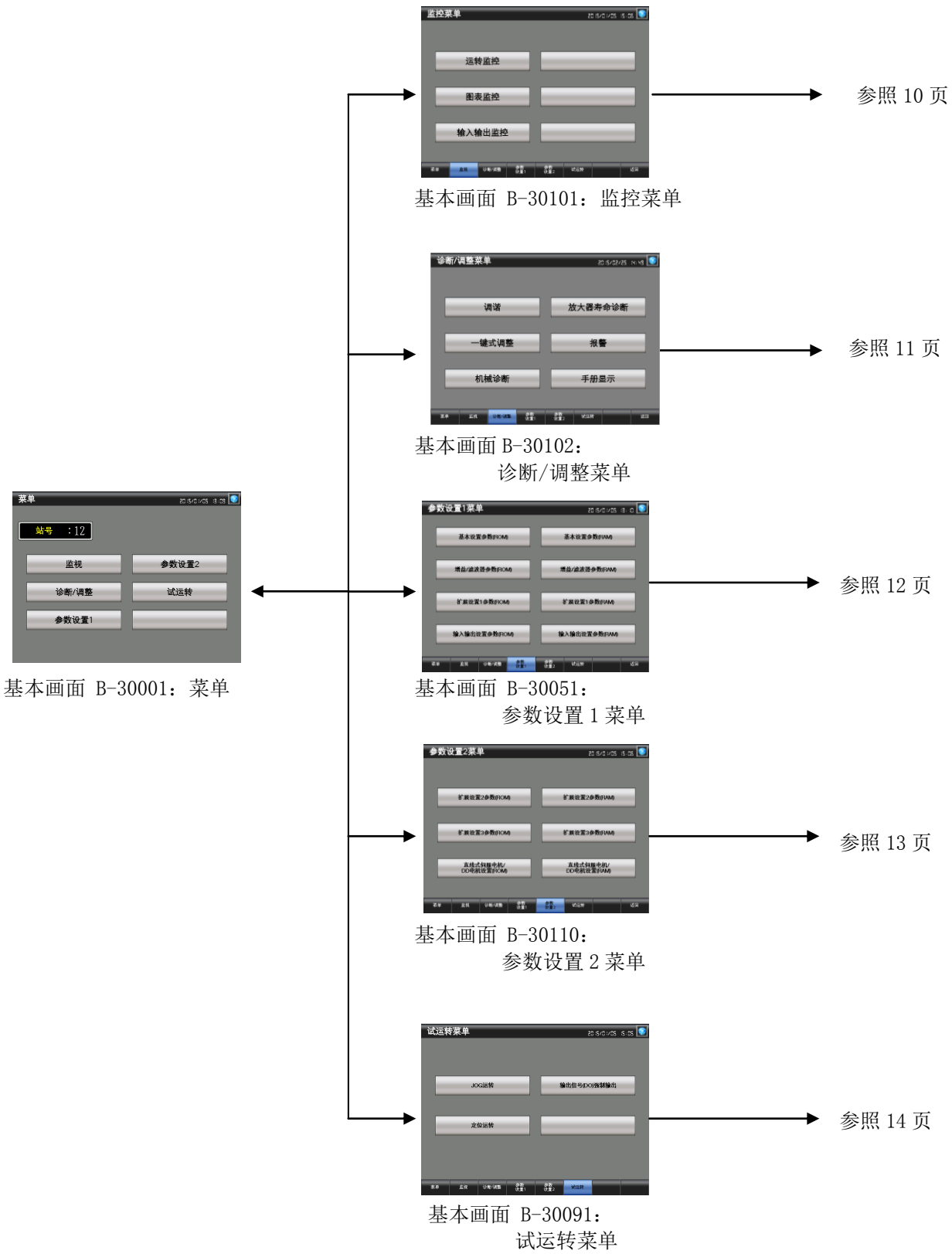


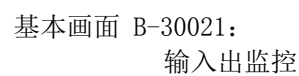
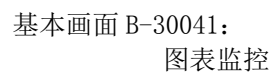
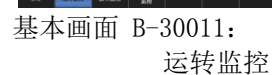
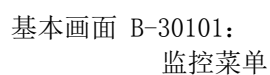
基本画面 B-30001：菜单及全部基本画面

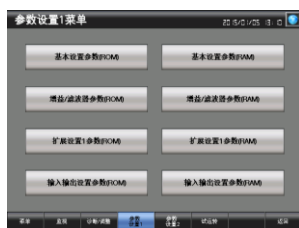


窗口画面 W-30001：报警复位

5.2.2 画面一览表/切换(个别)







基本画面 B-30051:
参数设置 1 菜单



基本画面
B-30053~54: 基本设置参数 (ROM)
B-30071~72: 基本设置参数 (RAM)



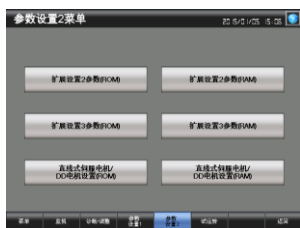
基本画面
B-30056~58: 增益/滤波器参数 (ROM)
B-30074~76: 增益/滤波器参数 (RAM)



基本画面
B-30060~62: 扩展设置 1 参数 (ROM)
B-30078~80: 扩展设置 1 参数 (RAM)



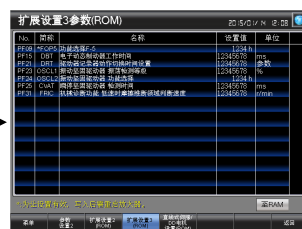
基本画面
B-30064~65: 输入输出设置参数 (ROM)
B-30082~83: 输入输出设置参数 (RAM)



基本画面 B-30110:
参数设置 2 菜单



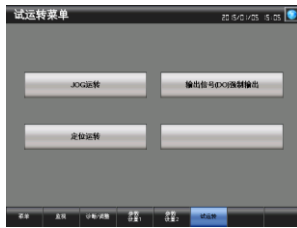
基本画面
B-30067: 扩展设置 2 参数 (ROM)
B-30085: 扩展设置 2 参数 (RAM)



基本画面
B-30069: 扩展设置 3 参数 (ROM)
B-30087: 扩展设置 3 参数 (RAM)



基本画面
B-30112: 直线式伺服电机/DD 电机设置参数 (ROM)
B-30114: 直线式伺服电机/DD 电机设置参数 (RAM)



基本画面 B-30091:
试运行菜单



基本画面 B-30093: JOG 运转



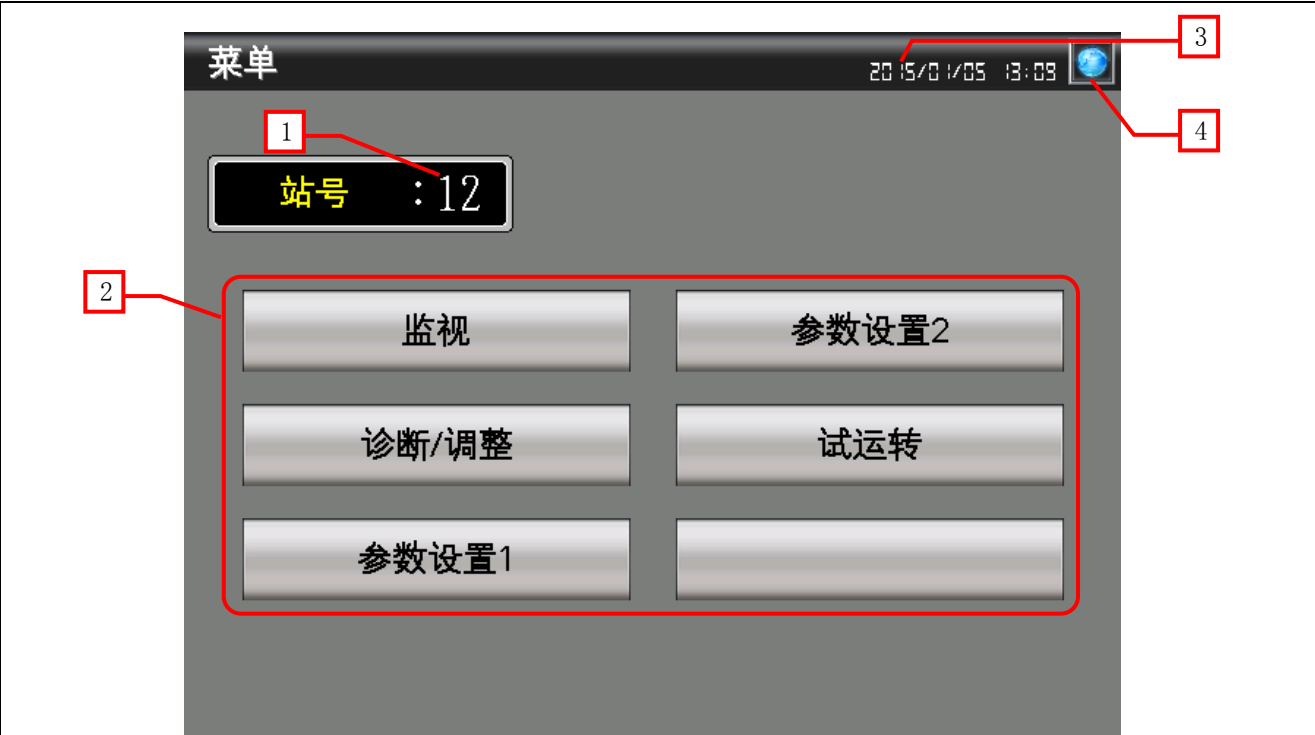
基本画面 B-30095: 定位运转



基本画面 B-30099:
输出信号 (D0) 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. 显示所操作伺服放大器的站号。可通过触摸数值变更站号。
2. 切换至各画面。
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 监控菜单(B-30101)



概要

关于监控的菜单画面。

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. 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

- 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 运转监控 (B-30011)



概要

显示运转中的伺服放大器的状态。

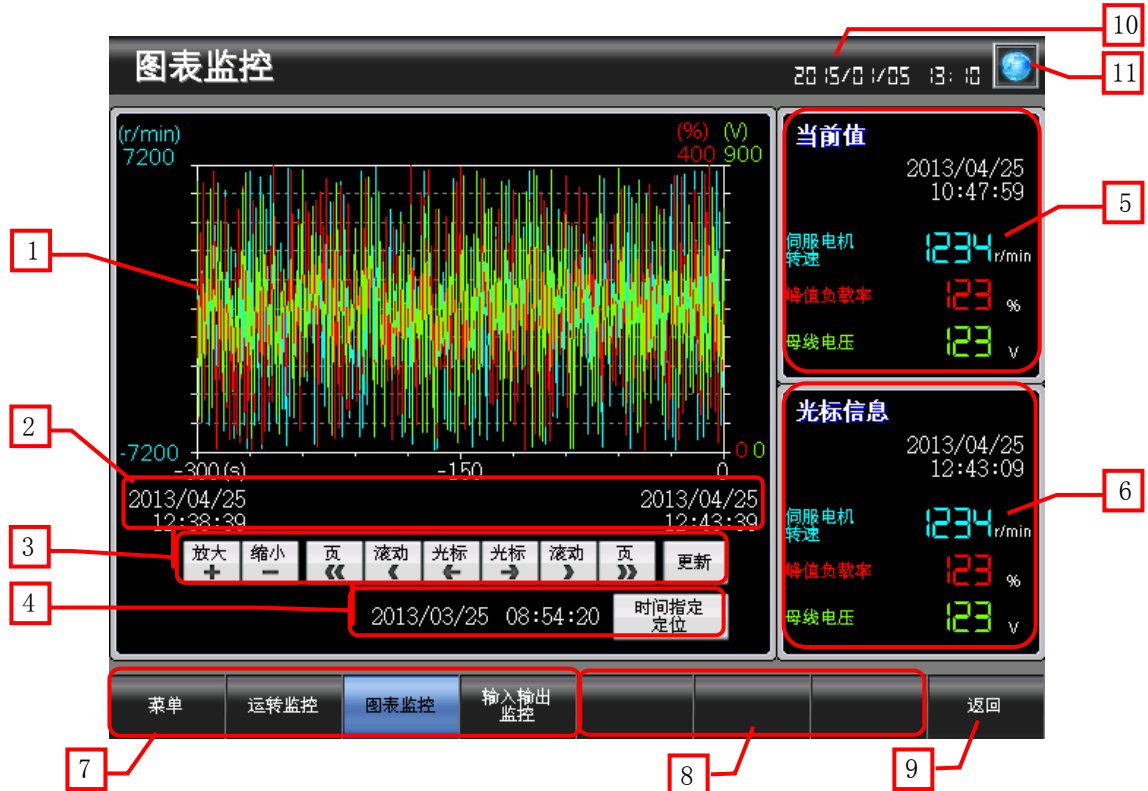
详细

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. 未使用的基本画面切换开关。
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

- 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 图表监控(B-30041)



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，即可在图表的中央显示所指定的日期和时间。画面初次显示时，此处的日期和时间当前日期和时间。
- 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。
- 未使用的基本画面切换开关。
- 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

- 在定位到指定的时刻开关中设置画面脚本。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 输入输出监控(B-30021)



概要

显示输入出信号的状态。

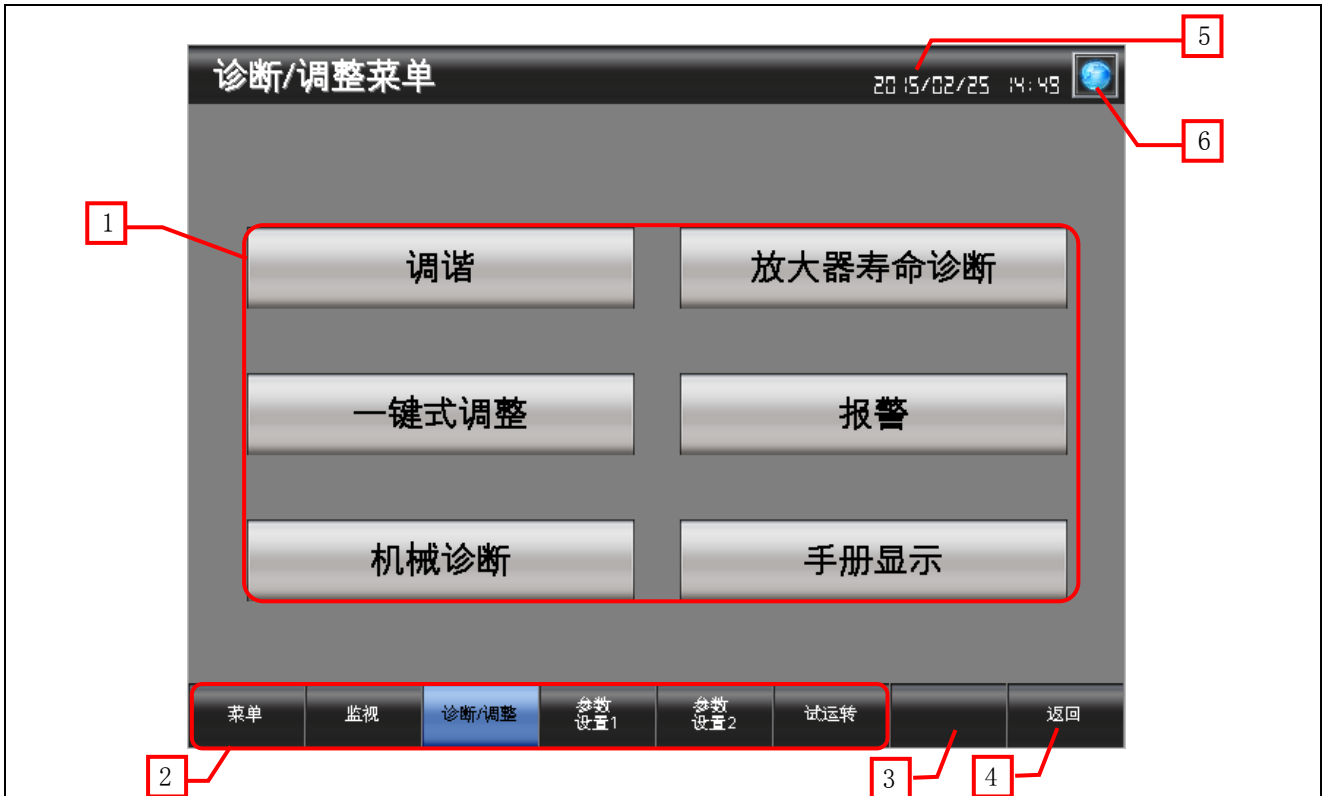
详细

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. 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

- 已在 STAB2、CDP、CDPS、ABSV、MTTR 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。

5.3.6 诊断/调整菜单(B-30102)



概要

关于诊断/调整的菜单画面。

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. 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

- 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 调谐(B-30103)



概要

设置增益调整必要的参数。

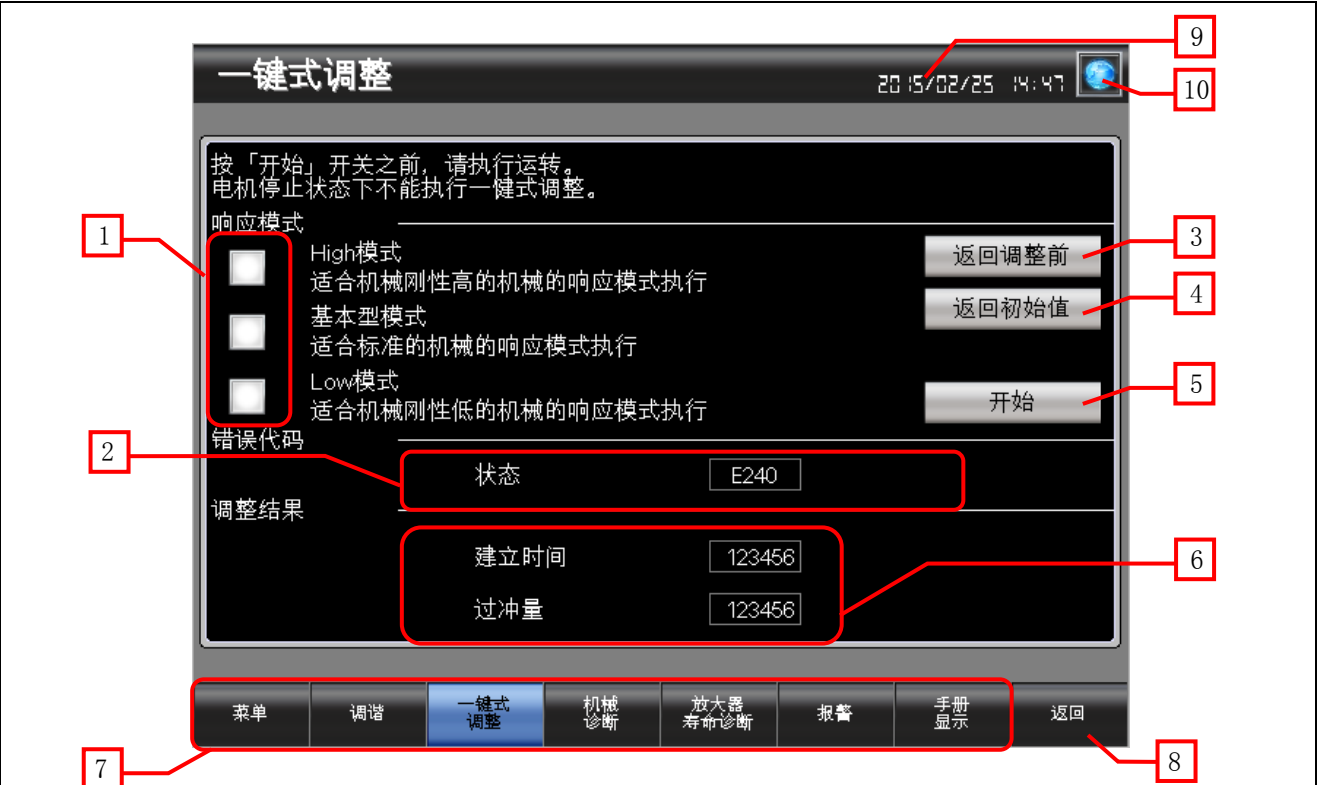
详细

1. 选择增益调整模式。根据选择的模式不同能够设置的项目也不同。
2. 设置负载惯量比。
3. 设置自动调谐响应性。
4. 设置增益参数。
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

• 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 一键式调整(B-30104)



概要

执行一键式调整。

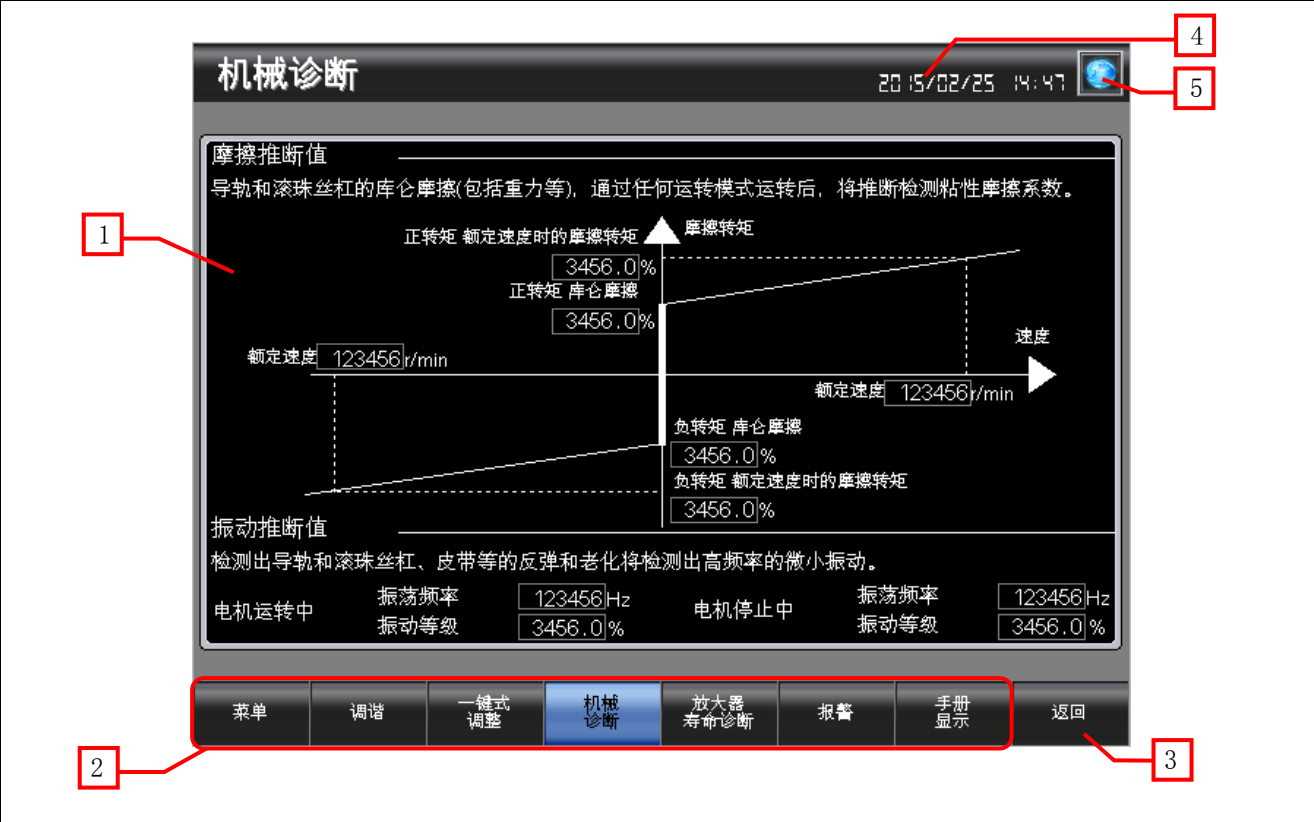
详细

1. 选择响应模式。
2. 显示出错代码。
3. 返回一键式调整前的状态。
4. 返回初始值的状态。
5. 按所选响应模式执行一键式调整。
6. 显示调整结果。
7. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
8. 切换至上次显示画面。
9. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
10. 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 机械诊断(B-30105)



概要

显示机械诊断。

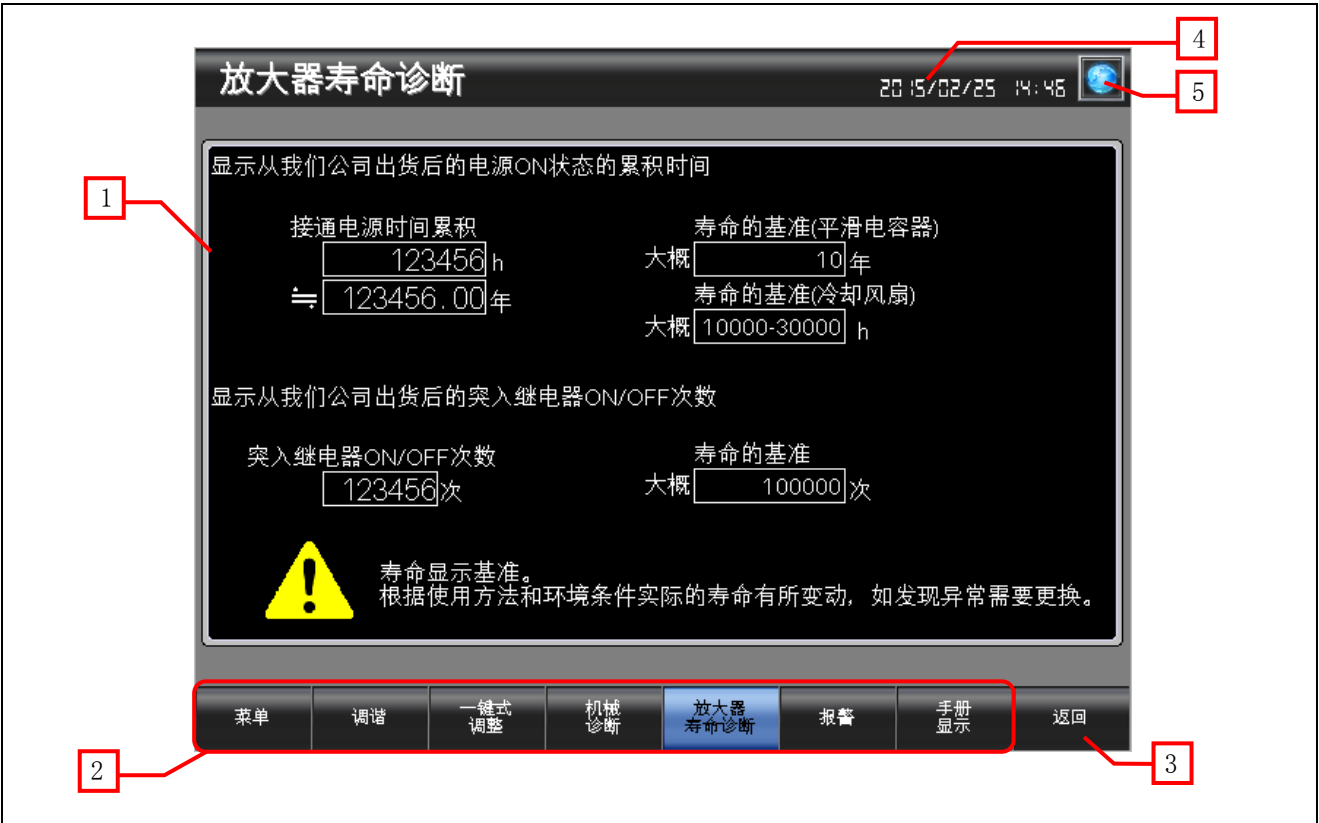
详细

1. 显示机械诊断的结果。
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

- 在尚未完成推定正转矩摩擦信息、负转矩摩擦信息、振动的情况下监视机械诊断画面时，发生通讯超时的系统报警。
- 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 放大器寿命诊断(B-30106)



概要

显示放大器寿命诊断。

详细

1. 显示放大器的寿命诊断结果。
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. 11 报警(B-30031)



概要

对报警的显示、记录实施确认。

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8次(此前第9次所发生的报警)。
- 4. 显示当前发生中报警的详细数据。
- 5. 长按3秒钟，使当前发生中的报警复位。
- 6. 长按3秒钟，清除报警记录。
- 7. 在窗口画面中显示报警发生时的状态数据。
- 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

- 已将对象脚本在报警内容(当前发生与记录)的“字注释”与“字指示灯”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 (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

- 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
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」。
- 显示手册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 参数设置 1 菜单(B-30051)



概要

是参数设置 1 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. 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

- 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. 14 基本设置参数(ROM) (B-30053~30054)



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

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。)
3. 对基本设置参数的显示项目进行切换。
4. 切换至所显示画面的 RAM 画面。
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

- 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. 15 增益/滤波器参数(ROM) (B-30056~30058)

1

2

3

4

5

6

7

8

9

增益/滤波器参数(ROM)1/3

2015/01/05 14:25

No.	简称	名称	设置值	单位
PB01	FILT	自适应自调谐模式(自适应滤波器II)	1234 h	
PB02	VRFT	抑制振动控制自调谐模式(高级抑制振动控制)	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	负载惯量比	12345.00	倍
PB07	PG1	模型控制增益	123456.0	rad/s
PB08	PG2	位置控制增益	123456.0	rad/s
PB09	VG2	速度控制增益	12345678	rad/s
PB10	VIC	速度积分补偿	123456.0	ms
PB11	VDC	速度微分补偿	12345678	
PB12	OvA	过冲量补偿	12345678	%
PB13	NH1	机械共振抑制滤波器1	12345678	Hz
PB14	NHQ1	陷波形状选择1	04D2 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	
PB17	NHF	轴共振抑制滤波器	1234 h	
PB18	LPF	低通滤波器设置	12345678	rad/s
PB19	VRF11	抑制振动控制1 振动频率设置	123456.0	Hz
PB20	VRF12	抑制振动控制1 共振频率设置	123456.0	Hz
PB21	VRF13	抑制振动控制1 振动频率减幅设置	12345.00	

至RAM

菜单

参数设置1

基本设置(ROM)

增益/滤波器(ROM)

扩展设置1(ROM)

输入输出设置(ROM)

返回

为使设置有效，写入后需重启放大器。

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.

2.

3.

4.

5.

6.

7.

8.

9.
- 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。)

切换增益/滤波器参数的显示项目。

切换至所显示画面的 RAM 画面。

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。

未使用的基本画面切换开关。

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 扩展设置 1 参数(ROM) (B-30060~30062)

扩展设置1参数(ROM)1/3

2015/01/05 14:25

8

9

3

No.	简称	名称	设置值	单位
PC01	STA	加速时间常数	12345678	ms
PC02	STB	减速时间常数	12345678	ms
PC03	STC	S曲线加减速时间常数	12345678	ms
PC04	TQC	转矩指令时间常数	12345678	ms
PC05	SC1	内部速度指令1/限制1	12345678	r/min
PC06	SC2	内部速度指令2/限制2	12345678	r/min
PC07	SC3	内部速度指令3/限制3	12345678	r/min
PC08	SC4	内部速度指令4/限制4	12345678	r/min
PC09	SC5	内部速度指令5/限制5	12345678	r/min
PC10	SC6	内部速度指令6/限制6	12345678	r/min
PC11	SC7	内部速度指令7/限制7	12345678	r/min
PC12	VCM	模拟速度指令最大转速/限制最大转速	12345678	r/min
PC13	TLC	模拟转矩指令最大输出	123456.0	%
PC14	MOD1	模拟监视1输出	1234 h	
PC15	MOD2	模拟监视2输出	1234 h	
PC16	MBR	电磁制动器顺控程序输出	12345678	ms
PC17	ZSP	零速度	12345678	r/min
PC18	*BPS	报警记录清除	1234 h	
PC19	*ENRS	编码器输出脉冲选择	1234 h	
PC20	*SNO	站号设置	12345678	站

*为了让设置有效，写入后需重启放大器。

至RAM

4

5

6

7

概要

对伺服放大器内 EEP-ROM 的扩展设置 1 参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示参数编号、简称、名称。

2. 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。)

3. 对扩展设置 1 参数的显示项目进行切换。

4. 切换至所显示画面的 RAM 画面。

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

- 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. 17 输入输出设置参数(ROM) (B-30064~30065)



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。)
3. 对输入输出设置参数的显示项目进行切换。
4. 切换至所显示画面的 RAM 画面。
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

- 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. 18 基本设置参数(RAM) (B-30071~30072)

1

2

8

9

3

4

5

6

7

基本设置参数(RAM)1/2

2015/01/05 14:26

No.	简称	名称	设置值	单位
PA01	*STY	运转模式	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	自动调整模式	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
PA16	*ENR2	编码器输出脉冲2	12345678	
PA19	*BLK	参数写入禁止	1234 h	
PA20	*TDS	坚固硬盘设置	1234 h	
PA21	*AOP3	功能选择A-3	1234 h	
PA23	DRAT	驱动器记录器任意报警触发设置	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。

至ROM

菜单

参数设置1

基本设置(RAM)

增益/滤波器(RAM)

扩展设置1(RAM)

输入输出设置(RAM)

返回

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

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。)
3. 对基本设置参数的显示项目进行切换。
4. 切换至所显示画面的 ROM 画面。
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

- 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. 19 增益/滤波器参数(RAM) (B-30074~30076)

1

2

8

9

3

4

5

6

7

增益/滤波器参数(RAM)1/3

2015/01/05 14:27

No.	简称	名称	设置值	单位
PB01	FILT	自适应自调谐模式(自适应滤波器II)	1234 h	
PB02	VRFT	抑制振动控制自调谐模式(高级抑制振动控制)	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	负载惯量比	12345.00	倍
PB07	PG1	模型控制增益	123456.0	rad/s
PB08	PG2	位置控制增益	123456.0	rad/s
PB09	VG2	速度控制增益	12345678	rad/s
PB10	VIC	速度积分补偿	123456.0	ms
PB11	VDC	速度微分补偿	12345678	
PB12	OvA	过冲量修正	12345678	%
PB13	NH1	机械共振抑制滤波器1	12345678	Hz
PB14	NHQ1	陷波形状选择1	04D2 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	
PB17	NHF	轴共振抑制滤波器	1234 h	
PB18	LPF	低通滤波器设置	12345678	rad/s
PB19	VRF11	抑制振动控制1 振动频率设置	123456.0	Hz
PB20	VRF12	抑制振动控制1 共振频率设置	123456.0	Hz
PB21	VRF13	抑制振动控制1 振动频率减幅设置	12345.00	

请注意，写入RAM的参数，在关闭伺服放大器的电源后会消失。

至ROM

菜单

参数设置1

基本设置(RAM)

增益/滤波器(RAM)

扩展设置1(RAM)

输入输出设置(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。)
 - 3. 切换增益/滤波器参数的显示项目。
 - 4. 切换至所显示画面的 ROM 画面。
 - 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

- 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。

5.3.20 扩展设置1 参数(RAM) (B-30078~30080)

扩展设置1参数(RAM)1/3

2015/01/05 14:27

8

9

3

No.	简称	名称	设置值	单位
PC01	STA	加速时间常数	12345678	ms
PC02	STB	减速时间常数	12345678	ms
PC03	STC	S曲线加减速时间常数	12345678	ms
PC04	TQC	转矩指令时间常数	12345678	ms
PC05	SC1	内部速度指令1/限制1	12345678	r/min
PC06	SC2	内部速度指令2/限制2	12345678	r/min
PC07	SC3	内部速度指令3/限制3	12345678	r/min
PC08	SC4	内部速度指令4/限制4	12345678	r/min
PC09	SC5	内部速度指令5/限制5	12345678	r/min
PC10	SC6	内部速度指令6/限制6	12345678	r/min
PC11	SC7	内部速度指令7/限制7	12345678	r/min
PC12	VCM	模拟速度指令最大转速/限制最大转速	12345678	r/min
PC13	TLC	模拟转矩指令最大输出	123456.0	%
PC14	MOD1	模拟监视1输出	1234 h	
PC15	MOD2	模拟监视2输出	1234 h	
PC16	MBR	电磁制动器顺控程序输出	12345678	ms
PC17	ZSP	零速度	12345678	r/min
PC18	*BPS	报警记录清除	1234 h	
PC19	*ENRS	编码寄存器输出脉冲选择	1234 h	
PC20	*SNO	站号设置	12345678	站

4

至ROM

5

6

7

菜单

参数设置1

基本设置 (RAM)

增益/滤波器 (RAM)

扩展设置1 (RAM)

输入输出设置 (RAM)

返回

概要

对伺服放大器内 RAM 的扩展设置 1 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。)
 - 对扩展设置 1 参数的显示项目进行切换。
 - 切换至所显示画面的 ROM 画面。
 - 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。
 - 未使用的基本画面切换开关。
 - 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 输入输出设置参数(RAM) (B-30082~30083)

1

2

3

4

5

6

7

8

9

输入输出设置参数(RAM)1/2

2015/01/05 15:05

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	*DI1L	输入软元件选择1L	1234 h	
PD04	*DI1H	输入软元件选择1H	1234 h	
PD05	*DI2L	输入软元件选择2L	1234 h	
PD06	*DI2H	输入软元件选择2H	1234 h	
PD07	*DI3L	输入软元件选择3L	1234 h	
PD08	*DI3H	输入软元件选择3H	1234 h	
PD09	*DI4L	输入软元件选择4L	1234 h	
PD10	*DI4H	输入软元件选择4H	1234 h	
PD11	*DI5L	输入软元件选择5L	1234 h	
PD12	*DI5H	输入软元件选择5H	1234 h	
PD13	*DI6L	输入软元件选择6L	1234 h	
PD14	*DI6H	输入软元件选择6H	1234 h	
PD17	*DI8L	输入软元件选择8L	1234 h	
PD18	*DI8H	输入软元件选择8H	1234 h	
PD19	*DI9L	输入软元件选择9L	1234 h	
PD20	*DI9H	输入软元件选择9H	1234 h	
PD21	*DI10L	输入软元件选择10L	1234 h	
PD22	*DI10H	输入软元件选择10H	1234 h	
PD23	*DO1	输出软元件选择1	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。

至ROM

菜单

参数设置1

基本设置(RAM)

增益/滤波器(RAM)

扩展设置1(RAM)

输入输出设置(RAM)

返回

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。

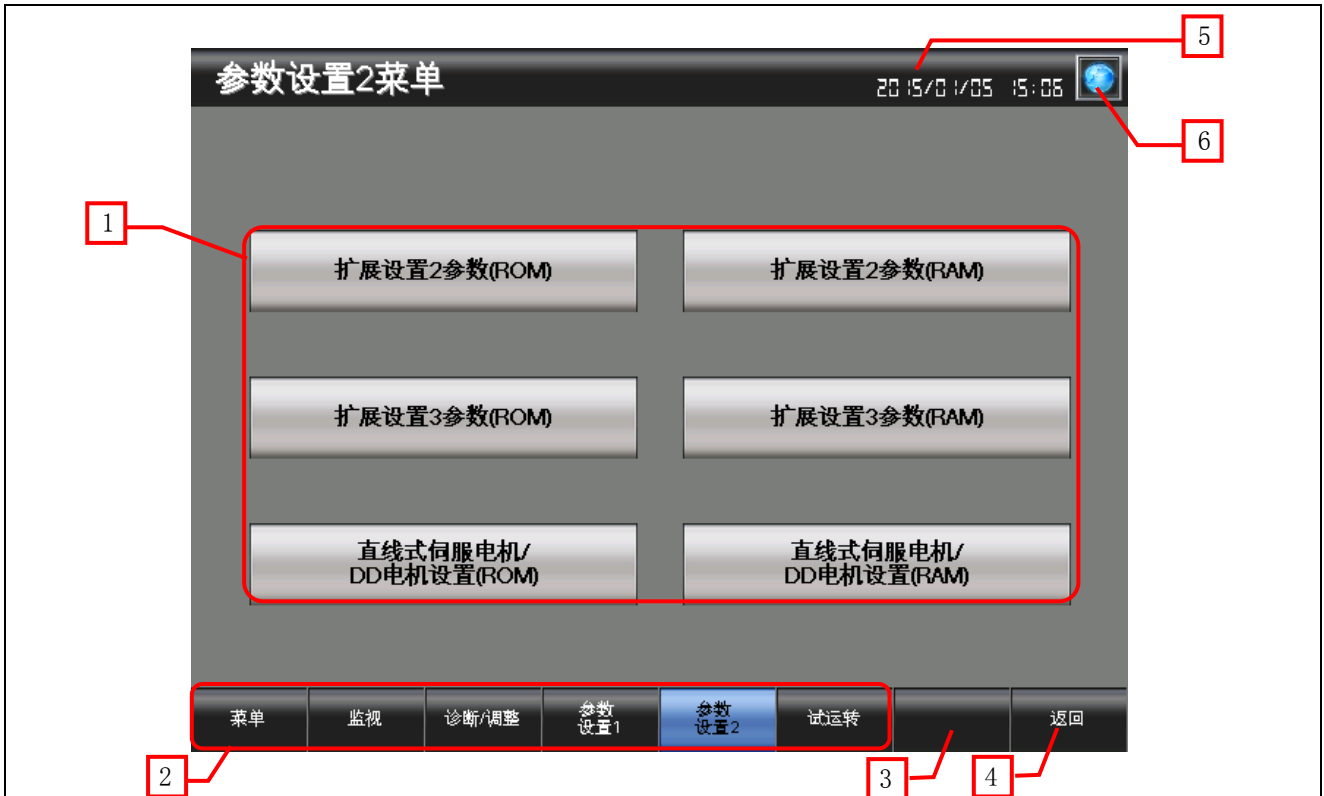
详细

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。)
3. 对输入输出设置参数的显示项目进行切换。
4. 切换至所显示画面的 ROM 画面。
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

- 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. 22 参数设置 2 菜单(B-30110)



概要

是参数设置 2 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. 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

- 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。

5.3.23 扩展设置 2 参数(ROM) (B-30067)



概要

对伺服放大器内 EEP-ROM 的扩展设置 2 参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示参数编号、简称、名称。
2. 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。)
3. 切换至所显示画面的 RAM 画面。
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

- 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. 24 扩展设置 3 参数(ROM) (B-30069)



概要

对伺服放大器内 EEP-ROM 的扩展设置 3 参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示参数编号、简称、名称。
2. 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。)
3. 切换至所显示画面的 RAM 画面。
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

- 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. 25 直线式伺服电机/DD 电机设置参数 (ROM) (B-30112)

1

直线式伺服电机/DD电机设置(ROM)

2015/01/05 15:05

7

8

2

No.	简称	名称	设置值	单位
PL01	*LIT1	直线式伺服电机/DD电机功能选择1	1234 h	
PL02	*LIM	直线式编码器分辨率设置 分子	12345678	μm
PL03	*LID	直线式编码器分辨率设置 分母	12345678	μm
PL04	*LIT2	直线式伺服电机/DD电机功能选择2	1234 h	
PL05	LB1	位置偏差异常检测等级	12345678	mm
PL06	LB2	速度偏差异常检测等级	12345678	r/min
PL07	LB3	增益/推力偏差异常检测等级	12345678	%
PL08	*LIT3	直线式伺服电机/DD电机功能选择3	1234 h	
PL09	LPWM	磁极检测 电压等级	12345678	%
PL17	LTSTS	磁极检测 微小位置检测方式 功能选择	1234 h	
PL18	IDLv	磁极检测 微小位置检测方式 同定信号振	12345678	%

3

*为了让设置有效，写入后需重启放大器。

至RAM

4

菜单

参数设置2

扩展设置2 (ROM)

扩展设置3 (ROM)

直线式伺服/ DD电机 设置(ROM)

5

6

返回

概要

对伺服放大器内 EEP-ROM 的直线式伺服电机/DD 电机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。)
3.

切换至所显示画面的 RAM 画面。
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

- 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. 26 扩展设置 2 参数(RAM) (B-30085)



概要

对伺服放大器内 RAM 的扩展设置 2 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。)
3. 切换至所显示画面的 ROM 画面。
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

- 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. 27 扩展设置 3 参数(RAM) (B-30087)



概要

对伺服放大器内 RAM 的扩展设置 3 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。)
3. 切换至所显示画面的 ROM 画面。
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

- 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. 28 直线式伺服电机/DD 电机设置参数 (RAM) (B-30114)

1

7

8

2

3

4

5

6

直线式伺服电机/DD电机设置(RAM)

2015/01/05 15:06

No.	简称	名称	设置值	单位
PL01	*LIT1	直线式伺服电机/DD电机功能选择1	1234 h	
PL02	*LIM	直线式编码器分辨率设置 分子	12345678	μm
PL03	*LID	直线式编码器分辨率设置 分母	12345678	μm
PL04	*LIT2	直线式伺服电机/DD电机功能选择2	1234 h	
PL05	LB1	位置偏差异常检测等级	12345678	mm
PL06	LB2	速度偏差异常检测等级	12345678	r/min
PL07	LB3	增益/推力偏差异常检测等级	12345678	%
PL08	*LIT3	直线式伺服电机/DD电机功能选择3	1234 h	
PL09	LPWM	磁极检测 电压等级	12345678	%
PL17	LTSTS	磁极检测 微小位置检测方式 功能选择	1234 h	
PL18	IDLv	磁极检测 微小位置检测方式 同定信号振	12345678	%

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2

扩展设置2 (RAM)

扩展设置3 (RAM)

直线式伺服/DD电机设置(RAM)

返回

至ROM

概要

对伺服放大器内 RAM 的直线式伺服电机/DD 电机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。)
3.

切换至所显示画面的 ROM 画面。
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.

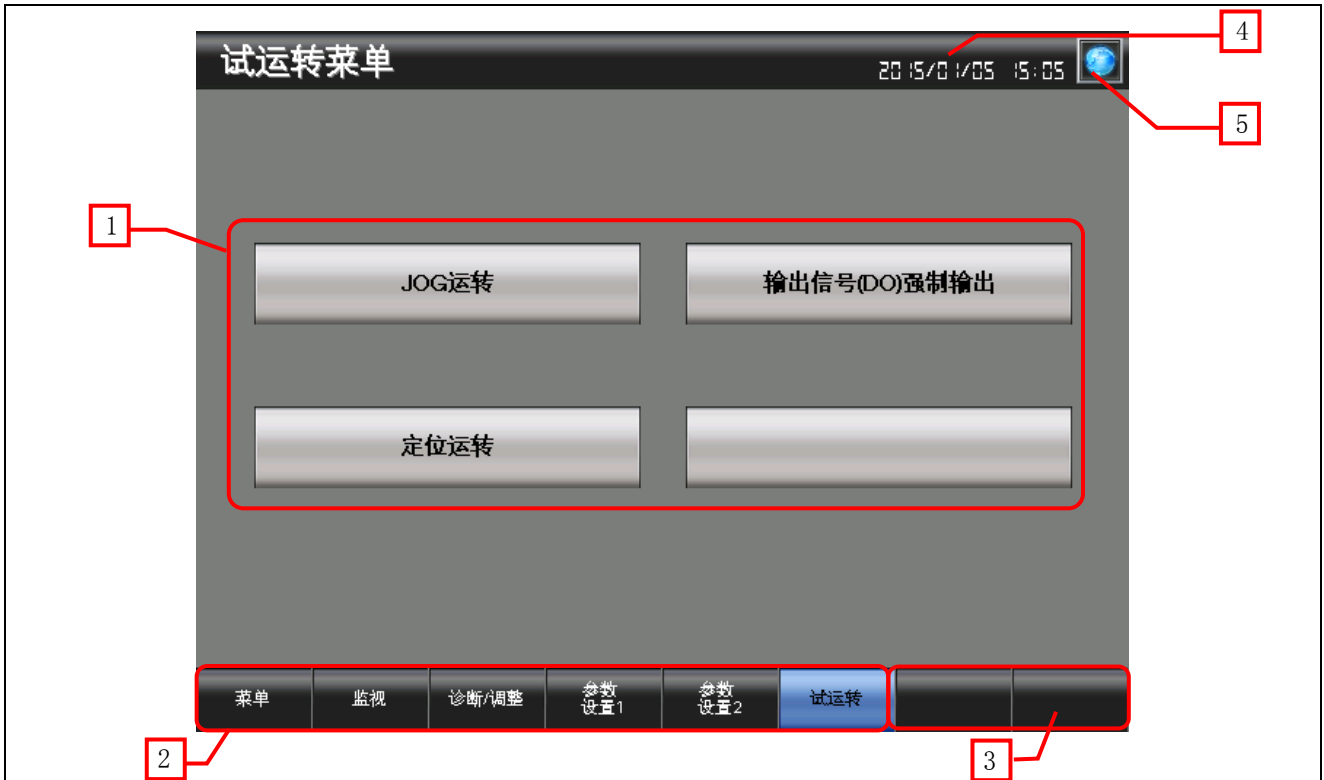
显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
8.

显示语言设置窗口。

备注

- 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. 29 试运转菜单(B-30091)



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. 30 JOG 运转(B-30093)

1

电机转速

123456

2

加减速时间常数

123456

3

正转

反转

JOG运转

2015/01/05 15:05

7

8

4

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	%
实效负载率	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
负载惯量比	1234.0	倍
母线电压	123456	V
编码器内部温度	123456	℃
建立时间	123456	ms
振荡检测频率	123456	Hz
坚固硬盘次数	123456	次
模块消耗电力1(1W单位)	12345678	W
模块累计电力1(1Wh单位)	1234567890	Wh

5

菜单

试运行

JOG运转

定位运转

输出信号

强制输出

6

概要

进行 JOG 运转测试。

详细

1. 设置电机转速。
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

- 已将对象脚本在电机转速、加减速时间常数的数值输入、正转、反转的开关中进行设置。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。
- 画面切换时，将关闭显示中的窗口。
- 系统报警发生时，在画面的下方将显示报警信息。触摸报警信息后，显示报警复位窗口。

5. 3. 31 定位运转 (B-30095)

1

电机转速

123456

2

加减速时间常数

123456

3

移动量

1234567890

4

正转

反转

暂停

剩余距离的重新启动

剩余距离的清除

5

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	%
实效负载率	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
负载惯量比	1234.0	倍
母线电压	123456	V
编码器内部温度	123456	℃
建立时间	123456	ms
振荡检测频率	123456	Hz
坚固硬盘次数	123456	次
模块消耗电力1(1W单位)	12345678	W
模块累计电力量1(1Wh单位)	1234567890	Wh

6

菜单

试运转

JOG运转

定位运转

输出信号强制输出

8

2015/01/05 15:06

9

概要

进行定位运转测试。

详细

1. 设置电机转速。

2. 设置加减速时间常数。

3. 设置移动量。

4. 操作定位运转。

正转

反转

暂时

剩余距离的重新启动

剩余距离的清除

5. 显示各项目的当前值。

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

• 已将对象脚本在电机转速、加减速时间常数、移动量的数值输入中进行设置。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。

• 画面切换时，将关闭显示中的窗口。

• 系统报警发生时，在画面的下方将显示报警信息。触摸报警信息后，显示报警复位窗口。

5. 3. 32 输出信号 (DO) 强制输出 (B-30099)



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」。
- 画面切换时，将关闭显示中的窗口。
- 系统报警发生时，在画面的下方将显示报警信息。触摸报警信息后，显示报警复位窗口。

5. 3. 33 报警复位 (W-30001)



概要

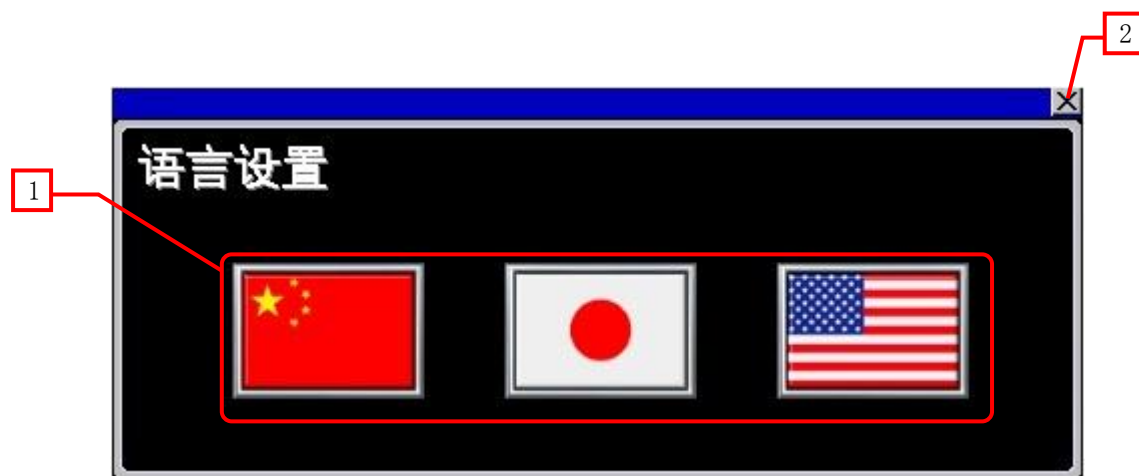
复位系统报警。

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. 34 语言设置 (W-30002)



概要

选择 GOT 显示语言。

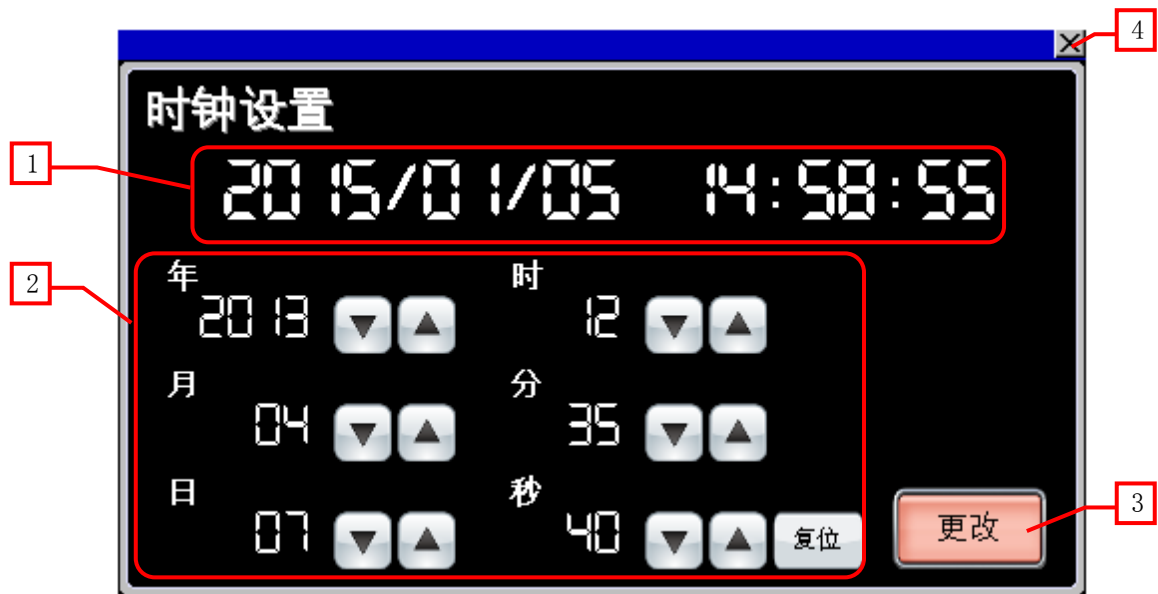
详细

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. 35 时钟设置(W-30003)



概要

更改 GOT 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. 36 报警发生时状态显示(W-30011)

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	%
实效负载率	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
负载惯量比	1234.0	倍
母线电压	123456	V
编码器内部温度	123456	℃
建立时间	123456	ms
振荡检测频率	123456	Hz
坚固硬盘次数	123456	次
模块消耗电力1(1W单位)	12345678	W
模块累计电力量1(1Wh单位)	1234567890	Wh

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

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

5. 3. 37 一键式调整进度显示 (W-30013)



概要

显示一键式调整的进度状况。

详细

- 1. 显示一键式调整的进度状况。
- 2. 关闭窗口画面。

备注

5.4 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	报警记录的删除	—
	OM0	正常模式(试运转模式解除)	—
	OM1	JOG 运转	—
	OM2	定位运转	—
	OM4	输出信号(D0)强制输出	—
	TMB1	暂停指令	—
	TMB2	开动指令	—
	TMB3	定位方向的选择(正转)	—
	TMB4	定位方向的选择(反转)	—
	TMB5	重新开动剩余距离	—
	TMB6	清除剩余距离	—
	OTI0	一键式调整(基本型模式)	—
	OTI1	一键式调整(High 模式)	—
	OTI2	一键式调整(Low 模式)	—
	OTI4	一键式调整(返回初始值)	—
	OTI5	一键式调整(返回调整前)	—
字	PA01、PA1001	运转模式	*STY
	PA02、PA1002	再生选项	*REG
	PA03、PA1003	绝对位置检测系统	*ABS
	PA04、PA1004	功能选择 A-1	*AOP1
	PA05、PA1005	每 1 转的指令输入脉冲数	*FBP
	PA06、PA1006	电子齿轮分子(指令脉冲倍率分子)	CMX
	PA07、PA1007	电子齿轮分母(指令脉冲倍率分母)	CDV
	PA08、PA1008	自动调谐模式	ATU
	PA09、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	编码器输出脉冲	*ENR
	PA16、PA1016	编码器输出脉冲 2	*ENR2
	PA19、PA1019	参数写入禁止	*BLK
	PA20、PA1020	坚固硬盘设置	*TDS
	PA21、PA1021	功能选择 A-3	*AOP3
	PA23、PA1023	驱动器记录器任意报警触发设置	DRAT
	PA24、PA1024	功能选择 A-4	AOP4
	PA25、PA1025	一键式调整过冲容许等级	OTH0V
	PB01、PB1001	自适应性自调谐模式(自适应性滤波器 II)	FILT
	PB02、PB1002	抑制振动控制自调谐模式(高级抑制振动控制)	VRFT
	PB03、PB1003	位置指令加减速时间常数(位置平滑)	PST
	PB04、PB1004	前馈增益	FFC
	PB06、PB1006	负载惯量比	GD2
	PB07、PB1007	模型控制增益	PG1
	PB08、PB1008	位置控制增益	PG2
	PB09、PB1009	速度控制增益	VG2

类型	软元件编号	用途	简称*1
字	PB10、PB1010	速度积分补偿	VIC
	PB11、PB1011	速度微分补偿	VDC
	PB12、PB1012	过冲量补正	OVA
	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
	PB17、PB1017	轴共振抑制滤波器	NHF
	PB18、PB1018	低通滤波器设置	LPF
	PB19、PB1019	抑制振动控制 1 振动频率设置	VRF11
	PB20、PB1020	抑制振动控制 1 共振频率设置	VRF12
	PB21、PB1021	抑制振动控制 1 振动频率减幅设置	VRF13
	PB22、PB1022	抑制振动控制 1 共振频率减幅设置	VRF14
	PB23、PB1023	低通滤波器选择	VFBF
	PB24、PB1024	微振动抑制控制	*MVS
	PB25、PB1025	功能选择 B-1	*BOP
	PB26、PB1026	增益切换功能	*CDP
	PB27、PB1027	增益切换条件	CDL
	PB28、PB1028	增益切换时间常数	CDT
	PB29、PB1029	增益切换 负载惯量比	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 1 振动频率设置	VRF1B
	PB34、PB1034	增益切换 抑制振动控制 1 共振频率设置	VRF2B
	PB35、PB1035	增益切换 抑制振动控制 1 振动频率减幅设置	VRF3B
	PB36、PB1036	增益切换 抑制振动控制 1 共振频率减幅设置	VRF4B
	PB45、PB1045	指令陷波滤波器	CNHF
	PB46、PB1046	机械共振抑制滤波器 3	NH3
	PB47、PB1047	陷波形状选择 3	NHQ3
	PB48、PB1048	机械共振抑制滤波器 4	NH4
	PB49、PB1049	陷波形状选择 4	NHQ4
	PB50、PB1050	机械共振抑制滤波器 5	NH5
	PB51、PB1051	陷波形状选择 5	NHQ5
	PB52、PB1052	抑制振动控制 2 振动频率设置	VRF21
	PB53、PB1053	抑制振动控制 2 共振频率设置	VRF22
	PB54、PB1054	抑制振动控制 2 振动频率减幅设置	VRF23
	PB55、PB1055	抑制振动控制 2 共振频率减幅设置	VRF24
	PB56、PB1056	增益切换 抑制振动控制 2 振动频率设置	VRF21B
	PB57、PB1057	增益切换 抑制振动控制 2 共振频率设置	VRF22B
	PB58、PB1058	增益切换 抑制振动控制 2 振动频率减幅设置	VRF23B
	PB59、PB1059	增益切换 抑制振动控制 2 共振频率减幅设置	VRF24B
	PB60、PB1060	增益切换 模型控制增益	PG1B
	PC01、PC1001	加速时间常数	STA
	PC02、PC1002	减速时间常数	STB
	PC03、PC1003	S 曲线加减速时间常数	STC
	PC04、PC1004	转矩指令时间常数	TQC
	PC05、PC1005	内部速度指令 1/限制 1	SC1
	PC06、PC1006	内部速度指令 2/限制 2	SC2
	PC07、PC1007	内部速度指令 3/限制 3	SC3
	PC08、PC1008	内部速度指令 4/限制 4	SC4
	PC09、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

类型	软元件编号	用途	简称*1
字	PC11、PC1011	内部速度指令 7/限制 7	SC7
	PC12、PC1012	模拟速度指令/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	报警记录清除	*BPS
	PC19、PC1019	编码器输出脉冲选择	*ENRS
	PC20、PC1020	站号设置	*SN0
	PC21、PC1021	RS-422 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
	PC27、PC1027	功能选择 C-6	*COP6
	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	VCO
	PC38、PC1038	模拟转矩指令偏置	TPO
	PC39、PC1039	模拟监视器 1 偏置	MO1
	PC40、PC1040	模拟监视器 2 偏置	MO2
	PC43、PC1043	误差过大报警检测等级	ERZ
	PC51、PC1051	强制停止时的减速时间常数	RSBR
	PC54、PC1054	上下轴提升量	RSUP1
	PC60、PC1060	功能选择 C-D	*COPD
	PD01、PD1001	输入信号自动 ON 选择 1	*DIA1
	PD03、PD1003	输入软元件选择 1L	*DI1L
	PD04、PD1004	输入软元件选择 1H	*DI1H
	PD05、PD1005	输入软元件选择 2L	*DI2L
	PD06、PD1006	输入软元件选择 2H	*DI2H
	PD07、PD1007	输入软元件选择 3L	*DI3L
	PD08、PD1008	输入软元件选择 3H	*DI3H
	PD09、PD1009	输入软元件选择 4L	*DI4L
	PD10、PD1010	输入软元件选择 4H	*DI4H
	PD11、PD1011	输入软元件选择 5L	*DI5L
	PD12、PD1012	输入软元件选择 5H	*DI5H
	PD13、PD1013	输入软元件选择 6L	*DI6L
	PD14、PD1014	输入软元件选择 6H	*DI6H
	PD17、PD1017	输入软元件选择 8L	*DI8L
	PD18、PD1018	输入软元件选择 8H	*DI8H
	PD19、PD1019	输入软元件选择 9L	*DI9L
	PD20、PD1020	输入软元件选择 9H	*DI9H
	PD21、PD1021	输入软元件选择 10L	*DI10L
	PD22、PD1022	输入软元件选择 10H	*DI10H
	PD23、PD1023	输入软元件选择 1	*D01
	PD24、PD1024	输入软元件选择 2	*D02
	PD25、PD1025	输入软元件选择 3	*D03

类型	软元件编号	用途	简称*1
字	PD26、PD1026	输入软元件选择 4	*D04
	PD28、PD1028	输入软元件选择 6	*D06
	PD29、PD1029	输入滤波器设置	*DIF
	PD30、PD1030	功能选择 D-1	*DOP1
	PD32、PD1032	功能选择 D-3	*DOP3
	PD34、PD1034	功能选择 D-5	*DOP5
	PE41、PE1041	功能选择 E-3	EOP3
	PF09、PF1009	功能选择 F-5	*FOP5
	PF15、PF1015	电子动态制动器工作时间	DBT
	PF21、PF1021	驱动器记录器动作切换时间设置	DRT
	PF23、PF1023	振动坚固驱动器 振荡检测等级	OSCL1
	PF24、PF1024	振动坚固驱动器 功能选择	*OSCL2
	PF25、PF1025	瞬停坚固驱动器 检测时间	CVAT
	PF31、PF1031	机械诊断功能 低速时摩擦推定领域判断速度	FRIC
	PL1、PL1001	直线式伺服电机/DD 电机功能选择 1	*LIT1
	PL2、PL1002	直线式编码器分辨率设置 分子	*LIM
	PL3、PL1003	直线式编码器分辨率设置 分母	*LID
	PL4、PL1004	直线式伺服电机/DD 电机功能选择 2	*LIT2
	PL5、PL1005	位置偏差异常检测等级	LB1
	PL6、PL1006	速度偏差异常检测等级	LB2
	PL7、PL1007	增益/推力偏差异常检测等级	LB3
	PL8、PL1008	直线式伺服电机/DD 电机功能选择 3	*LIT3
	PL9、PL1009	磁极检测 电压等级	LPWM
	PL17、PL1017	磁极检测 微小位置检测方式 功能选择	LTSTS
	PL18、PL1018	磁极检测 微小位置检测方式 同定信号振	IDLV
	ST0	反馈脉冲累计	—
	ST1	伺服电机转速	—
	ST2	滞留脉冲	—
	ST3	指令脉冲累计	—
	ST4	指令脉冲频率	—
	ST5	模拟速度指令电压/模拟速度限制电压	—
	ST6	模拟转矩指令电压/模拟转矩限制电压	—
	ST7	再生负载率	—
	ST8	实效负载率	—
	ST9	峰值负载率	—
	ST10	瞬间发生转矩	—
	ST11	一转内位置(一脉冲单位)	—
	ST12	ABS 计数器	—
	ST13	负载惯量比	—
	ST14	母线电压	—
	ST32	编码器内部温度	—
	ST33	建立时间	—
	ST34	振荡检测频率	—
	ST35	坚固硬盘次数	—
	ST40	模块消耗电力 1(1W 单位)	—
	ST41	模块累计电力量 1(1Wh 单位)	—
	ALM0	当前报警编号的读取	—
	ALM1	当前报警详细数据的读取	—
	ALM11	报警发生时的状态 反馈脉冲累计	—
	ALM12	报警发生时的状态 伺服电机旋转速度	—
	ALM13	报警发生时的状态 滞留脉冲	—
	ALM14	报警发生时的状态 指令脉冲累计	—
	ALM15	报警发生时的状态 指令脉冲频率	—

类型	软元件编号	用途	简称*1
字	ALM16	报警发生时的状态 模拟速度指令电压/模拟速度限制电压	—
	ALM17	报警发生时的状态 模拟转矩指令电压/模拟转矩限制电压	—
	ALM18	报警发生时的状态 再生负载率	—
	ALM19	报警发生时的状态 实效负载率	—
	ALM20	报警发生时的状态 峰值负载率	—
	ALM21	报警发生时的状态 瞬时发生转矩	—
	ALM22	报警发生时的状态 1 转内位置 (一脉冲单位)	—
	ALM23	报警发生时的状态 ABS 计数器	—
	ALM24	报警发生时的状态 负载惯量比	—
	ALM25	报警发生时的状态 母线电压	—
	ALM43	报警发生时的编码器内部温度	—
	ALM44	报警发生时的建立时间	—
	ALM45	报警发生时的振荡检测频率	—
	ALM46	报警发生时的坚固硬盘次数	—
	ALM51	报警发生时的模块消耗电力 1(1W 单位)	—
	ALM52	报警发生时的模块累计电力量 1(1Wh 单位)	—
	ALM200	报警记录的报警编号读取 最新报警	—
	ALM201	报警记录的报警编号读取 1 次之前的报警	—
	ALM202	报警记录的报警编号读取 2 次之前的报警	—
	ALM203	报警记录的报警编号读取 3 次之前的报警	—
	ALM204	报警记录的报警编号读取 4 次之前的报警	—
	ALM205	报警记录的报警编号读取 5 次之前的报警	—
	ALM206	报警记录的报警编号读取 6 次之前的报警	—
	ALM207	报警记录的报警编号读取 7 次之前的报警	—
	ALM208	报警记录的报警编号读取 8 次之前的报警	—
	ALM220	报警记录发生时间的读取 最新报警	—
	ALM221	报警记录发生时间的读取 1 次之前的报警	—
	ALM222	报警记录发生时间的读取 2 次之前的报警	—
	ALM223	报警记录发生时间的读取 3 次之前的报警	—
	ALM224	报警记录发生时间的读取 4 次之前的报警	—
	ALM225	报警记录发生时间的读取 5 次之前的报警	—
	ALM226	报警记录发生时间的读取 6 次之前的报警	—
	ALM227	报警记录发生时间的读取 7 次之前的报警	—
	ALM228	报警记录发生时间的读取 8 次之前的报警	—
	ALM240	报警记录报警详细数据 最新报警	—
	ALM241	报警记录报警详细数据 1 次之前的报警	—
	ALM242	报警记录报警详细数据 2 次之前的报警	—
	ALM243	报警记录报警详细数据 3 次之前的报警	—
	ALM244	报警记录报警详细数据 4 次之前的报警	—
	ALM245	报警记录报警详细数据 5 次之前的报警	—
	ALM246	报警记录报警详细数据 6 次之前的报警	—
	ALM247	报警记录报警详细数据 7 次之前的报警	—
	ALM248	报警记录报警详细数据 8 次之前的报警	—
	DIO	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	—
	TM00	信号插针的强制输出	—
	TMD0	试运转模式所用数据 (旋转速度)	—
	TMD1	试运转模式所用数据 (加减速时间常数)	—
	TMD3	试运转模式所用数据 (移动量)	—
	MD3	机械诊断数据 正转转矩时 静摩擦的读取	—

类型	软元件编号	用途	简称*1
字	MD4	机械诊断数据 正转转矩时 动摩擦(额定速度时)的读取	—
	MD5	机械诊断数据 反转转矩时 静摩擦的读取	—
	MD6	机械诊断数据 反转转矩时 动摩擦(额定速度时)的读取	—
	MD7	机械诊断数据 停止/伺服锁时 振动频率的读取	—
	MD8	机械诊断数据 停止/伺服锁时 振动等级的读取	—
	MD9	机械诊断数据 运转中 振动频率的读取	—
	MD10	机械诊断数据 运转中 振动等级的读取	—
	MD11	机械诊断数据 额定速度的读取	—
	OTS0	一键式调谐的状态确认的读取	—
	OTS1	出错代码的取得的读取	—
	OTS2	建立时间的读取	—
	OTS3	过冲量的读取	—
	ALD0	接通电源时间累积	—
	ALD1	突入继电器 ON/OFF 次数	—

*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	通常 ON(在脚本触发器上使用)
	GB60000	一键式调整开始
	GD60031. b13	GOT 错误复位信号
	GD61051. b0	当前发生报警显示标志
	GD61053. b0~GD61069. b0	报警记录显示标志
	GD61140. b0~GD61140. b4	增益调整输入许可位
	GD61207. b0	正转开关脚本触发器(JOG 运转)
	GD61209. b0	反转开关脚本触发器(JOG 运转)
	GD61211. b0	电机转速 写入完毕&脚本触发(JOG 运转)
	GD61213. b0	加减速时间常数 写入完毕&脚本触发(JOG 运转)
	GD61251. b0	电机转速 写入完毕&脚本触发(定位运转)
	GD61253. b0	加减速时间常数 写入完毕&脚本触发(定位运转)
	GD61255. b0	移动量 写入完毕&脚本触发(定位运转)
	GD61351. b0~GD61351. 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
	GD60021	语言切换
	GD60022	系统语言切换
	GD60031、GD60041	系统信息
	GD60080~GD60082	文件显示
	GD61001~GD61005	诊断画面 指示灯&对象脚本 显示用虚拟装置
	GD61051~GD61070	报警编号存储装置、报警标志(对象脚本)
	GD61130	响应模式选择
	GD61140	增益调整模式选择
	GD61151~GD61164	记录趋势图表 图表信息
	GD61171~GD61174	记录趋势图表 光标位置时刻
	GD61175~GD61178	记录趋势图表 显示开始位置时刻
	GD61179~GD61182	记录趋势图表 显示结束位置时刻
	GD61183~GD61185	记录趋势图表 显示位置时刻指定
	GD61201	电机转速 数值输入
	GD61203	加减速时间常数 数值输入
	GD61205	移动量 数值输入
	GD61351	输出信号指示灯显示
	GD63990~GD63995	时钟的数字开关
	GS513~GS516	更改时间
	GS650~GS652	当前时间

5.5 注释一览表

注释组号	注释号	使用处
500	No. 1	全部基本画面
	No. 2	B-30001~30051、B-30091、B-30101、B-30102、B-30110
	No. 3	B-30001、B-30051、B-30091、B-30101、B-30102、B-30110
	No. 4	B-30031、B-30102~30106
	No. 6~8	B-30001
	No. 9~16	B-30051
	No. 17~20	B-30110
	No. 21	B-30051~30065、B-30071~30083、B-30091 B-30101~30102、B-30110
	No. 22~25	B-30053~30065
	No. 26~27	B-30067~30069、B-30112
	No. 28~31	B-30071~30083
	No. 32~33	B-30085~30087、B-30114
	No. 34~35	B-30091~30099
	No. 37	B-30099
	No. 38	B-30093~30099
	No. 39	B-30011~30087、B-30101~30500
	No. 40	B-30053~30069
	No. 41	B-30071~30087、B-30114
	No. 42	B-30031、B-30102~30106、B-30500
	No. 43	B-30071~30087、B-30114
	No. 44	B-30053~30069、B-30112
	No. 45	B-30051
	No. 46	B-30091
	No. 47	B-30093
	No. 48	B-30095
	No. 49	B-30091
	No. 50	B30051、B-30091~30102、B-30110
	No. 51~53	B-30053~30087、B-30112~30114
	No. 54	B-30011、B-30093~30095、W-30011
	No. 55	B-30053~30087、B-30112~30114
	No. 56	B-30011、B-30093~30095、W-30011
	No. 57	B-30011、B-30053~30087、B-30093~30095、 B-30112~30114、W-30011
	No. 58	B-30053~30087、B-30112~30114
	No. 59	B-30011、B-30053、B-30071、B-30093~30095、W-30011
	No. 60	B-30011、B-30060、B-30069、B-30078、B-30087、B-30093~ 30095、W-30011
	No. 61~62	B-30011、B-30093~30095、W-30011
	No. 63	B-30011、B-30053~30079、B-30087 B-30093~30095、B-30112~30114、W-30011
	No. 64	B-30011、B-30061、B-30079、B-30093~30095、W-30011
	No. 65	B-30011、B-30056~30057、B-30074~30075、B-30093~ 30095、W-30011
	No. 66	B-30011、B-30093~30095、W-30011
	No. 67	B-30011、B-30056~30057、B-30060~30061、B-30069、 B-30074~30075、B-30078~30079、B-30087、B-30093~ 30095、W-30011
	No. 68	B-30011、B-30056~30058、B-30074~30076、 B-30093~30095、W-30011
	No. 69~71	B-30011、B-30093~30095、W-30011

注释组号	注释号	使用处
500	No. 72	B-30053、B-30071
	No. 73	B-30056~30058、B-30074~30076
	No. 74	B-30060、B-30078
	No. 75~76	B-30061、B-30079
	No. 77	B-30051、B-30067~30069、B-30085~30091、 B-30101~30102、B-30110~30114
	No. 78	B-30110
	No. 79	B-30001
	No. 80	B-30067~30069、B-30112
	No. 81	B-30085~30089、B-30114
	No. 82	B-30112~30114
	No. 101~121	B-30011、B-30093~30095、W-30011
	No. 151~206	B-30021
	No. 251~252	B-30031
	No. 253	B-30031、B-30103~30106、B-30500
	No. 254~343	B-30031
	No. 351~380	B-30041
	No. 401	B-30053
	No. 402	B-30054
	No. 403	B-30071
	No. 404	B-30072
	No. 405~424	B-30053、B-30071
	No. 425~426	B-30054、B-30072
	No. 427~446	B-30053、B-30071
	No. 447~448	B-30054、B-30072
	No. 449~468	B-30053、B-30071
	No. 469~470	B-30054、B-30072
	No. 501	B-30056
	No. 502	B-30057
	No. 503	B-30058、B-30076、B-30106
	No. 504	B-30074
	No. 505	B-30075
	No. 506	B-30076
	No. 507~526	B-30056、B-30074
	No. 527~546	B-30057、B-30075
	No. 547~557	B-30058、B-30076
	No. 558~577	B-30056、B-30074
	No. 578~597	B-30057、B-30075
	No. 598~608	B-30058、B-30076
	No. 609~628	B-30056、B-30074
	No. 629~648	B-30057、B-30075
	No. 649~659	B-30058、B-30076
	No. 701	B-30060
	No. 702	B-30061
	No. 703	B-30062
	No. 704	B-30078
	No. 705	B-30079
	No. 706	B-30080
	No. 707~726	B-30060、B-30078
	No. 727~746	B-30061、B-30079
	No. 747	B-30062、B-30080
	No. 748~767	B-30060、B-30078
	No. 768~787	B-30061、B-30079

注释组号	注释号	使用处
500	No. 788	B-30062、B-30080
	No. 789~808	B-30060、B-30078
	No. 809~828	B-30061、B-30079
	No. 829	B-30062、B-30080
	No. 851	B-30064
	No. 852	B-30065
	No. 853	B-30082
	No. 854	B-30083
	No. 855~874	B-30064、B-30082
	No. 875~882	B-30065、B-30083
	No. 883~902	B-30064、B-30082
	No. 903~910	B-30065、B-30083
	No. 911~930	B-30064、B-30082
	No. 931~938	B-30065、B-30083
	No. 951	B-30067
	No. 952	B-30085
	No. 953~955	B-30067、B-30085
	No. 1001	B-30069
	No. 1002	B-30087
	No. 1003~1023	B-30069、B-30087
	No. 1051~1052	B-30093~30095
	No. 1053~1054	B-30093
	No. 1101~1106	B-30095
	No. 1151~1157	B-30099
	No. 1201	W-30002
	No. 1251~1260	W-30003
	No. 1301~1302	W-30001
	No. 1351	B-30101
	No. 1352~1354	B-30011、B-30021、B-30041、B-30101
	No. 1356	B-30102
	No. 1357~1359	B-30011、B-30021、B-30041
	No. 1360~1363	B-30031、B-30103~30106、B-30500
	No. 1501~1504	B-30031、B-30102~30106
	No. 1551~1571	B-30103
	No. 1601~1617	B-30104
	No. 1651~1666	B-30105
	No. 1701~1712	B-30106
	No. 1751	B-30112
	No. 1752	B-30114
	No. 1758~1795	B-30112、B-30114
	No. 1796~1797	B-30110
	No. 1801~1802	W-30013

5.6 脚本一览表

项目	设置
工程脚本	有
画面脚本	B-30041、B-30103、B-30104、B-30500
对象脚本	B-30021、B-30031、B-30093、B-30095、B-30099、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	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
<pre>[w:GD60080]=201; //Set Document ID to 201 [w:GD60081]=1; //Set Document page No. to 1 [w:GD61130] = 2; //One-touch tuning initial selection (basic mode)</pre>			

5.6.2 画面脚本

基本画面 30041

脚本号.	30002	脚本名	Script30002
注释	当前时间取得		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
<pre>//Store Year, Month, Day, Hour, Minute, Second When Screen Is Displayed [w:GD61183]=[w:GS650]; [w:GD61184]=[w:GS651]; [w:GD61185]=[w:GS652];</pre>			

基本画面 30103

脚本号.	30110	脚本名	Script30110
注释	增益调整模式选择		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>//Change the trigger in accordance with selected gain adjustment mode. switch([0-100:w:PA1008]){ case 0x0000: //2 gain adjustment mode 1 [w:GD61140] = 1; break; case 0x0001: //Auto tuning mode 1 [w:GD61140] = 2; break; case 0x0002: //Auto tuning mode 2 [w:GD61140] = 4; break; case 0x0003: //Manual mode [w:GD61140] = 8; break; case 0x0004: //2 gain adjustment mode 2 [w:GD61140] = 16; break; }</pre>			

基本画面 30104

脚本号.	30115	脚本名	Script30115
注释	响应模式选择		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB60000
<pre> rst([b:GB60000]); //Start tuning in accordance with selected reply mode. switch([w:GD61130]){ case 1: set([0-100:b:0TI1]); //High mode break; case 2: set([0-100:b:0TI0]); //Basic mode break; case 3: set([0-100:b:0TI2]); //Low mode break; }</pre>			

基本画面 30500

脚本号.	30003	脚本名	Script30003
注释	该文件显示的最后一页的处理		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	通常
<pre> //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]; } }</pre>			

5.6.3 对象脚本

基本画面 30021

对象	字指示灯 (STAB2)	对象 ID *1	10059
脚本用户 ID	1		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	通常
<pre> [u32:TMP800] = [0-100:u32:DIO] & 0x00100000; //Calculate bit20 of DIO with logical conjunction and store it in TMP [w:GD61001] = [u32:TMP800] >> 20; //Shift TMP right by 20 and store it in GD61001</pre>			
对象	字指示灯 (CDP)	对象 ID *1	10060
脚本用户 ID	2		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre> [u32:TMP801] = [0-100:u32:DIO] & 0x08000000; //Calculate bit27 of DIO with logical conjunction and store it in TMP [w:GD61002] = [u32:TMP801] >> 27; //Shift TMP right by 27 and store it in GD61002</pre>			
对象	字指示灯 (CDPS)	对象 ID *1	10057
脚本用户 ID	3		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre> [u32:TMP802] = [0-100:u32:D00] & 0x02000000; //Calculate bit25 of D00 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD61003] = [u32:TMP802] >> 25; //Shift TMP right by 25 and store it in GD61003</pre>			

对象	字指示灯 (ABSV)	对象 ID *1	10058
脚本用户 ID	4		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
[u32:TMP803] = [0-100:u32:D00] & 0x08000000; //Calculate bit27 of D00 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD61004] = [u32:TMP803] >> 27; //Shift TMP right by 27 and store it in GD61004			
对象	字指示灯 (MTTR)	对象 ID *1	10116
脚本用户 ID	5		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
[u32:TMP804] = [0-100:u32:D00] & 0x80000000; //Calculate bit31 of D00 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD61005] = [u32:TMP804] >> 31; //Shift TMP right by 31 and store it in GD61005			

基本画面 30031

对象	字指示灯 (报警)	对象 ID *1	10060
脚本用户 ID	1		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
[w:GD61052] = [0-100:w:ALM0]; //Store Alarm No. in GD Device //If Alarm No. Is as Mentioned Below if([w:GD61052] == 234 [w:GD61052] == 235 [w:GD61052] == 236 [w:GD61052] == 237 [w:GD61052] == 240 [w:GD61052] == 242 [w:GD61052] == 243) { [w:GD61051] = 1; //If Alarm No. Is as Mentioned Otherwise }else{ [w:GD61051] = 0; }			
对象	注释显示 (字) (报警)	对象 ID *1	10061
脚本用户 ID	2		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	下降沿 GD61051.b0
if([b:GD61051.b0] == OFF) { //If Indicated Trigger Is OFF clear_object(); //Clear Objects }			
对象	字指示灯 (最新)	对象 ID *1	10064
脚本用户 ID	3		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
[w:GD61054] = [0-100:w:ALM200]; //Store Alarm No. in GD Device //If Alarm No. Is as Mentioned Below if([w:GD61054] == 234 [w:GD61054] == 235 [w:GD61054] == 236 [w:GD61054] == 237 [w:GD61054] == 240 [w:GD61054] == 242 [w:GD61054] == 243) { [w:GD61053] = 1; //If Alarm No. Is as Mentioned Otherwise }else{ [w:GD61053] = 0; }			
对象	注释显示 (字) (最新)	对象 ID *1	10065
脚本用户 ID	4		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	下降沿 GD61053.b0
if([b:GD61053.b0] == OFF) { //If Indicated Trigger Is OFF clear_object(); //Clear Objects }			
对象	字指示灯 (1 次前)	对象 ID *1	10067
脚本用户 ID	5		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
[w:GD61056] = [0-100:w:ALM201]; //Store Alarm No. in GD Device //If Alarm No. Is as Mentioned Below			

<pre> if([w:GD61056] == 234 [w:GD61056] == 235 [w:GD61056] == 236 [w:GD61056] == 237 [w:GD61056] == 240 [w:GD61056] == 242 [w:GD61056] == 243){ [w:GD61055] = 1; //If Alarm No. Is as Mentioned Otherwise }else{ [w:GD61055] = 0; } </pre>			
对象	注释显示(字) (1 次前)	对象 ID *1	10068
脚本用户 ID	6		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	下降沿 GD61055. b0
<pre> if([b:GD61055. b0] == OFF){ clear_object(); } //If Indicated Trigger Is OFF //Clear Objects </pre>			
对象	字指示灯 (2 次前)	对象 ID *1	10069
脚本用户 ID	7		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre> [w:GD61058] = [0-100:w:ALM202]; //Store Alarm No. in GD Device //If Alarm No. Is as Mentioned Below if([w:GD61058] == 234 [w:GD61058] == 235 [w:GD61058] == 236 [w:GD61058] == 237 [w:GD61058] == 240 [w:GD61058] == 242 [w:GD61058] == 243){ [w:GD61057] = 1; //If Alarm No. Is as Mentioned Otherwise }else{ [w:GD61057] = 0; } </pre>			
对象	字指示灯 (2 次前)	对象 ID *1	10070
脚本用户 ID	8		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	下降沿 GD61057. b0
<pre> if([b:GD61057. b0] == OFF){ clear_object(); } //If Indicated Trigger Is OFF //Clear Objects </pre>			
对象	字指示灯 (3 次前)	对象 ID *1	10071
脚本用户 ID	9		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre> [w:GD61060] = [0-100:w:ALM203]; //Store Alarm No. in GD Device //If Alarm No. Is as Mentioned Below if([w:GD61060] == 234 [w:GD61060] == 235 [w:GD61060] == 236 [w:GD61060] == 237 [w:GD61060] == 240 [w:GD61060] == 242 [w:GD61060] == 243){ [w:GD61059] = 1; //If Alarm No. Is as Mentioned Otherwise }else{ [w:GD61059] = 0; } </pre>			
对象	注释显示(字) (3 次前)	对象 ID *1	10072
脚本用户 ID	10		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	下降沿 GD61059. b0
<pre> if([b:GD61059. b0] == OFF){ clear_object(); } //If Indicated Trigger Is OFF //Clear Objects </pre>			
对象	字指示灯 (4 次前)	对象 ID *1	10073
脚本用户 ID	11		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre> [w:GD61062] = [0-100:w:ALM204]; //Store Alarm No. in GD Device //If Alarm No. Is as Mentioned Below if([w:GD61062] == 234 [w:GD61062] == 235 [w:GD61062] == 236 [w:GD61062] == 237 [w:GD61062] </pre>			

<pre> == 240 [w:GD61062] == 242 [w:GD61062] == 243) { [w:GD61061] = 1; //If Alarm No. Is as Mentioned Otherwise }else{ [w:GD61061] = 0; } </pre>			
对象	注释显示(字) (4 次前)	对象 ID *1	10074
脚本用户 ID	12		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	下降沿 GD61061. b0
<pre> if([b:GD61061. b0] == OFF) { clear_object(); } //If Indicated Trigger Is OFF //Clear Objects </pre>			
对象	字指示灯 (5 次前)	对象 ID *1	10075
脚本用户 ID	13		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre> [w:GD61064] = [0-100:w:ALM205]; //Store Alarm No. in GD Device //If Alarm No. Is as Mentioned Below if([w:GD61064] == 234 [w:GD61064] == 235 [w:GD61064] == 236 [w:GD61064] == 237 [w:GD61064] == 240 [w:GD61064] == 242 [w:GD61064] == 243) { [w:GD61063] = 1; //If Alarm No. Is as Mentioned Otherwise }else{ [w:GD61063] = 0; } </pre>			
对象	注释显示(字) (5 次前)	对象 ID *1	10076
脚本用户 ID	14		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	下降沿 GD61063. b0
<pre> if([b:GD61063. b0] == OFF) { clear_object(); } //If Indicated Trigger Is OFF //Clear Objects </pre>			
对象	字指示灯 (6 次前)	对象 ID *1	1077
脚本用户 ID	15		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre> [w:GD61066] = [0-100:w:ALM206]; //Store Alarm No. in GD Device //If Alarm No. Is as Mentioned Below if([w:GD61066] == 234 [w:GD61066] == 235 [w:GD61066] == 236 [w:GD61066] == 237 [w:GD61066] == 240 [w:GD61066] == 242 [w:GD61066] == 243) { [w:GD61065] = 1; //If Alarm No. Is as Mentioned Otherwise }else{ [w:GD61065] = 0; } </pre>			
对象	注释显示(字) (6 次前)	对象 ID *1	10078
脚本用户 ID	16		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	下降沿 GD61065. b0
<pre> if([b:GD61065. b0] == OFF) { clear_object(); } //If Indicated Trigger Is OFF //Clear Objects </pre>			
对象	字指示灯 (7 次前)	对象 ID *1	10079
脚本用户 ID	17		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre> [w:GD61068] = [0-100:w:ALM207]; //Store Alarm No. in GD Device //If Alarm No. Is as Mentioned Below if([w:GD61068] == 234 [w:GD61068] == 235 [w:GD61068] == 236 [w:GD61068] == 237 [w:GD61068] == 240 [w:GD61068] == 242 [w:GD61068] == 243) { </pre>			

<pre> [w:GD61067] = 1; //If Alarm No. Is as Mentioned Otherwise }else{ [w:GD61067] = 0; } </pre>			
对象	注释显示(字) (7 次前)	对象 ID *1	10080
脚本用户 ID	18		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	下降沿 GD61067. b0
<pre> if([b:GD61067. b0] == OFF) { clear_object(); } //If Indicated Trigger Is OFF //Clear Objects </pre>			
对象	字指示灯 (8 次前)	对象 ID *1	10081
脚本用户 ID	19		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre> [w:GD61070] = [0-100:w:ALM208]; //Store Alarm No. in GD Device //If Alarm No. Is as Mentioned Below if([w:GD61070] == 234 [w:GD61070] == 235 [w:GD61070] == 236 [w:GD61070] == 237 [w:GD61070] == 240 [w:GD61070] == 242 [w:GD61070] == 243) { [w:GD61069] = 1; //If Alarm No. Is as Mentioned Otherwise }else{ [w:GD61069] = 0; } </pre>			
对象	注释显示(字) (8 次前)	对象 ID *1	10082
脚本用户 ID	20		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	下降沿 GD61069. b0
<pre> if([b:GD61069. b0] == OFF) { clear_object(); } //If Indicated Trigger Is OFF //Clear Objects </pre>			

基本画面 30093

对象	数值输入(电机转速)	对象 ID *1	10008
脚本用户 ID	1		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	上升沿 GD61211. b0
<pre> [0-100:u32:TMD0] = [w:GD61201]; //Substitute GD61201 Value in TMD0 Device [b:GD61211. b0] = OFF; //Switch Trigger OFF </pre>			
对象	数值输入(加减速时间常数)	对象 ID *1	10009
脚本用户 ID	2		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	上升沿 GD61213. b0
<pre> [0-100:u32:TMD1] = [w:GD61203]; //Substitute GD61203 Value in TMD1 Device [b:GD61213. b0] = OFF; //Switch Trigger OFF </pre>			
对象	开关(正转)	对象 ID *1	10013
脚本用户 ID	3		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	上升沿 / 下降沿 GD61217. b0
<pre> if([b:GD61207. b0] == ON) { [0-100:u32:TMI0] = 2049; //When Trigger Signal Rises //Input 2049(0x0801) to TMI0 Device }else{ [0-100:u32:TMI0] = 1; //When Trigger Signal Falls //Input 1(0x0001) to TMI0 Device } </pre>			

对象	开关(反转)	对象 ID *1	10012
脚本用户 ID	4		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	上升沿 / 下降沿 GD61219.b0
<pre> if([b:GD61209.b0] == ON){ [0-100:u32:TMI0] = 4097; //When Trigger Signal Rises //Input 4097(0x1001) to TMI0 Device }else{ [0-100:u32:TMI0] = 1; //When Trigger Signal Falls //Input 1(0x0001) to TMI0 Device } </pre>			

基本画面 30095

对象	数值输入(电机转速)	对象 ID *1	10012
脚本用户 ID	1		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	上升沿 GD61251.b0
<pre> [0-100:u32:TMD0] = [w:GD61201]; //Substitute GD61201 Value in TMD0 Device [b:GD61251.b0] = OFF; //Switch Trigger OFF </pre>			
对象	数值输入(加减速时间常数)	对象 ID *1	10013
脚本用户 ID	2		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	上升沿 GD61253.b0
<pre> [0-100:u32:TMD1] = [w:GD61203]; //Substitute GD61203 Value in TMD1 Device [b:GD61253.b0] = OFF; //Switch Trigger OFF </pre>			
对象	数值输入(移动量)	对象 ID *1	10014
脚本用户 ID	3		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	上升沿 GD61255.b0
<pre> [0-100:u32:TMD3] = [w:GD61205]; //Substitute GD61205 Value in TMD3 Device [b:GD61255.b0] = OFF; //Switch Trigger OFF </pre>			

基本画面 30099

对象	开关(CN1-49)	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 GD61351.b0
<pre> [0-100:u32:TM00] = [w:GD61351]; //Store GD61351 Value in TM00 </pre>			
对象	开关(CN1-24)	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 GD61351.b1
<pre> [0-100:u32:TM00] = [w:GD61351]; //Store GD61351 Value in TM00 </pre>			
对象	开关(CN1-23)	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 GD61351.b2
<pre> [0-100:u32:TM00] = [w:GD61351]; //Store GD61351 Value in TM00 </pre>			

对象	开关(CN1-25)	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 GD61351.b3
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61351]; //Store GD61351 Value in TM00			
对象	开关(CN1-22)	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 GD61351.b4
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61351]; //Store GD61351 Value in TM00			
对象	开关(CN1-48)	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 GD61351.b5
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61351]; //Store GD61351 Value in TM00			
对象	开关(CN1-33)	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 GD61351.b6
[0-100:u32:TM00] = [w:GD61351]; //Store GD61351 Value in TM00			

基本画面 30500

对象	开关	对象 ID *1	20018
脚本用户 ID	1		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	软元件写入时
<pre>//Do not exceed 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	数值显示(年)	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 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</pre>			

[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 Year 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	数值显示(月)	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	数值显示(日)	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	数值显示(时)	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	数值显示(分)	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	数值显示(秒)	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 引用画面时有可能会被变更。

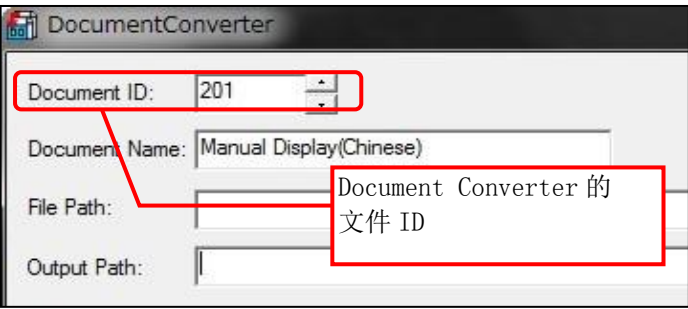
6. 关于手册显示

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
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 存储卡的文件夹构成

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)。