

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

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 .....	7
3.3 画面创建软件的以太网设置 .....	7
3.4 画面创建软件的重叠窗口/叠加窗口设置.....	7
4. 关于伺服放大器.....	7
4.1 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 .....	21
5.3.1 菜单(B-30001) .....	21
5.3.2 启动/调整菜单(B-30011) .....	22
5.3.3 调谐(B-30013) .....	23
5.3.4 滤波器设置 1/2 (B-30015).....	24
5.3.5 滤波器设置 2/2 (B-30016).....	25
5.3.6 抑制振动控制设置(B-30017) .....	26
5.3.7 一键式调整(B-30019) .....	27
5.3.8 测试运行菜单(B-30021) .....	28
5.3.9 JOG 运行(B-30023).....	29
5.3.10 定位运行(B-30025) .....	30
5.3.11 输出信号(DO)强制输出(B-30029) .....	31
5.3.12 参数设置(ROM)菜单(B-30041) .....	32
5.3.13 基本设置参数(ROM) (B-30043~30044) .....	33
5.3.14 增益/滤波器参数(ROM) (B-30046~30048) .....	34
5.3.15 扩展设置 1 参数(ROM) (B-30049~30050) .....	35
5.3.16 输入输出设置参数(ROM) (B-30052) .....	36
5.3.17 扩展设置 2 参数(ROM) (B-30055~30056) .....	37
5.3.18 扩展设置 3 参数(ROM) (B-30058) .....	38
5.3.19 线性伺服电机/DD 电机设置参数(ROM) (B-30061) .....	39
5.3.20 参数设置(RAM)菜单(B-30071) .....	40
5.3.21 基本设置参数(RAM) (B-30073~30074) .....	41
5.3.22 增益/滤波器参数(RAM) (B-30076~30078) .....	42
5.3.23 扩展设置 1 参数(RAM) (B-30079~30080) .....	43
5.3.24 输入输出设置参数(RAM) (B-30082) .....	44
5.3.25 扩展设置 2 参数(RAM) (B-30085~30086) .....	45
5.3.26 扩展设置 3 参数(RAM) (B-30088) .....	46
5.3.27 线性伺服电机/DD 电机设置参数(RAM) (B-30091) .....	47
5.3.28 维护菜单(B-30101) .....	48
5.3.29 放大器寿命诊断(B-30103) .....	49
5.3.30 机械诊断(B-30105) .....	50
5.3.31 机械诊断(图表) (B-30107~30109) .....	51
5.3.32 电量监视(B-30111) .....	53
5.3.33 故障处理菜单(B-30201) .....	55

5.3.34	报警一览表(B-30203)	56
5.3.35	报警记录(B-30205)	57
5.3.36	手册显示(B-30207)	58
5.3.37	监视菜单(B-30301)	60
5.3.38	运行监视(B-30303~30304)	61
5.3.39	输入输出监视(B-30305)	62
5.3.40	报警复位(W-30001)	63
5.3.41	语言设置(W-30002)	64
5.3.42	时钟设置(W-30003)	65
5.3.43	有效/无效轴设置(W-30008)	66
5.3.44	轴选择(W-30009)	67
5.3.45	报警发生时状态显示(W-30011~30012)	68
5.3.46	一键式调整进度显示(W-30013)	69
5.3.47	设置临界值(W-30015)	70
5.3.48	保存推断值(W-30017)	71
5.3.49	滤波器 1~5 陷波宽度(W-30020、W-30022、W-30024、W-30026、W-30028)	72
5.3.50	滤波器 1~5 陷波深度(W-30021、W-30023、W-30025、W-30027、W-30029)	73
5.3.51	低通滤波器设置(W-30030)	74
5.3.52	轴共振抑制滤波器 设置(W-30031)	75
5.3.53	轴共振抑制滤波器 频率(W-30032)	76
5.3.54	轴共振抑制滤波器 陷波深度(W-30033)	77
5.3.55	状态显示(W-30101~30102)	78
5.4	使用软元件一览表	79
5.5	注释一览表	87
5.6	配方一览表	90
5.7	软元件数据传送一览	99
5.8	脚本一览	102
5.9	日志一览	201
6.	关于手册显示	203
6.1	手册显示用文件数据的准备	203
7.	其他	204
7.1	使用运动控制器时的设置	204
7.2	使用 MELSEC-Q 系列可编程控制器时的设置	205
7.3	关于 GOT 监视速度的注意事项	206
7.4	便于利用资源数据的相关定制功能	206

## 修订记录

### 样本画面说明书

修订日期	管理编号*	修订内容
2015/12	BCN-P5999-0621	初版
2016/1	BCN-P5999-0621-1a	工程数据改进
2016/5	BCN-P5999-0621-2	对应驱动记录器，工程数据改进
2016/8	BCN-P5999-0621-3	报警记录、机械诊断（图表）、支持电量监视
2016/10	BCN-P5999-0621-4	对应轴切换，修正画面切换

\* 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
2015/12	MITSUBISHI_MR-J4-B_V_Ver1_C.GTX	1.144A	初版
2016/1	MITSUBISHI_MR-J4-B_V_Ver1a_C.GTX	1.144A	修改一部分画面的误写
2016/5	MITSUBISHI_MR-J4-B_V_Ver2_C.GTX	1.155M	对应驱动记录器，修改数据类型
2016/8	MITSUBISHI_MR-J4-B_V_Ver3_C.GTX	1.155M	报警记录、机械诊断（图表）、支持电量监视
2016/10	MITSUBISHI_MR-J4-B_V_Ver4_C.GTX	1.165X	对应轴切换，修正画面切换

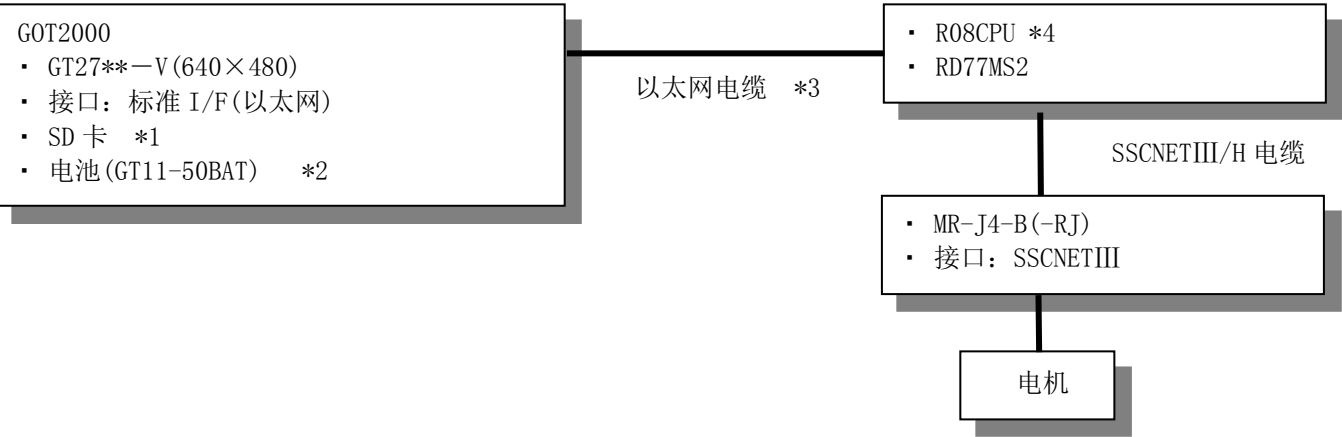
\* 制作工程数据时使用的画面创建软件的版本。打开文件时请使用相同版本或更高版本的画面创建软件。

1. 概要

是将 GOT2000 与 MELSEC iQ-R 系列可编程控制器通过以太网连接，再经由简单运动控制模块通过 SSCNETIII/H 与 MELSERVO-J4 系列（MR-J4-B）连接，对伺服放大器的参数进行更改、监视、实施测试运行等的样本画面说明书。

通过更改软元件，该样本也可支持使用运动控制器。关于软元件的更改方法，请参照「7.1 使用运动控制器时的设置」。

2. 系统构成



\*1: SD卡，用于日志功能/配方功能/文件显示功能。

\*2: 电池，用于时钟数据以及SRAM用户区的报警数据/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)」。

\*4: 通过更改连接机器设置，该样本也可支持使用 MELSEC-Q 系列可编程控制器。关于更改方法，请参照「7.2 使用 MELSEC-Q 系列可编程控制器时的设置」。

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	以太网连接	以太网 (MELSEC), Q17nNC, CRnD-700, 网关
扩展功能	标准字体	日语
	轮廓字体	黑体
		英数假名
		日语汉字
	中文(简体)汉字	
	软元件数据传送	
	驱动记录器	
	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
GOT 网络号	1	
GOT 站号	2	
GOT 标准以太网设置	参照下表	
GOT 机器通讯用端口号	5001	
重试次数(次)	3	
启动时间(秒)	3	
通讯超时时间(秒)	3	
发送延迟时间(ms)	0	
伺服轴切换软元件起始编号	60400	

#### GOT 标准以太网设置

项目	设置值	备注
将 GOT 标准以太网设置反映到 GOT 本体	勾选	
GOT IP 地址	192.168.3.18	
子网掩码	255.255.255.0	
默认网关	0.0.0.0	
周边 S/W 通讯用端口号	5015	
透明传送用端口号	5014	
将 GOT 扩展以太网设置反映到 GOT 本体	未设	

### 3.3 画面创建软件的以太网设置

	本站	网络号	站号	机器	IP 地址	端口号	通讯方式
1	*	1	1	RCPU	192.168.3.39	5006	UDP

### 3.4 画面创建软件的重叠窗口/叠加窗口设置

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

## 4. 关于伺服放大器

### 4.1 伺服放大器的参数设置

本公司在进行动作确认时的设置值如下所示。

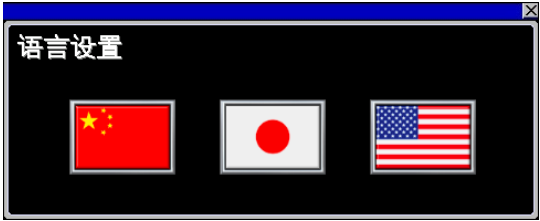
项目	设置值	备注
功能选择 A-1	2100	不使用 EM2/EM1。
参数写入禁止	00AB	全部参数的读取、写入均为可能
其他	初始值	

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 498~500 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。

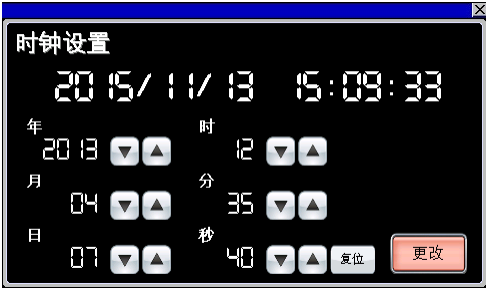
列号	语言
1	中文(简体)
2	日语
3	英语



窗口画面 W-30002：语言设置

5.2 画面切换

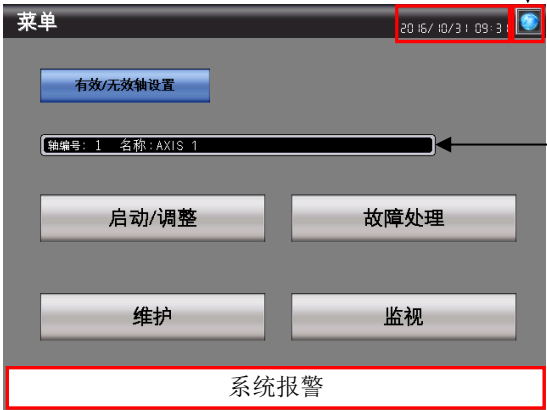
5.2.1 画面一览/切换(公共)



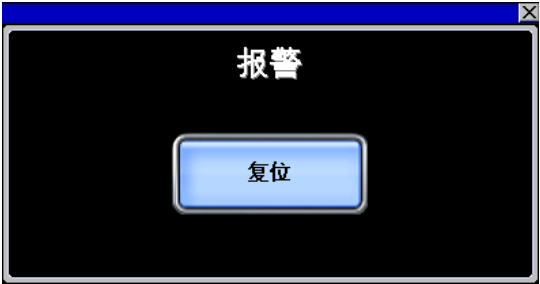
窗口画面 W-30003：时钟设置



窗口画面 W-30009：轴选择  
(除了 B-30107~30109、B-30111、B-30205、B-30207 以外显示)



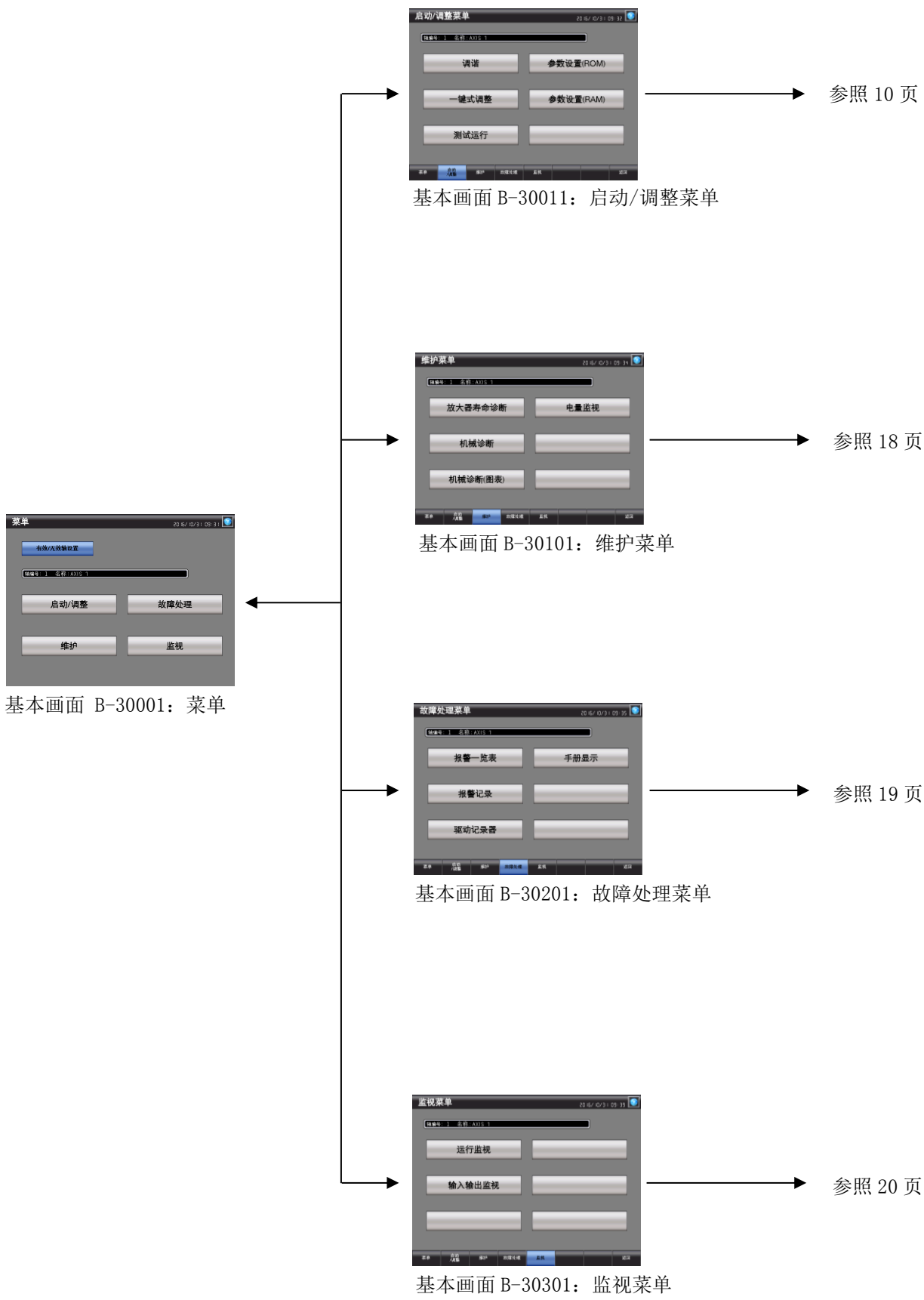
基本画面 B-30001：菜单及全部基本画面



窗口画面 W-30001：报警复位

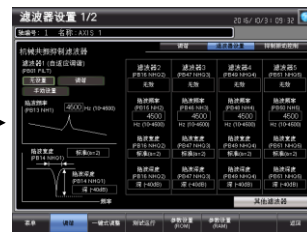


5.2.2 画面一览表/切换(个别)





基本画面 B-30013:  
调谐

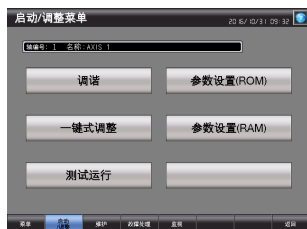


基本画面 B-30015~30016:  
滤波器设置

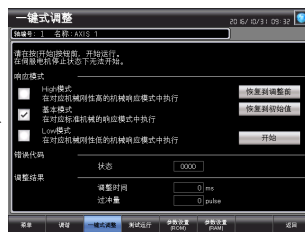
参照 12 页



基本画面 B-30017:  
抑制振动控制



基本画面 B-30011:  
启动/调整菜单



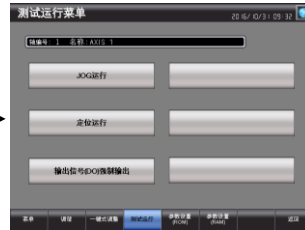
基本画面 B-30019:  
一键式调整



窗口画面 W-30013:  
一键式调整进度显示

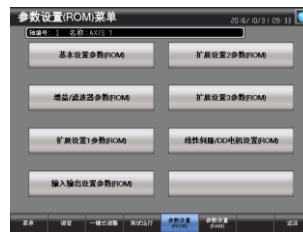
下一页

上一页



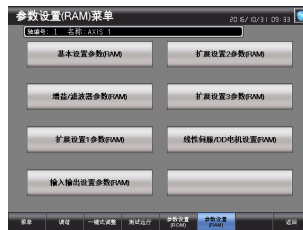
参照 13 页

基本画面 B-30021: 测试运行菜单



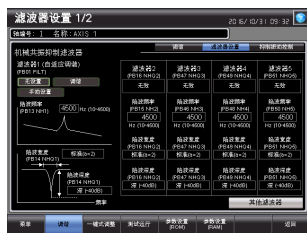
参照 14 页

基本画面 B-30041: 参数设置 (ROM) 菜单



参照 16 页

基本画面 B-30071: 参数设置 (RAM) 菜单



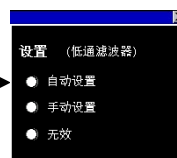
基本画面 B-30015~30016:  
滤波器设置



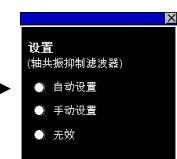
窗口画面 W-30020、W-30022、W-30024、W-30026、W-30028:  
滤波器 1~5 陷波宽度



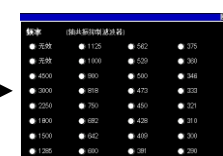
窗口画面 W-30021、W-30023、W-30025、W-30027、W-30029:  
滤波器 1~5 陷波深度



窗口画面 W-30030:  
低通滤波器 设置



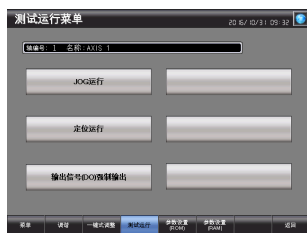
窗口画面 W-30031:  
轴共振抑制滤波器 设置



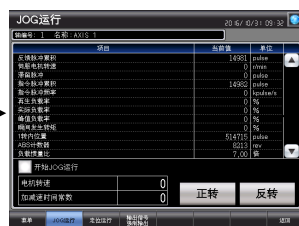
窗口画面 W-30032:  
轴共振抑制滤波器 频率



窗口画面 W-30033:  
轴共振抑制滤波器 陷波深度



基本画面 B-30021:  
测试运行菜单



基本画面 B-30023: JOG 运行

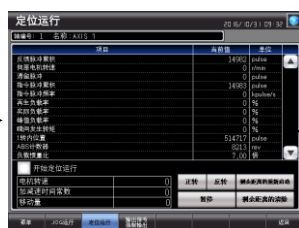
叠加窗口

W-30101~30102: 状态显示

伺服轴位置	1234567890	pos
伺服轴速度	1234567890	vel
伺服轴加速度	1234567890	acc
伺服轴减速度	1234567890	dec
伺服轴位置	1234567890	pos
伺服轴速度	1234567890	vel
伺服轴加速度	1234567890	acc
伺服轴减速度	1234567890	dec
伺服轴位置	1234567890	pos
伺服轴速度	1234567890	vel
伺服轴加速度	1234567890	acc
伺服轴减速度	1234567890	dec

叠加窗口

W-30101~30102:  
状态显示



基本画面 B-30025: 定位运行

叠加窗口

W-30101~30102: 状态显示

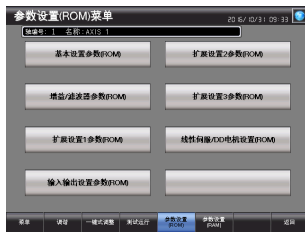
伺服轴位置	1234567890	pos
伺服轴速度	1234567890	vel
伺服轴加速度	1234567890	acc
伺服轴减速度	1234567890	dec
伺服轴位置	1234567890	pos
伺服轴速度	1234567890	vel
伺服轴加速度	1234567890	acc
伺服轴减速度	1234567890	dec
伺服轴位置	1234567890	pos
伺服轴速度	1234567890	vel
伺服轴加速度	1234567890	acc
伺服轴减速度	1234567890	dec

叠加窗口

W-30101~30102:  
状态显示



基本画面 B-30029: 输出信号(DO)强制输出



基本画面 B-30041:  
参数设置 (ROM) 菜单



基本画面 B-30043~30044:  
基本设置参数 (ROM)



基本画面 B-30046~30048:  
增益・滤波器参数 (ROM)



基本画面 B-30049~30050:  
扩展设置 1 参数 (ROM)



基本画面 B-30052:  
输入输出设置参数 (ROM)

下一页

上一页



基本画面 B-30055~30056:  
扩展设置 2 参数 (ROM)



基本画面 B-30058:  
扩展设置 3 参数 (ROM)



基本画面 B-30061:  
线性伺服电机/DD 电机设置参数 (ROM)





上一页



基本画面 B-30085~30086:  
扩展设置 2 参数 (RAM)



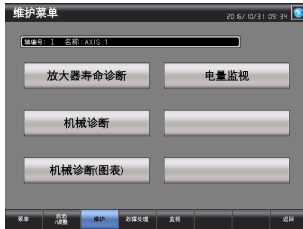
基本画面 B-30088:  
扩展设置 3 参数 (RAM)



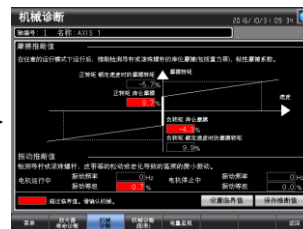
基本画面 B-30091:  
线性伺服电机/DD 电机设置参数 (RAM)



基本画面 B-30103:  
放大器寿命诊断



基本画面 B-30101:  
维护菜单



基本画面 B-30105:  
机械诊断

故障报警值	报警值	报警值	报警值
正转时 最大速度时的最大转矩	3456.0	3456.0	%
正转时 离心泵启动	3456.0	3456.0	%
反转时 离心泵启动	3456.0	3456.0	%
反转时 最大速度时的最大转矩	3456.0	3456.0	%

窗口画面 W-30015:  
设置临界值



基本画面 B-30107~30109:  
机械诊断(图表)

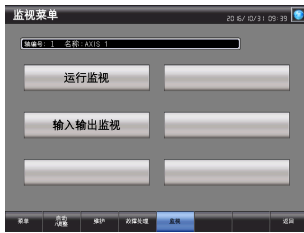


窗口画面 W-30017:  
保存推断值



基本画面 B-30111:  
电量监视





基本画面 B-30301:  
监视菜单



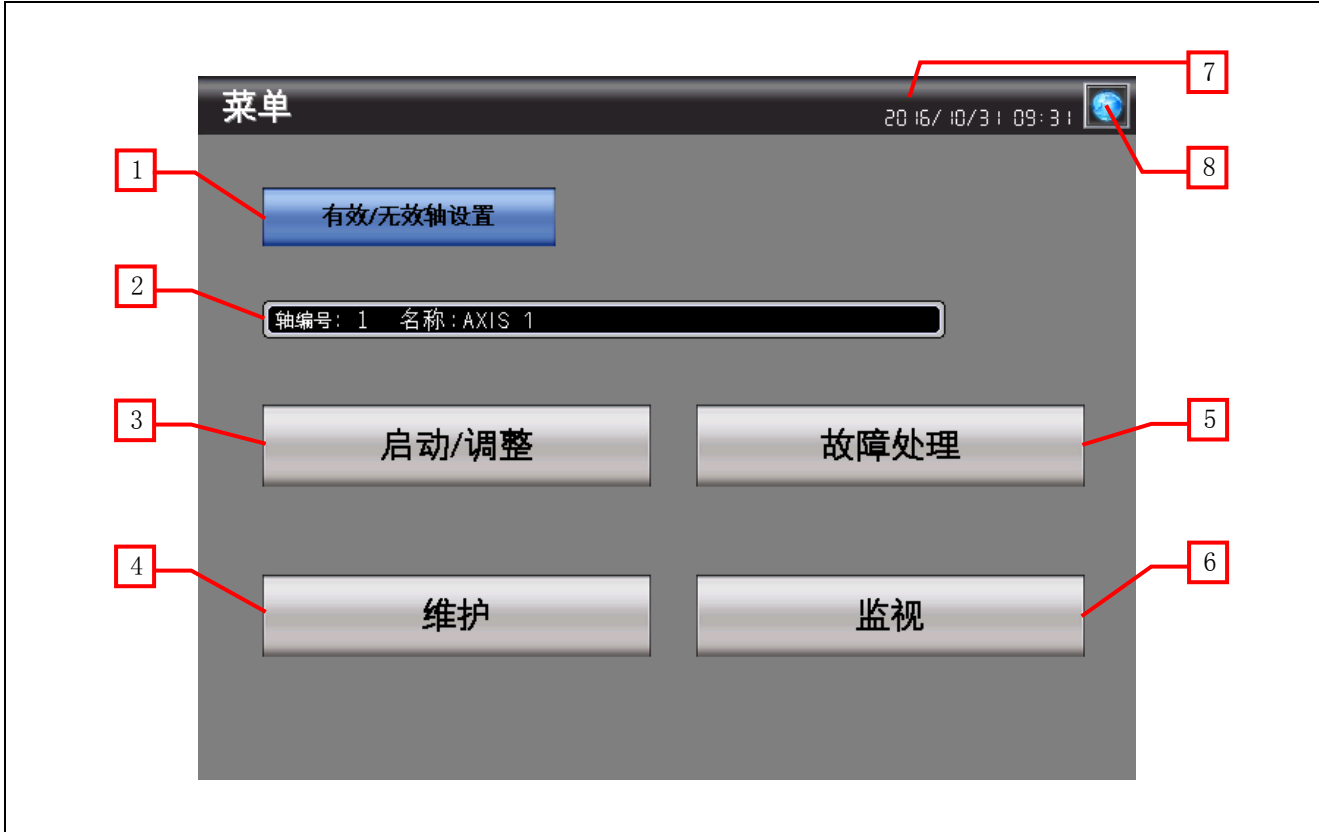
基本画面 B-30303~30304:  
运行监视



基本画面 B-30305:  
输入输出监视

5.3 画面说明

5.3.1 菜单(B-30001)



概要

菜单画面。

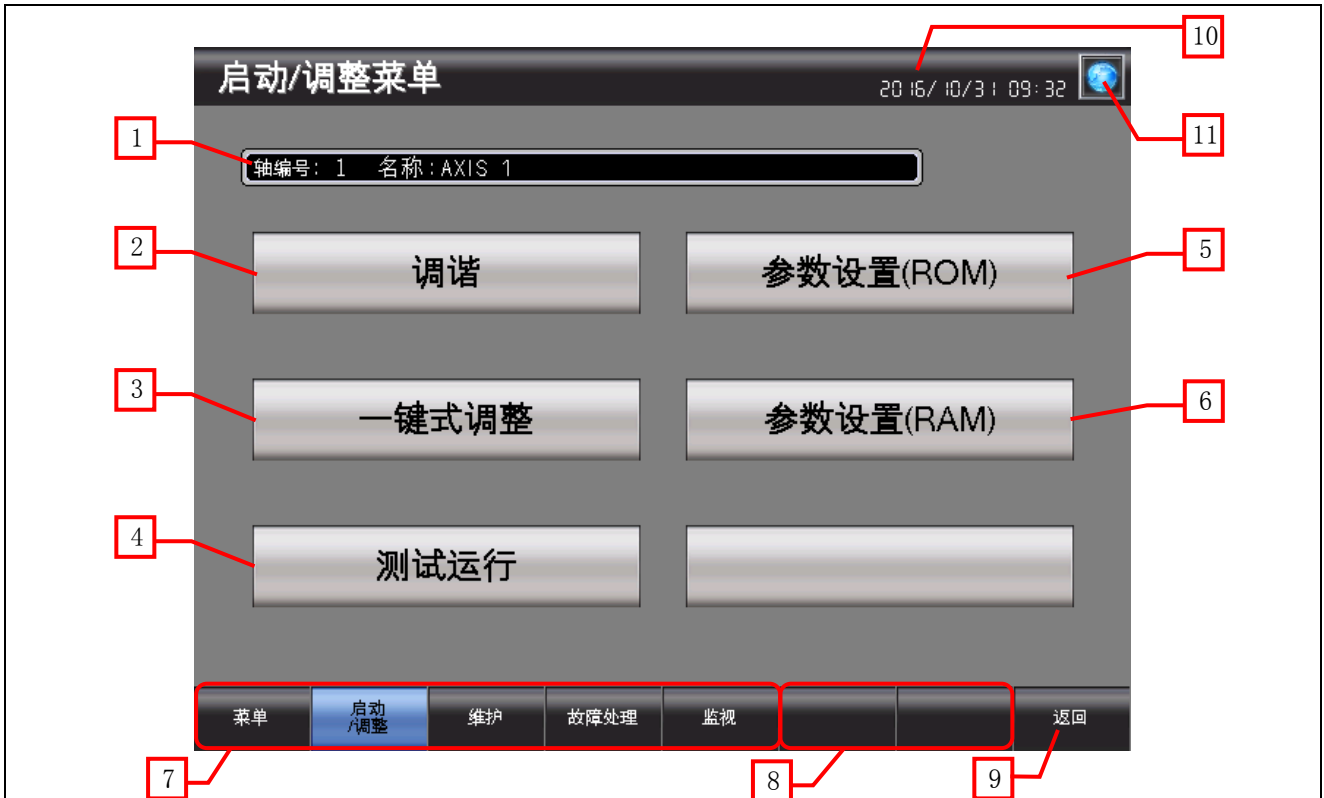
详细

- 1. 显示有效/无效轴设置窗口。
- 2. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
- 3. 切换至启动/调整菜单画面。
- 4. 切换至维护菜单画面。
- 5. 切换至故障处理菜单画面。
- 6. 切换至监视画面。
- 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

- 在初始设置画面上仅能选择轴号码 1。如果使用轴切换时，请在有效/无效轴设置画面上进行设置想要使用轴的有效化和（任意）名称设置。
- GOT 启动时，通过工程脚本将轴编号指定为「1」。此外，还初始化了名称偏置、一键式调整初始选择状态，并从配方读取有效/无效轴设置。关于配方功能的详细内容，请参照「5.6 配方一览表」。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。
- 执行有效/无效轴设置时使用了配方功能和画面脚本。关于配方功能的详细内容，请参照「5.6 配方一览表」。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。
- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 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。

5.3.2 启动/调整菜单(B-30011)



概要

关于启动/调整的菜单画面。

详细

1. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 切换至调谐画面。
3. 切换至一键式调整画面。
4. 切换至测试运行画面。
5. 切换至参数设置 (ROM) 画面。
6. 切换至参数设置 (RAM) 画面。
7. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
8. 未使用的基本画面切换开关。
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

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

### 5.3.3 调谐(B-30013)



#### 概要

设置增益调整必要的参数。

#### 详细

1. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 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。
3. 设置负载惯量比。
4. 设置自动调谐响应性。
5. 切换至各画面。抑制振动控制画面仅在增益调整模式选择为自动调谐模式 2、2 增益调整模式 2、手动模式时方可切换。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. 设置增益参数。
7. 设置过冲量补偿。
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. 未使用的基本画面切换开关。
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

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。此外，为了根据所选的增益调整模式来控制各个参数的输入许可，设置了画面脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 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 滤波器设置 1/2 (B-30015)



概要

设置滤波器必要的参数。

详细

1. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 设置滤波器 1（自适应调谐）。
3. 切换至各画面。抑制振动控制画面仅在增益调整模式选择为自动调谐模式 2、2 增益调整模式 2、手动模式时方可切换。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. 设置各滤波器。Robust 滤波器使用中时不能设置滤波器 5。
5. 显示项目切换至其他滤波器。
6. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
7. 未使用的基本画面切换开关。
8. 切换至上次显示画面。
9. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
10. 显示语言设置窗口。

备注

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。此外，为了控制滤波器设置的参数设置和输入许可，设置了画面脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 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 滤波器设置 2/2 (B-30016)



概要

设置滤波器必要的参数。

详细

1. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 设置低通滤波器。
3. 设置轴共振抑制滤波器。机械共振抑制滤波器的滤波器 4 使用中时不能设置。
4. 切换至各画面。抑制振动控制画面仅在增益调整模式选择为自动调谐模式 2、2 增益调整模式 2、手动模式时方可切换。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. 设置 Robust 滤波器。
6. 显示项目切换至机械共振抑制滤波器
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. 未使用的基本画面切换开关。
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

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。此外，为了控制滤波器设置的参数设置和输入许可，设置了画面脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 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 抑制振动控制设置(B-30017)



概要

设置抑制振动控制必要的参数。

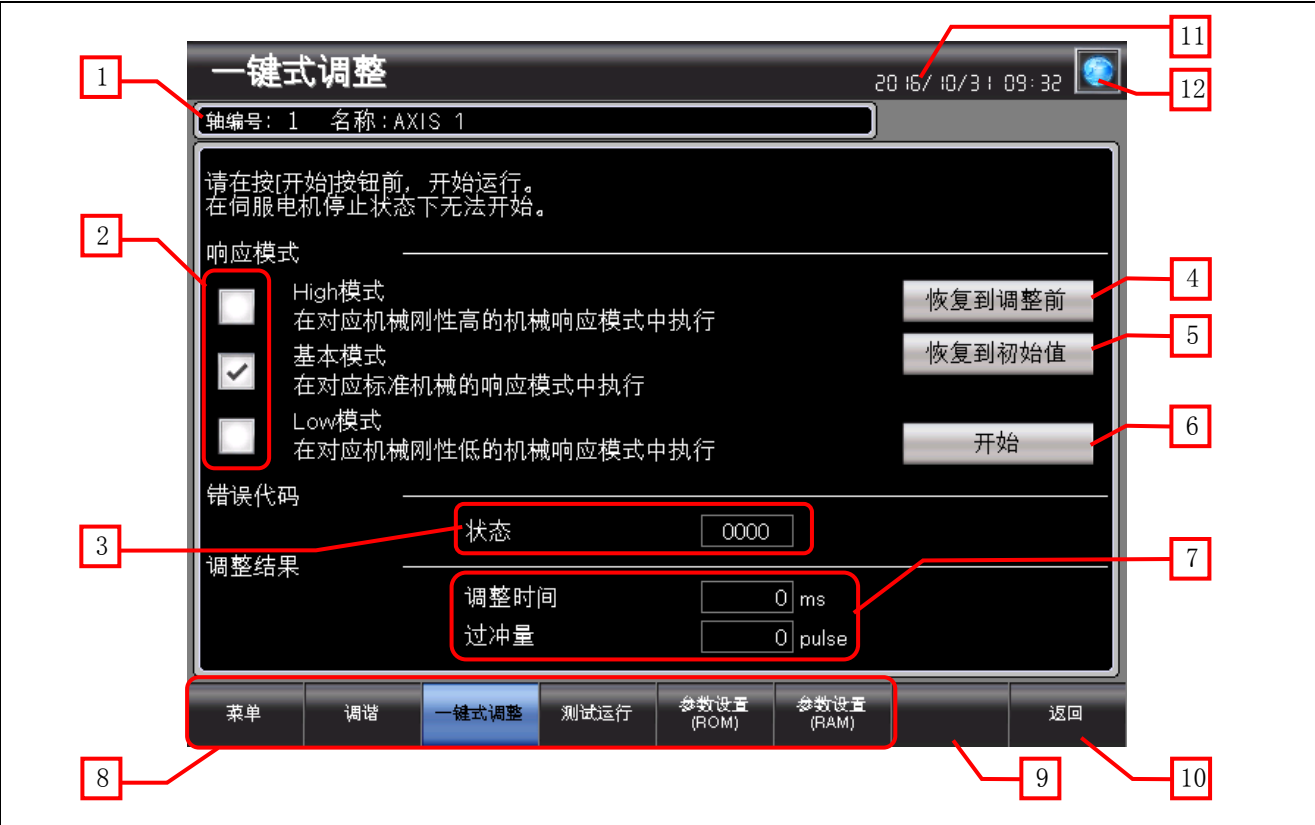
详细

1. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 选择抑制振动控制模式。
3. 设置抑制振动控制 1。
4. 设置抑制振动控制 2。抑制振动控制模式为标准模式、低响应模式时不能设置。
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. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
7. 未使用的基本画面切换开关。
8. 切换至上次显示画面。
9. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
10. 显示语言设置窗口。

备注

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。此外，为了控制抑制振动控制的参数设置和输入许可，设置了画面脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

5.3.7 一键式调整(B-30019)



概要

执行一键式调整。

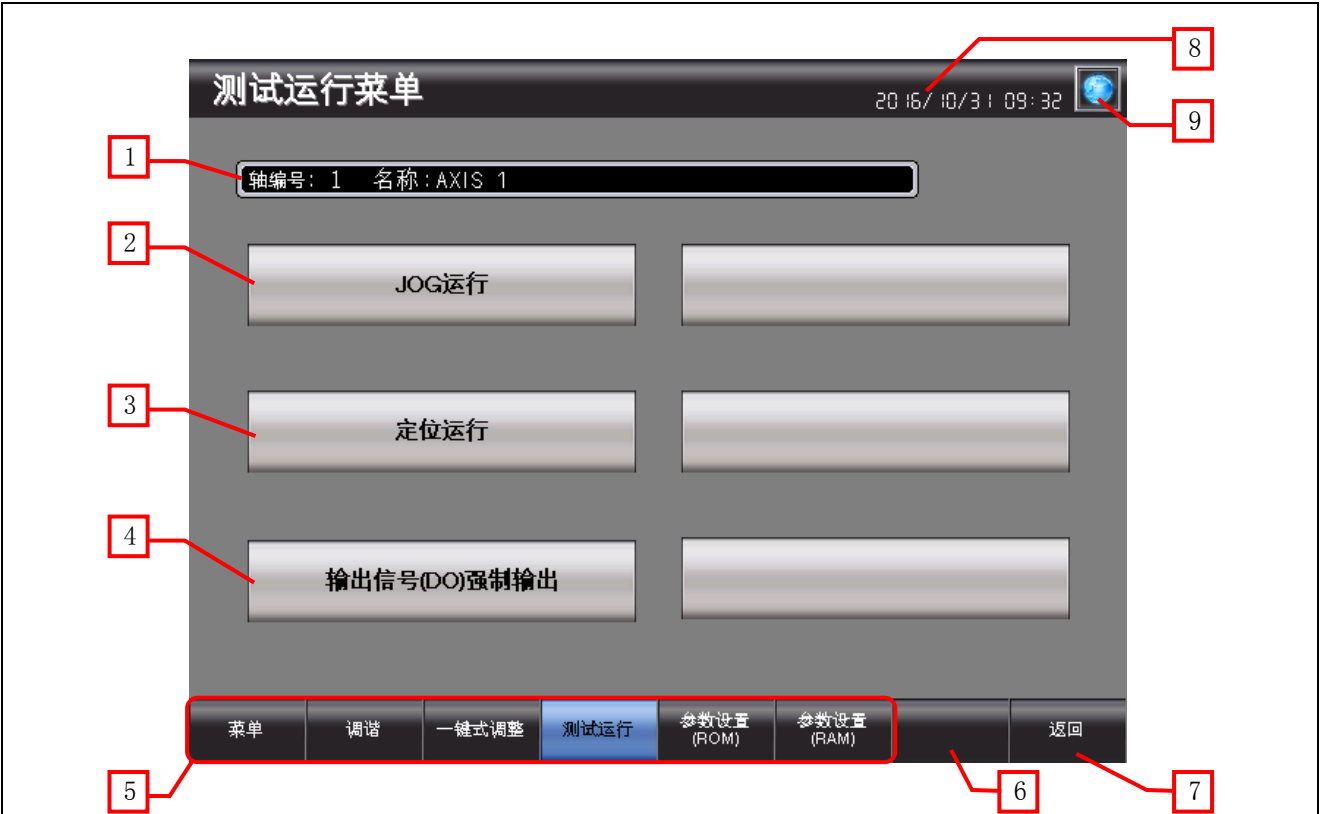
详细

1. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 选择响应模式。
3. 显示错误代码。
4. 返回一键式调整前的状态。
5. 返回初始值的状态。
6. 按所选响应模式执行一键式调整。执行时显示一键式调整进度显示窗口。
7. 显示调整结果。
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. 未使用的基本画面切换开关。
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

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。此外，为了根据所选的响应模式执行一键式调整，设置了画面脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

5.3.8 测试运行菜单(B-30021)



概要

测试运行菜单画面。

详细

1. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 切换至 JOG 运行画面。
3. 切换至定位运行画面。
4. 切换至输出信号 (DO) 强制输出画面。
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

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

5.3.9 JOG 运行(B-30023)



概要

进行 JOG 运行测试。

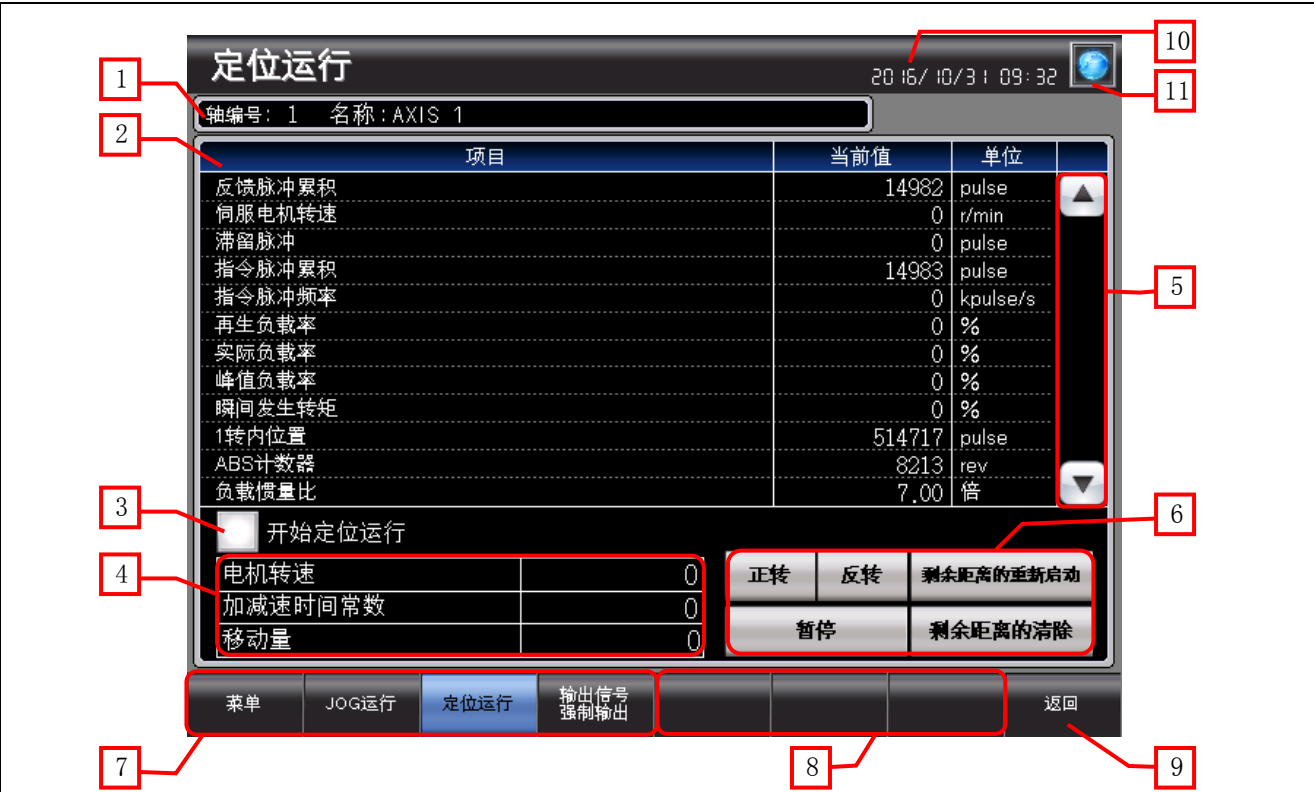
详细

1. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 显示伺服电机的状态。
3. 切换至 JOG 运行模式。JOG 运行模式中再次触摸后解除测试运行模式。
4. 设置电机转速、加减速时间常数。
5. 对状态显示的显示项目进行切换。
6. 操作 JOG 运行。  
正转：在触摸期间，以正转动作开始 JOG 运行。  
反转：在触摸期间，以反转动作开始 JOG 运行。
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. 未使用的基本画面切换开关。
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

- 伺服电机的状态显示是使用叠加窗口
- 监视对象轴选择使用了工程脚本。此外，JOG 运行模式的切换、电机转速、加减速时间常数的设置、正转、反转动作是由画面脚本控制的。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。
- 测试运行中不能进行画面切换和轴切换。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

5. 3. 10 定位运行 (B-30025)



概要

进行定位运行测试。

详细

1. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 显示伺服电机的状态。
3. 切换至定位运行模式。定位运行模式中再次触摸后解除测试运行模式。
4. 设置电机转速、加减速时间常数、移动量。
5. 对状态显示的显示项目进行切换。
6. 操作定位运行。
  - 正转 : 以正转动作开始定位运行。
  - 反转 : 以反转动作开始定位运行。
  - 暂停 : 暂时停止执行中的定位运行。
  - 剩余距离的重新启动 : 使暂停中的定位运行重新启动。
  - 剩余距离的清除 : 使暂停中的定位运行清零。
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. 未使用的基本画面切换开关。
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

- 伺服电机的状态显示是使用叠加窗口
- 监视对象轴选择使用了工程脚本。此外，定位运行模式的切换、电机转速、加减速时间常数、移动量的设置是由画面脚本控制的。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。
- 测试运行中不能进行画面切换和轴切换。
- 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。

### 5.3.11 输出信号(DO)强制输出(B-30029)



#### 概要

将输出信号强制输出。

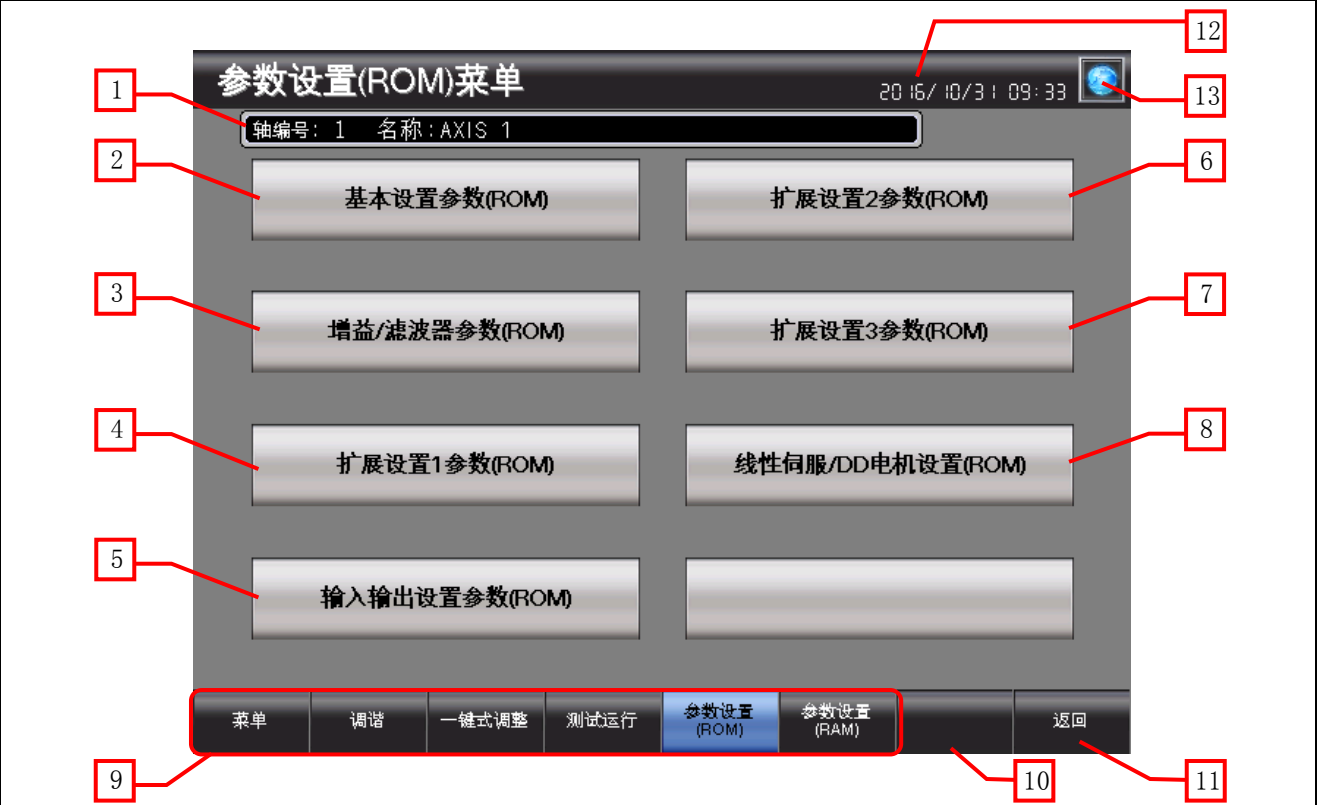
#### 详细

1. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 切换至输出信号(DO)强制输出模式。输出信号(DO)强制输出模式中再次触摸后解除测试运行模式。
3. 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。
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

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。此外，输出信号(DO)强制输出模式的切换、输出信号的设置是由画面脚本控制的。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。
- 测试运行中不能进行画面切换和轴切换。
- 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 参数设置 (ROM) 菜单 (B-30041)



概要

参数设置 (ROM) 菜单画面。

详细

1. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 切换至基本设置参数 (ROM) 画面。
3. 切换至增益/滤波器参数 (ROM) 画面。
4. 切换至扩展设置 1 参数 (ROM) 画面。
5. 切换至输入输出设置参数 (ROM) 画面。
6. 切换至扩展设置 2 参数 (ROM) 画面。
7. 切换至扩展设置 3 参数 (ROM) 画面。
8. 切换至线性伺服/DD 电机设置参数 (ROM) 画面。
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. 未使用的基本画面切换开关。
11. 切换至上次显示画面。
12. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
13. 显示语言设置窗口。

备注

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 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. 13 基本设置参数(ROM) (B-30043~30044)



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. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 显示和设置参数的设置值。  
(对未带 h 的设置值, 以 10 进制数, 对带有 h 的设置值, 以 16 进制数进行设置。)
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. 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

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容, 请参照「5.8 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。

5.3.14 增益/滤波器参数(ROM) (B-30046~30048)

1

增益/滤波器参数(ROM)1/3

2016/10/31 09:33

6

7

2

轴编号: 1 名称: AXIS 1

3

No.	简称	名称	设置值	单位
PB01	FILT	自适应调谐模式(自适应滤波器 II)	0000h	
PB02	VRFT	抑制振动控制调谐模式(高级抑制振动控制 II)	0000h	
PB03	TFBGN	转矩反馈环增益	18000	rad/s
PB04	FFC	前馈增益	0	%
PB06	GD2	负载惯量比	7.00	倍
PB07	PG1	模型环增益	12.0	rad/s
PB08	PG2	位置环增益	77.0	rad/s
PB09	VG2	速度环增益	1665	rad/s
PB10	VIC	速度积分补偿	16.2	ms
PB11	VDC	速度微分补偿	980	
PB12	OVA	过冲量补偿	0	%
PB13	NH1	机械共振抑制滤波器1	4500	Hz
PB14	NHQ1	陷波波形选择1	0000h	
PB15	NH2	机械共振抑制滤波器2	4500	Hz
PB16	NHQ2	陷波波形选择2	0000h	
PB17	NHF	轴共振抑制滤波器	0104h	
PB18	LPF	低通滤波器设置	3141	rad/s

标有\*的参数, 设置后关闭电源并重新开启或进行控制器复位时有效。  
标有\*\*的参数, 设置后关闭电源并重新开启时有效。

4

至RAM

5

菜单

基本设置  
(ROM)

增益/  
滤波器  
(ROM)

扩展设置1  
(ROM)

输入输出设置  
(ROM)

扩展设置2  
(ROM)

扩展设置3  
(ROM)

线性伺服/  
DD电机  
设置(ROM)

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

- 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
- 显示和设置参数的设置值。  
(对未带 h 的设置值, 以 10 进制数, 对带有 h 的设置值, 以 16 进制数进行设置。)
- 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。
- 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

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容, 请参照「5.8 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。

5.3.15 扩展设置1 参数(ROM) (B-30049~30050)



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. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 显示和设置参数的设置值。  
(对未带 h 的设置值, 以 10 进制数, 对带有 h 的设置值, 以 16 进制数进行设置。)
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. 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

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容, 请参照「5.8 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。

5.3.16 输入输出设置参数(ROM) (B-30052)



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. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 显示和设置参数的设置值。  
(对未带 h 的设置值, 以 10 进制数, 对带有 h 的设置值, 以 16 进制数进行设置。)
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. 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

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容, 请参照「5.8 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。

5.3.17 扩展设置 2 参数(ROM) (B-30055~30056)

1

扩展设置2参数(ROM)1/2

2016/10/31 09:33

6

7

轴编号: 1 名称: AXIS 1

2

3

No.	简称	名称	设置值	单位
PE01	**FCT1	全闭合功能选择1	0000h	
PE03	*FCT2	全闭合功能选择2	0003h	
PE04	**FBN	全闭合控制 反馈脉冲电子齿轮1 分子	1	
PE05	**FBD	全闭合控制 反馈脉冲电子齿轮1 分母	1	
PE06	BC1	全闭合控制 速度偏差异常检测等级	400	r/min
PE07	BC2	全闭合控制 位置偏差异常检测等级	100	kpulse
PE08	DUF	全闭合双重反馈滤波器	10	rad/s
PE10	FCT3	全闭合功能选择3	0000h	
PE34	**FBN2	全闭合控制 反馈脉冲电子齿轮2 分子	1	
PE35	**FBD2	全闭合控制 反馈脉冲电子齿轮2 分母	1	
PE41	EOP3	功能选择E-3	0000h	
PE44	LMCP	空转正侧补偿值选择	0	0.01%
PE45	LMCN	空转负侧补偿值选择	0	0.01%
PE46	LMFLT	空转滤波器设置	0	0.1ms
PE47	TOF	转矩偏置	0	0.01%
PE48	*LMOP	空转补偿功能选择	0000h	
PE49	LMCD	空转补偿时机	0	0.1ms

标有\*的参数, 设置后关闭电源并重新开启或进行控制器复位时有效。  
标有\*\*的参数, 设置后关闭电源并重新开启时有效。

至RAM

4

5

菜单

基本设置  
(ROM)

增益/  
滤波器  
(ROM)

扩展设置1  
(ROM)

输入输出设置  
(ROM)

扩展设置2  
(ROM)

扩展设置3  
(ROM)

线性伺服/  
DD电机  
设置(ROM)

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. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 显示和设置参数的设置值。  
(对未带 h 的设置值, 以 10 进制数, 对带有 h 的设置值, 以 16 进制数进行设置。)
3. 对扩展设置 2 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. 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

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容, 请参照「5.8 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。

5.3.18 扩展设置3参数(ROM) (B-30058)

1

2

5

6

3

4

扩展设置3参数(ROM)

2016/10/31 09:33

轴编号: 1 名称: AXIS 1

No.	简称	名称	设置值	单位
PF02	*FOP2	功能选择F-2	0000h	
PF03	*FOP3	功能选择F-3	0000h	
PF06	*FOP5	功能选择F-5	0000h	
PF07	*FOP6	功能选择F-6	0000h	
PF12	DBT	电子式动态制动运行时间	2000	ms
PF18	**STOD	STO诊断异常检测时间	0	s
PF21	DRT	驱动记录器切换时间设置	0	s
PF23	OSCL1	振动Tough drive 振动检测等级	50	%
PF24	*OSCL2	振动Tough drive 功能选择	0000h	
PF25	CVAT	SEMI-F47功能 瞬间停止检测时间	200	ms
PF31	FRIC	机械诊断功能 低速时摩擦推断范围判定速度	0	r/min

标有\*的参数, 设置后关闭电源并重新开启或进行控制器复位时有效。

标有\*\*的参数, 设置后关闭电源并重新开启时有效。

至RAM

菜单

基本设置 (ROM)

增益/滤波器 (ROM)

扩展设置1 (ROM)

输入输出设置 (ROM)

扩展设置2 (ROM)

扩展设置3 (ROM)

线性伺服/ DD电机 设置 (ROM)

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. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。

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

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. 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

• 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容, 请参照「5.8 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. 19 线性伺服电机/DD 电机设置参数(ROM) (B-30061)

1

线性伺服电机/DD电机设置(ROM)

2016/10/31 09:33

5

6

2

轴编号: 1 名称: AXIS 1

No.	简称	名称	设置值	单位
PL01	**LIT1	线性伺服电机/DD电机功能选择1	0301h	
PL02	**LIM	线性编码器分辨率设置 分子	1000	μm
PL03	**LID	线性编码器分辨率设置 分母	1000	μm
PL04	*LIT2	线性伺服电机/DD电机功能选择2	0003h	
PL05	LB1	位置偏差异常检测等级	0	mm
PL06	LB2	速度偏差异常检测等级	0	mm
PL07	LB3	增益/推力偏差异常检测等级	100	%
PL08	*LIT3	线性伺服电机/DD电机功能选择3	0010h	
PL09	LPWM	磁极检测 电压等级	30	%
PL17	LTSTS	磁极检测 微小位置检测方式 功能选择	0000h	
PL18	IDLV	磁极检测 微小位置检测方式 同定信号振幅	0	%

标有\*的参数, 设置后关闭电源并重新开启或进行控制器复位时有效。  
标有\*\*的参数, 设置后关闭电源并重新开启时有效。

至RAM

3

4

菜单

基本设置 (ROM)

增益/滤波器 (ROM)

扩展设置1 (ROM)

输入输出设置 (ROM)

扩展设置2 (ROM)

扩展设置3 (ROM)

线性伺服/DD电机设置(ROM)

概要

对伺服放大器内 EEP-ROM 的线性伺服电机/DD 电机设置参数的值进行显示、设置。

详细

1.

显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。

2.

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

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.

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

•

监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容, 请参照「5.8 脚本一览表」。

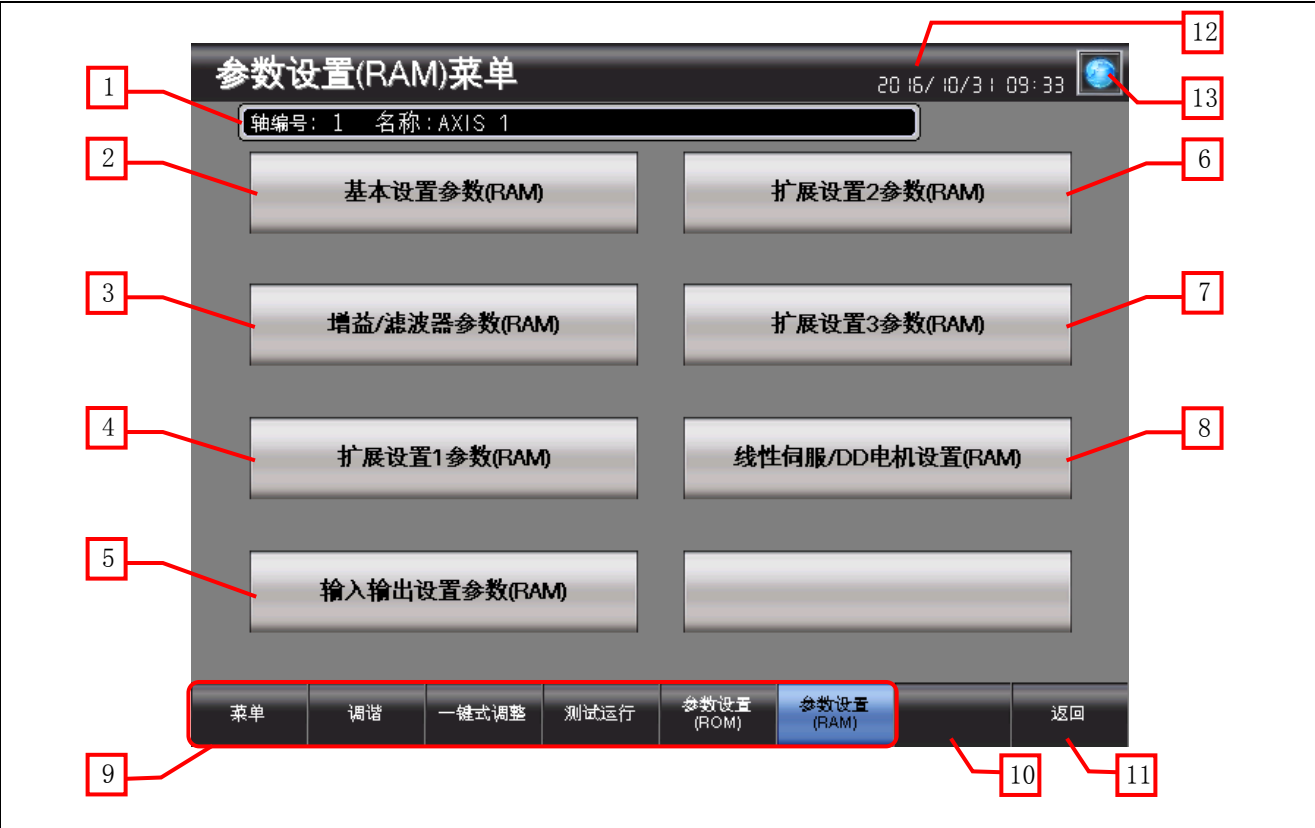
•

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。

39/206

BCN-P5999-0621-4

5. 3. 20 参数设置 (RAM) 菜单 (B-30071)



概要

参数设置（RAM）菜单画面。

详细

1. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 切换至基本设置参数（RAM）画面。
3. 切换至增益/滤波器参数（RAM M）画面。
4. 切换至扩展设置 1 参数（RAM）画面。
5. 切换至输入输出设置参数（RAM）画面。
6. 切换至扩展设置 2 参数（RAM）画面。
7. 切换至扩展设置 3 参数（RAM）画面。
8. 切换至线性伺服/DD 电机设置参数（RAM）画面。
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. 未使用的基本画面切换开关。
11. 切换至上次显示画面。
12. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
13. 显示语言设置窗口。

备注

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 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。



5.3.21 基本设置参数(RAM) (B-30073~30074)



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. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 显示和设置参数的设置值。  
(对未带 h 的设置值，以 10 进制数，对带有 h 的设置值，以 16 进制数进行设置。)
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. 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

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 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. 22 增益/滤波器参数(RAM) (B-30076~30078)



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. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 显示和设置参数的设置值。  
(对未带 h 的设置值, 以 10 进制数, 对带有 h 的设置值, 以 16 进制数进行设置。)
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. 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

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容, 请参照「5. 8 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. 23 扩展设置 1 参数(RAM) (B-30079~30080)



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

1. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 显示和设置参数的设置值。  
(对未带 h 的设置值, 以 10 进制数, 对带有 h 的设置值, 以 16 进制数进行设置。)
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 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. 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

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容, 请参照「5.8 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. 24 输入输出设置参数(RAM) (B-30082)



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. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 显示和设置参数的设置值。  
(对未带 h 的设置值, 以 10 进制数, 对带有 h 的设置值, 以 16 进制数进行设置。)
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. 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

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容, 请参照「5.8 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. 25 扩展设置 2 参数(RAM) (B-30085~30086)

1

扩展设置2参数(RAM)1/2

2016/10/31 09:34

6

7

轴编号: 1 名称: AXIS 1

2

3

No.	简称	名称	设置值	单位
PE01	**FCT1	全闭合功能选择1	0000h	
PE03	**FCT2	全闭合功能选择2	0003h	
PE04	**FBN	全闭合控制 反馈脉冲电子齿轮1 分子	1	
PE05	**FBD	全闭合控制 反馈脉冲电子齿轮1 分母	1	
PE06	BC1	全闭合控制 速度偏差异常检测等级	400	r/min
PE07	BC2	全闭合控制 位置偏差异常检测等级	100	kpulse
PE08	DUF	全闭合双重反馈滤波器	10	rad/s
PE10	FCT3	全闭合功能选择3	0000h	
PE34	**FBN2	全闭合控制 反馈脉冲电子齿轮2 分子	1	
PE35	**FBD2	全闭合控制 反馈脉冲电子齿轮2 分母	1	
PE41	EOP3	功能选择E-3	0000h	
PE44	LMCP	空转正侧补偿值选择	0	0.01%
PE45	LMCN	空转负侧补偿值选择	0	0.01%
PE46	LMFLT	空转滤波器设置	0	0.1ms
PE47	TOF	转矩偏置	0	0.01%
PE48	*LMOP	空转补偿功能选择	0000h	
PE49	LMCD	空转补偿时机	0	0.1ms

4

至ROM

5

菜单

基本设置 (RAM)

增益/滤波器 (RAM)

扩展设置1 (RAM)

输入输出设置 (RAM)

扩展设置2 (RAM)

扩展设置3 (RAM)

线性伺服/ DD电机设置 (RAM)

请注意，写入RAM的参数，在关闭伺服放大器的电源后会消失。

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

- 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
- 显示和设置参数的设置值。  
(对未带 h 的设置值，以 10 进制数，对带有 h 的设置值，以 16 进制数进行设置。)
- 对扩展设置 2 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。
- 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

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 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. 26 扩展设置 3 参数(RAM) (B-30088)



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. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 显示和设置参数的设置值。  
(对未带 h 的设置值, 以 10 进制数, 对带有 h 的设置值, 以 16 进制数进行设置。)
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. 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

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容, 请参照「5.8 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。

### 5.3.27 线性伺服电机/DD 电机设置参数(RAM) (B-30091)



## 概要

对伺服放大器内 RAM 的线性伺服电机/DD 电机设置参数的值进行显示、设置。

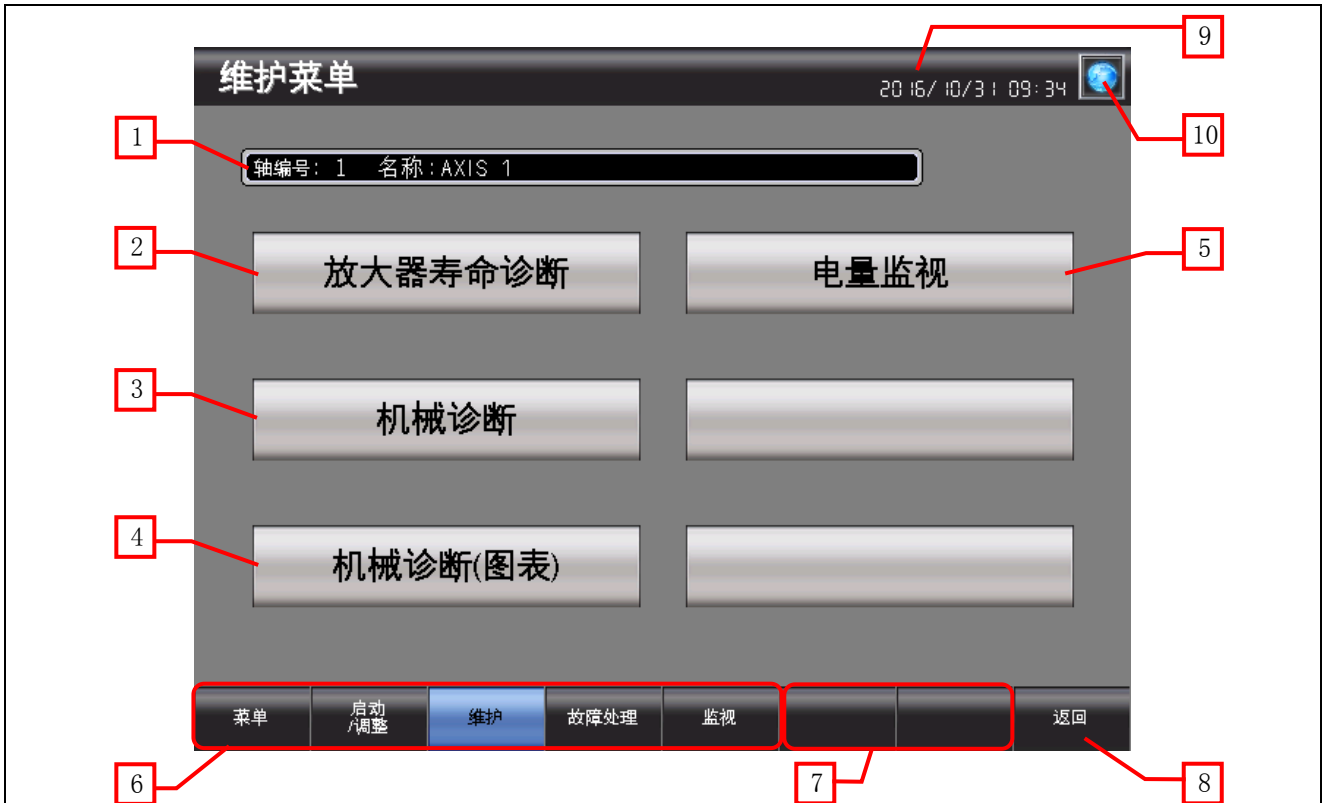
## 详细

1. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 显示和设置参数的设置值。  
(对未带 h 的设置值, 以 10 进制数, 对带有 h 的设置值, 以 16 进制数进行设置。)
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. 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

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 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。

5.3.28 维护菜单(B-30101)



概要

关于维护的菜单画面。

详细

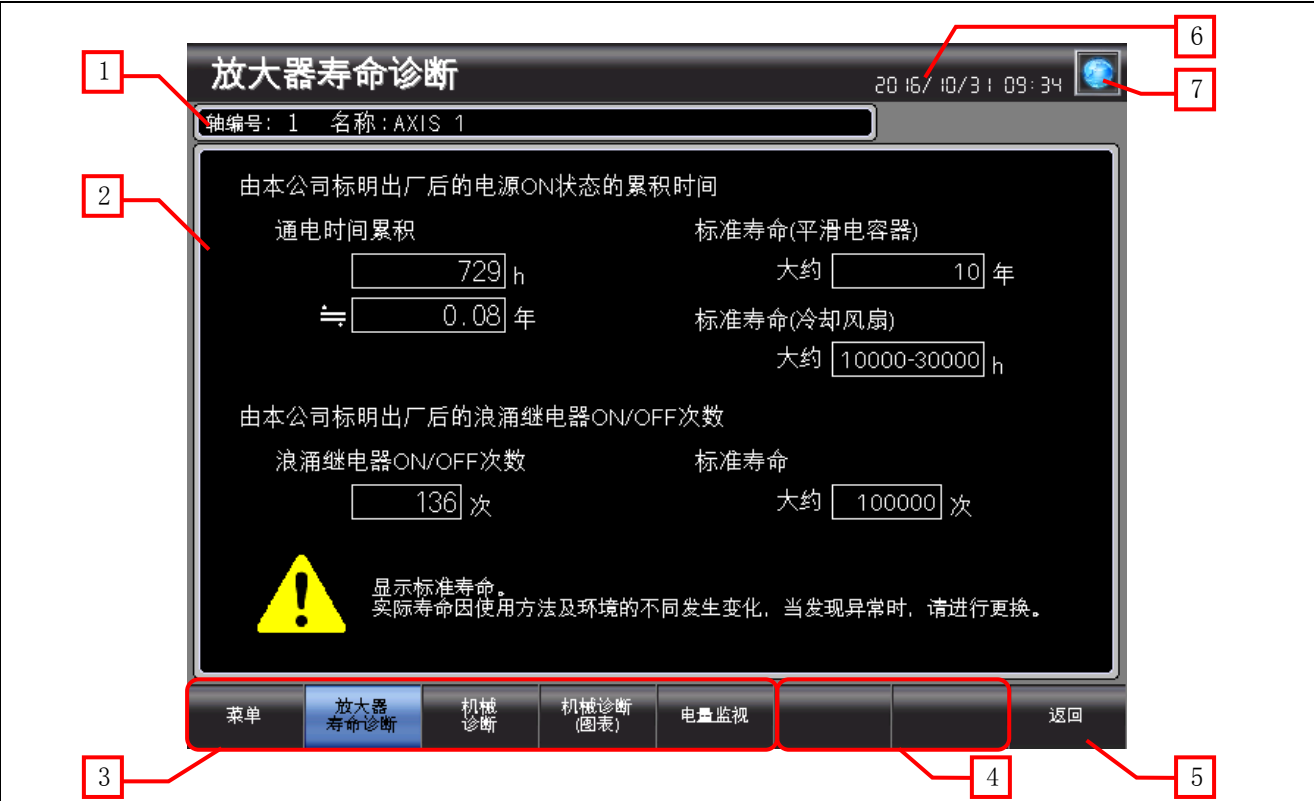
1. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 切换至放大器寿命诊断画面。
3. 切换至机械诊断画面。
4. 切换至机械诊断（图表）画面。
5. 切换至电量监视画面。
6. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
7. 未使用的基本画面切换开关。
8. 切换至上次显示画面。
9. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
10. 显示语言设置窗口。

备注

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 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. 29 放大器寿命诊断(B-30103)



概要

显示放大器寿命诊断。

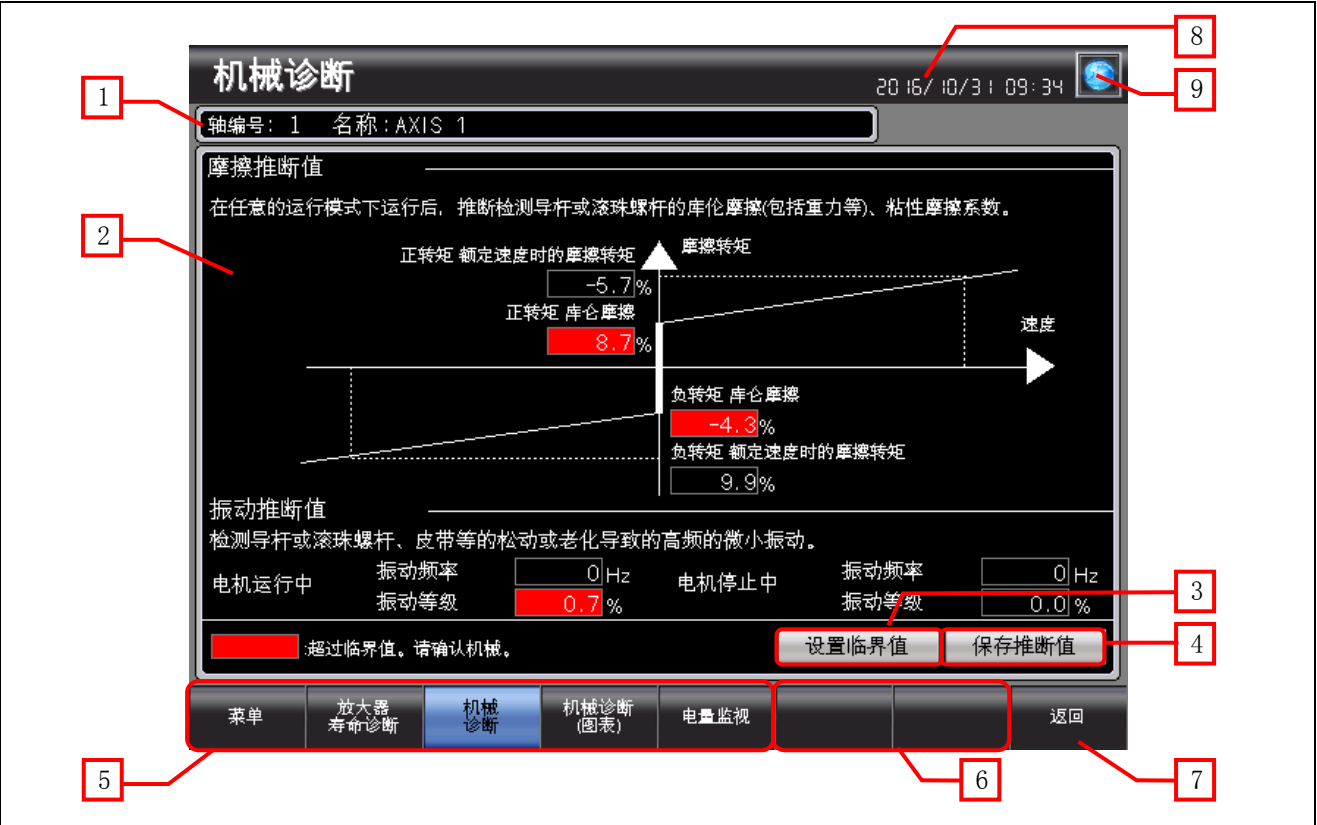
详细

1. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 显示放大器的寿命诊断结果。
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. 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

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容, 请参照「5.8 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。

5.3.30 机械诊断(B-30105)



概要

显示、保存机械诊断的推断值，设置临界值。

详细

1. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 当机械诊断推断结束时，显示推断值。  
当推断值超过临界值时，推断值的数值区域变为红色。
3. 显示设置临界值窗口。
4. 显示保存推断值窗口。
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

- 推断未结束时保存推断值，不定值替换为[999]。
- 监视对象轴选择使用了工程脚本。此外，推断值的保存使用了配方功能、软元件数据传送功能和画面脚本。关于配方功能的详细内容，请参照「5.6 配方一览表」。关于软元件数据传送功能的详细内容，请参照「5.7 软元件数据传送一览表」。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。
- 使用了配方功能和画面脚本来设置、执行临界值。关于配方功能的详细内容请参照「5.6 配方一览表」。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。
- 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. 31 机械诊断(图表) (B-30107~30109)



概要

通过图表显示机械诊断的推断值。

详细

1. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
2. 切换记录趋势图表图表线条的显示/隐藏。
3. 显示各参数的推断值和光标值。直到机械诊断的推断结束时显示该推断值。
4. 显示记录趋势图表的显示结束位置时间。
5. 操作记录趋势图表。
  - 放大：以新数据的轴为基准，将图表的时间轴放大(2 倍)显示。
  - 缩小：以新数据的轴为基准，将图表的时间轴缩小(1/2 倍)显示。
  - 页<<：以页为单位向左滚动。
  - 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>>：以页为单位向右滚动。
  - 更新：消除光标显示最新数据。
6. 以记录趋势图表显示推断值。推断值的线条颜色与画面上方「推断值」/「光标值」的颜色相同。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。
7. 显示记录趋势图表的显示开始位置时间。
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. 未使用的基本画面切换开关。
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。
- 推断完成后，每 1 小时收集 1 次日志。
- 设置了用于显示/隐藏推断值、触发收集日志的工程脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。

### 5.3.32 电量监视 (B-30111)



#### 概要

监视伺服放大器的消耗电量和累计电量。

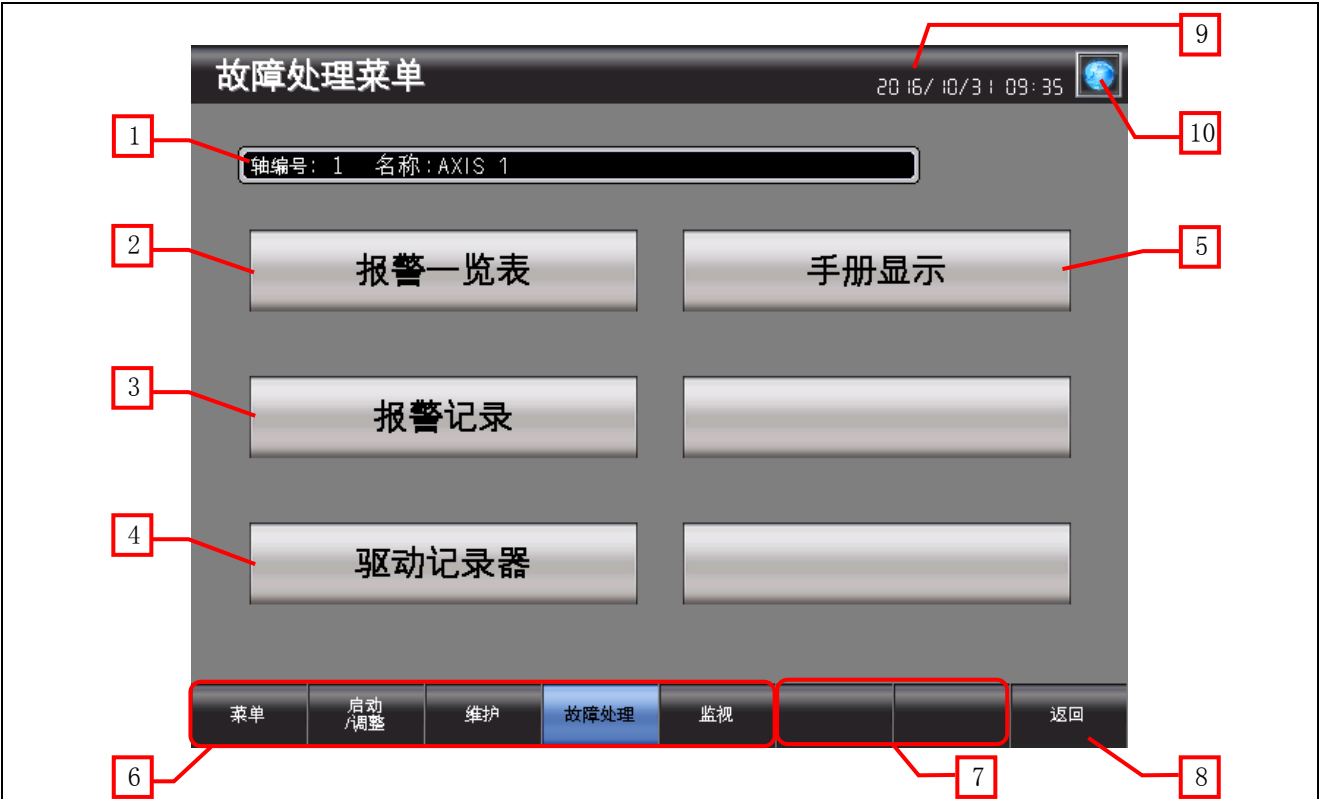
#### 详细

- 以记录趋势图表显示模块消耗电量、模块累计电量。模块消耗电量以绿色、模块累计电量以黄色图表线标示。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：以新数据的轴为基准，将图表的时间轴放大(2 倍)显示。
  - 缩小：以新数据的轴为基准，将图表的时间轴缩小(1/2 倍)显示。
  - 页<<：以页为单位向左滚动。
  - 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>>：以页为单位向右滚动。
  - 更新：消除光标显示最新数据。
- 输入日期和时间，触摸时间指定定位开关，即可在图表的中央显示所指定的日期和时间。画面初次显示时，此处的日期和时间当前日期和时间。  
触摸当前时间设置开关，把指定时间信息更新为当前时间。
- 显示当前时间/模块消耗电量/模块累计电量的当前值。
- 显示光标位置的时间/模块消耗电量/模块累计电量。
- 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。
- 设置了把「4」的时间信息更新为当前时间的画面脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。

5.3.33 故障处理菜单(B-30201)



概要

关于故障处理的菜单画面。

详细

1. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 切换至报警一览表画面。
3. 切换至报警记录画面。
4. 显示扩展功能的驱动记录器的画面。
5. 切换至手册显示画面。
6. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
7. 未使用的基本画面切换开关。
8. 切换至上次显示画面。
9. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
10. 显示语言设置窗口。

备注

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 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。
- 有关驱动记录器的详细内容请参阅[GOT2000 系列主机说明书（监视篇）]。

5. 3. 34 报警一览表(B-30203)



概要

对存储在伺服放大器的报警的显示、记录实施确认。

详细

1. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 显示当前发生中报警的内容。
3. 显示当前发生中报警的编号。
4. 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)。
5. 在窗口画面中显示报警发生时的状态数据。
6. 长按 3 秒钟, 使当前发生中的报警复位。
7. 长按 3 秒钟, 清除报警记录。
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. 未使用的基本画面切换开关。
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

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容, 请参照「5. 8 脚本一览表」。
- 在「8」的开关上, 设置了用于指定文件初始显示页的工程脚本触发。关于脚本的详细内容, 请参照「5. 8 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。
- 有关驱动记录器的详细内容请参阅[GOT2000 系列主机说明书(监视篇)]。



5. 3. 35 报警记录 (B-30205)



概要

显示通过 GOT 的报警功能所收集的伺服放大器的报警。

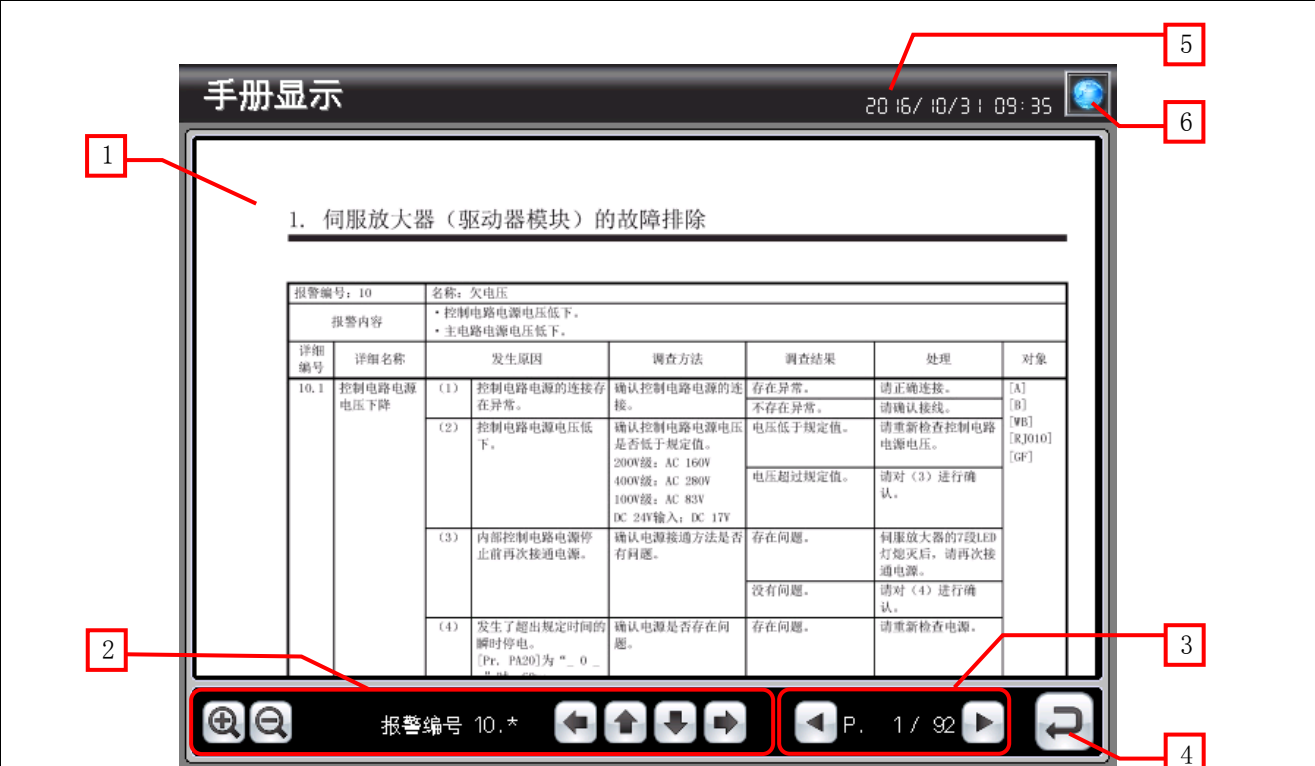
详细

- 显示报警信息。  
发生时间：显示报警发生时 GOT 的时间。  
报警内容：伺服放大器发生中的报警内容显示为红色，恢复的报警内容显示为白色。  
报警发生中重新接通 GOT 电源的话，接通电源前的报警变为恢复状态，同时作为新发生的报警追加进来。（如果重新接通电源时报警已经恢复，则不会追加。）
- 切换至手册显示画面。
- 长按 3 秒钟，删除列表中所有报警信息。
- 操作报警。  
▲▼：上下翻页。  
▲▼：上下逐行滚动。
- 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「2」的开关上，设置了用于指定文件初始显示页的工程脚本触发。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 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。
- 有关驱动记录器的详细内容请参阅[GOT2000 系列主机说明书（监视篇）]。






5. 3. 36 手册显示 (B-30207)



概要

显示与当前显示语言对应的伺服放大器的故障处理手册。

详细

- 手册显示是对应语言分别显示文件 ID 从 204 至 206 的文件。画面初次显示时，显示第 1 页。  
触摸操作文件。  
拨动：8 个方向的滚动。  
拨动文件左右边端时，可以切换页码。  
双指合拢/张开：可依大/中/小 3 个阶段切换文件显示尺寸。
- 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。  
报警编号：输入即可跳转至记载页面。
- 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。
- 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

- 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
1	中文(简体)	204
2	日语	205
3	英语	206

- 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「204」。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。
- 在「2」的数值输入上，设置了用于指定文件初始显示页的工程脚本触发。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「5.8 脚本一览表」。
- 手册显示所用的文件数据，可以从 FA Global Website 的样本画面页面下载。文件数据的使用方法，请参照「6. 关于文件显示」。
- 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。

5.3.37 监视菜单(B-30301)



概要

关于监视的菜单画面。

详细

1. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 切换至运行监视画面。
3. 切换至输入输出监视画面。
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

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 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。

5.3.38 运行监视 (B-30303~30304)



概要

显示运行中的伺服放大器的状态。

详细

1. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 显示各项目的当前值。
3. 对运行监视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. 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

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 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。

5.3.39 输入输出监视(B-30305)



概要

显示输入出信号的状态。

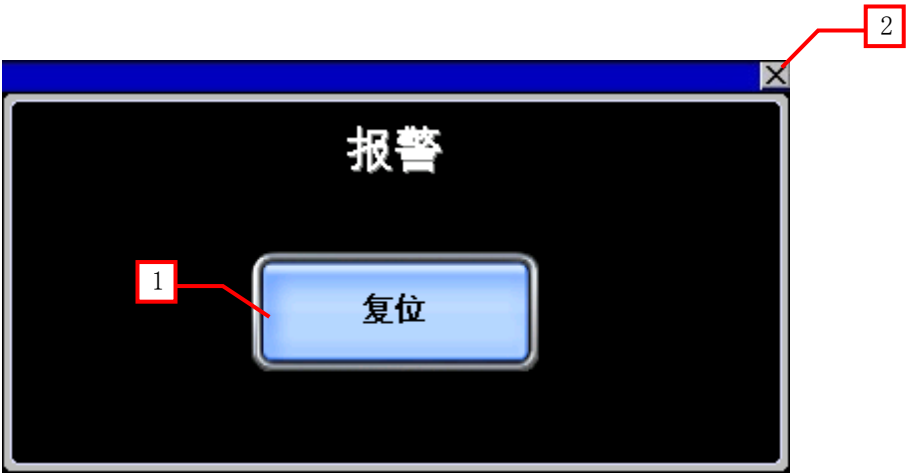
详细

1. 显示监视对象轴信息。触摸即显示轴选择窗口。
2. 显示输入信号的状态。
3. 显示输入软元件的状态。
4. 显示输出信号的状态。
5. 显示输出软元件的状态。
6. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
7. 未使用的基本画面切换开关。
8. 切换至上次显示画面。
9. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
10. 显示语言设置窗口。

备注

- 监视对象轴选择使用了工程脚本。此外，为了读取输入输出软元件，设置了画面脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 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. 40 报警复位(W-30001)



概要

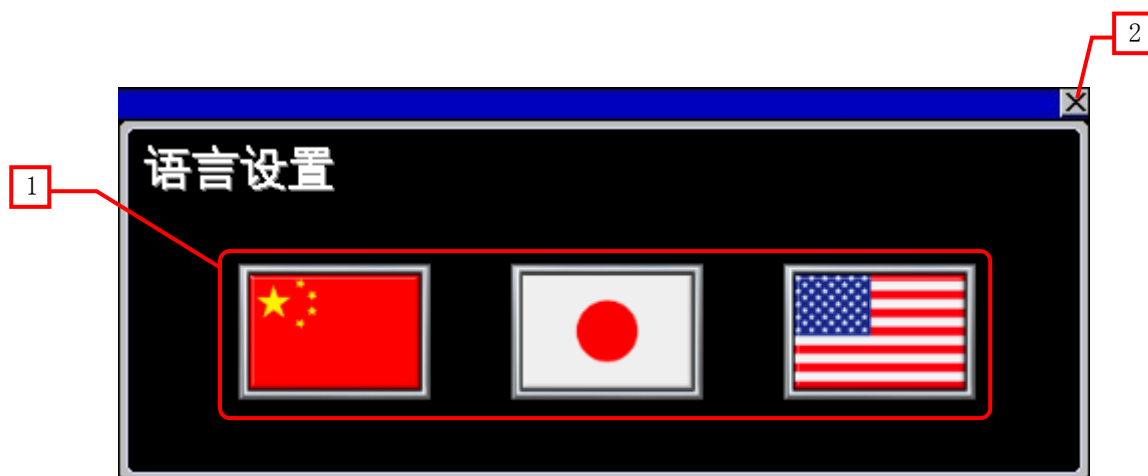
复位系统报警。

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

### 5.3.41 语言设置(W-30002)



#### 概要

选择 GOT 显示语言。

#### 详细

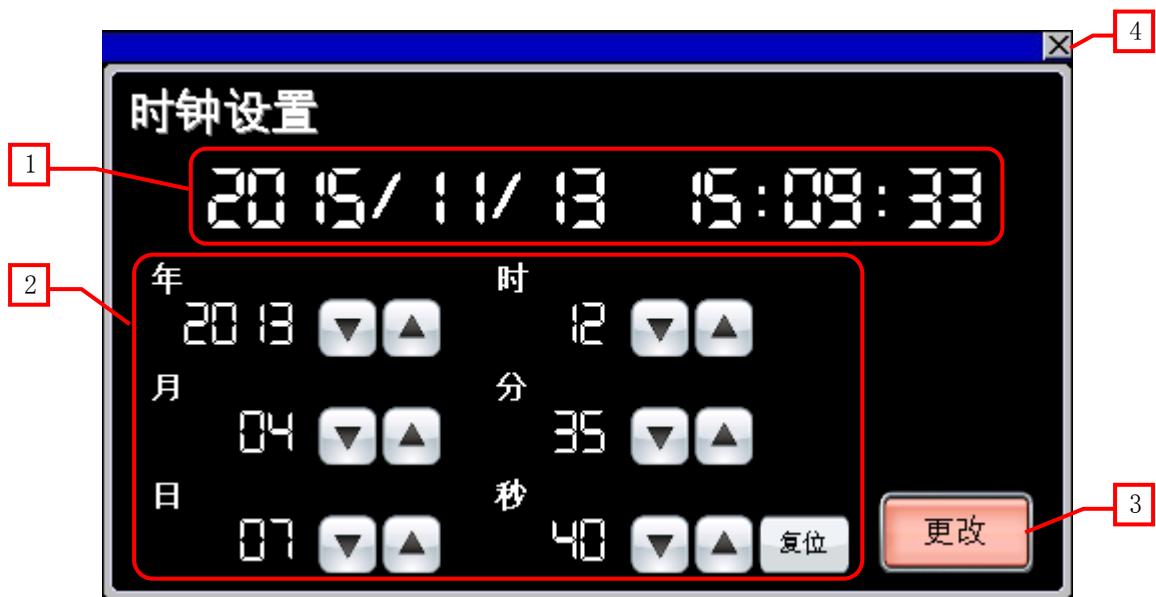
1. 切换语言，并关闭窗口画面。
2. 关闭窗口画面。

#### 备注

- 已设置成根据显示语言同步切换系统语言和手册显示的文档 ID。



5. 3. 42 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「5.8 脚本一览表」。

5. 3. 43 有效/无效轴设置 (W-30008)



概要

设置有效/无效轴。还设置设置有效轴的名称。

详细

1. 设置有效/无效。  
有效：可以在 GOT 上选择此轴。  
无效：不可在 GOT 上选择此轴。
2. 显示轴编号。
3. 设置名称。仅设置有效轴。
4. 有效/无效轴的显示按上下方向滚动，每次切换 8 轴。
5. 关闭窗口。

备注

- 在名称中输入假名，语言切换至英语时将会出现乱码。

5. 3. 44 轴选择(W-30009)



概要

选择监视对象轴。

详细

1. 选择监视对象轴。仅能选择有效轴，选择的同时关闭窗口画面。
2. 显示轴编号。
3. 显示名称。
4. 监视对象轴的显示按上下方向滚动，每次切换 8 轴。
5. 关闭窗口。

备注

- 选择的轴编号将成为 GOT 的监视对象轴。

5. 3. 45 报警发生时状态显示 (W-30011~30012)

项目	当前值	单位
反馈脉冲累积	1234567890	pulse
伺服电机转速	123456	r/min
滞留脉冲	1234567890	pulse
指令脉冲累积	1234567890	pulse
指令脉冲频率	123456	kpulse/s
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	%
1转内位置	1234567890	pulse
ABS计数器	123456	rev
负载惯量比	123.45	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. 对显示项目进行切换。
- 3. 关闭窗口画面。

备注

### 5. 3. 46 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

5.3.47 设置临界值 (W-30015)

1

5

摩擦推断值			
	当前值	临界值	单位
正转矩 额定速度时的摩擦转矩	3456.0	3456.0	%
正转矩 库仑摩擦	3456.0	3456.0	%
负转矩 库仑摩擦	3456.0	3456.0	%
负转矩 额定速度时的摩擦转矩	3456.0	3456.0	%

振动推断值			
	当前值	临界值	单位
电机运行中	振动频率	123456	Hz
	振动等级	3456.0	%
电机停止中	振动频率	123456	Hz
	振动等级	3456.0	%

3

4

2

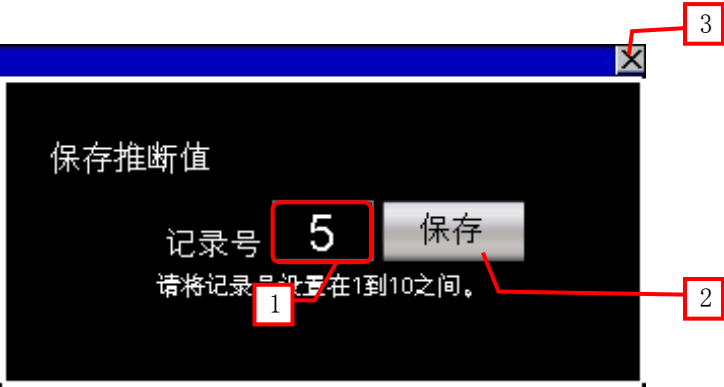
概要

设置机械诊断的临界值。

- 详细
- 1. 显示当前值。
  - 2. 显示、设置临界值。
  - 3. 临界值不保存至配方并关闭窗口画面。
  - 4. 临界值保存至配方并关闭窗口画面。
  - 5. 关闭窗口画面。

备注

5. 3. 48 保存推断值 (W-30017)



概要

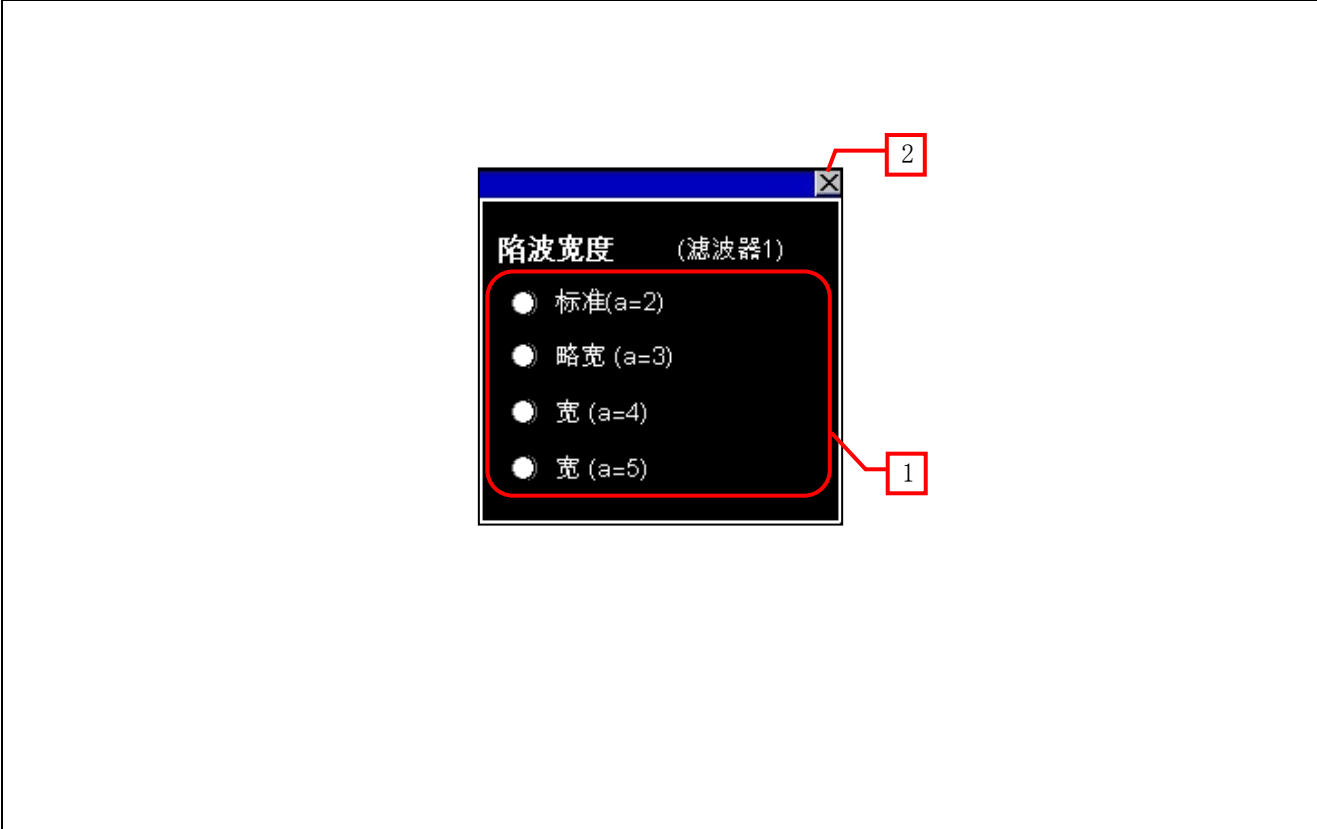
保存机械诊断的推断值。

详细

1. 设置保存的记录号。
2. 推断值保存至配方并关闭窗口画面。
3. 关闭窗口画面。

备注

5. 3. 49 滤波器 1~5 陷波宽度 (W-30020、W-30022、W-30024、W-30026、W-30028)



概要

设置机械共振抑制滤波器的陷波宽度。

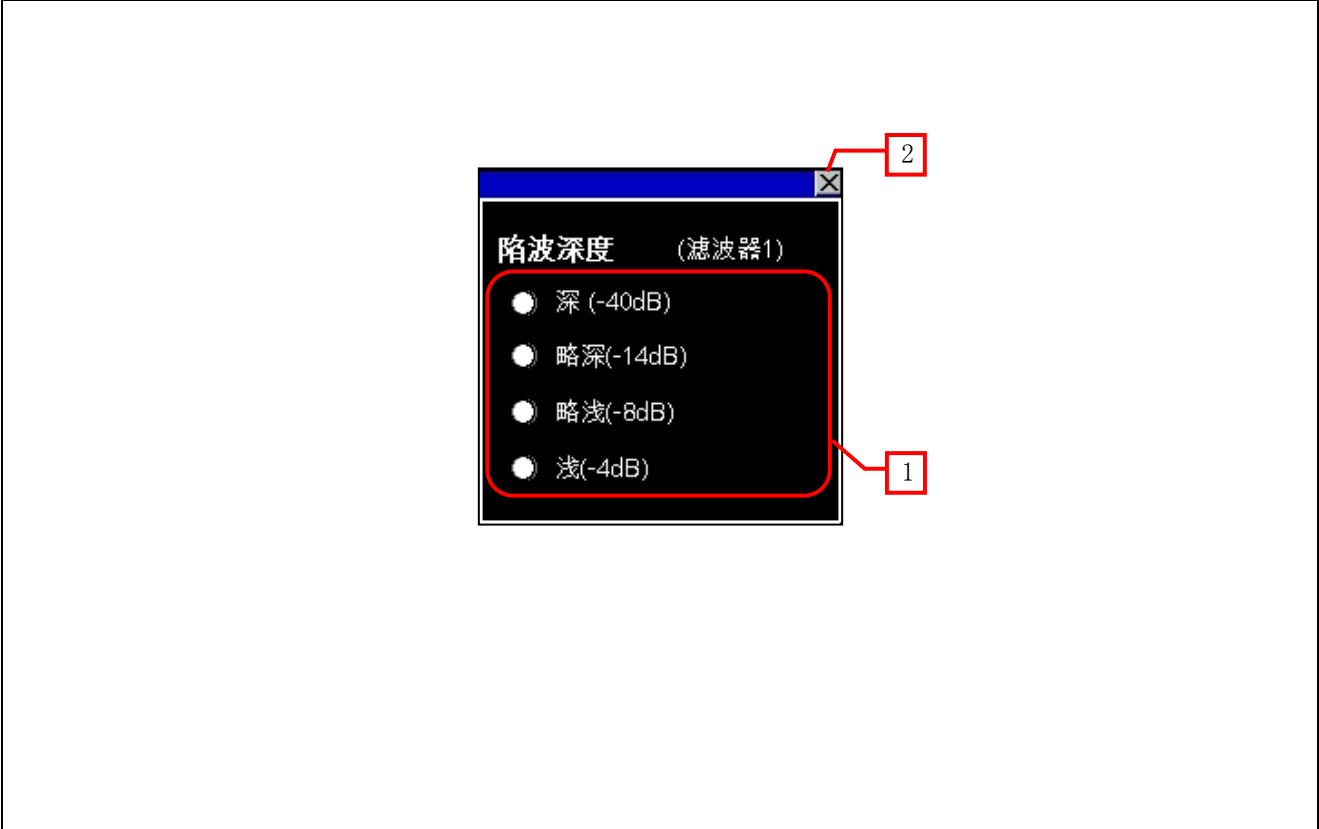
详细

- 1. 触摸即设置陷波宽度，并关闭窗口画面。
- 2. 关闭窗口画面。

备注



5. 3. 50 滤波器 1～5 陷波深度(W-30021、W-30023、W-30025、W-30027、W-30029)



概要

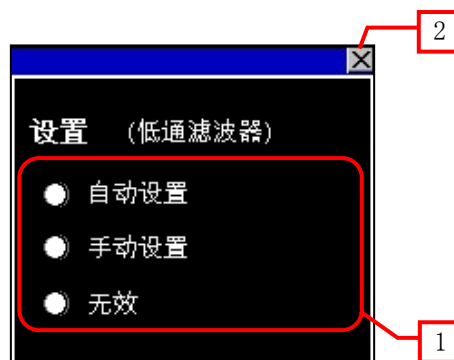
设置机械共振抑制滤波器的陷波深度。

详细

- 1. 触摸即设置陷波深度，并关闭窗口画面。
- 2. 关闭窗口画面。

备注

### 5.3.51 低通滤波器设置(W-30030)



#### 概要

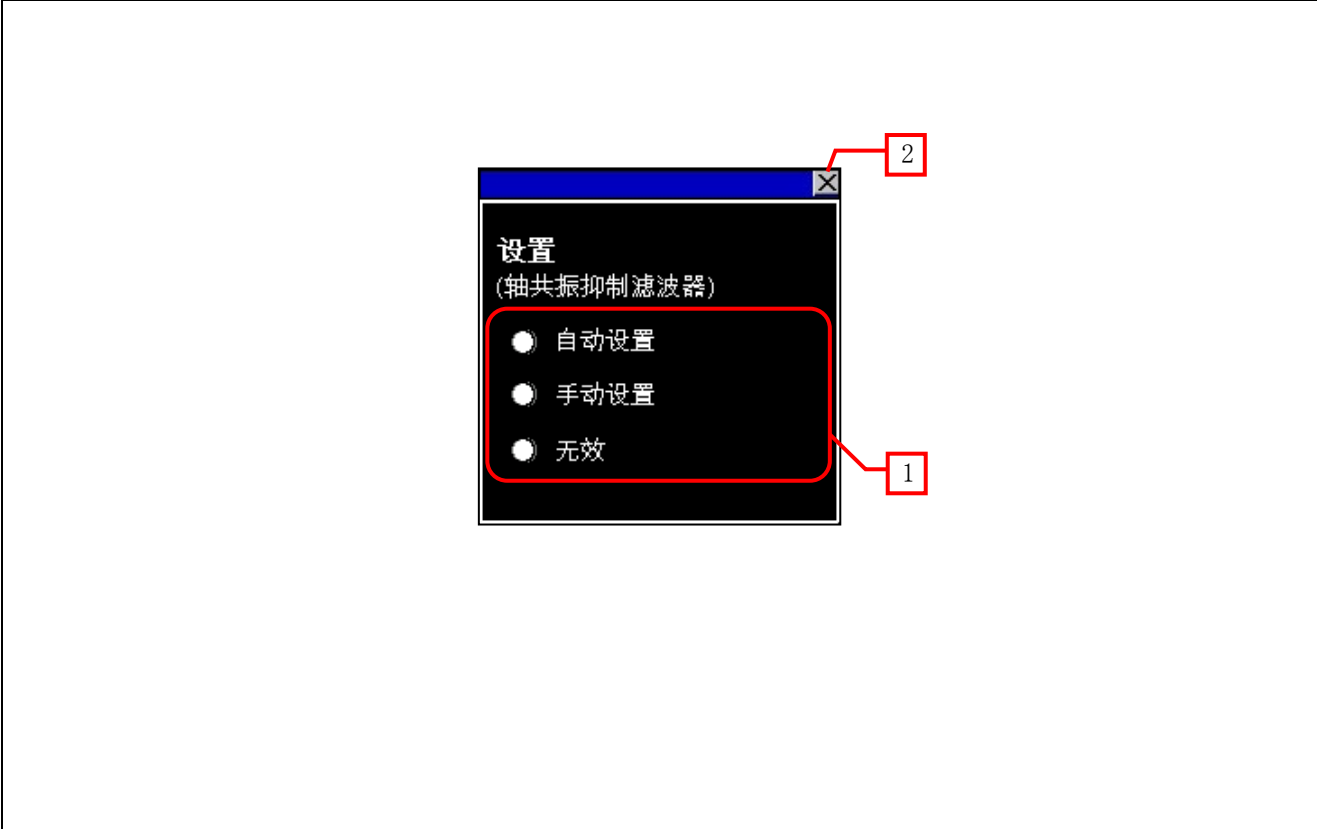
更改低通滤波器的设置。

#### 详细

1. 触摸即更改低通滤波器的设置，并关闭窗口画面。
2. 关闭窗口画面。

#### 备注

5. 3. 52 轴共振抑制滤波器 设置 (W-30031)



概要

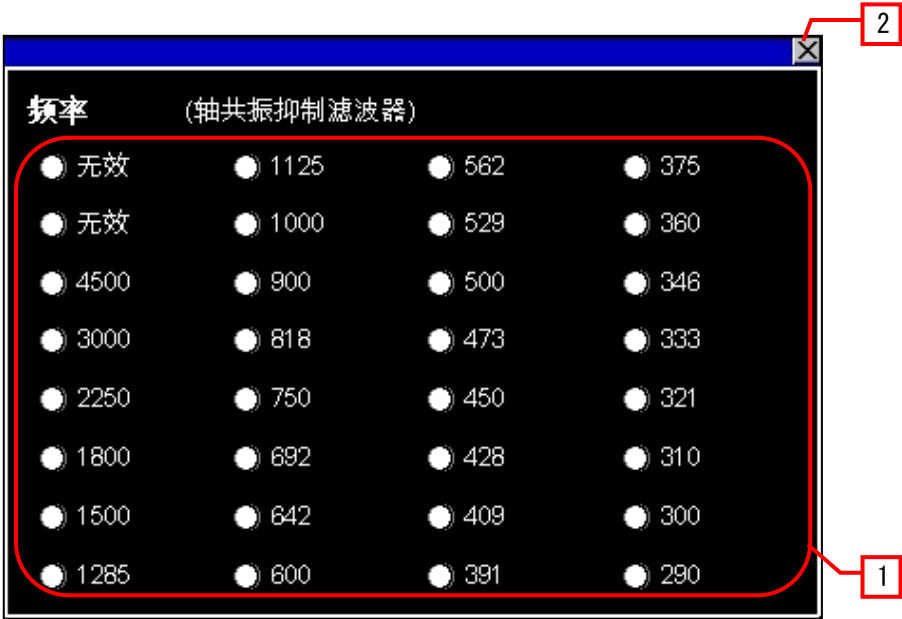
更改轴共振抑制滤波器的设置。

详细

- 1. 触摸即更改轴共振抑制滤波器的设置，并关闭窗口画面。
- 2. 关闭窗口画面。

备注

5. 3. 53 轴共振抑制滤波器 频率(W-30032)



概要

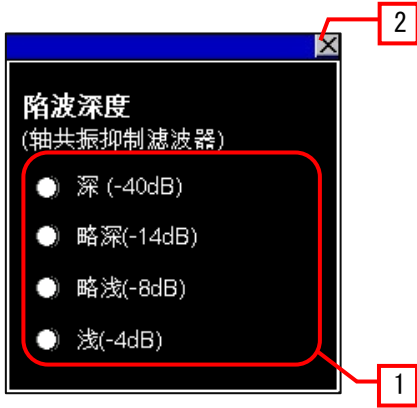
设置轴共振抑制滤波器的频率。

详细

- 1. 触摸即设置频率，并关闭窗口画面。
- 2. 关闭窗口画面。

备注

5. 3. 54 轴共振抑制滤波器 陷波深度 (W-30033)



概要

设置轴共振抑制滤波器的陷波深度。

详细

1. 触摸即设置陷波深度，并关闭窗口画面。
2. 关闭窗口画面。

备注

5. 3. 55 状态显示 (W-30101~30102)

反馈脉冲累积	1234567890	pulse
伺服电机转速	123456	r/min
滞留脉冲	1234567890	pulse
指令脉冲累积	1234567890	pulse
指令脉冲频率	123456	kpulse/s
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	%
1转内位置	1234567890	pulse
ABS计数器	123456	rev
负载惯量比	123.45	倍

1

概要

显示伺服放大器的状态。

详细

1. 显示各项目的当前值。

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) 画面设计手册」

### 5.4.1 连接机器的软元件

类型	软元件编号	用途
位	SP1	当前报警的清除
	SP2	报警记录的删除
	OM0	正常模式(测试运行模式解除)
	OM1	JOG 运行
	OM2	定位运行
	OM4	输出信号(DO)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	剩余距离的重新启动
	TMB6	剩余距离的清除
	OTI0	一键式调整(基本模式)
	OTI1	一键式调整(High 模式)
	OTI2	一键式调整(Low 模式)
	OTI4	一键式调整(恢复到初始值)
	OTI5	一键式调整(恢复到调整前)
字	PA01、PA1001	运行模式
	PA02、PA1002	再生选件
	PA03、PA1003	绝对位置检测系统
	PA04、PA1004	功能选择 A-1
	PA08、PA1008	自动调谐模式
	PA09、PA1009	自动调谐响应性
	PA10、PA1010	到位范围
	PA14、PA1014	旋转方向选择
	PA15、PA1015	编码器输出脉冲
	PA16、PA1016	编码器输出脉冲 2
	PA17、PA1017	伺服电机系列设置
	PA18、PA1018	伺服电机类型设置
	PA19、PA1019	参数写入禁止
	PA20、PA1020	Tough drive 设置
	PA21、PA1021	功能选择 A-3
	PA22、PA1022	位置控制配置选择
	PA23、PA1023	驱动器记录器任意报警触发设置
	PA24、PA1024	功能选择 A-4
	PA25、PA1025	一键式调整 过冲允许等级
	PA26、PA1026	功能选择 A-5
	PB01、PB1001	自适应性自调谐模式(自适应性滤波器 II)
	PB02、PB1002	抑制振动控制调谐模式(高级抑制振动控制 II)
	PB03、PB1003	转矩反馈环增益
	PB04、PB1004	前馈增益
	PB06、PB1006	负载惯量比
	PB07、PB1007	模型环增益
	PB08、PB1008	位置环增益
	PB09、PB1009	速度环增益
	PB10、PB1010	速度积分补偿
	PB11、PB1011	速度微分补偿

类型	软元件编号	用途
字	PB12、PB1012	过冲量补偿
	PB13、PB1013	机械共振抑制滤波器 1
	PB14、PB1014	陷波波形选择 1
	PB15、PB1015	机械共振抑制滤波器 2
	PB16、PB1016	陷波波形选择 2
	PB17、PB1017	轴共振抑制滤波器
	PB18、PB1018	低通滤波器设置
	PB19、PB1019	抑制振动控制 1 振动频率设置
	PB20、PB1020	抑制振动控制 1 共振频率设置
	PB21、PB1021	抑制振动控制 1 振动频率转存设置
	PB22、PB1022	抑制振动控制 1 共振频率转存设置
	PB23、PB1023	低通滤波器选择
	PB24、PB1024	微振动抑制控制
	PB25、PB1025	功能选择 B-1
	PB26、PB1026	增益切换功能
	PB27、PB1027	增益切换条件
	PB28、PB1028	增益切换时间常数
	PB29、PB1029	增益切换 负载惯量比
	PB30、PB1030	增益切换 位置环增益
	PB31、PB1031	增益切换 速度环增益
	PB32、PB1032	增益切换 速度积分补偿
	PB33、PB1033	增益切换 抑制振动控制 1 振动频率设置
	PB34、PB1034	增益切换 抑制振动控制 1 共振频率设置
	PB35、PB1035	增益切换 抑制振动控制 1 振动频率转存设置
	PB36、PB1036	增益切换 抑制振动控制 1 共振频率转存设置
	PB45、PB1045	指令陷波滤波器
	PB46、PB1046	机械共振抑制滤波器 3
	PB47、PB1047	陷波波形选择 3
	PB48、PB1048	机械共振抑制滤波器 4
	PB49、PB1049	陷波波形选择 4
	PB50、PB1050	机械共振抑制滤波器 5
	PB51、PB1051	陷波波形选择 5
	PB52、PB1052	抑制振动控制 2 振动频率设置
	PB53、PB1053	抑制振动控制 2 共振频率设置
	PB54、PB1054	抑制振动控制 2 振动频率转存设置
	PB55、PB1055	抑制振动控制 2 共振频率转存设置
	PB56、PB1056	增益切换 抑制振动控制 2 振动频率设置
	PB57、PB1057	增益切换 抑制振动控制 2 共振频率设置
	PB58、PB1058	增益切换 抑制振动控制 2 振动频率转存设置
	PB59、PB1059	增益切换 抑制振动控制 2 共振频率转存设置
	PB60、PB1060	增益切换 模型环增益
	PC01、PC1001	误差过大报警等级
	PC02、PC1002	电磁制动顺控程序输出
	PC03、PC1003	编码器输出脉冲选择
	PC04、PC1004	功能选择 C-1
	PC05、PC1005	功能选择 C-2
	PC06、PC1006	功能选择 C-3
	PC07、PC1007	零速度
	PC08、PC1008	过速报警检测等级
	PC09、PC1009	模拟监视 1 输出
	PC10、PC1010	模拟监视 2 输出
	PC11、PC1011	模拟监视 1 偏置
	PC12、PC1012	模拟监视 2 偏置



类型	软元件编号	用途
字	PC13、PC1013	模拟监视 F/B 位置输出基准数据低位
	PC14、PC1014	模拟监视 F/B 位置输出基准数据高位
	PC17、PC1017	功能选择 C-4
	PC18、PC1018	功能选择 C-5
	PC20、PC1020	功能选择 C-7
	PC21、PC1021	报警履历清除
	PC24、PC1024	强制停止时 减速时间常数
	PC26、PC1026	功能选择 C-8
	PC27、PC1027	功能选择 C-9
	PC29、PC1029	功能选择 C-B
	PC31、PC1031	垂直轴提升量
	PC38、PC1038	误差过大警告等级
	PD02、PD1002	输入信号自动 ON 选择 2
	PD07、PD1007	输出软元件选择 1
	PD08、PD1008	输出软元件选择 2
	PD09、PD1009	输出软元件选择 3
	PD11、PD1011	输入滤波器设置
	PD12、PD1012	功能选择 D-1
	PD13、PD1013	功能选择 D-2
	PD14、PD1014	功能选择 D-3
	PD15、PD1015	驱动程序间通信设置
	PD16、PD1016	驱动程序间通信 主站设置时 发送数据选择 1
	PD17、PD1017	驱动程序间通信 主站设置时 发送数据选择 2
	PD20、PD1020	驱动程序间通信 从站设置时 主站轴编号选择 1
	PD30、PD1030	主站/从站运行 从站侧转矩指令系数
	PD31、PD1031	主站/从站运行 从站侧速度限制系数
	PD32、PD1032	主站/从站运行 从站侧速度限制调整值
	PE01、PE1001	全闭合功能选择 1
	PE03、PE1003	全闭合功能选择 2
	PE04、PE1004	全闭合控制 F/B 脉冲电子齿轮 1 分子
	PE05、PE1005	全闭合控制 F/B 脉冲电子齿轮 1 分母
	PE06、PE1006	全闭合控制 速度偏差异常检测等级
	PE07、PE1007	全闭合控制 位置偏差异常检测等级
	PE08、PE1008	全闭合双重 F/B 滤波器
	PE10、PE1010	全闭合功能选择 3
	PE34、PE1034	全闭合控制 F/B 脉冲电子齿轮 2 分子
	PE35、PE1035	全闭合控制 F/B 脉冲电子齿轮 2 分母
	PE41、PE1041	功能选择 E-3
	PE44、PE1044	丢失运动控制正侧补偿值选择
	PE45、PE1045	丢失运动控制负侧补偿值选择
	PE46、PE1046	丢失运动控制滤波器设置
	PE47、PE1047	转矩偏置
	PE48、PE1048	丢失运动控制补偿功能选择
	PE49、PE1049	丢失运动控制补偿时机
	PE50、PE1050	丢失运动控制补偿无信号
	PF02、PF1002	功能选择 F-2
	PF03、PF1003	功能选择 F-3
	PF06、PF1006	功能选择 F-5
	PF07、PF1007	功能选择 F-6
	PF12、PF1012	电子式动态制动运行时间
	PF18、PF1018	STO 诊断异常检测时间
	PF21、PF1021	驱动记录器切换时间设置
	PF23、PF1023	振动 Tough drive 振动检测等级

类型	软元件编号	用途
字	PF24、PF1024	振动 Tough drive 功能选择
	PF25、PF1025	SEMI-F47 功能 瞬间停止检测时间
	PF31、PF1031	机械诊断功能 低速时摩擦推断范围判定速度
	PL1、PL1001	线性伺服电机/DD 电机功能选择 1
	PL2、PL1002	线性编码器分辨率设置 分子
	PL3、PL1003	线性编码器分辨率设置 分母
	PL4、PL1004	线性伺服电机/DD 电机功能选择 2
	PL5、PL1005	位置偏差异常检测等级
	PL6、PL1006	速度偏差异常检测等级
	PL7、PL1007	转矩/推力偏差异常检测等级
	PL8、PL1008	线性伺服电机/DD 电机功能选择 3
	PL9、PL1009	磁极检测电压等级
	PL17、PL1017	磁极检测 微小位置检测方式 功能选择
	PL18、PL1018	磁极检测 微小位置检测方式 同定信号振幅
	ST0	反馈脉冲累积
	ST1	伺服电机转速
	ST2	滞留脉冲
	ST3	指令脉冲累积
	ST4	指令脉冲频率
	ST7	再生负载率
	ST8	实际负载率
	ST9	峰值负载率
	ST10	瞬时发生转矩
	ST11	1 转内位置
	ST12	ABS 计数器
	ST13	负载惯性动量比
	ST14	母线电压
	ST15	机械侧反馈脉冲累积
	ST17	机械侧编码器信息 1
	ST18	机械侧编码器信息 2
	ST22	伺服电机热敏电阻温度
	ST32	编码器内空气温度
	ST33	调整时间
	ST34	振动检测频率
	ST35	Tough drive 次数
	ST40	模块消耗量 1
	ST41	模块累计电量 1
	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 反馈脉冲累积
	ALM12	报警发生时的状态 伺服电机速度
	ALM13	报警发生时的状态 滞留脉冲
	ALM14	报警发生时的状态 指令脉冲累积
	ALM15	报警发生时的状态 指令脉冲频率
	ALM18	报警发生时的状态 再生负载率
	ALM19	报警发生时的状态 实际负载率
	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
	ALM23	报警发生时的状态 ABS 计数器
	ALM24	报警发生时的状态 负载惯性动量比
	ALM25	报警发生时的状态 母线电压
	ALM26	发生报警时的状态 机械侧反馈脉冲累积

类型	软元件编号	用途
字	ALM28	发生报警时的状态 机械侧编码器信息 1
	ALM29	发生报警时的状态 机械侧编码器信息 2
	ALM33	发生报警时的状态 伺服电机热敏电阻温度
	ALM43	报警发生时的编码器内空气温度
	ALM44	报警发生时的调整时间
	ALM45	报警发生时的振动检测频率
	ALM46	报警发生时的 Tough drive 次数
	ALM51	报警发生时的模块消耗电量 1
	ALM52	报警发生时的模块累计电量 1
	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
	DI0	输入软元件状态
	DI1	输入软元件状态
	DI3	外部输入位状态
	DO0	输出软元件状态
	DO1	输出软元件状态
	DO4	外部输出位状态
	TMIO	测试运行时输入信号
	TM00	信号位的强制输出
	TMD0	测试运行模式所用数据 (电机转速)
	TMD1	测试运行模式所用数据 (加减速时间常数)
	TMD3	测试运行模式所用数据 (移动量)
	MD2	机械诊断数据 机械诊断状态读取
	MD3	机械诊断数据 正转转矩时 静摩擦的读取
	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 正转转矩时 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

类型	软元件编号	用途
字	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
	OTS0	一键式调谐的状态确认的读取
	OTS1	错误代码的取得的读取
	OTS2	调整时间的读取
	OTS3	过冲量的读取
	ALD0	通电时间累积
	ALD1	浪涌继电器 ON/OFF 次数

#### 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
	GB60010	JOG 运行开始开关
	GB60011	电机转速 写入结束&脚本触发
	GB60012	加减速时间常数 写入结束&脚本触发
	GB60013	正转开关脚本触发
	GB60014	反转开关脚本触发
	GB60015	定位运行开始开关
	GB60016	移动量 写入结束&脚本触发
	GB60017	输出信号（DO）强制输出开始开关
	GB61000~GB61002	推断结束信号
	GB61050~GB61057	临界值超过信号
	GB61070	推断值 保存开关
	GB61071~GB61073	推断值 保存结束信号
	GB61100	推断值 配方写入触发
	GB61101	推断值 配方读取触发
	GB61150	临界值 配方写入触发
	GB61151	临界值 配方读取触发
	GB61160~GB61162	推断值 传送开始触发
	GB61165~GB61167	推断值 软元件数据传送开始标志
	GB61170	推断值 配方保存脚本触发
	GB61200~GB61219	滤波器设置 输入信号
	GB61220~GB61222	抑制振动控制 输入信号
	GB61250	滤波器设置/抑制振动控制 输入结束信号
	GB61919	向上滚动 脚本触发
	GB61920	向下滚动 脚本触发
	GB61921~GB61984	有效/无效轴设置 位指示灯
	GB62020~GB62027	有效/无效轴设置 位指示灯动作条件
	GB62029~GB62092	轴选择状态位
	GB62094	有效/无效轴设置 画面启动标志
	GB62095	轴选择 画面启动标志
	GB62096	轴选择向上滚动 脚本触发
	GB62097	轴选择向下滚动 脚本触发
	GB62098	轴选择时处理 脚本触发
	GB62099	配方 3 保存开始标志
	GB62100、GB62102	文件显示位置指定 脚本触发
	GB62101	用户报警监视 缓冲存储数据清除触发软元件
	GB62200	当前时间设置 脚本触发
	GB62300~GB62307	记录趋势图表 图表线条清除软元件。
	GB62310~GB62312	推断完成信号 日志触发
	GD60031.b13	GOT 错误复位信号

类型	软元件编号	用途
位	GD62104. b15	文件显示 用于控制最后一页的显示
	GD61110. b0	配方公共写入中通知信号
	GD61110. b1	配方公共读取中通知信号
	GD61140. b0~GD61140. b4	增益调整输入许可位
	GD61200. b0	配方 3 写入触发软元件
	GD61200. b1	配方 3 读取触发软元件
	GD61351. b0~GD61351. b3	输出信号 (D0) 强制输出 触摸开关&脚本触发
	GD61450. b0	软元件数据传送 推断值传送 1 触发软元件
	GD61451. b0	软元件数据传送 推断值传送 1 处理中通知信号
	GD61452. b0	软元件数据传送 推断值传送 2 触发软元件
	GD61453. b0	软元件数据传送 推断值传送 2 处理中通知信号
	GD61454. b0	软元件数据传送 推断值传送 3 触发软元件
	GD61455. b0	软元件数据传送 推断值传送 3 处理中通知信号
	GD61551. b0~b3	滤波器 1 设置 代入用软元件
	GD61553. b4~b7	滤波器 1 陷波深度 代入用软元件
	GD61553. b8~b11	滤波器 1 陷波宽度 代入用软元件
	GD61555. b0	滤波器 2 设置 触摸开关
	GD61556. b0~b3	滤波器 2 设置 代入用软元件
	GD61556. b4~b7	滤波器 2 陷波深度 代入用软元件
	GD61556. b8~b11	滤波器 2 陷波宽度 代入用软元件
	GD61559. b0	滤波器 3 设置 触摸开关
	GD61560. b0~b3	滤波器 3 设置 代入用软元件
	GD61560. b4~b7	滤波器 3 陷波深度 代入用软元件
	GD61560. b8~b11	滤波器 3 陷波宽度 代入用软元件
	GD61563. b0	滤波器 4 设置 触摸开关
	GD61564. b0~b3	滤波器 4 设置 代入用软元件
	GD61564. b4~b7	滤波器 4 陷波深度 代入用软元件
	GD61564. b8~b11	滤波器 4 陷波宽度 代入用软元件
	GD61567. b0	滤波器 5 设置 触摸开关
	GD61568. b0~b3	滤波器 5 设置 代入用软元件
	GD61568. b4~b7	滤波器 5 陷波深度 代入用软元件
	GD61568. b8~b11	滤波器 5 陷波宽度 代入用软元件
	GD61572. b4~b7	低通滤波器 设置 代入用软元件
	GD61574. b0~b3	轴共振抑制滤波器 设置 代入用软元件
	GD61576. b0~b7	轴共振抑制滤波器 频率 代入用软元件
	GD61576. b8~b11	轴共振抑制滤波器 陷波深度 代入用软元件
	GD61578. b0	Robust 滤波器 设置 触摸开关
	GD61579. b0~b3	Robust 滤波器 设置 代入用软元件
	GD61609. b0, GD61616. b0	轴共振抑制滤波器 允许输入位
	GD61612. b0, GD61619. b0	滤波器 5 允许输入位
	GD61621. b0~b3	振动抑制模式选择 代入用软元件
	GD61623. b0~b3	控制设置 1 代入用软元件
	GD61623. b4~b7	控制设置 2 代入用软元件
	GD61625. b0, GD61627. b1	控制设置 2 允许输入位
	GD61626. b1	控制设置 1 允许输入位
	GS512. b0	时间更改信号
字	GD60000	基本画面切换
	GD60001	重叠窗口 1 画面切换
	GD60004	重叠窗口 2 画面切换
	GD60016	叠加窗口 1 画面切换
	GD60021	语言切换
	GD60022	系统语言切换
	GD60031、GD60041	系统信息

类型	软元件编号	用途
字	GD60400～GD60415	伺服轴切换软元件
	GD61100	推断值 配方记录号
	GD61110	配方公共设置
	GD61130	响应模式选择
	GD61140	增益调节模式选择
	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	强制输出用开关
	GD61352	强制输出状态比较软元件
	GD61400～GD61414	临界值
	GD61420～GD61434	推断值 保存用软元件
	GD61450～GD61451	软元件数据传送 推断值传送 1
	GD61452～GD61453	软元件数据传送 推断值传送 2
	GD61454～GD61455	软元件数据传送 推断值传送 3
	GD61500～GD61507	输入软元件监视显示用
	GD61510～GD61523	输出软元件监视显示用
	GD61531～GD61534	有效/无效轴设置信息
	GD61550～GD61579	滤波器设置用
	GD61600～GD61619	滤波器设置监视显示用
	GD61620～GD61624	抑制振动控制设置用
	GD61625～GD61627	抑制振动控制监视显示用
	GD62100	用户报警监视 报警信息存储用软元件
	GD62102～GD62104	文件显示用软元件
	GD62198	报警编号输入
	GD62202～GD62205	记录趋势图表 图表信息 (B-30111)
	GD62206～GD62209	记录趋势图表 光标位置时间 (B-30111)
	GD62220～GD62223	记录趋势图表 显示开始位置时间 (B-30111)
	GD62224～GD62227	记录趋势图表 显示结束位置时间 (B-30111)
	GD62240～GD62242	记录趋势图表 显示位置时间指定 (B-30111)
	GD62300～GD62303	记录趋势图表 显示开始位置时间 (B-30107～30109)
	GD62304～GD62307	记录趋势图表 显示结束位置时间 (B-30107～30109)
	GD62308～GD62311	记录趋势图表 光标位置时间 (B-30107～30109)
	GD62315～GD62330	记录趋势图表 图表信息 (B-30107～30109)
	GD62400～GD63679	轴名称
	GD63681	轴名称偏置值
	GD63682	有效/无效轴设置・轴选择 位指示灯偏置值
	GD63683	有效/无效轴设置・轴选择 名称偏置值
	GD63685	轴编号 切换开关 No
	GD63990～GD63995	时钟的数字开关
	GS513～GS516	更改时间
	GS650～GS652	当前时间
	TMP800～996	脚本运算用

## 5.5 注释一览表

注释组号	注释号	使用处
498	No. 1～4312、10000～10001	B-30205(用户报警监视 ID 30001)
499	No. 1～250、2184、10000～10001	B-30203
500	No. 1	全部基本画面
	No. 2～6	B-30001
	No. 7～8	B-30011
	No. 9	B-30001、B-30011、B-30101、B-30201、B-30301
	No. 10～15、33	B-30021
	No. 16～18	B-30101
	No. 19～25	B-30041
	No. 26～32	B-30071
	No. 33	B-30201
	No. 34	B-30011、B-30101、B-30201、B-30301
	No. 35	B-30001、B-30011、B-30101、B-30201、B-30301
	No. 36	B-30011、B-30101、B-30201、B-30301
	No. 37～39、43～44	B-30011、B-30013、B-30015～30017、B-30019、B-30021
	No. 40～41	B-30303～30305
	No. 45～46	B-300103、B-30105、B-30107～30109、B-30111
	No. 47～48	B-300203、B-30205
	No. 49～51	B-30023～30029
	No. 52～58	B-30043～30061
	No. 59～65	B-30073～30091
	No. 66	B-300203、B-30205
	No. 67	B-30011、B-30101、B-30201、B-30301
	No. 70	B-30011～30041、B-30071、B-30101～30111、B-30201～30205、B-30301～30305
	No. 72	B-30301
	No. 73	B-30011
	No. 74	B-30041
	No. 75	B-30071
	No. 76	B-30021
	No. 77	B-30101
	No. 78	B-30201
	No. 79、97	W-30009
	No. 80～82	B-30043～30061、B-30073～30091
	No. 83	B-30023～30025、B-30303～30304、W-30011～30012
	No. 84	B-30043～30061、B-30073～30091
	No. 85	B-30023～30025、B-30303～30304、W-30011～30012
	No. 86	B-30023～30025、B-30043～30061、B-30073～30091、B-30303～30304、W-30011～30012
	No. 87	B-30023～30025、B-30046～30047、B-30076～30077、W-30011、W-30101
	No. 88	B-30103、W-30012、W-30102
	No. 89	B-30001、W-30008
	No. 90	B-30043～30061
	No. 91	B-30073～30091
	No. 92	B-30043～30061
	No. 93	B-30073～30091
	No. 94、98～99	W-30008
	No. 95～96	W-30008、W-30009
	No. 100	B-30303

注释组号	注释号	使用处
500	No. 101	B-30304
	No. 102～122	B-30303
	No. 123～126	B-30304
	No. 150～154	B-30305
	No. 250	B-30013、B-30015～30016、B-30017
	No. 251～272	B-30013
	No. 300	B-30013、B-30015～30016、B-30017
	No. 301	B-30015
	No. 302～303	B-30016
	No. 304	B-30016、W-30030～30031
	No. 305	B-30015～30016、W-30030～30031
	No. 306	B-30015
	No. 307	B-30015
	No. 308	B-30015～30016、W-30020、W-30022、W-30024、W-30026、W-30028
	No. 309	B-30015～30016、W-30021、W-30023、W-30025、W-30027、W-30029、W-30033
	No. 310	B-30015～30016、W-30030～30031
	No. 311	B-30015～30016
	No. 312～315	B-30015～30016、W-30020、W-30022、W-30024、W-30026、W-30028
	No. 316～319	B-30015～30016、W-30021、W-30023、W-30025、W-30027、W-30029、W-30033
	No. 320	B-30016、W-30032
	No. 321～329	B-30015
	No. 330～334	B-30016
	No. 336	B-30015
	No. 337	B-30016
	No. 338	W-30020～30021
	No. 339	W-30022～30023
	No. 340	W-30024～30025
	No. 341	W-30026～30027
	No. 342	W-30028～30029
	No. 343	W-30030
	No. 344	W-30031～30033
	No. 350	B-30017
	No. 351	B-30013、B-30015～30016、B-30017
	No. 352～375	B-30017
	No. 400～416	B-30019
	No. 450～468	B-30105
	No. 500～511	B-30103
	No. 550～564	B-30203
	No. 600	B-30043
	No. 601	B-30044
	No. 602	B-30073
	No. 603	B-30074
	No. 604～621	B-30043、B-30073
	No. 622～623	B-30044、B-30074
	No. 650	B-30046
	No. 651	B-30047
	No. 652	B-30048
	No. 653	B-30076
	No. 654	B-30077



注释组号	注释号	使用处
500	No. 655	B-30078
	No. 656～673	B-30046、B-30076
	No. 674～691	B-30047、B-30077
	No. 692～706	B-30048、B-30078
	No. 750	B-30049
	No. 751	B-30050
	No. 752	B-30079
	No. 753	B-30080
	No. 754～771	B-30049、B-30079
	No. 772～777	B-30050、B-30080
	No. 850	B-30052
	No. 851	B-30082
	No. 852～866	B-30052、B-30082
	No. 900	B-30055
	No. 901	B-30085
	No. 902～918	B-30055、B-30085
	No. 919	B-30056、B-30086
	No. 920	B-30056
	No. 921	B-30086
	No. 950	B-30058
	No. 951	B-30088
	No. 952～962	B-30058、B-30088
	No. 1000	B-30061
	No. 1001	B-30091
	No. 1002～1012	B-30061、B-30091
	No. 1050～1055	B-30023
	No. 1100～1107	B-30025
	No. 1150～1151	B-30029
	No. 1211	W-30002
	No. 1251～1260	W-30003
	No. 1301～1302	W-30001
	No. 1351～1353	W-30013
	No. 1400～1414	W-30015
	No. 1451～1454	W-30017
	No. 1500～1529	W-30032
	No. 1550～1560	B-30111、B-30107～30109
	No. 1561～1565	B-30111
	No. 1600～1616	B-30107～30109
	No. 1652	B-30203、B-30205
	No. 1653～1654	B-30103、B-30105、B-30107～30109、B-30111
	No. 1660	B-30201、B-30205
	No. 1661、1663	B-30101、B-30111
	No. 1662	B-30107～30109
	No. 1661、1663	B-30101、B-30111
	No. 1697～1705	B-30205
	No. 1706	B-30207

5.6 配方一览表

5.3.56 公共设置

外部通知信息	
外部通知软元件	GD61110
配方号通知软元件	GD61111
记录号通知软元件	GD61112

配方号 30001 配方 1

项 目		设 置
配方文件	配方文件	使用配方文件(执行写入・读取)
	文件格式	G2P(二进制)
	驱动器名	A:标准 SD 卡
	文件夹名	Package1\recipe
	文件名	ARP30001.G2P
触发软元件	写入触发软元件 1	GB61150
	读取触发软元件 1	GB61151
	记录号软元件	未使用
块数		8
记录数		1
块 1	软元件	GD61402
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 2	软元件	GD61400
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 3	软元件	GD61404
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 4	软元件	GD61406
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 5	软元件	GD61408
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1

项 目		设 置
块 6	软元件	GD61410
	软元件类型	无符号 BIN16
	点数	1
块 7	软元件	GD61412
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 8	软元件	GD61414
	软元件类型	无符号 BIN16
	点数	1

#### 配方号 30002 配方 2

项 目		设 置
配方文件	配方文件	使用配方文件(执行写入・读取)
	文件格式	G2P(二进制)
	驱动器名	A:标准 SD 卡
	文件夹名	Package1\recipe
	文件名	ARP30002.G2P
触发软元件	写入触发软元件 1	GB61100
	读取触发软元件 1	GB61101
	记录号软元件	GD61100
块数		9
记录数		10
块 1	软元件	GD60400
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 2	软元件	GD61422
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 3	软元件	GD61420
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1

项 目		设 置
块 4	软元件	GD61424
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 5	软元件	GD61426
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 6	软元件	GD61428
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 7	软元件	GD61430
	软元件类型	无符号 BIN16
	点数	1
块 8	软元件	GD61432
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 9	软元件	GD61434
	软元件类型	无符号 BIN16
	点数	1

#### 配方号 30003 配方 3

项 目		设 置
配方文件	配方文件	使用配方文件(执行写入・读取)
	文件格式	G2P(二进制)
	驱动器名	A:标准 SD 卡
	文件夹名	Package1\recipe
	文件名	ARP30003.G2P
触发软元件	写入触发软元件 1	GD61200.b0
	读取触发软元件 1	GD61200.b1
	记录号软元件	未使用
块数		65
记录数		1

项 目		设 置
块 1	软元件	GD61531
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	4
块 2	软元件	GD62400
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 3	软元件	GD62420
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 4	软元件	GD62440
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 5	软元件	GD62460
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 6	软元件	GD62480
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 7	软元件	GD62500
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 8	软元件	GD62520
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 9	软元件	GD62540
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 10	软元件	GD62560
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 11	软元件	GD62580
	软元件类型	字符串
	点数	20

项 目		设 置
块 12	软元件	GD62600
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 13	软元件	GD62620
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 14	软元件	GD62640
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 15	软元件	GD62660
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 16	软元件	GD62680
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 17	软元件	GD62700
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 18	软元件	GD62720
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 19	软元件	GD62740
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 20	软元件	GD62760
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 21	软元件	GD62780
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 22	软元件	GD62800
	软元件类型	字符串
	点数	20

项 目		设 置
块 23	软元件	GD62820
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 24	软元件	GD62840
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 25	软元件	GD62860
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 26	软元件	GD62880
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 27	软元件	GD62900
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 28	软元件	GD62920
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 29	软元件	GD62940
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 30	软元件	GD62960
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 31	软元件	GD62980
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 32	软元件	GD63000
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 33	软元件	GD63020
	软元件类型	字符串
	点数	20

项 目		设 置
块 34	软元件	GD63040
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 35	软元件	GD63060
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 36	软元件	GD63080
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 37	软元件	GD63100
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 38	软元件	GD63120
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 39	软元件	GD63140
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 40	软元件	GD63160
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 41	软元件	GD63180
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 42	软元件	GD63200
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 43	软元件	GD63220
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 44	软元件	GD63240
	软元件类型	字符串
	点数	20



项 目		设 置
块 45	软元件	GD63260
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 46	软元件	GD63280
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 47	软元件	GD63300
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 48	软元件	GD63320
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 49	软元件	GD63340
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 50	软元件	GD63360
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 51	软元件	GD63380
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 52	软元件	GD63400
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 53	软元件	GD63420
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 54	软元件	GD63440
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 55	软元件	GD63460
	软元件类型	字符串
	点数	20

项 目		设 置
块 56	软元件	GD63480
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 57	软元件	GD63500
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 58	软元件	GD63520
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 59	软元件	GD63540
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 60	软元件	GD63560
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 61	软元件	GD63580
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 62	软元件	GD63600
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 63	软元件	GD63620
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 64	软元件	GD63640
	软元件类型	字符串
	点数	20
块 65	软元件	GD63660
	软元件类型	字符串
	点数	20

## 5.7 软元件数据传送一览

### ID: 201 推断值传送 1

项 目		设 置
软元件数据传送触发	触发类型	上升沿
	外部控制软元件	GD61450
	触发软元件	GD61450. b0
	传送源目标互换标志	GD61450. b1
外部通知信息	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知软元件	GD61451
	软元件数据传送处理中通知信号	GD61451. b0
	BCD 转换错误通知信号	GD61451. b14
	软元件数据传送错误通知信号	GD61451. b15
软元件	块数	2
块 1	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
	传送源软元件	U00-A100-MD3
	传送目标软元件	GD61420
	偏置	无
块 2	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
	传送源软元件	U00-A100-MD4
	传送目标软元件	GD61422
	偏置	无

### ID: 202 推断值传送 2

项 目		设 置
软元件数据传送触发	触发类型	上升沿
	外部控制软元件	GD61452
	触发软元件	GD61452. b0
	传送源目标互换标志	GD61452. b1
外部通知信息	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知软元件	GD61453
	软元件数据传送处理中通知信号	GD61453. b0
	BCD 转换错误通知信号	GD61453. b14
	软元件数据传送错误通知信号	GD61453. b15
软元件	块数	2

项 目		设 置
块 1	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
	传送源软元件	U00-A100-MD5
	传送目标软元件	GD61424
	偏置	无
块 2	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
	传送源软元件	U00-A100-MD6
	传送目标软元件	GD61426
	偏置	无

### ID: 203 推断值传送 3

项 目		设 置
软元件数据传送触发	触发类型	上升沿
	外部控制软元件	GD61454
	触发软元件	GD61454. b0
	传送源目标互换标志	GD61454. b1
外部通知信息	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知软元件	GD61455
	软元件数据传送处理中通知信号	GD61455. b0
	BCD 转换错误通知信号	GD61455. b14
	软元件数据传送错误通知信号	GD61455. b15
软元件	块数	4
块 1	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
	传送源软元件	U00-A100-MD9
	传送目标软元件	GD61428
	偏置	无
块 2	软元件类型	无符号 BIN16
	点数	1
	传送源软元件	U00-A100-MD10
	传送目标软元件	GD61430
	偏置	无

项 目		设 置
块 3	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
	传送源软元件	U00-A100-MD7
	传送目标软元件	GD61432
	偏置	无
块 4	软元件类型	无符号 BIN16
	点数	1
	传送源软元件	U00-A100-MD8
	传送目标软元件	GD61434
	偏置	无

## 5.8 脚本一览

项目	设置
工程脚本	有
画面脚本	B-30001、B-30013、B-30015、B-30016、B-30017、B-30019、B-30023、B-30025、B-30029、B-30105、B-30111、B-30207、B-30305、W-30015
对象脚本	B-30207、W-30003

### 5.8.1 工程脚本

脚本号	30001	脚本名	Script30001
注释	初始设置		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
<pre>[w:GD62102]=204; //Set Document ID to 204 [w:GD62103]=1; //Set Document page No. to 1  [w:GD61130] = 2; //One-touch tuning initial selection (basic mode)  [w:GD61100] =1; //Machine diagnosis estimated value record No. setting  [w:GD60400] = 1; //Axis No. initial value [w:GD60800] = 0; //Initial Axis name offset value set([b:GD61200.b0]); //Write recipe</pre>			

脚本号	30020	脚本名	Script30020
注释	配方写入触发 OFF		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GD61200.b0
<pre>if ([b:GD61110.b0] == ON ) { //While writing the record.     rst([b:GD61200.b0]); //Reset trigger device for recipe write. }</pre>			

脚本号	30025	脚本名	Script30025
注释	轴选择画面启动时		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB62095
<pre>//Reflect each setting when Axis Selection window is opened  [w:GD63682] = (([w:GD60400] - 1) &gt;&gt; 3) * 8; //Bit lamp offset [w:GD63683] = (([w:GD60400] - 1) &gt;&gt; 3) * 160; //Name offset  //Turn ON internal devices (GB61021 to GB61084) according to validated axis number. [u32:TMP0900] = [u32:GD61531] ; [u32:TMP0901] = [u32:GD61533] ; [w:TMP0902] = 0; while([w:TMP0902] &lt; 32) {     if((([u32:TMP0900] &amp; 0x00000001) == 1)     {         set([b:GB61921[w:TMP0902]]);     }      [u32:TMP0900] = [u32:TMP0900] &gt;&gt; 1;     [w:TMP0902] = [w:TMP0902] + 1; }  while([w:TMP0902] &lt; 64) {</pre>			

```

    if(([u32:TMP0901] & 0x00000001) == 1)
    {
        set([b:GB61921[w:TMP0902]]);
    }

    [u32:TMP0901] = [u32:TMP0901] >> 1;
    [w:TMP0902] = [w:TMP0902] + 1;
}

//Turn ON bit lamp in the axis number selection window
[w:TMP0903] = [w:GD60400] - 1;
set([b:GB62029[w:TMP0903]]);

//Turn OFF trigger with displayed and validated axis number
//OFF=Available ON=Not available
[w:TMP0900] = [w:GD63682];
[w:TMP0901] = 0;
while([w:TMP0901] < 8)
{
    if([b:GB61921[w:TMP900]] == OFF)
    {
        rst([b:GB62020[w:TMP0901]]); //動作条件 OFF
    }else{
        set([b:GB62020[w:TMP0901]]); //動作条件 ON
    }

    [w:TMP0900] = [w:TMP0900] + 1;
    [w:TMP0901] = [w:TMP0901] + 1;
}
rst([b:GB62095]);

```

脚本号	30026	脚本名	Script30026
注释	轴选择时处理		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB62098
<pre> //Switch Axis No. //Configure necessary settings when switching axis No.  [w:TMP0900] = [w:GD63685] + [w:GD63682]; //Calculate the selected axis number [w:TMP0901] = 0;  //Turn bit ON according to the selected axis number while([w:TMP0901] &lt; 64) {     if(([w:TMP0901] + 1) == [w:TMP0900])     {         set([b:GB62029[w:TMP0901]]);     }else{         rst([b:GB62029[w:TMP0901]]);     }     [w:TMP0901] = [w:TMP0901] + 1; }  //Processing before closing the screen. //Process according to the selected axis number </pre>			

```

[w:TMP0901] = 0;

while([w:TMP0901] < 64)
{
    if([b:GB62029[w:TMP0901]] == ON)
    {
        [w:TMP0900] = [w:TMP0901] + 1;
        break;
    }
    [w:TMP0901] = [w:TMP0901] + 1;
}

switch([w:TMP0900])
{
    case 1:    [w:GD60400] = 1;        //Axis Number 1
               [w:GD63681] = 0;
               break;

    case 2:    [w:GD60400] = 2;        //Axis Number 2
               [w:GD63681] = 20;
               break;

    case 3:    [w:GD60400] = 3;        //Axis Number 3
               [w:GD63681] = 40;
               break;

    case 4:    [w:GD60400] = 4;        //Axis Number 4
               [w:GD63681] = 60;
               break;

    case 5:    [w:GD60400] = 5;        //Axis Number 5
               [w:GD63681] = 80;
               break;

    case 6:    [w:GD60400] = 6;        //Axis Number 6
               [w:GD63681] = 100;
               break;

    case 7:    [w:GD60400] = 7;        //Axis Number 7
               [w:GD63681] = 120;
               break;

    case 8:    [w:GD60400] = 8;        //Axis Number 8
               [w:GD63681] = 140;
               break;

    case 9:    [w:GD60400] = 9;        //Axis Number 9
               [w:GD63681] = 160;
               break;

    case 10:   [w:GD60400] = 10;       //Axis Number 10
               [w:GD63681] = 180;
               break;

    case 11:   [w:GD60400] = 11;       //Axis Number 11

```



```

[w:GD63681] = 200;
break;

case 12: [w:GD60400] = 12;    //Axis Number 12
[w:GD63681] = 220;
break;

case 13: [w:GD60400] = 13;    //Axis Number 13
[w:GD63681] = 240;
break;

case 14: [w:GD60400] = 14;    //Axis Number 14
[w:GD63681] = 260;
break;

case 15: [w:GD60400] = 15;    //Axis Number 15
[w:GD63681] = 280;
break;

case 16: [w:GD60400] = 16;    //Axis Number 16
[w:GD63681] = 300;
break;

case 17: [w:GD60400] = 17;    //Axis Number 17
[w:GD63681] = 320;
break;

case 18: [w:GD60400] = 18;    //Axis Number 18
[w:GD63681] = 340;
break;

case 19: [w:GD60400] = 19;    //Axis Number 19
[w:GD63681] = 360;
break;

case 20: [w:GD60400] = 20;    //Axis Number 20
[w:GD63681] = 380;
break;

case 21: [w:GD60400] = 21;    //Axis Number 21
[w:GD63681] = 400;
break;

case 22: [w:GD60400] = 22;    //Axis Number 22
[w:GD63681] = 420;
break;

case 23: [w:GD60400] = 23;    //Axis Number 23
[w:GD63681] = 440;
break;

case 24: [w:GD60400] = 24;    //Axis Number 24
[w:GD63681] = 460;
break;

case 25: [w:GD60400] = 25;    //Axis Number 25

```

```

[w:GD63681] = 480;
break;

case 26: [w:GD60400] = 26;    //Axis Number 26
[w:GD63681] = 500;
break;

case 27: [w:GD60400] = 27;    //Axis Number 27
[w:GD63681] = 520;
break;

case 28: [w:GD60400] = 28;    //Axis Number 28
[w:GD63681] = 540;
break;

case 29: [w:GD60400] = 29;    //Axis Number 29
[w:GD63681] = 560;
break;

case 30: [w:GD60400] = 30;    //Axis Number 30
[w:GD63681] = 580;
break;

case 31: [w:GD60400] = 31;    //Axis Number 31
[w:GD63681] = 600;
break;

case 32: [w:GD60400] = 32;    //Axis Number 32
[w:GD63681] = 620;
break;

case 33: [w:GD60400] = 33;    //Axis Number 33
[w:GD63681] = 640;
break;

case 34: [w:GD60400] = 34;    //Axis Number 34
[w:GD63681] = 660;
break;

case 35: [w:GD60400] = 35;    //Axis Number 35
[w:GD63681] = 680;
break;

case 36: [w:GD60400] = 36;    //Axis Number 36
[w:GD63681] = 700;
break;

case 37: [w:GD60400] = 37;    //Axis Number 37
[w:GD63681] = 720;
break;

case 38: [w:GD60400] = 38;    //Axis Number 38
[w:GD63681] = 740;
break;

case 39: [w:GD60400] = 39;    //Axis Number 39
[w:GD63681] = 760;

```

```

        break;

    case 40:  [w:GD60400] = 40;      //Axis Number 40
              [w:GD63681] = 780;
              break;

    case 41:  [w:GD60400] = 41;      //Axis Number 41
              [w:GD63681] = 800;
              break;

    case 42:  [w:GD60400] = 42;      //Axis Number 42
              [w:GD63681] = 820;
              break;

    case 43:  [w:GD60400] = 43;      //Axis Number 43
              [w:GD63681] = 840;
              break;

    case 44:  [w:GD60400] = 44;      //Axis Number 44
              [w:GD63681] = 860;
              break;

    case 45:  [w:GD60400] = 45;      //Axis Number 45
              [w:GD63681] = 880;
              break;

    case 46:  [w:GD60400] = 46;      //Axis Number 46
              [w:GD63681] = 900;
              break;

    case 47:  [w:GD60400] = 47;      //Axis Number 47
              [w:GD63681] = 920;
              break;

    case 48:  [w:GD60400] = 48;      //Axis Number 48
              [w:GD63681] = 940;
              break;

    case 49:  [w:GD60400] = 49;      //Axis Number 49
              [w:GD63681] = 960;
              break;

    case 50:  [w:GD60400] = 50;      //Axis Number 50
              [w:GD63681] = 980;
              break;

    case 51:  [w:GD60400] = 51;      //Axis Number 51
              [w:GD63681] = 1000;
              break;

    case 52:  [w:GD60400] = 52;      //Axis Number 52
              [w:GD63681] = 1020;
              break;

    case 53:  [w:GD60400] = 53;      //Axis Number 53
              [w:GD63681] = 1040;

```

```

        break;

    case 54:  [w:GD60400] = 54;      //Axis Number 54
              [w:GD63681] = 1060;
              break;

    case 55:  [w:GD60400] = 55;      //Axis Number 55
              [w:GD63681] = 1080;
              break;

    case 56:  [w:GD60400] = 56;      //Axis Number 56
              [w:GD63681] = 1100;
              break;

    case 57:  [w:GD60400] = 57;      //Axis Number 57
              [w:GD63681] = 1120;
              break;

    case 58:  [w:GD60400] = 58;      //Axis Number 58
              [w:GD63681] = 1140;
              break;

    case 59:  [w:GD60400] = 59;      //Axis Number 59
              [w:GD63681] = 1160;
              break;

    case 60:  [w:GD60400] = 60;      //Axis Number 60
              [w:GD63681] = 1180;
              break;

    case 61:  [w:GD60400] = 61;      //Axis Number 61
              [w:GD63681] = 1200;
              break;

    case 62:  [w:GD60400] = 62;      //Axis Number 62
              [w:GD63681] = 1220;
              break;

    case 63:  [w:GD60400] = 63;      //Axis Number 63
              [w:GD63681] = 1240;
              break;

    case 64:  [w:GD60400] = 64;      //Axis Number 64
              [w:GD63681] = 1260;
              break;

    default:  break;
}

rst([b:GB62098]);

```

脚本号	30027	脚本名	Script30027
注释	轴选择向上滚动		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB62096
<pre>//Scroll up  //Set the bit lamp offset //Makes scrolling loop if([w:GD63682] &gt;= 8) {     [w:GD63682] = [w:GD63682] - 8; }else{     [w:GD63682] = 56; }  //Set the name offset [w:GD63683] = [w:GD63682] * 20;  //Turn OFF trigger with displayed and validated axis number //OFF=Available ON=Not available [w:TMP0900] = [w:GD63682]; [w:TMP0901] = 0; while([w:TMP0901] &lt; 8) {     if([b:GB61921[w:TMP900]] == OFF)     {         rst([b:GB62020[w:TMP0901]]); //Trigger OFF     }else{         set([b:GB62020[w:TMP0901]]); //Trigger ON     }      [w:TMP0900] = [w:TMP0900] + 1;     [w:TMP0901] = [w:TMP0901] + 1; } </pre>			

脚本号	30028	脚本名	Script30028
注释	轴选择向下滚动		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB62097
<pre>//Scroll down  //Set the bit lamp offset //Makes scrolling loop if([w:GD63682] &lt; 56) {     [w:GD63682] = [w:GD63682] + 8; }else{     [w:GD63682] = 0; }  //Set the name offset [w:GD63683] = [w:GD63682] * 20;  //Turn OFF trigger with displayed and validated axis number. //OFF=Available ON=Not available </pre>			

```

[w:TMP0900] = [w:GD63682];
[w:TMP0901] = 0;
while([w:TMP0901] < 8)
{
    if([b:GB61921[w:TMP900]] == OFF)
    {
        rst([b:GB62020[w:TMP0901]]); //Trigger OFF
    }else{
        set([b:GB62020[w:TMP0901]]); //Trigger ON
    }

    [w:TMP0900] = [w:TMP0900] + 1;
    [w:TMP0901] = [w:TMP0901] + 1;
}

```

脚本号	30199	脚本名	Script30199
注释	显示指定的文件		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB62100
<pre> //[s16:U00-A1-ALM0]: In alarm number status //[w:GD62103]: Document Display Page Number //[w:GD60021]: Language Switching Device  if([b:GB62100] == OFF){     return; }else{     rst([b:GB62100]); }  if([w:GD60021] == 0    [w:GD60021] == 1    [w:GD60021] == 3 ){// For Chinese and Japanese     if([s16:U00-A1-ALM0] &lt;=20){         switch([s16:U00-A1-ALM0])         {             case 16:                 [w:GD62103] = 1;                 break;              case 17:                 [w:GD62103] = 3;                 break;              case 18:                 [w:GD62103] = 3;                 break;              case 19:                 [w:GD62103] = 4;                 break;              case 20:                 [w:GD62103] = 5;                 break;         }     } } </pre>			

```
switch([s16:U00-A1-ALM0])
{
    case 21:
        [w:GD62103] = 6;
        break;

    case 22:
        [w:GD62103] = 7;
        break;

    case 23:
        [w:GD62103] = 9;
        break;

    case 25:
        [w:GD62103] = 10;
        break;

    case 26:
        [w:GD62103] = 10;
        break;

    case 27:
        [w:GD62103] = 11;
        break;

    case 30:
        [w:GD62103] = 11;
        break;

    case 31:
        [w:GD62103] = 12;
        break;

    case 32:
        [w:GD62103] = 13;
        break;

    case 33:
        [w:GD62103] = 14;
        break;

    case 36:
        [w:GD62103] = 16;
        break;

    case 37:
        [w:GD62103] = 17;
        break;

    case 39:
        [w:GD62103] = 20;
        break;

    case 40:
        [w:GD62103] = 21;
```

```
break;

case 42:
    [w:GD62103] = 22;
break;

case 43:
    [w:GD62103] = 22;
break;

case 48:
    [w:GD62103] = 23;
break;

case 49:
    [w:GD62103] = 24;
break;

case 50:
    [w:GD62103] = 25;
break;

case 51:
    [w:GD62103] = 27;
break;

case 52:
    [w:GD62103] = 28;
break;

case 53:
    [w:GD62103] = 29;
break;

case 54:
    [w:GD62103] = 30;
break;

case 55:
    [w:GD62103] = 31;
break;

case 57:
    [w:GD62103] = 32;
break;

case 58:
    [w:GD62103] = 33;
break;

case 61:
    [w:GD62103] = 33;
break;

case 62:
    [w:GD62103] = 33;
```



```
break;

case 66:
    [w:GD62103] = 34;
break;

case 69:
    [w:GD62103] = 37;
break;

case 70:
    [w:GD62103] = 37;
break;

case 71:
    [w:GD62103] = 38;
break;

case 80:
    [w:GD62103] = 39;
break;

case 81:
    [w:GD62103] = 41;
break;

case 82:
    [w:GD62103] = 42;
break;

case 84:
    [w:GD62103] = 43;
break;

case 86:
    [w:GD62103] = 44;
break;

case 97:
    [w:GD62103] = 44;
break;

case 99:
    [w:GD62103] = 45;
break;

case 100:
    [w:GD62103] = 45;
break;

case 101:
    [w:GD62103] = 46;
break;

case 102:
    [w:GD62103] = 47;
```

```
break;

case 103:
    [w:GD62103] = 48;
break;

case 104:
    [w:GD62103] = 48;
break;

case 105:
    [w:GD62103] = 49;
break;

case 112:
    [w:GD62103] = 51;
break;

case 113:
    [w:GD62103] = 54;
break;

case 114:
    [w:GD62103] = 55;
break;

case 116:
    [w:GD62103] = 55;
break;

case 117:
    [w:GD62103] = 56;
break;

case 121:
    [w:GD62103] = 56;
break;

case 122:
    [w:GD62103] = 59;
break;

case 123:
    [w:GD62103] = 60;
break;

case 124:
    [w:GD62103] = 61;
break;

case 125:
    [w:GD62103] = 62;
break;

case 130:
    [w:GD62103] = 63;
```

```
break;

case 132:
    [w:GD62103] = 64;
break;

case 133:
    [w:GD62103] = 65;
break;

case 134:
    [w:GD62103] = 66;
break;

case 138:
    [w:GD62103] = 67;
break;

case 141:
    [w:GD62103] = 68;
break;

case 142:
    [w:GD62103] = 70;
break;

case 2184:// Watchdog
    [w:GD62103] = 72;
break;

// Warning below
case 144:
    [w:GD62103] = 73;
break;

case 145:
    [w:GD62103] = 74;
break;

case 146:
    [w:GD62103] = 75;
break;

case 147:
    [w:GD62103] = 75;
break;

case 149:
    [w:GD62103] = 76;
break;

case 150:
    [w:GD62103] = 77;
break;
```

```
case 151:
    [w:GD62103] = 78;
break;

case 152:
    [w:GD62103] = 78;
break;

case 153:
    [w:GD62103] = 79;
break;

case 154:
    [w:GD62103] = 79;
break;

case 155:
    [w:GD62103] = 80;
break;

case 156:
    [w:GD62103] = 81;
break;

case 157:
    [w:GD62103] = 81;
break;

case 158:
    [w:GD62103] = 82;
break;

case 159:
    [w:GD62103] = 82;
break;

case 224:
    [w:GD62103] = 83;
break;

case 225:
    [w:GD62103] = 83;
break;

case 226:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 227:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 228:
    [w:GD62103] = 84;
break;
```

```
case 229:
    [w:GD62103] = 85;
break;

case 230:
    [w:GD62103] = 85;
break;

case 231:
    [w:GD62103] = 86;
break;

case 232:
    [w:GD62103] = 86;
break;

case 233:
    [w:GD62103] = 87;
break;

case 234:
    [w:GD62103] = 88;
break;

case 235:
    [w:GD62103] = 88;
break;

case 236:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 237:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 240:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 242:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 243:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 244:
    [w:GD62103] = 90;
break;

case 245:
    [w:GD62103] = 90;
break;
```

```

    case 246:
        [w:GD62103] = 91;
        break;

    case 255:// No error
        [w:GD62103] = 1;
        break;
    }
} else {
    if([s16:U00-A1-ALM0] <=20) {
        switch([s16:U00-A1-ALM0])
        {
            case 16:
                [w:GD62103] = 1;
                break;

            case 17:
                [w:GD62103] = 4;
                break;

            case 18:
                [w:GD62103] = 4;
                break;

            case 19:
                [w:GD62103] = 5;
                break;

            case 20:
                [w:GD62103] = 5;
                break;
        }
    }
}

switch([s16:U00-A1-ALM0])
{
    case 21:
        [w:GD62103] = 7;
        break;

    case 22:
        [w:GD62103] = 8;
        break;

    case 23:
        [w:GD62103] = 10;
        break;

    case 25:
        [w:GD62103] = 11;
        break;

    case 26:
        [w:GD62103] = 12;
        break;
}

```

```
case 27:
    [w:GD62103] = 12;
break;

case 30:
    [w:GD62103] = 13;
break;

case 31:
    [w:GD62103] = 13;
break;

case 32:
    [w:GD62103] = 14;
break;

case 33:
    [w:GD62103] = 16;
break;

case 36:
    [w:GD62103] = 17;
break;

case 37:
    [w:GD62103] = 19;
break;

case 39:
    [w:GD62103] = 22;
break;

case 40:
    [w:GD62103] = 23;
break;

case 42:
    [w:GD62103] = 24;
break;

case 43:
    [w:GD62103] = 24;
break;

case 48:
    [w:GD62103] = 25;
break;

case 49:
    [w:GD62103] = 26;
break;

case 50:
    [w:GD62103] = 27;
break;
```

```
case 51:
    [w:GD62103] = 29;
break;

case 52:
    [w:GD62103] = 30;
break;

case 53:
    [w:GD62103] = 31;
break;

case 54:
    [w:GD62103] = 32;
break;

case 55:
    [w:GD62103] = 33;
break;

case 57:
    [w:GD62103] = 34;
break;

case 58:
    [w:GD62103] = 35;
break;

case 61:
    [w:GD62103] = 35;
break;

case 62:
    [w:GD62103] = 35;
break;

case 66:
    [w:GD62103] = 36;
break;

case 69:
    [w:GD62103] = 38;
break;

case 70:
    [w:GD62103] = 39;
break;

case 71:
    [w:GD62103] = 40;
break;

case 80:
    [w:GD62103] = 40;
break;
```



```
case 81:
    [w:GD62103] = 42;
break;

case 82:
    [w:GD62103] = 43;
break;

case 84:
    [w:GD62103] = 44;
break;

case 86:
    [w:GD62103] = 45;
break;

case 97:
    [w:GD62103] = 45;
break;

case 99:
    [w:GD62103] = 46;
break;

case 100:
    [w:GD62103] = 46;
break;

case 101:
    [w:GD62103] = 47;
break;

case 102:
    [w:GD62103] = 48;
break;

case 103:
    [w:GD62103] = 49;
break;

case 104:
    [w:GD62103] = 50;
break;

case 105:
    [w:GD62103] = 51;
break;

case 112:
    [w:GD62103] = 53;
break;

case 113:
    [w:GD62103] = 56;
break;
```

```
case 114:
    [w:GD62103] = 57;
break;

case 116:
    [w:GD62103] = 58;
break;

case 117:
    [w:GD62103] = 59;
break;

case 121:
    [w:GD62103] = 59;
break;

case 122:
    [w:GD62103] = 62;
break;

case 123:
    [w:GD62103] = 63;
break;

case 124:
    [w:GD62103] = 64;
break;

case 125:
    [w:GD62103] = 65;
break;

case 130:
    [w:GD62103] = 66;
break;

case 132:
    [w:GD62103] = 67;
break;

case 133:
    [w:GD62103] = 69;
break;

case 134:
    [w:GD62103] = 70;
break;

case 138:
    [w:GD62103] = 71;
break;

case 141:
    [w:GD62103] = 72;
break;
```

```

case 142:
    [w:GD62103] = 73;
break;

case 2184:// Watchdog
    [w:GD62103] = 75;
break;

// Warning below
case 144:
    [w:GD62103] = 77;
break;

case 145:
    [w:GD62103] = 79;
break;

case 146:
    [w:GD62103] = 80;
break;

case 147:
    [w:GD62103] = 80;
break;

case 149:
    [w:GD62103] = 81;
break;

case 150:
    [w:GD62103] = 83;
break;

case 151:
    [w:GD62103] = 83;
break;

case 152:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 153:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 154:
    [w:GD62103] = 85;
break;

case 155:
    [w:GD62103] = 85;
break;

```

```
case 156:
    [w:GD62103] = 86;
break;

case 157:
    [w:GD62103] = 86;
break;

case 158:
    [w:GD62103] = 87;
break;

case 159:
    [w:GD62103] = 87;
break;

case 224:
    [w:GD62103] = 88;
break;

case 225:
    [w:GD62103] = 88;
break;

case 226:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 227:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 228:
    [w:GD62103] = 90;
break;

case 229:
    [w:GD62103] = 90;
break;

case 230:
    [w:GD62103] = 90;
break;

case 231:
    [w:GD62103] = 91;
break;

case 232:
    [w:GD62103] = 91;
break;

case 233:
    [w:GD62103] = 91;
break;
```

```

    case 234:
        [w:GD62103] = 93;
        break;

    case 235:
        [w:GD62103] = 93;
        break;

    case 236:
        [w:GD62103] = 93;
        break;

    case 237:
        [w:GD62103] = 93;
        break;

    case 240:
        [w:GD62103] = 94;
        break;

    case 242:
        [w:GD62103] = 94;
        break;

    case 243:
        [w:GD62103] = 94;
        break;

    case 244:
        [w:GD62103] = 94;
        break;

    case 245:
        [w:GD62103] = 95;
        break;

    case 246:
        [w:GD62103] = 96;
        break;

    case 255:// No error
        [w:GD62103] = 1;
        break;
    }
}

if([s16:U00-A1-ALM0] == 255) {
    [w:GD62198] = 16;
}else{
    [w:GD62198] = [s16:U00-A1-ALM0];
}

```

脚本号	30198	脚本名	Script30198
注释	显示指定的文件 2		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB62102
<pre> //[s16:U00-A100-ALM0]: In alarm number status //[w:GD62103]: Document Display Page Number //[w:GD60021]: Language Switching Device  if([b:GB62102] == OFF){     return; }else{     rst([b:GB62102]); }  if([w:GD60021] == 0    [w:GD60021] == 1    [w:GD60021] == 2 ){// For Chinese and Japanese     if([s16:U00-A100-ALM0] &lt;=20){         switch([s16:U00-A100-ALM0])         {             case 16:                 [w:GD62103] = 1;                 break;              case 17:                 [w:GD62103] = 3;                 break;              case 18:                 [w:GD62103] = 3;                 break;              case 19:                 [w:GD62103] = 4;                 break;              case 20:                 [w:GD62103] = 5;                 break;         }     }      switch([s16:U00-A100-ALM0])     {         case 21:             [w:GD62103] = 6;             break;          case 22:             [w:GD62103] = 7;             break;          case 23:             [w:GD62103] = 9;             break;          case 25: </pre>			

```
[w:GD62103] = 10;
break;

case 26:
    [w:GD62103] = 10;
    break;

case 27:
    [w:GD62103] = 11;
    break;

case 30:
    [w:GD62103] = 11;
    break;

case 31:
    [w:GD62103] = 12;
    break;

case 32:
    [w:GD62103] = 13;
    break;

case 33:
    [w:GD62103] = 14;
    break;

case 36:
    [w:GD62103] = 16;
    break;

case 37:
    [w:GD62103] = 17;
    break;

case 39:
    [w:GD62103] = 20;
    break;

case 40:
    [w:GD62103] = 21;
    break;

case 42:
    [w:GD62103] = 22;
    break;

case 43:
    [w:GD62103] = 22;
    break;

case 48:
    [w:GD62103] = 23;
    break;

case 49:
```

```
[w:GD62103] = 24;
break;

case 50:
    [w:GD62103] = 25;
break;

case 51:
    [w:GD62103] = 27;
break;

case 52:
    [w:GD62103] = 28;
break;

case 53:
    [w:GD62103] = 29;
break;

case 54:
    [w:GD62103] = 30;
break;

case 55:
    [w:GD62103] = 31;
break;

case 57:
    [w:GD62103] = 32;
break;

case 58:
    [w:GD62103] = 33;
break;

case 61:
    [w:GD62103] = 33;
break;

case 62:
    [w:GD62103] = 33;
break;

case 66:
    [w:GD62103] = 34;
break;

case 69:
    [w:GD62103] = 37;
break;

case 70:
    [w:GD62103] = 37;
break;

case 71:
```



```
[w:GD62103] = 38;
break;

case 80:
    [w:GD62103] = 39;
    break;

case 81:
    [w:GD62103] = 41;
    break;

case 82:
    [w:GD62103] = 42;
    break;

case 84:
    [w:GD62103] = 43;
    break;

case 86:
    [w:GD62103] = 44;
    break;

case 97:
    [w:GD62103] = 44;
    break;

case 99:
    [w:GD62103] = 45;
    break;

case 100:
    [w:GD62103] = 45;
    break;

case 101:
    [w:GD62103] = 46;
    break;

case 102:
    [w:GD62103] = 47;
    break;

case 103:
    [w:GD62103] = 48;
    break;

case 104:
    [w:GD62103] = 48;
    break;

case 105:
    [w:GD62103] = 49;
    break;

case 112:
```

```
[w:GD62103] = 51;
break;

case 113:
    [w:GD62103] = 54;
    break;

case 114:
    [w:GD62103] = 55;
    break;

case 116:
    [w:GD62103] = 55;
    break;

case 117:
    [w:GD62103] = 56;
    break;

case 121:
    [w:GD62103] = 56;
    break;

case 122:
    [w:GD62103] = 59;
    break;

case 123:
    [w:GD62103] = 60;
    break;

case 124:
    [w:GD62103] = 61;
    break;

case 125:
    [w:GD62103] = 62;
    break;

case 130:
    [w:GD62103] = 63;
    break;

case 132:
    [w:GD62103] = 64;
    break;

case 133:
    [w:GD62103] = 65;
    break;

case 134:
    [w:GD62103] = 66;
    break;

case 138:
```

```
[w:GD62103] = 67;
break;

case 141:
    [w:GD62103] = 68;
break;

case 142:
    [w:GD62103] = 70;
break;

case 2184: // Watchdog
    [w:GD62103] = 72;
break;

// Warning below
case 144:
    [w:GD62103] = 73;
break;

case 145:
    [w:GD62103] = 74;
break;

case 146:
    [w:GD62103] = 75;
break;

case 147:
    [w:GD62103] = 75;
break;

case 149:
    [w:GD62103] = 76;
break;

case 150:
    [w:GD62103] = 77;
break;

case 151:
    [w:GD62103] = 78;
break;

case 152:
    [w:GD62103] = 78;
break;

case 153:
    [w:GD62103] = 79;
break;

case 154:
    [w:GD62103] = 79;
```

```
break;

case 155:
    [w:GD62103] = 80;
break;

case 156:
    [w:GD62103] = 81;
break;

case 157:
    [w:GD62103] = 81;
break;

case 158:
    [w:GD62103] = 82;
break;

case 159:
    [w:GD62103] = 82;
break;

case 224:
    [w:GD62103] = 83;
break;

case 225:
    [w:GD62103] = 83;
break;

case 226:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 227:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 228:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 229:
    [w:GD62103] = 85;
break;

case 230:
    [w:GD62103] = 85;
break;

case 231:
    [w:GD62103] = 86;
break;

case 232:
    [w:GD62103] = 86;
```

```

break;

case 233:
    [w:GD62103] = 87;
break;

case 234:
    [w:GD62103] = 88;
break;

case 235:
    [w:GD62103] = 88;
break;

case 236:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 237:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 240:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 242:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 243:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 244:
    [w:GD62103] = 90;
break;

case 245:
    [w:GD62103] = 90;
break;

case 246:
    [w:GD62103] = 91;
break;

case 255: // No error
    [w:GD62103] = 1;
break;
}
}else{
    if([s16:U00-A100-ALM0] <=20) {
        switch([s16:U00-A100-ALM0])
        {
            case 16:
                [w:GD62103] = 1;

```

```

        break;

        case 17:
            [w:GD62103] = 4;
            break;

        case 18:
            [w:GD62103] = 4;
            break;

        case 19:
            [w:GD62103] = 5;
            break;

        case 20:
            [w:GD62103] = 5;
            break;
    }
}

switch([s16:U00-A100-ALM0])
{
    case 21:
        [w:GD62103] = 7;
        break;

    case 22:
        [w:GD62103] = 8;
        break;

    case 23:
        [w:GD62103] = 10;
        break;

    case 25:
        [w:GD62103] = 11;
        break;

    case 26:
        [w:GD62103] = 12;
        break;

    case 27:
        [w:GD62103] = 12;
        break;

    case 30:
        [w:GD62103] = 13;
        break;

    case 31:
        [w:GD62103] = 13;
        break;

    case 32:
        [w:GD62103] = 14;

```

```
break;

case 33:
    [w:GD62103] = 16;
break;

case 36:
    [w:GD62103] = 17;
break;

case 37:
    [w:GD62103] = 19;
break;

case 39:
    [w:GD62103] = 22;
break;

case 40:
    [w:GD62103] = 23;
break;

case 42:
    [w:GD62103] = 24;
break;

case 43:
    [w:GD62103] = 24;
break;

case 48:
    [w:GD62103] = 25;
break;

case 49:
    [w:GD62103] = 26;
break;

case 50:
    [w:GD62103] = 27;
break;

case 51:
    [w:GD62103] = 29;
break;

case 52:
    [w:GD62103] = 30;
break;

case 53:
    [w:GD62103] = 31;
break;

case 54:
    [w:GD62103] = 32;
```

```
break;

case 55:
    [w:GD62103] = 33;
break;

case 57:
    [w:GD62103] = 34;
break;

case 58:
    [w:GD62103] = 35;
break;

case 61:
    [w:GD62103] = 35;
break;

case 62:
    [w:GD62103] = 35;
break;

case 66:
    [w:GD62103] = 36;
break;

case 69:
    [w:GD62103] = 38;
break;

case 70:
    [w:GD62103] = 39;
break;

case 71:
    [w:GD62103] = 40;
break;

case 80:
    [w:GD62103] = 40;
break;

case 81:
    [w:GD62103] = 42;
break;

case 82:
    [w:GD62103] = 43;
break;

case 84:
    [w:GD62103] = 44;
break;

case 86:
    [w:GD62103] = 45;
```



```
break;

case 97:
    [w:GD62103] = 45;
break;

case 99:
    [w:GD62103] = 46;
break;

case 100:
    [w:GD62103] = 46;
break;

case 101:
    [w:GD62103] = 47;
break;

case 102:
    [w:GD62103] = 48;
break;

case 103:
    [w:GD62103] = 49;
break;

case 104:
    [w:GD62103] = 50;
break;

case 105:
    [w:GD62103] = 51;
break;

case 112:
    [w:GD62103] = 53;
break;

case 113:
    [w:GD62103] = 56;
break;

case 114:
    [w:GD62103] = 57;
break;

case 116:
    [w:GD62103] = 58;
break;

case 117:
    [w:GD62103] = 59;
break;

case 121:
    [w:GD62103] = 59;
```

```
break;

case 122:
    [w:GD62103] = 62;
break;

case 123:
    [w:GD62103] = 63;
break;

case 124:
    [w:GD62103] = 64;
break;

case 125:
    [w:GD62103] = 65;
break;

case 130:
    [w:GD62103] = 66;
break;

case 132:
    [w:GD62103] = 67;
break;

case 133:
    [w:GD62103] = 69;
break;

case 134:
    [w:GD62103] = 70;
break;

case 138:
    [w:GD62103] = 71;
break;

case 141:
    [w:GD62103] = 72;
break;

case 142:
    [w:GD62103] = 73;
break;

case 2184: // Watchdog
    [w:GD62103] = 75;
break;

// Warning below
case 144:
    [w:GD62103] = 77;
break;
```

```
case 145:
    [w:GD62103] = 79;
break;

case 146:
    [w:GD62103] = 80;
break;

case 147:
    [w:GD62103] = 80;
break;

case 149:
    [w:GD62103] = 81;
break;

case 150:
    [w:GD62103] = 83;
break;

case 151:
    [w:GD62103] = 83;
break;

case 152:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 153:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 154:
    [w:GD62103] = 85;
break;

case 155:
    [w:GD62103] = 85;
break;

case 156:
    [w:GD62103] = 86;
break;

case 157:
    [w:GD62103] = 86;
break;

case 158:
    [w:GD62103] = 87;
break;

case 159:
    [w:GD62103] = 87;
break;
```

```
case 224:
    [w:GD62103] = 88;
break;

case 225:
    [w:GD62103] = 88;
break;

case 226:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 227:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 228:
    [w:GD62103] = 90;
break;

case 229:
    [w:GD62103] = 90;
break;

case 230:
    [w:GD62103] = 90;
break;

case 231:
    [w:GD62103] = 91;
break;

case 232:
    [w:GD62103] = 91;
break;

case 233:
    [w:GD62103] = 91;
break;

case 234:
    [w:GD62103] = 93;
break;

case 235:
    [w:GD62103] = 93;
break;

case 236:
    [w:GD62103] = 93;
break;

case 237:
    [w:GD62103] = 93;
break;
```

```

    case 240:
        [w:GD62103] = 94;
        break;

    case 242:
        [w:GD62103] = 94;
        break;

    case 243:
        [w:GD62103] = 94;
        break;

    case 244:
        [w:GD62103] = 94;
        break;

    case 245:
        [w:GD62103] = 95;
        break;

    case 246:
        [w:GD62103] = 96;
        break;

    case 255: // No error
        [w:GD62103] = 1;
        break;
    }
}

if([s16:U00-A100-ALM0] == 255) {
    [w:GD62198] = 16;
}else{
    [w:GD62198] = [s16:U00-A100-ALM0];
}

```

脚本号	30201	脚本名	Script30201
注释	推断值的日志		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	周期 5 秒
<pre> // Discrimination of Estimation completed (Torque in positive direction) if ( ( [u16:U00-A1-MD2] &amp; 0x000F ) == 1 ) {    //When 1 is stored     set([b:GB62310]); // Estimation completed }else{     rst([b:GB62310]); // Estimation not completed }  // Discrimination of Estimation completed (Torque in negative direction) if ( ( [u16:U00-A1-MD2] &gt;&gt; 4 &amp; 0x000F ) == 1 ) {    //When 1 is stored     set([b:GB62311]); // Estimation completed }else{     rst([b:GB62311]); // Estimation not completed }  // Discrimination of Estimation completed (Vibration) if ( ( [u16:U00-A1-MD2] &gt;&gt; 8 &amp; 0x000F ) == 1 ) {    //When 1 is stored </pre>			

```

    set([b:GB62312]); // Estimation completed
}else{
    rst([b:GB62312]); // Estimation not completed
}

```

脚本号	30300	脚本名	Script30300
注释	检查发生的报警		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	通常
<pre> // Identify errors based on the alarm number and the detail number //[s16:U00-A1-ALM0]: alarm number //[s16:U00-A1-ALM1]: alarm detail number  switch([s16:U00-A1-ALM1]) {     case 0:         if([s16:U00-A1-ALM0] == 2184) {             [w:GD62100] = 299;         }else{             [w:GD62100] = [s16:U00-A1-ALM0];         }         break;      case 1:         [w:GD62100] = [s16:U00-A1-ALM0];         break;      case 2:         [w:GD62100] = 300 + [s16:U00-A1-ALM0];         break;      case 3:         [w:GD62100] = 600 + [s16:U00-A1-ALM0];         break;      case 4:         [w:GD62100] = 900 + [s16:U00-A1-ALM0];         break;      case 5:         [w:GD62100] = 1200 + [s16:U00-A1-ALM0];         break;      case 6:         [w:GD62100] = 1500 + [s16:U00-A1-ALM0];         break;      case 7:         [w:GD62100] = 1800 + [s16:U00-A1-ALM0];         break;      case 8:         [w:GD62100] = 2100 + [s16:U00-A1-ALM0];         break;      case 9:         [w:GD62100] = 2400 + [s16:U00-A1-ALM0]; </pre>			

```
break;

case 10:
    [w:GD62100] = 2700 + [s16:U00-A1-ALM0];
break;

case 11:
    [w:GD62100] = 3000 + [s16:U00-A1-ALM0];
break;

case 12:
    [w:GD62100] = 3300 + [s16:U00-A1-ALM0];
break;

case 13:
    [w:GD62100] = 3600 + [s16:U00-A1-ALM0];
break;

case 14:
    [w:GD62100] = 3900 + [s16:U00-A1-ALM0];
break;

case 15:
    [w:GD62100] = 4200 + [s16:U00-A1-ALM0];
break;
```

```
}
```

## 5.8.2 画面脚本

### 基本画面 30001

脚本号	30021	脚本名	Script30021
注释	有效无效轴画面启动时		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB62094
<pre>//Reflect settings when the window is opened.  [w:GD63682] = 0; //Set the bit lamp offset [w:GD63683] = 0; //Name offset  //Turn OFF trigger with validated between axis number 1 to 8. //OFF=Available ON=Not available [w:TMP0900] = 0; while([w:TMP0900] &lt; 8) {     if([b:GB61921[w:TMP900]] == OFF)     {         rst([b:GB62020[w:TMP0900]]); //Trigger OFF     }else{         set([b:GB62020[w:TMP0900]]); //Trigger ON     }      [w:TMP0900] = [w:TMP0900] + 1; } </pre>			
脚本号	30018	脚本名	Script30018
注释	配方保存前处理		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB62099
<pre>//Turn ON internal devices (GB61921~GB61984) according to validated axis number. [u32:TMP0900] = [u32:GD61531] ; [u32:TMP0901] = [u32:GD61533] ; [w:TMP0902] = 0; while([w:TMP0902] &lt; 32) {     if(([u32:TMP0900] &amp; 0x00000001) == 1)     {         set([b:GB61921[w:TMP0902]]);     }      [u32:TMP0900] = [u32:TMP0900] &gt;&gt; 1;     [w:TMP0902] = [w:TMP0902] + 1; }  while([w:TMP0902] &lt; 64) {     if(([u32:TMP0901] &amp; 0x00000001) == 1)     {         set([b:GB61921[w:TMP0902]]);     }      [u32:TMP0901] = [u32:TMP0901] &gt;&gt; 1;     [w:TMP0902] = [w:TMP0902] + 1; } </pre>			



```
//Turn ON bit lamp in the station axis selection window.
[w:TMP0903] = [w:GD60400] - 1;
set([b:GB62029[w:TMP0903]]);
```

```
rst([b:GB62099]); //Reset the flag to start to save recipe.
```

脚本号	30022	脚本名	Script30022
注释	配方保存		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB62094

```
//Store the results that were set in valid/invalid axis setting window in recipe.
```

```
if([w:GD60004] == 0 ) { //In case script switching device of overlap2 is 0 (While window2 is closed).
    [w:TMP0900] = 0;
    [u32:TMP0901] = [u32:GD61531]; //Store the latest current axis block.
    [u32:TMP0902] = [u32:GD61533];
```

```
//Reflect the results of ON/OFF status in word device.
```

```
while([w:TMP0900] < 32)
{
    if([b:GB61921[w:TMP0900]] == ON)
    {
        [u32:TMP0903] = 0x00000001 << [w:TMP0900] ;
        [u32:TMP0901] = [u32:TMP0901] | [u32:TMP0903];
    }else{
        [u32:TMP0903] = 0x00000001 << [w:TMP0900] ;
        [u32:TMP0901] = [u32:TMP0901] & (~[u32:TMP0903]);
    }
    [w:TMP0900] = [w:TMP0900] + 1;
}
```

```
while([w:TMP0900] < 64)
{
    if([b:GB61921[w:TMP0900]] == ON)
    {
        [u32:TMP0903] = 0x00000001 << [w:TMP0900] - 32;
        [u32:TMP0902] = [u32:TMP0902] | [u32:TMP0903];
    }else{
        [u32:TMP0903] = 0x00000001 << [w:TMP0900] - 32;
        [u32:TMP0902] = [u32:TMP0902] & (~[u32:TMP0903]);
    }
    [w:TMP0900] = [w:TMP0900] + 1;
}
```

```
[u32:GD61531] = [u32:TMP0901]; //Set GD61531 to the reflected results.
[u32:GD61533] = [u32:TMP0902]; //Set GD61533 to the reflected results.
```

```
set([b:GD61200.b1]); //Read recipe
```

```
rst([b:GB62094]); //Reset start flag for valid/invalid axis screen.
```

脚本号	30019	脚本名	Script30019
注释	配方保存后处理		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GD61110.b1

```
//Turn read trigger OFF after confirmation of during writing recipe.
```

rst([b:GD61200.b1]);			
脚本号	30023	脚本名	Script30023
注释	向上滚动		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB61919
<pre>//Scroll up  //Set the bit lamp offset //Makes scrolling loop if([w:GD63682] &gt;= 8) {     [w:GD63682] = [w:GD63682] - 8; }else{     [w:GD63682] = 56; }  //Set the name offset [w:GD63683] = [w:GD63682] * 20;  //Turn OFF trigger with displayed and validated axis number. //OFF=Available ON=Not available [w:TMP0900] = [w:GD63682]; [w:TMP0901] = 0; while([w:TMP0901] &lt; 8) {     if([b:GB61921[w:TMP900]] == OFF)     {         rst([b:GB62020[w:TMP0901]]); //Trigger OFF     }else{         set([b:GB62020[w:TMP0901]]); //Trigger ON     }      [w:TMP0900] = [w:TMP0900] + 1;     [w:TMP0901] = [w:TMP0901] + 1; } </pre>			
脚本号	30024	脚本名	Script30024
注释	向下滚动		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB61920
<pre>//Scroll down  //Set the bit lamp offset //Makes scrolling loop if([w:GD63682] &lt; 56) {     [w:GD63682] = [w:GD63682] + 8; }else{     [w:GD63682] = 0; }  //Set the name offset [w:GD63683] = [w:GD63682] * 20;  //Turn OFF trigger with displayed and validated station number. //OFF=Available ON=Not available [w:TMP0900] = [w:GD63682]; </pre>			

```

[w:TMP0901] = 0;
while([w:TMP0901] < 8)
{
    if([b:GB61921[w:TMP900]] == OFF)
    {
        rst([b:GB62020[w:TMP0901]]); //Trigger OFF
    }else{
        set([b:GB62020[w:TMP0901]]); //Trigger ON
    }

    [w:TMP0900] = [w:TMP0900] + 1;
    [w:TMP0901] = [w:TMP0901] + 1;
}

```

### 基本画面 30013～30016

脚本号	30145	脚本名	Script30145
注释	增益调整模式选择		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre> //Change the trigger in accordance with selected gain adjustment mode. switch([w:U00-A100-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 30015

脚本号	30150	脚本名	Script30150
注释	滤波器设置监视		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre> //Filter 1 [w:GD61600] = [w:U00-A100-PB1001] &amp; 0x000F;  [w:TMP850] = [w:U00-A100-PB1014] &amp; 0x0F00; [w:GD61601] = [w:TMP850] &gt;&gt;8 ;  [w:TMP851] = [w:U00-A100-PB1014] &amp; 0x00F0; [w:GD61602] = [w:TMP851] &gt;&gt;4 ;  //Filter 2 [w:GD61603] = [w:U00-A100-PB1016] &amp; 0x000F; </pre>			

```

[w:TMP852] = [w:U00-A100-PB1016] & 0x0F00;
[w:GD61604] = [w:TMP852] >>8 ;

[w:TMP853] = [w:U00-A100-PB1016] & 0x00F0;
[w:GD61605] = [w:TMP853] >>4 ;

//Filter 3
[w:GD61606] = [w:U00-A100-PB1047] & 0x000F;

[w:TMP854] = [w:U00-A100-PB1047] & 0x0F00;
[w:GD61607] = [w:TMP854] >>8 ;

[w:TMP855] = [w:U00-A100-PB1047] & 0x00F0;
[w:GD61608] = [w:TMP855] >>4 ;

//Filter 4
[w:GD61609] = [w:U00-A100-PB1049] & 0x000F;

[w:TMP856] = [w:U00-A100-PB1049] & 0x0F00;
[w:GD61610] = [w:TMP856] >>8 ;

[w:TMP857] = [w:U00-A100-PB1049] & 0x00F0;
[w:GD61611] = [w:TMP857] >>4 ;

//Filter 5
if( [w:GD61619] == 1 ){ //When the low-pass filter is ON
    [w:GD61612] = 2;
}
else {
    [w:GD61612] = [w:U00-A100-PB1051] & 0x000F;
}

[w:TMP858] = [w:U00-A100-PB1051] & 0x0F00;
[w:GD61613] = [w:TMP858] >>8 ;

[w:TMP859] = [w:U00-A100-PB1051] & 0x00F0;
[w:GD61614] = [w:TMP859] >>4 ;

//Robust filter
[w:GD61619] = [w:U00-A100-PE1041] & 0x000F;

```

脚本号	30151	脚本名	Script30151
注释	滤波器 1 设置		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61200

```

[w:GD61551]=[w:U00-A100-PB1001];

switch([w:GD61550]){
case 0 : //Input 0000 in GD61551
    [b:GD61551.b0]=0;
    [b:GD61551.b1]=0;

```

```

[b:GD61551.b2]=0;
[b:GD61551.b3]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 1: //Input 0001 in GD61551
[b:GD61551.b0]=1;
[b:GD61551.b1]=0;
[b:GD61551.b2]=0;
[b:GD61551.b3]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 2: //Input 0002 in GD61551
[b:GD61551.b0]=0;
[b:GD61551.b1]=1;
[b:GD61551.b2]=0;
[b:GD61551.b3]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;
}

if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U00-A100-PB1001]=[w:GD61551]; //Substitute GD61551 in PB1001
rst([b:GB61200]);
rst([b:GB61250]);
}

```

脚本号	30152	脚本名	Script30152
注释	滤波器 1 陷波宽度		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61201

```

[w:GD61553]=[w:U00-A100-PB1014];

switch([w:GD61552]) {
case 0 : //Input 0000 in GD61553
[b:GD61553.b8]=0;
[b:GD61553.b9]=0;
[b:GD61553.b10]=0;
[b:GD61553.b11]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 1 : //Input 0100 in GD61553
[b:GD61553.b8]=1;
[b:GD61553.b9]=0;
[b:GD61553.b10]=0;
[b:GD61553.b11]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 2 : //Input 0200 in GD61553
[b:GD61553.b8]=0;
[b:GD61553.b9]=1;
[b:GD61553.b10]=0;

```

```

    [b:GD61553.b11]=0;
    set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
    break;

    case 3 : //Input 0300 in GD61553
    [b:GD61553.b8]=1;
    [b:GD61553.b9]=1;
    [b:GD61553.b10]=0;
    [b:GD61553.b11]=0;
    set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
    break;

}

if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal
    [w:U00-A100-PB1014]=[w:GD61553]; //Substitute GD61553 in PB1014
    rst([b:GB61201]);
    rst([b:GB61250]);
}

```

脚本号	30153	脚本名	Script30153
注释	滤波器 1 陷波深度		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61202

```

[w:GD61553]=[w:U00-A100-PB1014];

switch([w:GD61554]){
    case 0 : //Input 0000 in GD61553
    [b:GD61553.b4]=0;
    [b:GD61553.b5]=0;
    [b:GD61553.b6]=0;
    [b:GD61553.b7]=0;
    set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
    break;

    case 1 : //Input 0010 in GD61553
    [b:GD61553.b4]=1;
    [b:GD61553.b5]=0;
    [b:GD61553.b6]=0;
    [b:GD61553.b7]=0;
    set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
    break;

    case 2 : //Input 0020 in GD61553
    [b:GD61553.b4]=0;
    [b:GD61553.b5]=1;
    [b:GD61553.b6]=0;
    [b:GD61553.b7]=0;
    set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
    break;

    case 3 : //Input 0030 in GD61553
    [b:GD61553.b4]=1;
    [b:GD61553.b5]=1;
    [b:GD61553.b6]=0;
    [b:GD61553.b7]=0;

```

<pre> set([b:GB61250]); //Turn on the input signal break;  }  if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal     [w:U00-A100-PB1014]=[w:GD61553]; //Substitute GD61553 in PB1014     rst([b:GB61202]);     rst([b:GB61250]); } </pre>			
脚本号	30154	脚本名	Script30154
注释	滤波器 2 设置		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61203
<pre> [w:GD61556]=[w:U00-A100-PB1016];  switch([w:GD61555]) {     case 0 : //Input 0000 in GD61556         [b:GD61556.b0]=0;         [b:GD61556.b1]=0;         [b:GD61556.b2]=0;         [b:GD61556.b3]=0;         set([b:GB61250]); //Turn on the input signal         break;      case 1 : //Input 0001 in GD61556         [b:GD61556.b0]=1;         [b:GD61556.b1]=0;         [b:GD61556.b2]=0;         [b:GD61556.b3]=0;         set([b:GB61250]); //Turn on the input signal         break; }  if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal     [w:U00-A100-PB1016]=[w:GD61556]; //Substitute GD61556 in PB1016     rst([b:GB61203]);     rst([b:GB61250]); } </pre>			
脚本号	30155	脚本名	Script30155
注释	滤波器 2 陷波宽度		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61204
<pre> [w:GD61556]=[w:U00-A100-PB1016];  switch([w:GD61557]) {     case 0 : //Input 0000 in GD61556         [b:GD61556.b8]=0;         [b:GD61556.b9]=0;         [b:GD61556.b10]=0;         [b:GD61556.b11]=0;         set([b:GB61250]); //Turn on the input signal         break; } </pre>			

```

case 1 : //Input 0100 in GD61556
[b:GD61556.b8]=1;
[b:GD61556.b9]=0;
[b:GD61556.b10]=0;
[b:GD61556.b11]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 2 : //Input 0200 in GD61556
[b:GD61556.b8]=0;
[b:GD61556.b9]=1;
[b:GD61556.b10]=0;
[b:GD61556.b11]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 3 : //Input 0300 in GD61556
[b:GD61556.b8]=1;
[b:GD61556.b9]=1;
[b:GD61556.b10]=0;
[b:GD61556.b11]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

}

if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U00-A100-PB1016]=[w:GD61556]; //Substitute GD61556 in PB1016
rst([b:GB61204]);
rst([b:GB61250]);
}

```

脚本号	30156	脚本名	Script30156
注释	滤波器 2 陷波深度		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61205

```

[w:GD61556]=[w:U00-A100-PB1016];

switch([w:GD61558]){
case 0 : //Input 0000 in GD61556
[b:GD61556.b4]=0;
[b:GD61556.b5]=0;
[b:GD61556.b6]=0;
[b:GD61556.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 1 : //Input 0010 in GD61556
[b:GD61556.b4]=1;
[b:GD61556.b5]=0;
[b:GD61556.b6]=0;
[b:GD61556.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 2 : //Input 0020 in GD61556

```



```

[b:GD61556.b4]=0;
[b:GD61556.b5]=1;
[b:GD61556.b6]=0;
[b:GD61556.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 3 : //Input 0030 in GD61556
[b:GD61556.b4]=1;
[b:GD61556.b5]=1;
[b:GD61556.b6]=0;
[b:GD61556.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;
}

if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U00-A100-PB1016]=[w:GD61556]; //Substitute GD61556 in PB1016
rst([b:GB61205]);
rst([b:GB61250]);
}

```

脚本号	30157	脚本名	Script30157
注释	滤波器 3 设置		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61206

```

[w:GD61560]=[w:U00-A100-PB1047];

switch([w:GD61559]) {
case 0 : //Input 0000 in GD61560
[b:GD61560.b0]=0;
[b:GD61560.b1]=0;
[b:GD61560.b2]=0;
[b:GD61560.b3]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 1 : //Input 0001 in GD61560
[b:GD61560.b0]=1;
[b:GD61560.b1]=0;
[b:GD61560.b2]=0;
[b:GD61560.b3]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;
}

if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U00-A100-PB1047]=[w:GD61560]; //Substitute GD61560 in PB1047
rst([b:GB61206]);
rst([b:GB61250]);
}

```

脚本号	30158	脚本名	Script30158
注释	滤波器 3 陷波宽度		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61207
<pre> [w:GD61560]=[w:U00-A100-PB1047];  switch([w:GD61561]){   case 0 : //Input 0000 in GD61560     [b:GD61560.b8]=0;     [b:GD61560.b9]=0;     [b:GD61560.b10]=0;     [b:GD61560.b11]=0;     set([b:GB61250]); //Turn on the input signal     break;    case 1 : //Input 0100 in GD61560     [b:GD61560.b8]=1;     [b:GD61560.b9]=0;     [b:GD61560.b10]=0;     [b:GD61560.b11]=0;     set([b:GB61250]); //Turn on the input signal     break;    case 2 : //Input 0200 in GD61560     [b:GD61560.b8]=0;     [b:GD61560.b9]=1;     [b:GD61560.b10]=0;     [b:GD61560.b11]=0;     set([b:GB61250]); //Turn on the input signal     break;    case 3 : //Input 0300 in GD61560     [b:GD61560.b8]=1;     [b:GD61560.b9]=1;     [b:GD61560.b10]=0;     [b:GD61560.b11]=0;     set([b:GB61250]); //Turn on the input signal     break; }  if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal   [w:U00-A100-PB1047]=[w:GD61560]; //Substitute GD61560 in PB1047   rst([b:GB61207]);   rst([b:GB61250]); } </pre>			
脚本号	30159	脚本名	Script30159
注释	滤波器 3 陷波深度		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61208
<pre> [w:GD61560]=[w:U00-A100-PB1047];  switch([w:GD61562]){   case 0 : //Input 0000 in GD61560     [b:GD61560.b4]=0; </pre>			

```

[b:GD61560.b5]=0;
[b:GD61560.b6]=0;
[b:GD61560.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 1 : //Input 0010 in GD61560
[b:GD61560.b4]=1;
[b:GD61560.b5]=0;
[b:GD61560.b6]=0;
[b:GD61560.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 2 : //Input 0020 in GD61560
[b:GD61560.b4]=0;
[b:GD61560.b5]=1;
[b:GD61560.b6]=0;
[b:GD61560.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 3 : //Input 0030 in GD61560
[b:GD61560.b4]=1;
[b:GD61560.b5]=1;
[b:GD61560.b6]=0;
[b:GD61560.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;
}

if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U00-A100-PB1047]=[w:GD61560]; //Substitute GD61560 in PB1047
rst([b:GB61208]);
rst([b:GB61250]);
}

```

脚本号	30160	脚本名	Script30160
注释	滤波器 4 设置		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61209

```

[w:GD61564]=[w:U00-A100-PB1049];

switch([w:GD61563]){
case 0 : //Input 0000 in GD61564
[b:GD61564.b0]=0;
[b:GD61564.b1]=0;
[b:GD61564.b2]=0;
[b:GD61564.b3]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 1 : //Input 0001 in GD61564
[b:GD61564.b0]=1;
[b:GD61564.b1]=0;

```

```

    [b:GD61564.b2]=0;
    [b:GD61564.b3]=0;
    set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
    break;
}

if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal
    [w:U00-A100-PB1049]=[w:GD61564]; //Substitute GD61564 in PB1049
    rst([b:GB61209]);
    rst([b:GB61250]);
}

```

脚本号	30161	脚本名	Script30161
注释	滤波器 4 陷波宽度		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61210

```

[w:GD61564]=[w:U00-A100-PB1049];

switch([w:GD61565]) {
    case 0 : //Input 0000 in GD61564
        [b:GD61564.b8]=0;
        [b:GD61564.b9]=0;
        [b:GD61564.b10]=0;
        [b:GD61564.b11]=0;
        set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
        break;

    case 1 : //Input 0100 in GD61564
        [b:GD61564.b8]=1;
        [b:GD61564.b9]=0;
        [b:GD61564.b10]=0;
        [b:GD61564.b11]=0;
        set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
        break;

    case 2 : //Input 0200 in GD61564
        [b:GD61564.b8]=0;
        [b:GD61564.b9]=1;
        [b:GD61564.b10]=0;
        [b:GD61564.b11]=0;
        set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
        break;

    case 3 : //Input 0300 in GD61564
        [b:GD61564.b8]=1;
        [b:GD61564.b9]=1;
        [b:GD61564.b10]=0;
        [b:GD61564.b11]=0;
        set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
        break;
}

if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal
    [w:U00-A100-PB1049]=[w:GD61564]; //Substitute GD61564 in PB1049
    rst([b:GB61210]);
}

```

<pre> rst([b:GB61250]); } </pre>			
脚本号	30162	脚本名	Script30162
注释	滤波器 4 陷波深度		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61211
<pre> [w:GD61564]=[w:U00-A100-PB1049];  switch([w:GD61566]){   case 0 : //Input 0000 in GD61564     [b:GD61564.b4]=0;     [b:GD61564.b5]=0;     [b:GD61564.b6]=0;     [b:GD61564.b7]=0;     set([b:GB61250]); //Turn on the input signal     break;    case 1 : //Input 0010 in GD61564     [b:GD61564.b4]=1;     [b:GD61564.b5]=0;     [b:GD61564.b6]=0;     [b:GD61564.b7]=0;     set([b:GB61250]); //Turn on the input signal     break;    case 2 : //Input 0020 in GD61564     [b:GD61564.b4]=0;     [b:GD61564.b5]=1;     [b:GD61564.b6]=0;     [b:GD61564.b7]=0;     set([b:GB61250]); //Turn on the input signal     break;    case 3 : //Input 0030 in GD61564     [b:GD61564.b4]=1;     [b:GD61564.b5]=1;     [b:GD61564.b6]=0;     [b:GD61564.b7]=0;     set([b:GB61250]); //Turn on the input signal     break; }  if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal   [w:U00-A100-PB1049]=[w:GD61564]; //Substitute GD61564 in PB1049   rst([b:GB61211]);   rst([b:GB61250]); } </pre>			
脚本号	30163	脚本名	Script30163
注释	滤波器 5 设置		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61212
<pre> [w:GD61568]=[w:U00-A100-PB1051]; </pre>			

```

switch([w:GD61567]){
  case 0 : //Input 0000 in GD61568
    [b:GD61568.b0]=0;
    [b:GD61568.b1]=0;
    [b:GD61568.b2]=0;
    [b:GD61568.b3]=0;
    set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
    break;

  case 1 : //Input 0001 in GD61568
    [b:GD61568.b0]=1;
    [b:GD61568.b1]=0;
    [b:GD61568.b2]=0;
    [b:GD61568.b3]=0;
    set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
    break;
}

if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal
  [w:U00-A100-PB1051]=[w:GD61568]; //Substitute GD61568 in PB1051
  rst([b:GB61212]);
  rst([b:GB61250]);
}

```

脚本号	30164	脚本名	Script30164
注释	滤波器 5 陷波宽度		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61213

```

[w:GD61568]=[w:U00-A100-PB1051];

switch([w:GD61569]){
  case 0 : //Input 0000 in GD61568
    [b:GD61568.b8]=0;
    [b:GD61568.b9]=0;
    [b:GD61568.b10]=0;
    [b:GD61568.b11]=0;
    set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
    break;

  case 1 : //Input 0100 in GD61568
    [b:GD61568.b8]=1;
    [b:GD61568.b9]=0;
    [b:GD61568.b10]=0;
    [b:GD61568.b11]=0;
    set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
    break;

  case 2 : //Input 0200 in GD61568
    [b:GD61568.b8]=0;
    [b:GD61568.b9]=1;
    [b:GD61568.b10]=0;
    [b:GD61568.b11]=0;
    set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
    break;

  case 3 : //Input 0300 in GD61568

```

```

    [b:GD61568.b8]=1;
    [b:GD61568.b9]=1;
    [b:GD61568.b10]=0;
    [b:GD61568.b11]=0;
    set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
    break;

}

if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal
    [w:U00-A100-PB1051]=[w:GD61568]; //Substitute GD61568 in PB1051
    rst([b:GB61213]);
    rst([b:GB61250]);
}

```

脚本号	30165	脚本名	Script30165
注释	滤波器 5 陷波深度		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61214

```

[w:GD61568]=[w:U00-A100-PB1051];

switch([w:GD61570]){
    case 0 : //Input 0000 in GD61568
        [b:GD61568.b4]=0;
        [b:GD61568.b5]=0;
        [b:GD61568.b6]=0;
        [b:GD61568.b7]=0;
        set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
        break;

    case 1 : //Input 0010 in GD61568
        [b:GD61568.b4]=1;
        [b:GD61568.b5]=0;
        [b:GD61568.b6]=0;
        [b:GD61568.b7]=0;
        set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
        break;

    case 2 : //Input 0020 in GD61568
        [b:GD61568.b4]=0;
        [b:GD61568.b5]=1;
        [b:GD61568.b6]=0;
        [b:GD61568.b7]=0;
        set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
        break;

    case 3 : //Input 0030 in GD61568
        [b:GD61568.b4]=1;
        [b:GD61568.b5]=1;
        [b:GD61568.b6]=0;
        [b:GD61568.b7]=0;
        set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
        break;

}

```

```

if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal
    [w:U00-A100-PB1051]=[w:GD61568]; //Substitute GD61568 in PB1051
    rst([b:GB61214]);
    rst([b:GB61250]);
}

```

### 基本画面 30016

脚本号	30170	脚本名	Script30170
注释	滤波器设置监视 2		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre> //Low-pass filter [w:TMP860] = [w:U00-A100-PB1023] &amp; 0x00F0; [w:GD61615] = [w:TMP860] &gt;&gt;4 ;  //shaft resonance suppression filter if ( [w:GD61609] == 1 ) { //When filter 4 is ON     [w:GD61616] =3; } else {     [w:GD61616] = [w:U00-A100-PB1023] &amp; 0x000F; }  [w:GD61617] = [w:U00-A100-PB1017] &amp; 0x00FF;  [w:TMP861] = [w:U00-A100-PB1017] &amp; 0x0F00; [w:GD61618] = [w:TMP861] &gt;&gt;8 ;  //Robust filter [w:GD61619] = [w:U00-A100-PE1041] &amp; 0x000F;  //Filter 4 [w:GD61609] = [w:U00-A100-PB1049] &amp; 0x000F; </pre>			

脚本号	30171	脚本名	Script30171
注释	低通滤波器 设置		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61215
<pre> [w:GD61572]=[w:U00-A100-PB1023];  switch([w:GD61571]) {     case 0 : //Input 0000 in GD61572         [b:GD61572.b4]=0;         [b:GD61572.b5]=0;         [b:GD61572.b6]=0;         [b:GD61572.b7]=0;         set([b:GB61250]); //Turn on the input signal         break;      case 1 : //Input 0010 in GD61572         [b:GD61572.b4]=1;         [b:GD61572.b5]=0; </pre>			



```

[b:GD61572.b6]=0;
[b:GD61572.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 2 : //Input 0020 in GD61572
[b:GD61572.b4]=0;
[b:GD61572.b5]=1;
[b:GD61572.b6]=0;
[b:GD61572.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

}

if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U00-A100-PB1023]=[w:GD61572]; //Substitute GD61572 in PB1023
rst([b:GB61215]);
rst([b:GB61250]);
}

```

脚本号	30172	脚本名	Script30172
注释	轴共振抑制滤波器 设置		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61216

```

[w:GD61574]=[w:U00-A100-PB1023];

switch([w:GD61573]){
case 0 : //Input 0000 in GD61574
[b:GD61574.b0]=0;
[b:GD61574.b1]=0;
[b:GD61574.b2]=0;
[b:GD61574.b3]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 1 : //Input 0001 in GD61574
[b:GD61574.b0]=1;
[b:GD61574.b1]=0;
[b:GD61574.b2]=0;
[b:GD61574.b3]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 2 : //Input 0002 in GD61574
[b:GD61574.b0]=0;
[b:GD61574.b1]=1;
[b:GD61574.b2]=0;
[b:GD61574.b3]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

}

if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal

```

<pre> [w:U00-A100-PB1023]=[w:GD61574]; //Substitute GD61574 in PB1023 rst([b:GB61216]); rst([b:GB61250]); } </pre>			
脚本号	30173	脚本名	Script30173
注释	轴共振抑制滤波器 频率		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61217
<pre> [w:GD61576]=[w:U00-A100-PB1017];  switch([w:GD61575]) {   case 0 : //Input 0000 in GD61576     [b:GD61576.b0]=0;     [b:GD61576.b1]=0;     [b:GD61576.b2]=0;     [b:GD61576.b3]=0;     [b:GD61576.b4]=0;     [b:GD61576.b5]=0;     [b:GD61576.b6]=0;     [b:GD61576.b7]=0;     set([b:GB61250]); //Turn on the input signal     break;    case 1 : //Input 0001 in GD61576     [b:GD61576.b0]=1;     [b:GD61576.b1]=0;     [b:GD61576.b2]=0;     [b:GD61576.b3]=0;     [b:GD61576.b4]=0;     [b:GD61576.b5]=0;     [b:GD61576.b6]=0;     [b:GD61576.b7]=0;     set([b:GB61250]); //Turn on the input signal     break;    case 2 : //Input 0002 in GD61576     [b:GD61576.b0]=0;     [b:GD61576.b1]=1;     [b:GD61576.b2]=0;     [b:GD61576.b3]=0;     [b:GD61576.b4]=0;     [b:GD61576.b5]=0;     [b:GD61576.b6]=0;     [b:GD61576.b7]=0;     set([b:GB61250]); //Turn on the input signal     break;    case 3 : //Input 0003 in GD61576     [b:GD61576.b0]=1;     [b:GD61576.b1]=1;     [b:GD61576.b2]=0;     [b:GD61576.b3]=0;     [b:GD61576.b4]=0;     [b:GD61576.b5]=0;     [b:GD61576.b6]=0; </pre>			

```

[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 4 : //Input 0004 in GD61576
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 5 : //Input 0005 in GD61576
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 6 : //Input 0006 in GD61576
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 7 : //Input 0007 in GD61576
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 8 : //Input 0008 in GD61576
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=0;

```

```

[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 9 : //Input 0009 in GD61576
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=0;
[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 10 : //Input 000A in GD61576
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=0;
[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 11 : //Input 000B in GD61576
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=0;
[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 12 : //Input 000C in GD61576
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

```

```

case 13 : //Input 000D in GD61576
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 14 : //Input 000E in GD61576
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 15 : //Input 000F in GD61576
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=0;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 16 : //Input 0010 in GD61576
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=0;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 17 : //Input 0011 in GD61576
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=0;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;

```

```

[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 18 : //Input 0012 in GD61576
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=0;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 19 : //Input 0013 in GD61576
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=0;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 20 : //Input 0014 in GD61576
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 21 : //Input 0015 in GD61576
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 22 : //Input 0016 in GD61576
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=1;

```

```

[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 23 : //Input 0017 in GD61576
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=0;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 24 : //Input 0018 in GD61576
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=0;
[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 25 : //Input 0019 in GD61576
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=0;
[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 26 : //Input 001A in GD61576
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=0;
[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

```

```

case 27 : //Input 001B in GD61576
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=0;
[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 28 : //Input 001C in GD61576
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 29 : //Input 001D in GD61576
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=0;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 30 : //Input 001E in GD61576
[b:GD61576.b0]=0;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;
[b:GD61576.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 31 : //Input 001F in GD61576
[b:GD61576.b0]=1;
[b:GD61576.b1]=1;
[b:GD61576.b2]=1;
[b:GD61576.b3]=1;
[b:GD61576.b4]=1;
[b:GD61576.b5]=0;
[b:GD61576.b6]=0;

```



```

    [b:GD61576.b7]=0;
    set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
    break;
}

if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal
    [w:U00-A100-PB1017]=[w:GD61576]; //Substitute GD61576 in PB1017
    rst([b:GB61217]);
    rst([b:GB61250]);
}

```

脚本号	30174	脚本名	Script30174
注释	轴共振抑制滤波器 陷波深度		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61218

```

[w:GD61576]=[w:U00-A100-PB1017];

switch([w:GD61577]) {
    case 0 : //Input 0000 in GD61576
        [b:GD61576.b8]=0;
        [b:GD61576.b9]=0;
        [b:GD61576.b10]=0;
        [b:GD61576.b11]=0;
        set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
        break;

    case 1 : //Input 0100 in GD61576
        [b:GD61576.b8]=1;
        [b:GD61576.b9]=0;
        [b:GD61576.b10]=0;
        [b:GD61576.b11]=0;
        set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
        break;

    case 2 : //Input 0200 in GD61576
        [b:GD61576.b8]=0;
        [b:GD61576.b9]=1;
        [b:GD61576.b10]=0;
        [b:GD61576.b11]=0;
        set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
        break;

    case 3 : //Input 0300 in GD61576
        [b:GD61576.b8]=1;
        [b:GD61576.b9]=1;
        [b:GD61576.b10]=0;
        [b:GD61576.b11]=0;
        set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
        break;
}

if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal
    [w:U00-A100-PB1017]=[w:GD61576]; //Substitute GD61576 in PB1017
    rst([b:GB61218]);
}

```

<pre> rst([b:GB61250]); } </pre>			
脚本号	30175	脚本名	Script30175
注释	Robust 滤波器 设置		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61219
<pre> [w:GD61579]=[w:U00-A100-PE1041];  switch([w:GD61578]){   case 0 : //Input 0000 in GD61579     [b:GD61579.b0]=0;     [b:GD61579.b1]=0;     [b:GD61579.b2]=0;     [b:GD61579.b3]=0;     set([b:GB61250]); //Turn on the input signal     break;      case 1 : //Input 0001 in GD61579     [b:GD61579.b0]=1;     [b:GD61579.b1]=0;     [b:GD61579.b2]=0;     [b:GD61579.b3]=0;     set([b:GB61250]); //Turn on the input signal     break; }  if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal   [w:U00-A100-PE1041]=[w:GD61579]; //Substitute GD61579 in PE1041   rst([b:GB61219]);   rst([b:GB61250]); } </pre>			

### 基本画面 30017

脚本号	30180	脚本名	Script30180
注释	抑制振动控制监视		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre> //Vibration suppression control mode selection [w:GD61625] = [w:U00-A100-PA1024] &amp; 0x000F;  //Vibration suppression control 1 [w:GD61626] = [w:U00-A100-PB1002] &amp; 0x000F;  //Vibration suppression control 2 [w:TMP865] = [w:U00-A100-PB1002] &amp; 0x00F0; [w:GD61627] = [w:TMP865] &gt;&gt;4 ; </pre>			
脚本号	30181	脚本名	Script30181
注释	控制设置 1		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61221
<pre> [w:GD61623]=[w:U00-A100-PB1002];  switch([w:GD61622]){ </pre>			

```

case 0 : //Input 0000 in GD61523
[b:GD61623.b0]=0;
[b:GD61623.b1]=0;
[b:GD61623.b2]=0;
[b:GD61623.b3]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 1 : //Input 0001 in GD61523
[b:GD61623.b0]=1;
[b:GD61623.b1]=0;
[b:GD61623.b2]=0;
[b:GD61623.b3]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 2 : //Input 0003 in GD61523
[b:GD61623.b0]=0;
[b:GD61623.b1]=1;
[b:GD61623.b2]=0;
[b:GD61623.b3]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

}

if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U00-A100-PB1002]=[w:GD61623]; //Substitute GD61623 in PB1002
rst([b:GB61221]);
rst([b:GB61250]);
}

```

脚本号	30182	脚本名	Script30182
注释	控制设置 2		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61222

```

[w:GD61623]=[w:U00-A100-PB1002];

switch([w:GD61624]){
case 0 : //Input 0000 in GD61523
[b:GD61623.b4]=0;
[b:GD61623.b5]=0;
[b:GD61623.b6]=0;
[b:GD61623.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 1 : //Input 0010 in GD61523
[b:GD61623.b4]=1;
[b:GD61623.b5]=0;
[b:GD61623.b6]=0;
[b:GD61623.b7]=0;
set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
break;

case 2 : //Input 0020 in GD61523

```

```

    [b:GD61623.b4]=0;
    [b:GD61623.b5]=1;
    [b:GD61623.b6]=0;
    [b:GD61623.b7]=0;
    set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
    break;

}

if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal
    [w:U00-A100-PB1002]=[w:GD61623]; //Substitute GD61623 in PB1002
    rst([b:GB61222]);
    rst([b:GB61250]);
}

```

脚本号	30183	脚本名	Script30183
注释	抑制振动控制模式选择		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61220

```

[w:GD61621]=[w:U00-A100-PA1024];

switch([w:GD61620]){
    case 0 : //Input 0000 in GD61621
        [b:GD61621.b0]=0;
        [b:GD61621.b1]=0;
        [b:GD61621.b2]=0;
        [b:GD61621.b3]=0;
        set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
        break;

    case 1 : //Input 0001 in GD61621
        [b:GD61621.b0]=1;
        [b:GD61621.b1]=0;
        [b:GD61621.b2]=0;
        [b:GD61621.b3]=0;
        set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
        break;

    case 2 : //Input 0002 in GD61621
        [b:GD61621.b0]=0;
        [b:GD61621.b1]=1;
        [b:GD61621.b2]=0;
        [b:GD61621.b3]=0;
        set([b:GB61250]); //Turn on the input signal
        break;

}

if ( [b:GB61250] == ON ) { //When turning on the input signal
    [w:U00-A100-PA1024]=[w:GD61621]; //Substitute GD61621 in PA1024
    rst([b:GB61220]);
    rst([b:GB61250]);
}

```

### 基本画面 30019

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 the tuning in accordance with the selected response mode switch([w:GD61130]){   case 1:     set([b:U00-A100-OTI1]); //High mode     break;   case 2:     set([b:U00-A100-OTI0]); //Basic mode     break;   case 3:     set([b:U00-A100-OTI2]); //Low mode     break; } </pre>			

### 基本画面 30023

脚本号	30125	脚本名	Script30125
注释	JOG 运行开始/结束		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GB60010
<pre> //Start operation if([b:GB60010] == ON){   set([b:U00-A100-OM1]); //Switch to JOG operation mode.   set([b:GB60011]); //Turn ON the trigger for transferring the motor speed   set([b:GB60012]); //Turn ON the trigger for transferring the acceleration/deceleration time   constant }else{   set([b:U00-A100-OM0]); //End test operation mode. } </pre>			
脚本号	30126	脚本名	Script30126
注释	电机旋转速度传送		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	上升沿 GB60011
<pre> [u32:U00-A100-TMD0] = [w:GD61201]; //Substitute the value of GD61201 in TMD0 device rst([b:GB60011]); //Switch Trigger OFF </pre>			
脚本号	30127	脚本名	Script30127
注释	加减速时间常数传送		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	上升沿 GB60012
<pre> [u32:U00-A100-TMD1] = [w:GD61203]; //Substitute the value of GD61203 in TMD1 device rst([b:GB60012]); //Switch Trigger OFF </pre>			

脚本号	30128	脚本名	Script30128
注释	正转动作		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GB60013
<pre> if([b:GB60013] == ON) {           //When the trigger signal rises     [u32:U00-A100-TMI0] = 0x00000801; //Substitute 2049(0x0801) in TMI0 device }else{     //When the trigger signal falls     [u32:U00-A100-TMI0] = 0x00000001; //Substitute 1(0x0001) in TMI0 device } </pre>			
脚本号	30129	脚本名	Script30129
注释	反转动作		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GB60014
<pre> if([b:GB60014] == ON) {           //When the trigger signal rises     [u32:U00-A100-TMI0] = 4097; //Substitute 4097(0x1001) in TMI0 device }else{     //When the trigger signal falls     [u32:U00-A100-TMI0] = 1; //Substitute 1(0x0001) in TMI0 device } </pre>			

脚本号	30120	脚本名	Script30120
注释	叠加窗口控制		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
<pre> //Display the status display screen [w:GD60016]=30101; </pre>			

### 基本画面 30025

脚本号	30130	脚本名	Script30130
注释	定位运行开始/结束		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GB60015
<pre> //Start operation if([b:GB60015] == ON) {     set([b:U00-A100-OM2]); //Switch to positioning operation mode     set([b:GB60011]); //Turn ON the trigger to transfer motor speed     set([b:GB60012]); //Turn ON the trigger to transfer acceleration/deceleration constant     set([b:GB60016]); //Turn travel distance transfer trigger ON. }else{     set([b:U00-A100-OM0]); //End test operation mode } </pre>			
脚本号	30126	脚本名	Script30126
注释	电机旋转速度传送		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	上升沿 GB60011
<pre> [u32:U00-A100-TMD0] = [w:GD61201]; //Substitute the value of GD61201 in TMD0 device rst([b:GB60011]); //Switch Trigger OFF </pre>			
脚本号	30127	脚本名	Script30127
注释	加减速时定数传送		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	上升沿 GB60012
<pre> [u32:U00-A100-TMD1] = [w:GD61203]; //Substitute the value of GD61203 in TMD1 device rst([b:GB60012]); //Switch Trigger OFF </pre>			

脚本号	30131	脚本名	Script30131
注释	移动量传送		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	上升沿 GB60016
<pre>[u32:U00-A100-TMD3] = [w:GD61205]; //Substitute the value of GD61205 in TMD3 Device [b:GB60016] = OFF;           //Switch Trigger OFF</pre>			
脚本号	30120	脚本名	Script30120
注释	叠加窗口控制		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
<pre>//Display the status display screen [w:GD60016]=30101;</pre>			

### 基本画面 30029

脚本号	30135	脚本名	Script30135
注释	输出信号强制输出开始/结束		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GB60017
<pre>//Start operation if([b:GB60017] == ON){     [w:GD61351] = 0; //Clear dummy device     [w:GD61352] = 0; //Clear dummy device     set([b:U00-A100-OM4]); //Switch to output signal (DO) forced output mode. }else{     [w:GD61351] = 0; //Clear dummy device     [w:GD61352] = 0; //Clear dummy device     set([b:U00-A100-OM0]); //End test operation mode }</pre>			
脚本号	30136	脚本名	Script30136
注释	输出信号选择		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB60017
<pre>if([w:GD61352] != [w:GD61351]){ //When the signal has changed     [u32:U00-A100-TM00] = [w:GD61351]; //Store the value in TM00     [w:GD61352] = [w:GD61351]; //Store the value in the comparison device }</pre>			

### 基本画面 30105

脚本号	30104	脚本名	Script30104
注释	初次读取临界值		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
<pre>//Read the threshold value when the screen appears. set([b:GB61150]);</pre>			

脚本号	30100	脚本名	Script30100
注释	机械诊断设置		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>//Display the estimated value [w:TMP960] = [w:U00-A100-MD2]&amp;0x000F; if ([w:TMP960] == 1) { //When 1 is stored     set([b:GB61000]); } //Display the estimated value else{     rst([b:GB61000]); }  [w:TMP961] = [w:U00-A100-MD2]&amp;0x00F0; [w:TMP962] = [w:TMP961] &gt;&gt; 4; //Shift by 4 to right and store in TMP962 if ([w:TMP962] == 1) { //When 1 is stored     set([b:GB61001]); } //Display the estimated value else{     rst([b:GB61001]); }  [w:TMP963] = [w:U00-A100-MD2]&amp;0x0F00; [w:TMP964] = [w:TMP963] &gt;&gt; 8; //Shift by 8 to right and store in TMP964 if ([w:TMP964] == 1) { //When 1 is stored     set([b:GB61002]); } //Display the estimated value else{     rst([b:GB61002]); }  //Reset the recipe trigger if( [b:GD61110.b0] == ON ){ //When the write process notification signal is ON     rst([b:GB61150]); //Threshold value write trigger OFF }  if( [b:GD61110.b1] == ON ){ //When the read completed notification signal is ON     rst([b:GB61101]); //Estimated value read trigger OFF     rst([b:GB61151]); //Threshold value read trigger OFF }  </pre>			
脚本号	30101	脚本名	Script30101
注释	临界值超过判定 1		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61000
<pre>//Determine if the estimated value has exceeded the threshold value.  //MD3 if( [s16:U00-A100-MD3] &gt; [s16:GD61400] ) { //When MD3 has exceeded the threshold value     set ([b:GB61050]); //Change the background color of the numerical display } else{ //When MD3 has not exceeded the threshold value     rst ([b:GB61050]); }  //MD4 if( [s16:U00-A100-MD4] &gt; [s16:GD61402] ) { //When MD4 has exceeded the threshold value     set ([b:GB61051]); //Change the background color of the numerical display }  </pre>			



```

}
else{ //When MD4 has not exceeded the threshold value
    rst ([b:GB61051]);
}

```

脚本号	30102	脚本名	Script30102
注释	临界值超过判定 2		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61001

```

//Determine if the estimated value has exceeded the threshold value.

//MD5
if( [s16:U00-A100-MD5] < [s16:GD61404] ) { //When MD5 has exceeded the threshold value
    set ([b:GB61052]); //Change the background color of the numerical display
}
else{ //When MD5 has not exceeded the threshold value
    rst ([b:GB61052]);
}

//MD6
if( [s16:U00-A100-MD6] < [s16:GD61406] ) { //When MD6 has exceeded the threshold value
    set ([b:GB61053]); //Change the background color of the numerical display
}
else{ //When MD6 has not exceeded the threshold value
    rst ([b:GB61053]);
}

```

脚本号	30103	脚本名	Script30103
注释	临界值超过判定 3		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61002

```

//Determine if the estimated value has exceeded the threshold value.

//MD7
if( [w:U00-A100-MD7] > [w:GD61412] ) { //When MD7 has exceeded the threshold value
    set ([b:GB61056]); //Change the background color of the numerical display
}
else{ //When MD7 has not exceeded the threshold value
    rst ([b:GB61056]);
}

//MD8
if( [u16:U00-A100-MD8] > [u16:GD61414] ) { //When MD8 has exceeded the threshold value
    set ([b:GB61057]); //Change the background color of the numerical display
}
else{ //When MD8 has not exceeded the threshold value
    rst ([b:GB61057]);
}

//MD9
if( [w:U00-A100-MD9] > [w:GD61408] ) { //When MD9 has exceeded the threshold value
    set ([b:GB61054]); //Change the background color of the numerical display
}
else{ //When MD9 has not exceeded the threshold value
    rst ([b:GB61054]);
}

```

```

}

//MD10
if( [u16:U00-A100-MD10] > [u16:GD61410] ) { //When MD10 has exceeded the threshold value
    set ([b:GB61055]); //Change the background color of the numerical display
}
else{ //When MD10 has not exceeded the threshold value
    rst ([b:GB61055]);
}

```

脚本号	30106	脚本名	Script30106
注释	推断值传送设置		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB61070

```

//Transfer the estimated value to GD

//MD3-4
if([b:GB61000]==ON){ //When the value has been estimated
    set([b:GD61450.b0]); //Device data transfer start trigger ON
    set([b:GB61160]); //Script start trigger ON
}
else{ //When the value has not been estimated
    [s16:GD61420]=9990;
    [s16:GD61422]=9990;
    set([b:GB61071]); //Movement completed
}

//MD5-6
if([b:GB61001]==ON){ //When the value has been estimated
    set([b:GD61452.b0]); //Device data transfer start trigger ON
    set([b:GB61161]); //Script start trigger ON
}
else{ //When the value has not been estimated
    [s16:GD61424]=9990;
    [s16:GD61426]=9990;
    set([b:GB61072]); //Movement completed
}

//MD7-10
if([b:GB61002]==ON){ //When the value has been estimated
    set([b:GD61454.b0]); //Device data transfer start trigger ON
    set([b:GB61162]); //Script start trigger ON
}
else{ //When the value has not been estimated
    [w:GD61428]=999;
    [u16:GD61430]=9990;
    [w:GD61432]=999;
    [u16:GD61434]=9990;
    set([b:GB61073]); //Movement completed
}

//Esrimated value recipe save script trigger ON
set([b:GB61170]);

```

脚本号	30107	脚本名	Script30107
注释	推断值传送 1		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61160
<pre> if([b:GD61451.b0]==ON){ //When the transferring signal is ON     set([b:GB61165]); //Transfer start flag ON     rst([b:GD61450.b0]); //Transfer trigger OFF }  if([b:GB61165]==ON&amp;&amp;[b:GD61451.b0]==OFF){     set([b:GB61071]); //Transfer completed flag ON     rst([b:GB61165]); //Transfer start flag OFF     rst([b:GB61160]); //Script trigger OFF } </pre>			
脚本号	30108	脚本名	Script30108
注释	推断值传送 2		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61161
<pre> if([b:GD61453.b0]==ON){ //When the transferring signal is ON     set([b:GB61166]); //Transfer start flag ON     rst([b:GD61452.b0]); //Transfer trigger OFF }  if([b:GB61166]==ON&amp;&amp;[b:GD61453.b0]==OFF){     set([b:GB61072]); //Transfer completed flag ON     rst([b:GB61166]); //Transfer start flag OFF     rst([b:GB61161]); //Script trigger OFF } </pre>			
脚本号	30109	脚本名	Script30109
注释	推断值传送 3		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61162
<pre> if([b:GD61455.b0]==ON){ //When the transferring signal is ON     set([b:GB61167]); //Transfer start flag ON     rst([b:GD61454.b0]); //Transfer trigger OFF }  if([b:GB61167]==ON&amp;&amp;[b:GD61455.b0]==OFF){     set([b:GB61073]); //Transfer completed flag ON     rst([b:GB61167]); //Transfer start flag OFF     rst([b:GB61162]); //Script trigger OFF } </pre>			
脚本号	30110	脚本名	Script30110
注释	保存推断值配方		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61170
<pre> if([b:GB61071]==ON&amp;&amp;[b:GB61072]==ON&amp;&amp;[b:GB61073]==ON){ //When all of the transfer completed flags are ON set([b:GB61101]); //Estimated value recipe read trigger ON  //All flags OFF rst([b:GB61071]); rst([b:GB61072]); </pre>			

```

rst([b:GB61073]);

rst([b:GB61070]); //Estimated value save switch
rst([b:GB61170]); //Recipe save script trigger
}

```

#### 基本画面 30111

脚本号	30200	脚本名	Script30200
注释	设置当前时间		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	OFF 中 GB62200
<pre> // Store the information of the present time  [w:GD62240]=[w:GS650]; // Store the information of the year and month [w:GD62241]=[w:GS651]; // Store the information of the day and hour [w:GD62242]=[w:GS652]; // Store the information of the minute and second  set([b:GB62200]); </pre>			

#### 基本画面 30207

脚本号	30202	スクリプト名	Script30202
注释	该文件显示的最后一页的处理		
数据类型	有符号 BIN16	トリガ種別	周期 300ms
<pre> //Check the total number of document pages is not 0. if([w:GD62103]!=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:GD62103]&gt;[w:GD62104]){     //Set the last page to display.     [w:GD62103]=[w:GD62104];   } } </pre>			

#### 基本画面 30305

脚本号	30050	スクリプト名	Script30050
注释	输入输出软元件监控处理		
数据类型	有符号 BIN16	トリガ種別	通常
<pre> //Input device  //EMG [u32:TMP800] = [u32:U00-A100-DI0] &amp; 0x00020000; //Calculate bit17 of DI0 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD61500] = [u32:TMP800] &gt;&gt; 17; //Shift TMP to right by 17 and store it in GD61500  //EM2/1 [u32:TMP801] = [u32:U00-A100-DI0] &amp; 0x00040000; //Calculate bit18 of DI0 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD61501] = [u32:TMP801] &gt;&gt; 18; //Shift TMP to right by 18 and store it in GD61501  //CRDY [u32:TMP802] = [u32:U00-A100-DI0] &amp; 0x00080000; //Calculate bit19 of DI0 with logical conjunction and store it in TMP </pre>			

```

[w:GD61502] = [u32:TMP802] >> 19; //Shift TMP to right by 19 and store it in GD61502

//CDP
[u32:TMP803] = [u32:U00-A100-DI0] & 0x08000000; //Calculate bit27 of DI0 with logical conjunction
and store it in TMP
[w:GD61503] = [u32:TMP803] >> 27; //Shift TMP to right by 27 and store it in GD61503

//CLD
[u32:TMP804] = [u32:U00-A100-DI0] & 0x10000000; //Calculate bit28 of DI0 with logical conjunction
and store it in TMP
[w:GD61504] = [u32:TMP804] >> 28; //Shift TMP to right by 28 and store it in GD61504

//FLS
[u32:TMP805] = [u32:U00-A100-DI1] & 0x00010000; //Calculate bit16 of DI1 with logical conjunction
and store it in TMP
[w:GD61505] = [u32:TMP805] >> 16; //Shift TMP to right by 16 and store it in GD61505

//RLS
[u32:TMP806] = [u32:U00-A100-DI1] & 0x00020000; //Calculate bit17 of DI1 with logical conjunction
and store it in TMP
[w:GD61506] = [u32:TMP806] >> 17; //Shift TMP to right by 17 and store it in GD61506

//DOG
[u32:TMP807] = [u32:U00-A100-DI1] & 0x00040000; //Calculate bit18 of DI1 with logical conjunction
and store it in TMP
[w:GD61507] = [u32:TMP807] >> 18; //Shift TMP to right by 18 and store it in GD61507

//Output device

//ALM2
[u32:TMP808] = [u32:U00-A100-D00] & 0x00010000; //Calculate bit16 of D00 with logical conjunction
and store it in TMP
[w:GD61510] = [u32:TMP808] >> 16; //Shift TMP to right by 16 and store it in GD61510

//RDY
[u32:TMP809] = [u32:U00-A100-D00] & 0x00080000; //Calculate bit19 of D00 with logical conjunction
and store it in TMP
[w:GD61511] = [u32:TMP809] >> 19; //Shift TMP to right by 19 and store it in GD61511

//STO
[u32:TMP810] = [u32:U00-A100-D00] & 0x00200000; //Calculate bit21 of D00 with logical conjunction
and store it in TMP
[w:GD61512] = [u32:TMP810] >> 21; //Shift TMP to right by 21 and store it in GD61512

//SMPD
[u32:TMP811] = [u32:U00-A100-D00] & 0x00400000; //Calculate bit22 of D00 with logical conjunction
and store it in TMP
[w:GD61513] = [u32:TMP811] >> 22; //Shift TMP to right by 22 and store it in GD61513

//CDPS
[u32:TMP812] = [u32:U00-A100-D00] & 0x02000000; //Calculate bit25 of D00 with logical conjunction
and store it in TMP
[w:GD61514] = [u32:TMP812] >> 25; //Shift TMP to right by 25 and store it in GD61514

//CLDS

```

```

[u32:TMP813] = [u32:U00-A100-D00] & 0x04000000; //Calculate bit26 of D00 with logical conjunction
and store it in TMP
[w:GD61515] = [u32:TMP813] >> 26; //Shift TMP to right by 26 and store it in GD61515

//ABSV
[u32:TMP814] = [u32:U00-A100-D00] & 0x08000000; //Calculate bit27 of D00 with logical conjunction
and store it in TMP
[w:GD61516] = [u32:TMP814] >> 27; //Shift TMP to right by 27 and store it in GD61516

//IPF
[u32:TMP815] = [u32:U00-A100-D00] & 0x20000000; //Calculate bit29 of D00 with logical conjunction
and store it in TMP
[w:GD61517] = [u32:TMP815] >> 29; //Shift TMP to right by 29 and store it in GD61517

//SPC
[u32:TMP816] = [u32:U00-A100-D00] & 0x40000000; //Calculate bit30 of D00 with logical conjunction
and store it in TMP
[w:GD61518] = [u32:TMP816] >> 30; //Shift TMP to right by 30 and store it in GD61518

//MTTR
[u32:TMP817] = [u32:U00-A100-D00] & 0x80000000; //Calculate bit31 of D00 with logical conjunction
and store it in TMP
[w:GD61519] = [u32:TMP817] >> 31; //Shift TMP to right by 31 and store it in GD61519

//SFLS
[u32:TMP818] = [u32:U00-A100-D01] & 0x00010000; //Calculate bit16 of D01 with logical conjunction
and store it in TMP
[w:GD61520] = [u32:TMP818] >> 16; //Shift TMP to right by 16 and store it in GD61520

//SRLS
[u32:TMP819] = [u32:U00-A100-D01] & 0x00020000; //Calculate bit17 of D01 with logical conjunction
and store it in TMP
[w:GD61521] = [u32:TMP819] >> 17; //Shift TMP to right by 17 and store it in GD61521

//SDOG
[u32:TMP820] = [u32:U00-A100-D01] & 0x00040000; //Calculate bit18 of D01 with logical conjunction
and store it in TMP
[w:GD61522] = [u32:TMP820] >> 18; //Shift TMP to right by 18 and store it in GD61522

//SSV3
[u32:TMP821] = [u32:U00-A100-D01] & 0x00800000; //Calculate bit23 of D01 with logical conjunction
and store it in TMP
[w:GD61523] = [u32:TMP821] >> 23; //Shift TMP to right by 23 and store it in GD61523

```

#### 窗口画面 30015

脚本号	30105	脚本名	Script30105
注释	读取临界值		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	关闭画面时
//When the threshold value setting window is closed, the saved value will be applied. set([b:GB61150]);			

### 5.8.3 对象脚本

#### 基本画面 30207

对象	开关	对象 ID *1	10068
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:GD62103] &gt;= [u16:GD62104]){     [u16:GD62103] = [u16:GD62104] - 1; }</pre>			
对象	数值输入	对象 ID *1	10106
脚本用户 ID	2		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	输入确定时
<pre>//\$W: Alarm No input //[w:GD62103]:Document Display Page Number //[w:GD60021]:Language Switching Device  if([w:GD60021] == 0    [w:GD60021] == 1    [w:GD60021] == 3 ){ // For Chinese and Japanese     if(\$W &lt;=20){         switch(\$W)         {             case 16:                 [w:GD62103] = 1;                 break;              case 17:                 [w:GD62103] = 3;                 break;              case 18:                 [w:GD62103] = 3;                 break;              case 19:                 [w:GD62103] = 4;                 break;              case 20:                 [w:GD62103] = 5;                 break;         }     }      switch(\$W)     {         case 21:             [w:GD62103] = 6;             break;          case 22:             [w:GD62103] = 7;             break;          case 23:             [w:GD62103] = 9;</pre>			

```
break;

case 25:
    [w:GD62103] = 10;
break;

case 26:
    [w:GD62103] = 10;
break;

case 27:
    [w:GD62103] = 11;
break;

case 30:
    [w:GD62103] = 11;
break;

case 31:
    [w:GD62103] = 12;
break;

case 32:
    [w:GD62103] = 13;
break;

case 33:
    [w:GD62103] = 14;
break;

case 36:
    [w:GD62103] = 16;
break;

case 37:
    [w:GD62103] = 17;
break;

case 39:
    [w:GD62103] = 20;
break;

case 40:
    [w:GD62103] = 21;
break;

case 42:
    [w:GD62103] = 22;
break;

case 43:
    [w:GD62103] = 22;
break;

case 48:
    [w:GD62103] = 23;
```



```
break;

case 49:
    [w:GD62103] = 24;
break;

case 50:
    [w:GD62103] = 25;
break;

case 51:
    [w:GD62103] = 27;
break;

case 52:
    [w:GD62103] = 28;
break;

case 53:
    [w:GD62103] = 29;
break;

case 54:
    [w:GD62103] = 30;
break;

case 55:
    [w:GD62103] = 31;
break;

case 57:
    [w:GD62103] = 32;
break;

case 58:
    [w:GD62103] = 33;
break;

case 61:
    [w:GD62103] = 33;
break;

case 62:
    [w:GD62103] = 33;
break;

case 66:
    [w:GD62103] = 34;
break;

case 69:
    [w:GD62103] = 37;
break;

case 70:
    [w:GD62103] = 37;
```

```
break;

case 71:
    [w:GD62103] = 38;
break;

case 80:
    [w:GD62103] = 39;
break;

case 81:
    [w:GD62103] = 41;
break;

case 82:
    [w:GD62103] = 42;
break;

case 84:
    [w:GD62103] = 43;
break;

case 86:
    [w:GD62103] = 44;
break;

case 97:
    [w:GD62103] = 44;
break;

case 99:
    [w:GD62103] = 45;
break;

case 100:
    [w:GD62103] = 45;
break;

case 101:
    [w:GD62103] = 46;
break;

case 102:
    [w:GD62103] = 47;
break;

case 103:
    [w:GD62103] = 48;
break;

case 104:
    [w:GD62103] = 48;
break;

case 105:
    [w:GD62103] = 49;
```

```
break;

case 112:
    [w:GD62103] = 51;
break;

case 113:
    [w:GD62103] = 54;
break;

case 114:
    [w:GD62103] = 55;
break;

case 116:
    [w:GD62103] = 55;
break;

case 117:
    [w:GD62103] = 56;
break;

case 121:
    [w:GD62103] = 56;
break;

case 122:
    [w:GD62103] = 59;
break;

case 123:
    [w:GD62103] = 60;
break;

case 124:
    [w:GD62103] = 61;
break;

case 125:
    [w:GD62103] = 62;
break;

case 130:
    [w:GD62103] = 63;
break;

case 132:
    [w:GD62103] = 64;
break;

case 133:
    [w:GD62103] = 65;
break;

case 134:
    [w:GD62103] = 66;
```

```
break;

case 138:
    [w:GD62103] = 67;
break;

case 141:
    [w:GD62103] = 68;
break;

case 142:
    [w:GD62103] = 70;
break;

case 2184: // Watchdog
    [w:GD62103] = 72;
break;

// Warning below
case 144:
    [w:GD62103] = 73;
break;

case 145:
    [w:GD62103] = 74;
break;

case 146:
    [w:GD62103] = 75;
break;

case 147:
    [w:GD62103] = 75;
break;

case 149:
    [w:GD62103] = 76;
break;

case 150:
    [w:GD62103] = 77;
break;

case 151:
    [w:GD62103] = 78;
break;

case 152:
    [w:GD62103] = 78;
break;

case 153:
    [w:GD62103] = 79;
break;
```

```
case 154:
    [w:GD62103] = 79;
break;

case 155:
    [w:GD62103] = 80;
break;

case 156:
    [w:GD62103] = 81;
break;

case 157:
    [w:GD62103] = 81;
break;

case 158:
    [w:GD62103] = 82;
break;

case 159:
    [w:GD62103] = 82;
break;

case 224:
    [w:GD62103] = 83;
break;

case 225:
    [w:GD62103] = 83;
break;

case 226:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 227:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 228:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 229:
    [w:GD62103] = 85;
break;

case 230:
    [w:GD62103] = 85;
break;

case 231:
    [w:GD62103] = 86;
break;
```

```

    case 232:
        [w:GD62103] = 86;
        break;

    case 233:
        [w:GD62103] = 87;
        break;

    case 234:
        [w:GD62103] = 88;
        break;

    case 235:
        [w:GD62103] = 88;
        break;

    case 236:
        [w:GD62103] = 89;
        break;

    case 237:
        [w:GD62103] = 89;
        break;

    case 240:
        [w:GD62103] = 89;
        break;

    case 242:
        [w:GD62103] = 89;
        break;

    case 243:
        [w:GD62103] = 89;
        break;

    case 244:
        [w:GD62103] = 90;
        break;

    case 245:
        [w:GD62103] = 90;
        break;

    case 246:
        [w:GD62103] = 91;
        break;

    }
} else {
    if ($W <= 20) {
        switch ($W)
        {
            case 16:
                [w:GD62103] = 1;

```

```

        break;

        case 17:
            [w:GD62103] = 4;
            break;

        case 18:
            [w:GD62103] = 4;
            break;

        case 19:
            [w:GD62103] = 5;
            break;

        case 20:
            [w:GD62103] = 5;
            break;
    }
}

switch($W)
{
    case 21:
        [w:GD62103] = 7;
        break;

    case 22:
        [w:GD62103] = 8;
        break;

    case 23:
        [w:GD62103] = 10;
        break;

    case 25:
        [w:GD62103] = 11;
        break;

    case 26:
        [w:GD62103] = 12;
        break;

    case 27:
        [w:GD62103] = 12;
        break;

    case 30:
        [w:GD62103] = 13;
        break;

    case 31:
        [w:GD62103] = 13;
        break;

    case 32:
        [w:GD62103] = 14;

```

```
break;

case 33:
    [w:GD62103] = 16;
break;

case 36:
    [w:GD62103] = 17;
break;

case 37:
    [w:GD62103] = 19;
break;

case 39:
    [w:GD62103] = 22;
break;

case 40:
    [w:GD62103] = 23;
break;

case 42:
    [w:GD62103] = 24;
break;

case 43:
    [w:GD62103] = 24;
break;

case 48:
    [w:GD62103] = 25;
break;

case 49:
    [w:GD62103] = 26;
break;

case 50:
    [w:GD62103] = 27;
break;

case 51:
    [w:GD62103] = 29;
break;

case 52:
    [w:GD62103] = 30;
break;

case 53:
    [w:GD62103] = 31;
break;

case 54:
    [w:GD62103] = 32;
```



```
break;

case 55:
    [w:GD62103] = 33;
break;

case 57:
    [w:GD62103] = 34;
break;

case 58:
    [w:GD62103] = 35;
break;

case 61:
    [w:GD62103] = 35;
break;

case 62:
    [w:GD62103] = 35;
break;

case 66:
    [w:GD62103] = 36;
break;

case 69:
    [w:GD62103] = 38;
break;

case 70:
    [w:GD62103] = 39;
break;

case 71:
    [w:GD62103] = 40;
break;

case 80:
    [w:GD62103] = 40;
break;

case 81:
    [w:GD62103] = 42;
break;

case 82:
    [w:GD62103] = 43;
break;

case 84:
    [w:GD62103] = 44;
break;

case 86:
    [w:GD62103] = 45;
```

```
break;

case 97:
    [w:GD62103] = 45;
break;

case 99:
    [w:GD62103] = 46;
break;

case 100:
    [w:GD62103] = 46;
break;

case 101:
    [w:GD62103] = 47;
break;

case 102:
    [w:GD62103] = 48;
break;

case 103:
    [w:GD62103] = 49;
break;

case 104:
    [w:GD62103] = 50;
break;

case 105:
    [w:GD62103] = 51;
break;

case 112:
    [w:GD62103] = 53;
break;

case 113:
    [w:GD62103] = 56;
break;

case 114:
    [w:GD62103] = 57;
break;

case 116:
    [w:GD62103] = 58;
break;

case 117:
    [w:GD62103] = 59;
break;

case 121:
    [w:GD62103] = 59;
```

```
break;

case 122:
    [w:GD62103] = 62;
break;

case 123:
    [w:GD62103] = 63;
break;

case 124:
    [w:GD62103] = 64;
break;

case 125:
    [w:GD62103] = 65;
break;

case 130:
    [w:GD62103] = 66;
break;

case 132:
    [w:GD62103] = 67;
break;

case 133:
    [w:GD62103] = 69;
break;

case 134:
    [w:GD62103] = 70;
break;

case 138:
    [w:GD62103] = 71;
break;

case 141:
    [w:GD62103] = 72;
break;

case 142:
    [w:GD62103] = 73;
break;

case 2184: // Watchdog
    [w:GD62103] = 75;
break;

// Warning below
case 144:
    [w:GD62103] = 77;
break;
```

```
case 145:
    [w:GD62103] = 79;
break;

case 146:
    [w:GD62103] = 80;
break;

case 147:
    [w:GD62103] = 80;
break;

case 149:
    [w:GD62103] = 81;
break;

case 150:
    [w:GD62103] = 83;
break;

case 151:
    [w:GD62103] = 83;
break;

case 152:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 153:
    [w:GD62103] = 84;
break;

case 154:
    [w:GD62103] = 85;
break;

case 155:
    [w:GD62103] = 85;
break;

case 156:
    [w:GD62103] = 86;
break;

case 157:
    [w:GD62103] = 86;
break;

case 158:
    [w:GD62103] = 87;
break;

case 159:
    [w:GD62103] = 87;
break;
```

```
case 224:
    [w:GD62103] = 88;
break;

case 225:
    [w:GD62103] = 88;
break;

case 226:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 227:
    [w:GD62103] = 89;
break;

case 228:
    [w:GD62103] = 90;
break;

case 229:
    [w:GD62103] = 90;
break;

case 230:
    [w:GD62103] = 90;
break;

case 231:
    [w:GD62103] = 91;
break;

case 232:
    [w:GD62103] = 91;
break;

case 233:
    [w:GD62103] = 91;
break;

case 234:
    [w:GD62103] = 93;
break;

case 235:
    [w:GD62103] = 93;
break;

case 236:
    [w:GD62103] = 93;
break;

case 237:
    [w:GD62103] = 93;
break;
```

```

case 240:
    [w:GD62103] = 94;
    break;

case 242:
    [w:GD62103] = 94;
    break;

case 243:
    [w:GD62103] = 94;
    break;

case 244:
    [w:GD62103] = 94;
    break;

case 245:
    [w:GD62103] = 95;
    break;

case 246:
    [w:GD62103] = 96;
    break;

}
}

```

### 窗口画面 30003

对象	数值显示(年)	对象 ID *1	20018
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 &amp; Month from Clock Data [w:TMP950] = [w:GS650] &amp; 0xF000;//Obtain Tenths Digit of "Last 2-Digits of Year" from Clock Data for Setting [w:TMP960] = [w:TMP950] &gt;&gt; 12;//Decimal Alignment [w:TMP968] = [w:TMP960] * 10;//BCD-&gt;BIN [w:TMP951] = [w:GS650] &amp; 0x0F00;//Obtain Tenths Digit of "Last 2-Digits of Year" from Clock Data for Setting [w:TMP961] = [w:TMP951] &gt;&gt; 8;//BCD-&gt;BIN [w:TMP973] = 2000 + [w:TMP968] + [w:TMP961];//Set Year to TMP973 as BIN [w:GD63990] = [w:TMP973];//Set Year  [w:TMP952] = [w:GS650] &amp; 0x00F0;//Obtain Tenths Digit of Month from Clock Data for Setting [w:TMP962] = [w:TMP952] &gt;&gt; 4;//Decimal Alignment [w:TMP969] = [w:TMP962] * 10;//BCD-&gt;BIN [w:TMP953] = [w:GS650] &amp; 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] &amp; 0xF000;//Obtain Tenths Digit of "Last 2-Digits of Day" from Clock Data for Setting [w:TMP963] = [w:TMP954] &gt;&gt; 12;//Decimal Alignment [w:TMP970] = [w:TMP963] * 10;//BCD-&gt;BIN </pre>			

```

[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	20019
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); //YearBIN -> BCD
[w:TMP981] = (([w:GD63991] / 10) << 4) + ([w:GD63991] % 10); //MonthBIN -> BCD
[w:TMP982] = (([w:GD63992] / 10) << 4) + ([w:GD63992] % 10); //DayBIN -> BCD
[w:TMP983] = (([w:GD63993] / 10) << 4) + ([w:GD63993] % 10); //HourBIN -> BCD
[w:TMP984] = (([w:GD63994] / 10) << 4) + ([w:GD63994] % 10); //MinuteBIN -> BCD
[w:TMP985] = (([w:GD63995] / 10) << 4) + ([w:GD63995] % 10); //SecondBIN -> BCD

```

对象	数值显示(日)	对象 ID *1	20020
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	20021
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	20022
脚本用户 ID	5		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>//Minute &amp; Second Setting  [w:GS515] = ([w:TMP984] &lt;&lt; 8) + [w:TMP985]; //Set Minute &amp; Second to Change Time Device</pre>			
对象	数值显示(秒)	对象 ID *1	20023
脚本用户 ID	6		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>//Day of Week Setting  [w:TMP986] = [w:GD63990]; //Year (BIN) [w:TMP987] = [w:GD63991]; //Month(BIN) [w:TMP988] = [w:GD63992]; //Day (BIN)  if(([w:TMP987] == 1)    ([w:TMP987] == 2)) { // Correction Processing to Calculate January and February as 13th/14th Month     [w:TMP986] = [w:TMP986] - 1; //Subtract 1 from Year     [w:TMP987] = [w:TMP987] + 12; ///Add 12 to Month }  [w:TMP989] = [w:TMP986]/4; //Create Items Required for Zeller's Congruence [w:TMP990] = [w:TMP986]/100; //Create Items Required for Zeller's Congruence [w:TMP991] = [w:TMP986]/400; //Create Items Required for Zeller's Congruence [w:TMP992] = (13*[w:TMP987]+8)/5; //Create Items Required for Zeller's Congruence  //Calculate Day of Week Using Zeller's Congruence and Set the Day to Change Time Device [w:GS516] = ([w:TMP986]+[w:TMP989]-[w:TMP990]+[w:TMP991]+[w:TMP992]+[w:TMP988])%7;</pre>			

\*1 在引用画面时有可能会更改对象 ID。



## 5.9 日志一览

日志 ID:30001 日志 1

项目		设置
日志方式		文件保存模式
	保存文件数	10
	1 个文件中的日志件数	100
	文件终端触发	无
日志触发	触发类型	周期
	周期 (x100ms)	3000
块数		2
块 1	软元件	U00-A1-ST40
	软元件类型	有符号 BIN32
	点数	1
块 2	软元件	U00-A1-ST41
	软元件类型	有符号 BIN32
	点数	1
保存目标	驱动器名	A: 标准 SD 卡
	文件夹名	Package1\LOG30001
	文件名	LOG30001
	文件名中附加日期信息	无
追加文件输出	追加文件输出	无

日志 ID:30002 日志 2

项目		设置
日志方式		文件保存模式
	保存文件数	10
	1 个文件中的日志件数	100
	文件终端触发	无
日志触发	触发类型	ON 中周期
	软元件	GB62310
	周期 (x100ms)	36000
块数		2
块 1	软元件	U00-A1-MD4
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 2	软元件	U00-A1-MD3
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
保存目标	驱动器名	A: 标准 SD 卡
	文件夹名	Package1\LOG30002
	文件名	LOG30002
	文件名中附加日期信息	无
追加文件输出	追加文件输出	无

日志 ID:30003 日志 3

项目		设置
日志方式		文件保存模式
	保存文件数	10
	1 个文件中的日志件数	100
	文件终端触发	无
日志触发	触发类型	ON 中周期
	软元件	GB62311
	周期 (x100ms)	36000
块数		2

项目		设置
块 1	软元件	U00-A1-MD6
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 2	软元件	U00-A1-MD5
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
保存目标	驱动器名	A: 标准 SD 卡
	文件夹名	Package1\LOG30003
	文件名	LOG30003
	文件名中附加日期信息	无
追加文件输出	追加文件输出	无

#### 日志 ID:30004 日志 4

项目		设置
日志方式	文件保存模式	文件保存模式
	保存文件数	10
	1 个文件中的日志件数	100
	文件终端触发	无
日志触发	触发类型	ON 中周期
	软元件	GB62312
	周期(x100ms)	36000
块数		4
块 1	软元件	U00-A1-MD9
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 2	软元件	U00-A1-MD10
	软元件类型	无符号 BIN16
	点数	1
块 3	软元件	U00-A1-MD7
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 4	软元件	U00-A1-MD8
	软元件类型	无符号 BIN16
	点数	1
保存目标	驱动器名	A: 标准 SD 卡
	文件夹名	Package1\LOG30004
	文件名	LOG30004
	文件名中附加日期信息	无
追加文件输出	追加文件输出	无

## 6. 关于手册显示

手册显示使用的是文件显示功能。关于文件显示功能的详细内容, 请参照「GT Designer3 (G0T2000) 画面设计手册」。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

(1) 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

7. 其他

7.1 使用运动控制器时的设置

使用运动控制器连接时，需要更改画面中伺服放大器的软元件设置。伺服放大器的软元件可通过 GT Designer3 的[软元件批量更改]来进行更改为运动控制器。有关伺服放大器的软元件详细内容，请参阅[5.4 使用软元件一览表]。

软元件设置可通过 GT Designer3 的[软元件批量更改]来进行更改为运动控制器的步骤。

- 1. 选择 GT Designer3 的[搜索/替换]-[批量更改]-[软元件]菜单。
- 2. 选择软元件批量更改对话框的[对象]-[全部画面]。
- 3. 按下[显示方法]-[批量]-[搜索]
- 4. 在搜索结果一览表上，进行[更改后]列表的软元件设置为运动控制器后按下[更改]。
- 5. 想要步骤 2 的[对象]更改为[公共设置]或者[脚本文本]，将同样分别实施步骤 3 和 4。

\*[显示方法]-[批量]时，对于双字软元件的批量更改可通过双字单位来进行更改。如果更改对象的开始软元件号码里混合偶数和奇数时，将需要进行实施两次步骤 2-4。

有关[软元件批量更改]的详细内容，请参阅[GT Designer3 (GOT2000) 画面设计手册]。

属性

软元件 (U)

网络设置 (U)

CH No. (U)

颜色 (C)

图形 (S)

对象

全部画面 (A)

编辑画面内 (E)

画面范围内 (U): From: 1 To: 32767 基本画面

分类 (G): 开关

选择范围内 (I)

公共设置 (U) (不包含画面单位的设置)

脚本文本 (E): 全部脚本

显示方法 (U): 个别 批量

搜索 (F)

更改 (E)

删除

清除 (U)

导入 (I)

导出 (E)

	软元件	更改前	更改后	点数
3	位	GS512.b0~GS512.b0	GS512.b0~GS512.b0	1
4	字	GD60016~GD63995	GD60016~GD63995	3980
5	字	GS850~GS852	GS850~GS852	3
6	双字	GD61201~GD62204	GD61201~GD62204	502
7	位	00-A100-SF1~U00-A100-SF1	00-A100-SF1~U00-A100-SF1	2
8	位	0-A100-TMB1~U00-A100-TMB1	0-A100-TMB1~U00-A100-TMB1	6
9	位	0-A100-OTI4~U00-A100-OTI4	0-A100-OTI4~U00-A100-OTI4	2
10	字	A100-FA1001~U00-		
11	字	30-A100-FA1~U00-		
12	字	A100-FB1001~U00-		

软元件批量更改的软元件标注。  
(伺服放大器的软元件 ST0 时)

简单运动模块

U00-A100-ST0

软元件名

轴编号

模块号

运动控制器

0-FF/2 A100-ST0

软元件名

轴编号

阿格号 - PLC 站号/ CPU 号机

<位> CH1 MELSEC iQ-R, RnMT/NC

软元件

SP 1

7 8 9 D E F

4 5 6 A B C

1 2 3

0

Back

CL

运动控制器

轴编号: 100

将简单运动控制更改为运动控制器

网络设置

CPU号机: 2

本站 其他站

切换到软元件注释画面

结合系统构成, 更改运动控制器的 CPU 号机

说明

【类型】

BIT

【范围】

软元件:

0-6

轴编号:

1-64

100-115

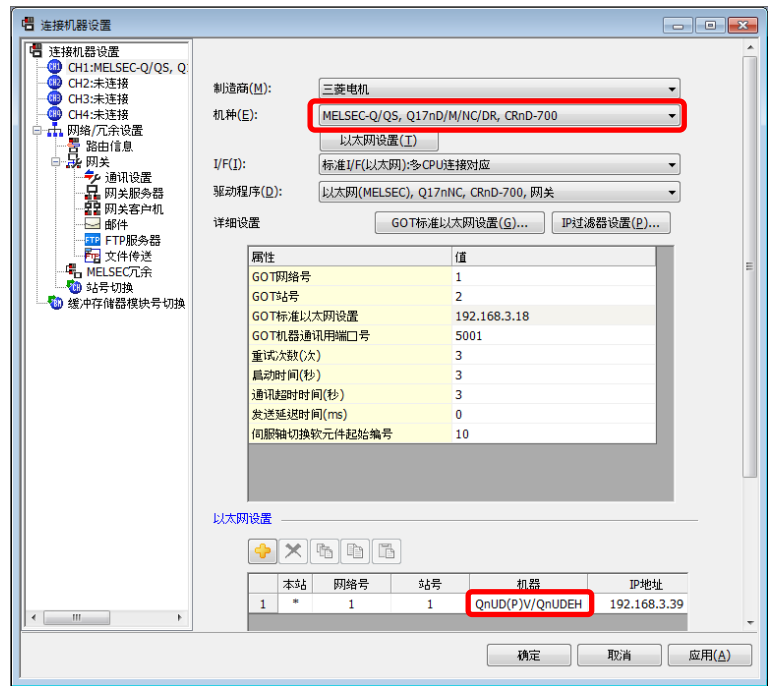
204/206

BCN-P5999-0621-4

7.2 使用 MELSEC-Q 系列可编程控制器时的设置

使用 MELSEC-Q 系列可编程控制器连接时，需要更改连接机器设置和画面上的伺服放大器的软元件。

(1) 结合系统构成，更改连接机器设置。



(2) 运动控制器时，通过[软元件批量更改]，将伺服放大器的软元件更改为运动控制器的软元件。关于更改方法请参照「7.1 使用运动控制器时的设置」；关于伺服放大器的软元件的详细内容，请参照「5.4 使用软元件一览表」。

### 7.3 关于 GOT 监视速度的注意事项

含有伺服放大器的软元件的画面显示时，有可能无法及时在后台收集报警数据、日志数据等。

### 7.4 便于利用资源数据的相关定制功能

该样本利用日志功能将耗电量和机械诊断的推断值数据保存到 SD 卡。

保存了的数据可取出和验证。以下功能可以用来取出保存了的数据。

(1) 「文件传送功能」

文件传送功能（FTP 传送），是将 GOT 作为 FTP 客户端，对外部的 FTP 服务器进行文件写入的功能。

文件传送功能，请参照「GT Designer3（GOT2000）画面设计手册」。

(2) 「文件管理功能」

文件管理功能，可以对存储至 GOT 各驱动器中的文件夹、文件进行操作，对显示顺序进行切换。

文件管理功能，请参照「GT Designer3（GOT2000）画面设计手册」。