

东方马达/欧立恩拓电机株式会社
网络转换器
NETC02-CC

样本画面说明书

关于样本的使用

在使用样本画面及其说明书等文件之前，请首先同意以下各项。

- (1) 只有正在使用本公司产品或有意使用本公司产品的用户才能使用。
- (2) 本公司提供的文件的知识产权归属本公司所有。
- (3) 禁止对本公司提供的文件进行窜改、转载、转让、销售。
但是，可以将部分或全部内容用于用户制作的机器或系统内的本公司产品上。也可以转载、复制、引用、重新排版于本公司用户制作的规格书、设计书、嵌入式产品的使用说明书中。
- (4) 使用本公司提供的文件或从其抽出的数据所造成的任何损失，本公司不予负责。
请用户自行承担 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	7
3.1 自动选择的系统应用程序	7
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设置	7
4. 关于 CC-Link 模块(Q 系列)	8
4.1 可编程控制器工程软件的网络参数设置.....	8
4.2 网络参数的站信息设置	8
5. 有关网络转换器和驱动器.....	9
5.1 网络转换器的通信设置	9
5.2 AC 电源输入驱动器的通信设置	9
5.3 DC 电源输入驱动器的通信设置	9
5.4 样本的应用对象驱动器	9
6. 画面规格	10
6.1 显示语言	10
6.2 画面一览表/切换	10
6.3 画面说明	15
6.3.1 AC/DC 选择画面(B-30001)	15
6.3.2 菜单(B-30002)	16
6.3.3 运行数据(B-31002)	17
6.3.4 参数菜单 1(B-30003)	19
6.3.5 参数 I/O(B-31004)	20
6.3.6 参数 电机(B-31005)	21
6.3.7 参数 运行(B-31006)	22
6.3.8 参数 原点回归(B-31007)	23
6.3.9 参数 报警&警告(B-31008)	24
6.3.10 参数菜单 2(B-30004)	25
6.3.11 参数 坐标(B-31010)	26
6.3.12 参数 通用(B-31011)	27
6.3.13 参数 I/O 功能(B-31012)	28
6.3.14 参数 I/O 功能 RS-485(B-31013)	29
6.3.15 参数 通讯(B-31014)	30
6.3.16 监视菜单(B-30005)	31
6.3.17 监视 状态(B-31015)	32
6.3.18 监视 I/O 监视(B-31016)	33
6.3.19 监视 报警记录(B-31018)	34
6.3.20 监视 警告记录(B-31019)	35
6.3.21 手册显示(B-30500)	36
6.3.22 测试 多点运行(B-31022~31025)	38
6.3.23 系统 数据管理(B-31030)	40
6.3.24 报警复位(W-30001)	41
6.3.25 语言设置(W-30002)	42

6.3.26	时钟设置(W-30003)	43
6.3.27	轴切换(W-30004)	44
6.3.28	读取中对话框(W-30010)	45
6.3.29	写入中对话框(W-30011)	46
6.3.30	读取错误对话框(W-30012)	47
6.3.31	写入错误对话框(W-30013)	48
6.3.32	输入运行数据(W-32001)	49
6.3.33	STOP 输入停止方法(W-32002)	50
6.3.34	原点回归方法(W-32003)	51
6.3.35	IN 输入功能选择(W-32004)	52
6.3.36	NET-IN 输入功能选择(W-32005)	53
6.3.37	OUT/NET-OUT 输出功能选择(W-32006)	54
6.4	使用软元件一览表	55
6.5	注释一览表	62
6.6	脚本一览表	63
7.	关于手册显示	78
7.1	手册显示用文件数据的准备	78
8.	其他	79
8.1	梯形图程序	79
8.2	梯形图程序对应表	80

修订记录

样本画面说明书

修订日期	管理编号*	修订内容
2015/7	BCN-P5999-0568	初版
2016/4	BCN-P5999-0568-2	追加「8.2 梯形图程序对应表」

* 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
2015/7	ORIENTAL_NETC02-CC_V_Ver1_C.GTX	1.131M	初版
2016/4	ORIENTAL_NETC02-CC_V_Ver2_C.GTX	1.151H	对应功能划分梯形图程序

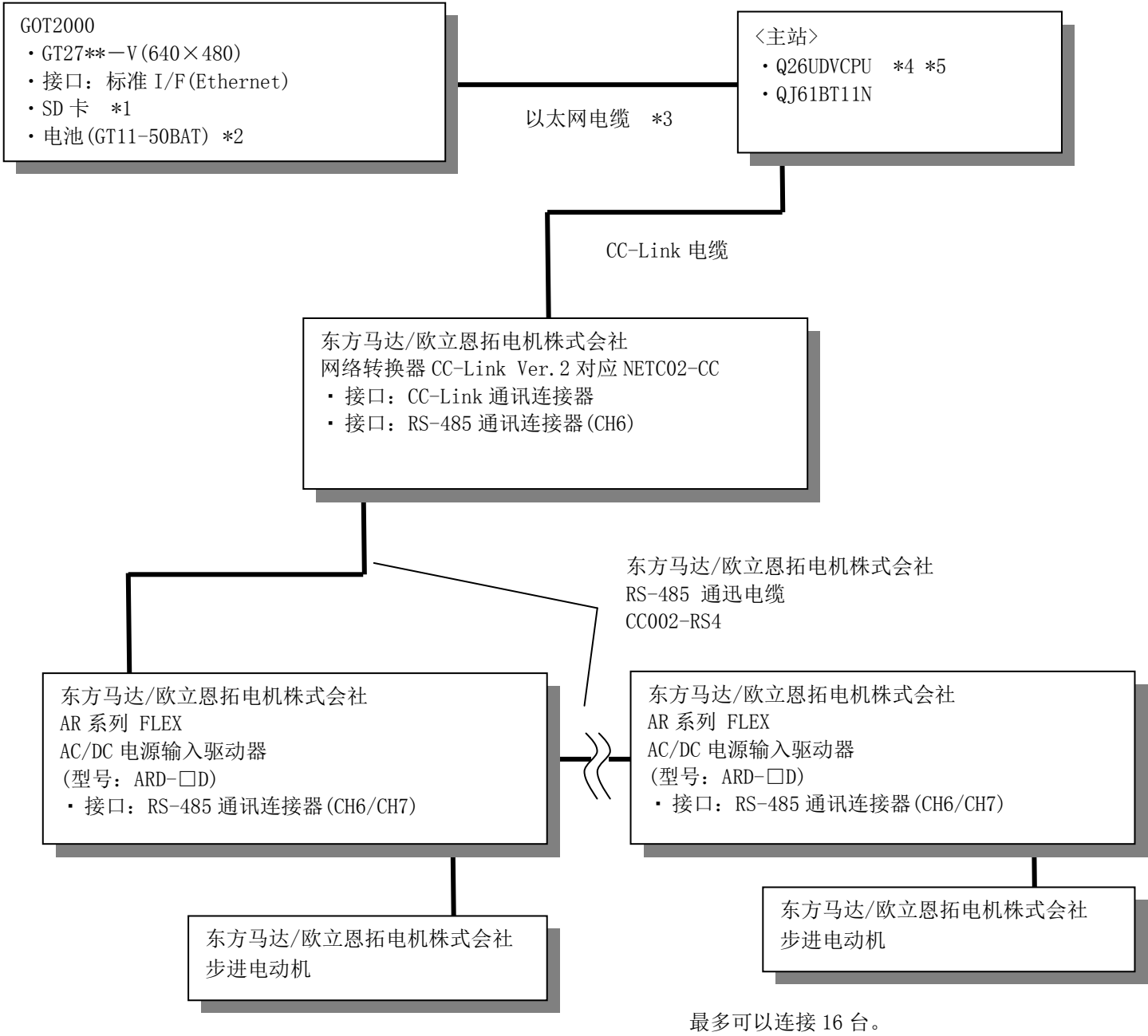
* 制作工程数据时使用的画面创建软件的版本。打开文件时请使用相同版本或更高版本的画面创建软件。

1. 概要

本资料是使用以太网连接 GOT2000 和 MELSEC-Q 系列可编程控制器，经由 CC- Link 从可编程控制器到东方马达/欧立恩拓电机株式会社网络转换器 NETC02-CC，进而连接东方马达/欧立恩拓电机株式会社 AR 系列 FLEX 驱动器 (ARD-□D)，对步进电动机的当前值和设置值进行监视、更改的样本画面的说明书。

2. 系统构成

2.1 系统构成



*1: SD 卡，用于文件显示功能

*2: 电池，用于时钟数据的停电保持。(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: 梯形图程序所需的容量因其可用的功能而异。关于所对应的 CPU，请参照「8.2 梯形图程序对应表」。

*5: 梯形图程序附带于以下的文件夹。

＜画面创建软件的安装目标路径＞\GTD3_2000\App\SampleProject

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	Ethernet 接続	以太网 (MELSEC), Q17nNC, CRnD-700, 网关
扩展功能	标准字体	
	日语	
	轮廓字体	英数假名
		日语汉字
		中文(简体)汉字
	文件显示	

3.2 画面创建软件的连接机器设置

项 目	设置值	备 注
GOT 网络号	1	
GOT 站号	1	
GOT 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	

GOT 以太网设置

项 目	设置值	备 注
将 GOT 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	
透明用端口号	5014	

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	2	QnUD(P)V/QnUDEH	192.168.3.39	5006	UDP

3.4 画面创建软件的重叠窗口设置

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

4. 关于 CC-Link 模块(Q 系列)

4.1 可编程控制器工程软件的网络参数设置

项 目	设置值	备注
模块数	1	
起始 I/O 号	0000H	
动作设置	将循环数据站单位块保证设置为有效	
类型	主站	
模式设置	远程网络 Ver. 2 模式	
总连接个数	1	
远程输入 (RX)	X1000	
远程输出 (RY)	Y1000	
远程寄存器 (RW _r)	W0	
远程寄存器 (RW _w)	W1000	
特殊继电器 (SB)	SB0	
特殊寄存器 (SW)	SW0	
重试次数	使用默认值	
自动恢复个数		
待机主站号		
CPU 宕机指定		
扫描模式指定		
延迟时间设置		
站信息设置	参照 4.2	
远程设备站初始设置	使用默认值	
中断设置		

4.2 网络参数的站信息设置

项 目	设置值	备注
站点类型	Ver. 2 远程设备站	
扩展循环设置	4 倍设置	
占有站数	占用 4 站	
远程站点数	448 点	
预约/无效站指定	未设	

5. 有关网络转换器和驱动器

5.1 网络转换器的通信设置

本公司动作确认的时候，设置的值如下。

(1) 网络转换器的 DIP 开关、旋转开关设置

项 目	设置值	备 注
RS-485 通讯连接台数设置开关 (N-AXIS)	N-AXIS=1	连接台数为 1 台
CC-Link 站号设置开关 (STATION No.)	STATION No.=1	站号 1
CC-Link 传输速率设置开关 (B-RATE)	B-RATE=4	10Mbps
功能设置开关 (SW4)	No. 2=ON	扩展循环设置 4倍

5.2 AC 电源输入驱动器的通信设置

本公司动作确认的时候，设置的值如下。

(1) 参数设置

项 目	设置值	备 注
通信停止 bit	1 bit	
通信奇偶	偶数	

(2) 驱动器的 DIP 开关、旋转开关设置

项 目	设置值	备 注
号机设定开关 (ID)	ID=0	更改每个连接驱动器的值
通信速度设定开关 (SW2)	SW2=7	625000bps
功能设定开关 (SW4)	No. 1、No. 2=OFF	OFF：选择网络转换器
终端电阻设定开关 (TERM.)	No. 1、No. 2=OFF	仅仅设置最远位置 (终端) 的驱动器的终端电阻为ON

5.3 DC 电源输入驱动器的通信设置

本公司动作确认的时候，设置的值如下。

(1) 参数设置

项 目	设置值	备注
通信停止 bit	1 bit	
通信奇偶	偶数	

(2) 驱动器的 DIP 开关、旋转开关设置

项 目	设置值	备注
号机设定开关 (SW1)	ID=0	更改每个连接驱动器的值
通信速度设定开关 (SW2)	SW2=7	625000bps
功能设定开关 (SW3 No. 2)	No. 2=OFF	OFF：选择网络转换器
终端电阻设定开关 (SW3 No. 4)	No. 4=ON	仅仅设置最远位置 (终端) 的驱动器的终端电阻为ON

5.4 样本的应用对象驱动器

样本与以下的生产日期或驱动器版本的驱动器相对应。

(1) 生产日期

2014 年 1 月以后

*生产日期，在驱动器的标签上所记载。

(2) 驱动器版本

AC 电源输入驱动器：Ver. 2.00 以后

DC 电源输入驱动器：Ver. 2.01 以后

*驱动器版本通过数据设定软件 MEXE02 的状态，I/O 监视可以确认。

6. 画面规格

6.1 显示语言

画面可以显示日语/英语/中文(简体)3 种语言。如下所示各种语言的字符串，登录在注释组号 497~500 的列号 1~3 中。将列号写入语言切换软件元件中即可显示与列号相应的语言。

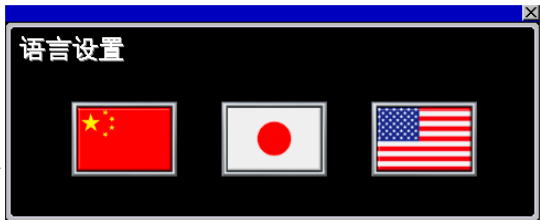
列号	语言
1	中文(简体)
2	日语
3	英语

6.2 画面一览表/切换

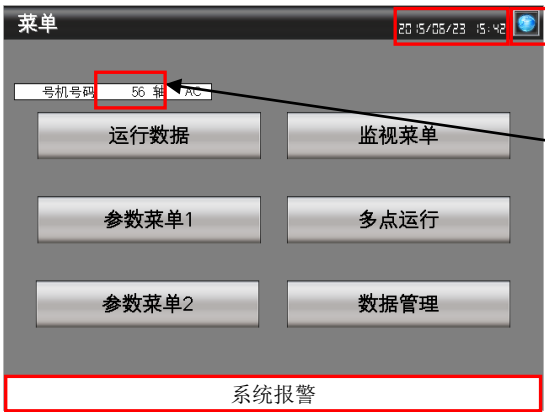
6.2.1 画面一览表/切换(公共)



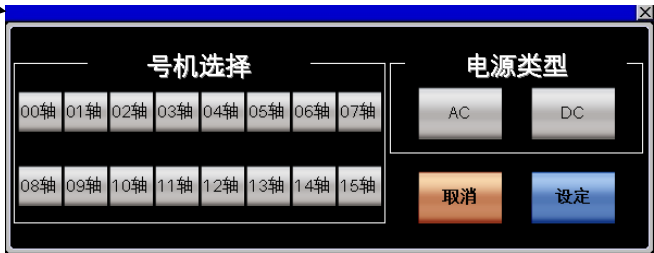
窗口画面 W-30003: 时钟设置



窗口画面 W-30002: 语言设置



基本画面: 全部基本画面



窗口画面 W-30004: 轴切换 (B-30001 和 B-31022 ~31025 以外)



窗口画面 W-30001: 报警复位



基本画面：运行数据/参数/监视(I/O)测试运行



窗口画面 W-30010:
读取中对话框



窗口画面 W-30012:
读取错误对话框



窗口画面 W-30011:
写入中对话框

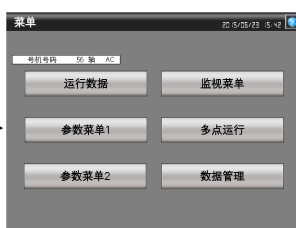


窗口画面 W-30013:
写入错误对话框

6.2.2 画面一览表/切换(个别)



基本画面 B-30001: AC/DC 选择画面



基本画面 B-30002: 菜单



基本画面 B-31002: 运行数据



窗口画面 W-32001:
输入运行数据

至下一页

接上一页



基本画面 B-30003:
参数菜单 1



基本画面 B-31004:
参数 I/O



窗口画面 W-32002:
STOP 输入停止方法



基本画面 B-31005:
参数 电机



基本画面 B-31006:
参数 运行



基本画面 B-31007:
参数 原点回归



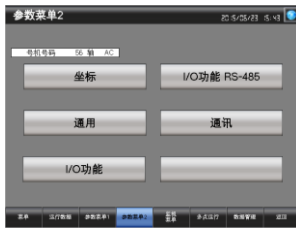
窗口画面 W-32003:
原点回归方法



基本画面 B-31008:
参数 报警&警告

至下一页

接上一页



基本画面 B-30004:
参数菜单 2



基本画面 B-31010:
参数 坐标



基本画面 B-31011:
参数 通用



基本画面 B-31012:
参数 I/O 功能



基本画面 B-31013:
参数 I/O 功能 RS-485



基本画面 B-31014:
参数 通讯



窗口画面 W-32004:
IN 输入功能选择



窗口画面 W-32006:
OUT/NET-OUT 输出功能选择



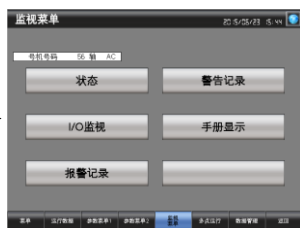
窗口画面 W-32005:
NET-IN 输入功能选择



窗口画面 W-32006:
OUT/NET-OUT 输出功能选择

至下一页

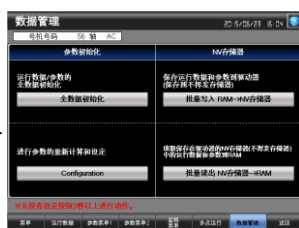
接上一页



基本画面 B-30005:
监视菜单



基本画面 B-31022~31025:
测试 多点运行



基本画面 B-31030:
系统 数据管理



基本画面 B-31015:
监视 状态



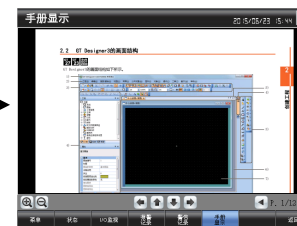
基本画面 B-31016:
监视 I/O 监视



基本画面 B-31018:
监视 报警记录



基本画面 B-31019:
监视 警告记录



基本画面 B-30500:
手册显示

6.3 画面说明

6.3.1 AC/DC 选择画面(B-30001)



概要

指定 AC/DC 电源。

详细

1. 显示所监视驱动器的号机号码。触摸即可更改号机号码。
2. 指定所监视驱动器的电源类型。
3. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
4. 显示语言设置窗口。

备注

- GOT 启动时，通过工程脚本将号机号码设置为「0」。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

6.3.2 菜单(B-30002)



概要

菜单画面。

详细

1. 显示所监视驱动器的号机号码。触摸即可显示轴切换窗口。
2. 切换至各画面。
3. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
4. 显示语言设置窗口。

备注

- 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。
- 功能的可用与否因所使用的梯形图程序而异。不能切换至不可用功能的画面。
梯形图程序的可用功能请参照「8.2 梯形图程序对应表」







6.3.3 运行数据(B-31002)



概要

显示/更改驱动器的运行数据。并且操作步进电动机。

详细

1. 显示所监视驱动器的号机号码。触摸即可显示轴切换窗口。
2. 显示运行数据。触摸运行数据即可显示运行数据输入窗口，在此窗口中可以设置相应的运行数据。数值、文字为黄色时，代表其为初始值。
3. 显示电机的指令位置和指令速度。
4. 勾选开始示教运行即可开始示教运行。
 - 最小移动量 : 可设置电机动作的最小移动量。
 - 运行数据 No. : 选择运行数据 No.。
 -   : 持续按压开关期间，连续运行正转/反转。通过运行数据 No. 选择的 No. 便是运行速度、加速、减速。
 -   : 调整电机的位置。电机仅移动最小移动量中所设置的移动量。
 - 停止 : 停止运行中的电机。
 - 报警 : 复位当前发生中的报警。
 - 报警复位 : 复位发生中的报警。
 - 定位运行 : 按照运行数据 No. 中所选的运行数据执行定位运行。
 - 原点回归运行 : 开始原点回归运行。
 - 位置确定 : 将电机所在位置反映至运行数据 No. 中所选的位置。运行方式也会变成绝对位置 (ABS)。
 - 位置预置 : 将预置值设置到指令位置中。可以在「参数 坐标」的项目「预置位置」中更改预置值。
5. 滚动运行数据。
 -  : 向上滚动 1 件。
 -  : 向下滚动 1 件。
6. 读取运行数据。
7. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，显示中的画面不被切换。
8. 切换至上次显示画面。

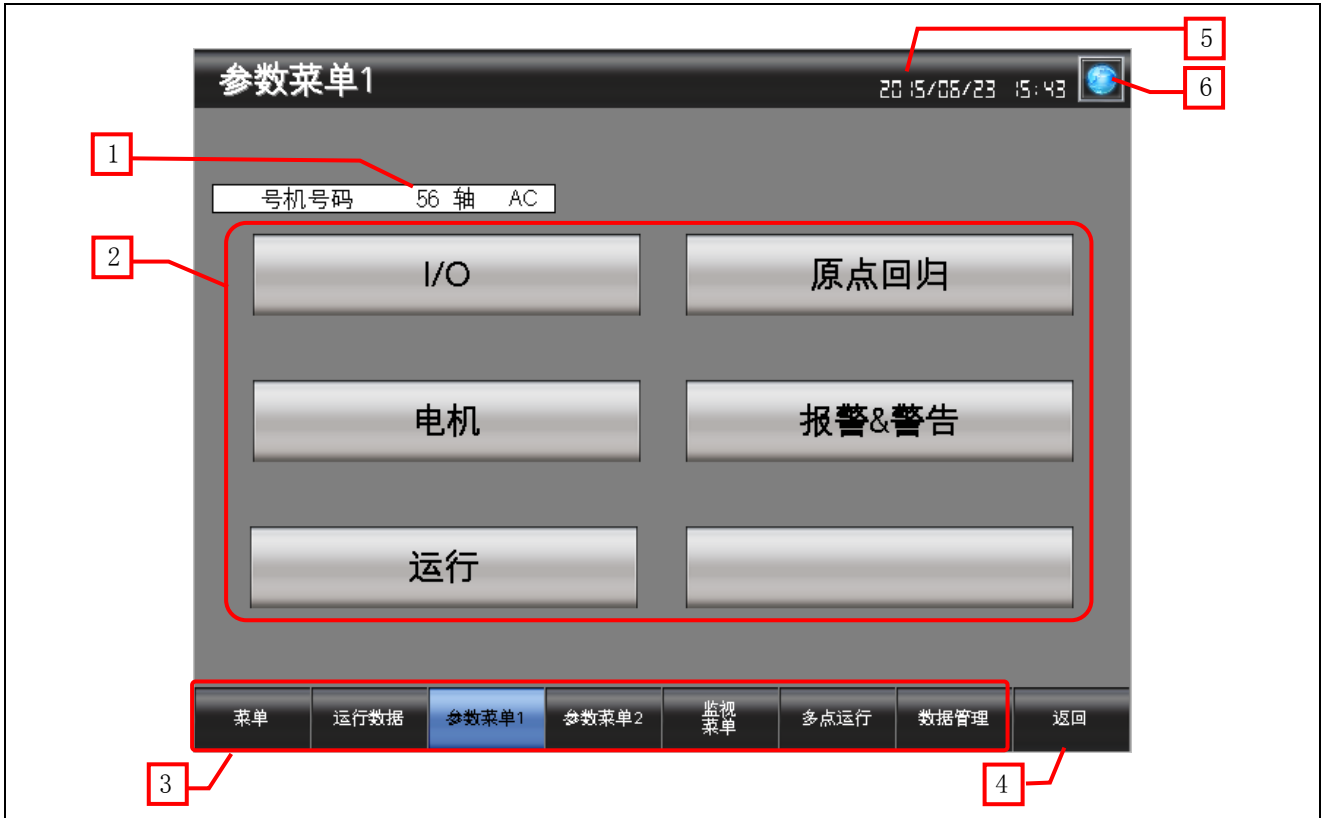
9. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。

10. 显示语言设置窗口。

备注

- 通过工程脚本控制用于读取相关监视数据的触发。还有，通过画面脚本在画面切换时读取运行数据、以及在读取/写入时显示对话框窗口。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。
- 在示教运行中，加减速选择参数的设定为独立时，将更改为加速、减速选择的运行数据设定。
- 示教运行中，不能切换到其他画面，也不能更改号机号码。
- 为了通过+按钮、-按钮调整电机的位置，使用梯形图更改运行数据 No. 63 的设置值。运行数据 No. 63 在本样本画面中不能使用。
- 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。

6.3.4 参数菜单 1(B-30003)



概要

参数菜单 1 画面。

详细

1. 显示所监视驱动器的号机号码。触摸即可显示轴切换窗口。
2. 切换至各画面。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
6. 显示语言设置窗口。

备注

- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

6.3.5 参数 I/O(B-31004)

1

I/O

2015/06/23 15:45

7

8

号机号码

56 轴 AC

读取

写入

4

STOP输入停止方法	立即停止	MSO运行No.选择	12
硬件超程	无效	MS1运行No.选择	12
超程动作	立即停止	MS2运行No.选择	12
定位结束输出宽度门	12.3	MS3运行No.选择	12
定位结束输出偏差门	-1.2	MS4运行No.选择	12
AREA1+方向位置[step]	-1234567	MS5运行No.选择	12
AREA1-方向位置[step]	-1234567		
AREA2+方向位置[step]	-1234567		
AREA2-方向位置[step]	-1234567		
AREA3+方向位置[step]	-1234567		
AREA3-方向位置[step]	-1234567		
MOVE输出最短时间[ms]	123		
LS接点设定	常开接点[N.O.]		
HOMES接点设定	常开接点[N.O.]		
SLIT接点设定	常开接点[N.O.]		
HOME-P输出功能选择	原点输出		

菜单

参数菜单2

I/O

电机

运行

原点回归

报警警告

返回

5

6

概要

显示、编辑 I/O 的相关参数。

详细

1. 显示所监视驱动器的号机号码。触摸即可显示轴切换窗口。

2. 显示、编辑 I/O 的相关参数。数值、文字为黄色时，代表其为初始值。

3. 读取与 I/O 相关的全部参数。

4. 写入与 I/O 相关的全部参数。

5. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，显示中的画面不被切换。

6. 切换至上次显示画面。

7. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。

8. 显示语言设置窗口。

备注

通过画面脚本在画面切换时读取运行数据、以及在读取/写入时显示对话框窗口。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。

根据电源的类型，参数的设置范围会有所不同。详细内容请参照驱动器的使用说明书。

更改 LS 接点设定、HOMES 接点设定、SLIT 接点设定时，请务必执行「Configuration」指令。
不执行「Configuration」指令，将不能反映所更改的设定。
「Configuration」指令在数据管理画面上可执行。

系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

20/80

BCN-P5999-0568-2

6.3.6 参数 电机(B-31005)



概要

显示、编辑电机的相关参数。

详细

1. 显示所监视驱动器的号机号码。触摸即可显示轴切换窗口。
2. 显示、编辑电机的相关参数。数值、文字为黄色时，代表其为初始值。
3. 读取与电机相关的全部参数。
4. 写入与电机相关的全部参数。
5. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，显示中的画面不被切换。
6. 切换至上次显示画面。
7. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
8. 显示语言设置窗口。

备注

- 通过画面脚本在画面切换时读取运行数据、以及在读取/写入时显示对话框窗口。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。
- 根据电源的类型，参数的设置范围会有所不同。详细内容请参照驱动器的使用说明书。
- 更改滤波器、控制模式、平滑驱动时，请务必执行「Configuration」指令。
不执行「Configuration」指令，将不能反映所更改的设定。
「Configuration」指令在数据管理画面上可执行。
- 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。

6.3.7 参数 运行(B-31006)



概要

显示、编辑运行的相关参数。

详细

1. 显示所监视驱动器的号机号码。触摸即可显示轴切换窗口。
2. 显示、编辑运行的相关参数。数值、文字为黄色时，代表其为初始值。
3. 读取与运行相关的全部参数。
4. 写入与运行相关的全部参数。
5. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，显示中的画面不被切换。
6. 切换至上次显示画面。
7. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
8. 显示语言设置窗口。

备注

- 通过画面脚本在画面切换时读取运行数据、以及在读取/写入时显示对话框窗口。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。
- 根据电源的类型，参数的设置范围会有所不同。详细内容请参照驱动器的使用说明书。
- 更改加减速单位、自动恢复动作时，请务必执行「Configuration」指令。
不执行「Configuration」指令，将不能反映所更改的设定。
「Configuration」指令在数据管理画面上可执行。
- 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。

6.3.8 参数 原点回归(B-31007)

1

原点回归

2015/08/23 15:47

7

8

号机号码 56 轴 AC

读取

写入

4

2

3

原点回归方法

2传感器方式

原点回归运行速度[Hz]

1234567

原点回归加减速[ms/KHz] or [s]

1234.567

原点回归启动速度[Hz]

1234567

原点回归偏差[step]

-1234567

原点回归开始方向

#NAME?

原点回归SLIT传感器检测

无效

原点回归TIM信号检测

无效

压推原点回归运行电流[%]

123.4

菜单

参数菜单2

I/O

电机

运行

原点回归

报警

返回

5

6

概要

显示、编辑原点回归的相关参数。

详细

1. 显示所监视驱动器的号机号码。触摸即可显示轴切换窗口。

2. 显示、编辑原点回归的相关参数。数值、文字为黄色时，代表其为初始值。

3. 读取与原点回归相关的全部参数。

4. 写入与原点回归相关的全部参数。

5. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，显示中的画面不被切换。

6. 切换至上次显示画面。

7. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。

8. 显示语言设置窗口。

备注

通过画面脚本在画面切换时读取运行数据、以及在读取/写入时显示对话框窗口。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。

根据电源的类型，参数的设置范围会有所不同。详细内容请参照驱动器的使用说明书。

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。

23/80

BCN-P5999-0568-2

6.3.9 参数 报警&警告(B-31008)



概要

显示、编辑报警和警告的相关参数。

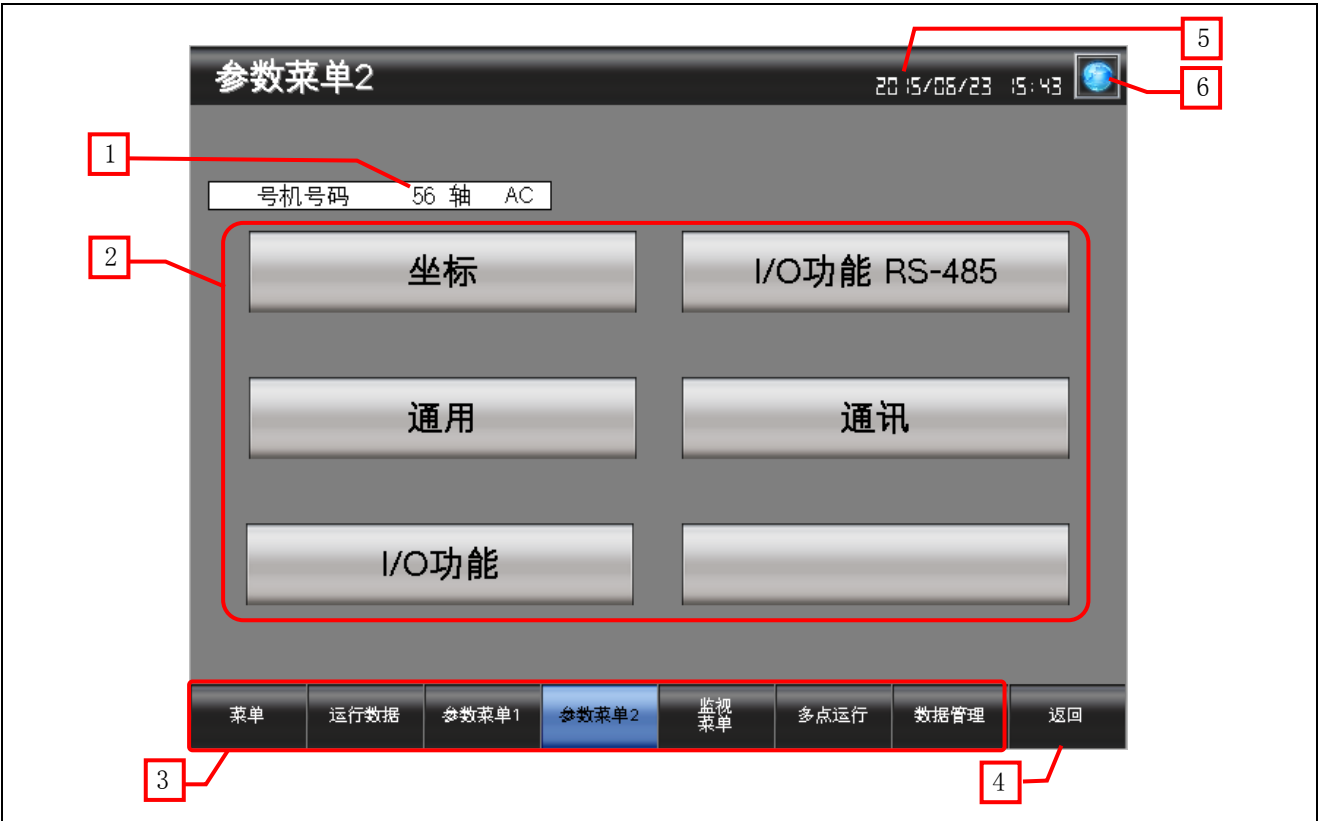
详细

1. 显示所监视驱动器的号机号码。触摸即可显示轴切换窗口。
2. 显示、编辑报警和警告的相关参数。数值、文字为黄色时，代表其为初始值。
3. 读取与报警和警告相关的全部参数。
4. 写入与报警和警告相关的全部参数。
5. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，显示中的画面不被切换。
6. 切换至上次显示画面。
7. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
8. 显示语言设置窗口。

备注

- 通过画面脚本在画面切换时读取运行数据、以及在读取/写入时显示对话框窗口。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。
- 根据电源的类型，参数的设置范围会有所不同。详细内容请参照驱动器的使用说明书。
- 更改原点回归未结束的报警时，请务必执行「Configuration」指令。
不执行「Configuration」指令，将不能反映所更改的设定。
「Configuration」指令在数据管理画面上可执行。
- 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。

6.3.10 参数菜单 2(B-30004)



概要

参数菜单 2 画面。

详细

1. 显示所监视驱动器的号机号码。触摸即可显示轴切换窗口。
2. 切换至各画面。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
6. 显示语言设置窗口。

备注

- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

6.3.11 参数 坐标(B-31010)



概要

显示、编辑坐标的相关参数。

详细

1. 显示所监视驱动器的号机号码。触摸即可显示轴切换窗口。
2. 显示、编辑坐标的相关参数。数值、文字为黄色时，代表其为初始值。
3. 读取与坐标相关的全部参数。
4. 写入与坐标相关的全部参数。
5. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，显示中的画面不被切换。
6. 切换至上次显示画面。
7. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
8. 显示语言设置窗口。

备注

- 通过画面脚本在画面切换时读取运行数据、以及在读取/写入时显示对话框窗口。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。
- 根据电源的类型，参数的设置范围会有所不同。详细内容请参照驱动器的使用说明书。
- 更改电子减速机 A、电子减速机 B、电动机旋转方向、循环设定、循环设定范围时，请务必执行「Configuration」指令。不执行「Configuration」指令，将不能反映所更改的设定。
「Configuration」指令在数据管理画面上可执行。
- 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。

6.3.12 参数 通用(B-31011)



概要

显示、编辑通用的相关参数。

详细

1. 显示所监视驱动器的号机号码。触摸即可显示轴切换窗口。
2. 显示、编辑通用的相关参数。数值、文字为黄色时，代表其为初始值。
3. 读取与通用相关的全部参数。
4. 写入与通用相关的全部参数。
5. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，显示中的画面不被切换。
6. 切换至上次显示画面。
7. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
8. 显示语言设置窗口。

备注

- 通过画面脚本在画面切换时读取运行数据、以及在读取/写入时显示对话框窗口。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。
- 根据电源的类型，参数的设置范围会有所不同。详细内容请参照驱动器的使用说明书。
- 更改绝对型备份系统时，请务必执行「Configuration」指令。
不执行「Configuration」指令，将不能反映所更改的设定。
「Configuration」指令在数据管理画面上可执行。
- 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。

6.3.13 参数 I/O 功能(B-31012)



概要

显示、编辑 I/O 功能的相关参数。

详细

1. 显示所监视驱动器的号机号码。触摸即可显示轴切换窗口。
2. 显示、编辑 I/O 功能的相关参数。数值、文字为黄色时，代表其为初始值。
3. 读取与 I/O 功能相关的全部参数。
4. 写入与 I/O 功能相关的全部参数。
5. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，显示中的画面不被切换。
6. 切换至上次显示画面。
7. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
8. 显示语言设置窗口。

备注

- 通过画面脚本在画面切换时读取运行数据、以及在读取/写入时显示对话框窗口。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。
- 根据电源的类型，参数的设置范围会有所不同。详细内容请参照驱动器的使用说明书。
- 更改 I/O 功能的参数时，请务必执行「Configuration」指令。
不执行「Configuration」指令，将不能反映更改了信号的功能。
「Configuration」指令，可在数据管理画面中执行。
- 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。

6.3.14 参数 I/O 功能 RS-485(B-31013)



概要

显示、编辑 I/O 功能 RS-485 的相关参数。

详细

1. 显示所监视驱动器的号机号码。触摸即可显示轴切换窗口。
2. 显示、编辑 I/O 功能 RS-485 的相关参数。数值、文字为黄色时，代表其为初始值。
3. 读取与 I/O 功能 RS-485 相关的全部参数。
4. 写入与 I/O 功能 RS-485 相关的全部参数。
5. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，显示中的画面不被切换。
6. 切换至上次显示画面。
7. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
8. 显示语言设置窗口。

备注

- 通过画面脚本在画面切换时读取运行数据、以及在读取/写入时显示对话框窗口。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。
- 根据电源的类型，参数的设置范围会有所不同。详细内容请参照驱动器的使用说明书。
- 更改 I/O 功能 RS-485 的参数时，请务必执行「Configuration」指令。
不执行「Configuration」指令，将不能反映更改了信号的功能。
「Configuration」指令，可在数据管理画面中执行。
- 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。

6.3.15 参数 通讯(B-31014)



概要

显示、编辑通讯的相关参数。

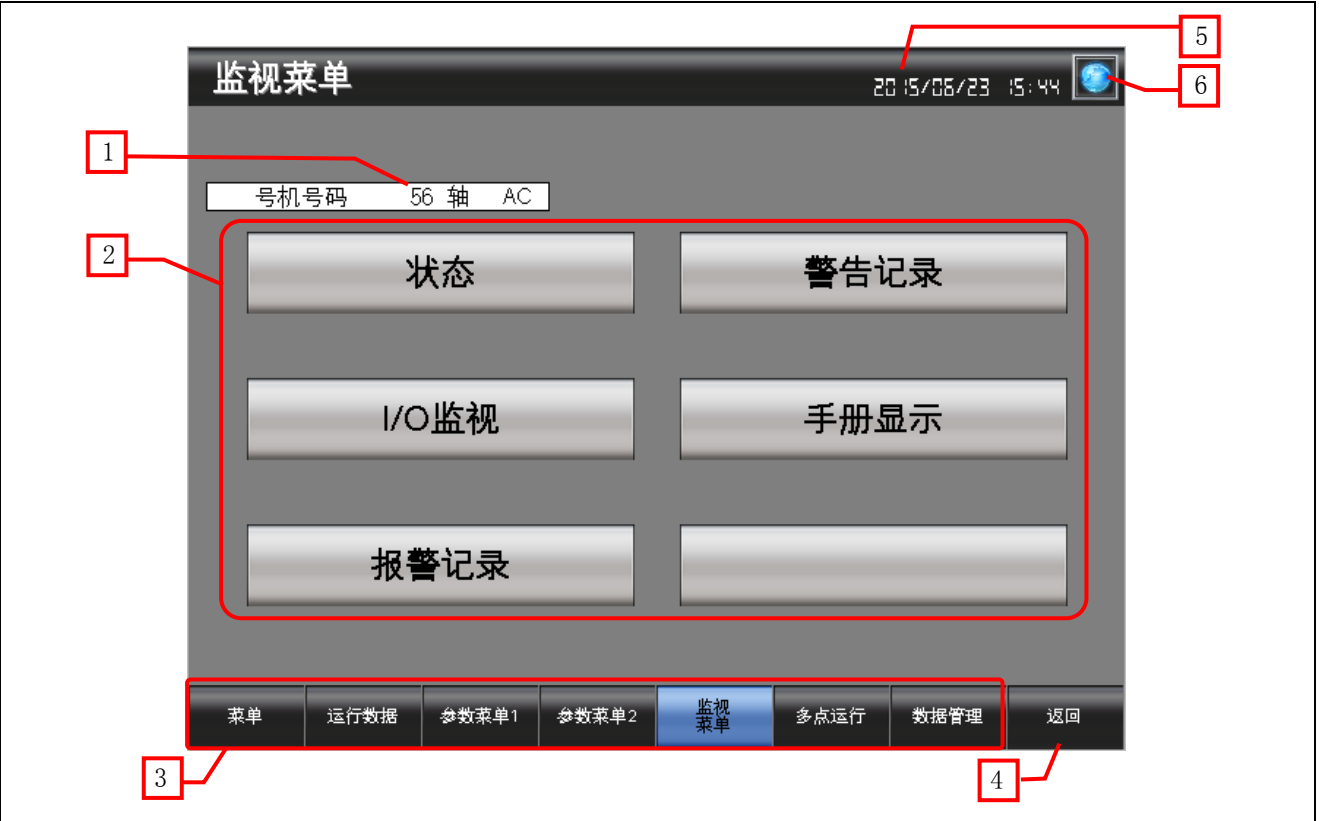
详细

1. 显示所监视驱动器的号机号码。触摸即可显示轴切换窗口。
2. 显示、编辑通讯的相关参数。数值、文字为黄色时，代表其为初始值。
3. 读取与通讯相关的全部参数。
4. 写入与通讯相关的全部参数。
5. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，显示中的画面不被切换。
6. 切换至上次显示画面。
7. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
8. 显示语言设置窗口。

备注

- 通过画面脚本在画面切换时读取运行数据、以及在读取/写入时显示对话框窗口。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。
- 根据电源的类型，参数的设置范围会有所不同。详细内容请参照驱动器的使用说明书。
- 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。

6.3.16 监视菜单(B-30005)



概要

监视菜单画面。

详细

1. 显示所监视驱动器的号机号码。触摸即可显示轴切换窗口。
2. 切换至各画面。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
6. 显示语言设置窗口。

备注

- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

6.3.17 监视 状态(B-31015)



概要

监视电机的状态。

详细

1. 显示所监视驱动器的号机号码。触摸即可显示轴切换窗口。
2. 显示各项目的状态。
3. 显示当前发生中的报警和警告。
4. 复位绝对位置异常报警。复位后，执行原点回归运行等，请再次设置原点。
5. 复位当前发生中的报警。
6. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，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

- 通过工程脚本控制用于读取相关监视数据的触发。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

6.3.18 监视 I/O 监视(B-31016)



概要

监视 I/O。

详细

1. 显示所监视驱动器的号机号码。触摸即可显示轴切换窗口。
2. 显示 INPUT 的状态。
3. 读取分配给 I/O 的功能。
4. 显示 OUTPUT 的状态。
5. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，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

- 通过工程脚本控制用于读取相关监视数据的触发。另外，通过画面脚本在画面切换时自动读取参数，而且在读取时控制对话框窗口的显示。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

6.3.19 监视 报警记录(B-31018)



概要

显示报警记录。

详细

1. 显示所监视驱动器的号机号码。触摸即可显示轴切换窗口。
2. 显示当前发生中的报警和警告。
3. 显示报警记录。
4. 复位绝对位置异常报警。复位后，执行原点回归运行等，请再次设置原点。
5. 复位当前发生中的报警。
6. 清除报警记录。
7. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，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

- 通过工程脚本控制用于读取相关监视数据的触发。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

6. 3. 20 监视 警告记录(B-31019)



概要

显示警告记录。

详细

1. 显示所监视驱动器的号机号码。触摸即可显示轴切换窗口。
2. 显示当前发生中的报警和警告。
3. 显示警告记录。
4. 复位绝对位置异常报警。复位后，执行原点回归运行等，请再次设置原点。
5. 复位当前发生中的报警。
6. 清除警告记录。
7. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，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

- 通过工程脚本控制用于读取相关监视数据的触发。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。










6. 3. 21 手册显示(B-30500)



概要

显示与显示中的语言对应的手册。

详细

1. 手册显示是对应语言分别显示文件 ID 从 201 至 203 的文件。画面初次显示时，显示第 1 页。在触摸文件的状态下往 8 个方位拨动，文件即往其拨动方向滚动显示。拨动显示中的文件边端时，可以切换页码。通过双指张开/合拢操作，可依大/中/小 3 个阶段切换文件。
2. 操作显示中的文件。
  : 放大/缩小显示中的文件。
  : 左右滚动显示中的文件。
  : 上下滚动显示中的文件。
3. 操作显示中的文件页。
 P. 1 : 显示正在显示中的文件页。触摸数值后，可以更改页码
  : 对显示中的文件进行页发送/页返回。
4. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，显示中的画面不被切换。
5. 未使用的基本画面切换开关。
6. 切换至上次显示画面。
7. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
8. 显示语言设置窗口。

备注

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

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

- GOT 启动时，通过工程脚本将文件页码设置为「1」以及将文件 ID 设置为「201」。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。
- 页码传送开关通过对象脚本不超过总页数。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」
- 手册显示用的文件数据由用户制作。有关详细请参照「7. 关于手册显示」。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

6. 3. 22 测试 多点运行(B-31022~31025)



概要

多个轴的电机的测试运行。

详细

1. 选择执行电机的测试运行的轴。

2. 触摸各个轴开关，所选轴即可测试运行。

3. 显示发生中的报警。

4. 执行各个轴的测试运行。
- 数据 No.

◀▶

定位运行

位置预置

停止

原点回归运行

报警复位
- : 选择运行数据 No.。

: 持续按压开关期间，连续运行正转/反转。

通过运行数据 No. 选择的 No. 便是运行速度、加速、减速。

: 调整电机的位置。电机仅移动最小移动量中所设置的移动量。

: 按照运行数据 No. 中所选的运行数据执行定位运行。

: 将预置值设置到指令位置中。可以在「参数 坐标」的项目「预置位置」中更改预置值。

: 停止运行中的电机。

: 开始原点回归运行。

: 复位发生中的报警。
5. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，显示中的画面不被切换。

6. 切换至上次显示画面。

7. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。

8. 显示语言设置窗口。

备注

- 通过工程脚本控制用于读取相关监视数据的触发。另外，通过画面脚本通知操作对象站的设置标志到可编程控制器，而且在读取和写入时控制对话框窗口的显示，和设置联锁。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。
- 在测试运行中，加减速选择参数的设定为独立时，将更改为加速、减速选择的运行数据设定。
- 测试运行中，不能切换到其他画面，也不能更改号机号码。
- 为了通过+按钮、-按钮调整电机的位置，使用梯形图更改运行数据 No. 63 的设置值。运行数据 No. 63 在本样本画面中不能使用。
- 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。

6.3.23 系统 数据管理(B-31030)



概要

驱动器的初始化、Configuration 以及运行数据及参数的保存、读取。

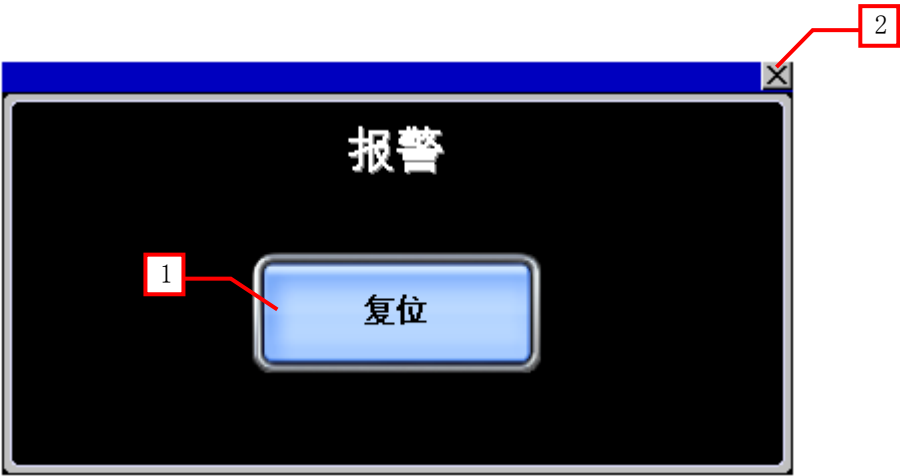
详细

1. 显示数据管理驱动程序的号机号码。触摸即可显示轴切换窗口。
2. 初始化保存在驱动器的 NV 存储器中的全部运行数据及参数。
3. 执行软件复位。某些参数，不执行软件复位就不能反映。
4. 将保存在 RAM 中的运行数据及参数保存至 NV 存储器。
5. 将保存在 NV 存储器中的运行数据及参数读取至 RAM。
6. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，显示中的画面不被切换。
7. 切换至上次显示画面。
8. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
9. 显示语言设置窗口。

备注

- 长按各设定开关 2 秒以上进行动作。
- 执行「Configuration」指令后，电机的励磁会有一瞬间被切断，因此在用作升降轴等的情况下需要额外注意。而且，电机在瞬间切断励磁后再次励磁，位置会发生偏移。如果要追求位置精度，建议在操作「Configuration」指令结束后立刻执行原点回归运行。
- 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。

6.3.24 报警复位(W-30001)



概要

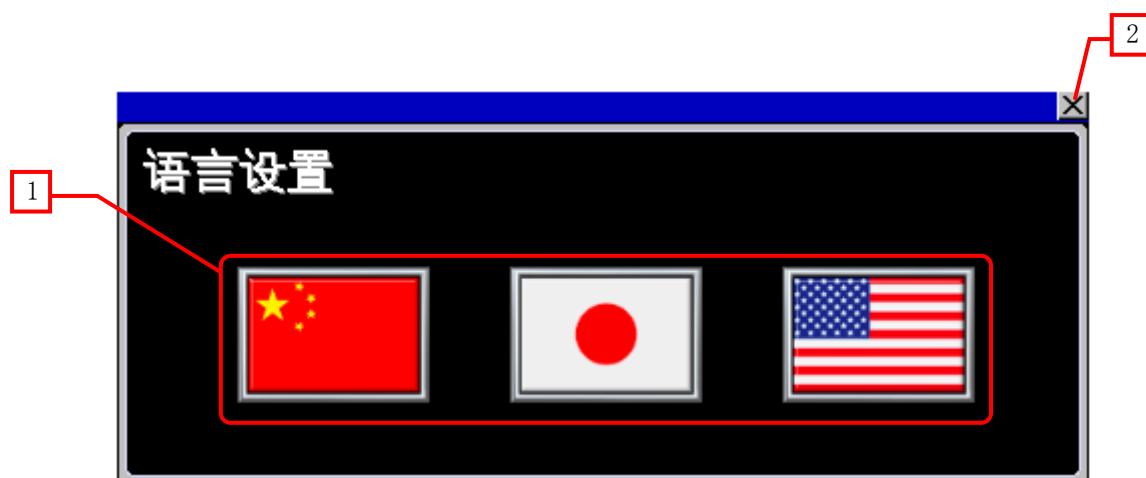
复位系统报警。

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

6. 3. 25 语言设置(W-30002)



概要

选择 GOT 的显示语言。

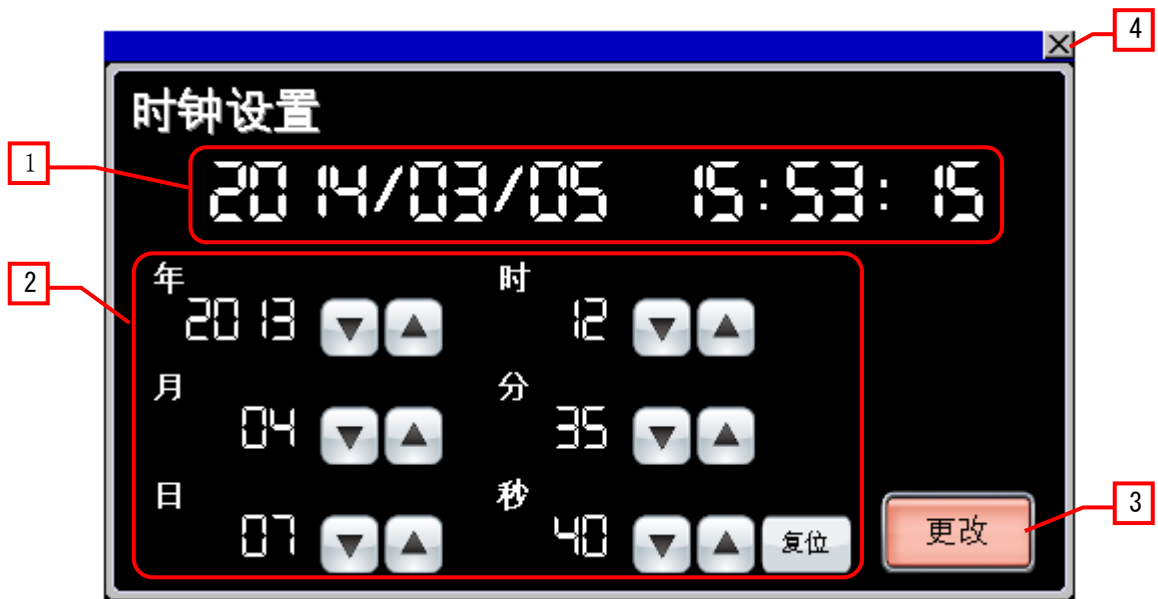
详细

1. 切换语言，并关闭窗口画面。
2. 关闭窗口画面。

备注

- 相应显示语言，系统语言与手册显示的文件 ID 同步切换设置。

6. 3. 26 时钟设置(W-30003)



概要

更改 GOT 的时钟数据。

详细

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

备注

- 日期和时间的初始值为窗口画面显示时的日期和时间。
- 更改日期和时间的年/月/日/时/分/秒的数值显示中设置了对象脚本。
详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。

6. 3. 27 轴切换(W-30004)



概要

切换号机选择和电源类型。

详细

1. 选择监视的号机。
2. 指定监视的号机的驱动器的电源类型。
3. 不反映设置，关闭窗口画面。
4. 反映设置，关闭窗口画面。没有选择号机选择、电源类型时，开关不能动作。

备注

- 通过画面脚本设置号机选择、电源类型。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。

6. 3. 28 读取中对话框(W-30010)



概要

读取运行数据和参数中，显示对话框。

详细

备注

6. 3. 29 写入中对话框(W-30011)



概要

写入运行数据和参数中，显示对话框。

详细

备注

6. 3. 30 读取错误对话框(W-30012)



1

概要

读取运行数据和参数中发生错误，是显示对话框。

详细

1. 关闭窗口画面。

备注

6.3.31 写入错误对话框(W-30013)



概要

写入运行数据和参数中发生错误，是显示对话框。

详细

1. 关闭窗口画面。

备注

6. 3. 32 输入运行数据(W-32001)

No.12

运行方式

增量

绝对位置

位置

-1234567

[step]

运行速度

1234567

[Hz]

运行功能

单独

连结

连结2

压推

压推电流

12.3

[%]

停留时间

12.345

[s]

顺序定位

无效

有效

加速

1234.567

[ms/kHz]

减速

1234.567

[ms/kHz]

最大值

8388607

最小值

-8388608

DEL

AC

<<

>>

7

8

9

+/-

4

5

6

Enter

1

2

3

0

.

取消

设定

1

2

3

3

4

概要

显示、编辑运行数据。

详细

1. 显示、编辑运行数据。

2. 输入用数字键盘。

3. 不反映编辑过的数据，关闭窗口画面。

4. 反映编辑过的数据，关闭窗口画面。

备注

通过画面脚本初始化运行数据的写入区域。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。

49/80

BCN-P5999-0568-2

6. 3. 33 STOP 输入停止方法(W-32002)



概要

显示、设置 STOP 输入停止方法的内容。

详细

1. 显示、设置 STOP 输入停止方法的内容。
2. 关闭窗口画面。

备注

6. 3. 34 原点回归方法(W-32003)



概要

显示、设置原点回归方法的内容。

详细

1. 显示、设置原点回归方法的内容。
2. 关闭窗口画面。

备注

6. 3. 35 IN 输入功能选择(W-32004)



概要

显示、设置 IN 输入功能选择的内容。

详细

1. 显示、设置 IN 输入功能选择的内容。
2. 不反映设置，关闭窗口画面。
3. 反映设置，关闭窗口画面。

备注

- 通过画面脚本把设置内容反映到参数画面。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。

6. 3. 36 NET-IN 输入功能选择 (W-32005)



概要

显示、设置 NET-IN 输入功能选择的内容。

详细

1. 显示、设置 NET-IN 输入功能选择的内容。
2. 不反映设置，关闭窗口画面。
3. 反映设置，关闭窗口画面。

备注

- 通过画面脚本把设置的内容反映到参数画面。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。

6. 3. 37 OUT/NET-OUT 输出功能选择(W-32006)



概要

显示、设置 OUT/NET-OUT 输出功能选择的内容。

详细

1. 显示、设置 OUT/NET-OUT 输出功能选择的内容。
2. 不反映设置，关闭窗口画面。
3. 反映设置，关闭窗口画面。

备注

- 关于 MPS，仅在电源类型为 AC 时可以设置。
- 通过画面脚本执行设置内容的写入。关于脚本的详细内容，请参照「6.6 脚本一览表」。

6.4 使用软元件一览表

画面上的开关和指示灯等中进行设置的一部分软元件，在[公共设置]中也可能被设置。批量更改此类软元件时，推荐使用[批量更改]。关于[批量更改]的详细内容，请参照「GT Designer3 (GOT2000) 帮助」。

6.4.1 连接机器的软元件

类型	软元件编号	用途
位	M1000	运行数据 读取触发
	M1002	FB(DataRead) 的异常检测软元件
	M1003	FB(DataWrite) 的异常检测软元件
	M1004	运行数据画面 测试运行 执行触发
	M1005	运行数据 设置值更改触发
	M1006	最小移动量值 写入结束标志
	M1007	运行数据画面 原点回归运行 执行触发
	M1008	运行数据画面 位置确定 执行触发
	M1010	参数 I/O 读取执行触发
	M1011	参数 I/O 写入执行触发
	M1015	参数电机 读取执行触发
	M1016	参数电机 写入执行触发
	M1020	参数运行 读取执行触发
	M1021	参数运行 写入执行触发
	M1025	参数原点回归 读取执行触发
	M1026	参数原点回归 写入执行触发
	M1030	参数报警&警告 读取执行触发
	M1031	参数报警&警告 写入执行触发
	M1035	参数坐标 读取执行触发
	M1036	参数坐标 写入执行触发
	M1040	参数通用 读取执行触发
	M1041	参数通用 写入执行触发
	M1045	参数 I/O 功能 读取执行触发
	M1046	参数 I/O 功能 写入执行触发
	M1050	参数 I/O 功能 RS-485 读取执行触发
	M1051	参数 I/O 功能 RS-485 写入执行触发
	M1055	参数通讯 读取执行触发
	M1056	参数通讯 写入执行触发
	M1065	绝对位置异常报警的复位触发
	M1066	报警的复位触发
	M1067	清除记录触发
	M1068	清除报警记录标志
	M1069	清除警告记录标志
	M1070	00 轴~03 轴测试运行标志
	M1071	04 轴~07 轴测试运行标志
	M1072	08 轴~11 轴测试运行标志
	M1073	12 轴~15 轴测试运行标志
	M1075	00 轴、04 轴、08 轴、12 轴测试运行 执行触发
	M1076	01 轴、05 轴、09 轴、13 轴测试运行 执行触发
	M1077	02 轴、06 轴、10 轴、14 轴测试运行 执行触发
	M1078	03 轴、07 轴、11 轴、15 轴测试运行 执行触发
	M1100	对话框窗口显示标志
	M1101	读取标志
	M1102	写入标志
	M1103	FB 执行状态复位触发
	M1110	00 轴、04 轴、08 轴、12 轴连续运行 执行触发

类型	软元件编号	用途
位	M1111	00 轴、04 轴、08 轴、12 轴连续运行 反转标志
	M1112	00 轴、04 轴、08 轴、12 轴连续运行 正转标志
	M1113	00 轴、04 轴、08 轴、12 轴 JOG 运行 执行触发
	M1114	00 轴、04 轴、08 轴、12 轴 JOG 运行 反转标志
	M1115	00 轴、04 轴、08 轴、12 轴 JOG 运行 正转标志
	M1116	00 轴、04 轴、08 轴、12 轴定位运行 执行触发
	M1117	00 轴、04 轴、08 轴、12 轴位置位置预置 执行触发
	M1118	00 轴、04 轴、08 轴、12 轴位置原点回归运行 执行触发
	M1119	00 轴、04 轴、08 轴、12 轴位置报警复位 执行触发
	M1120	01 轴、05 轴、09 轴、13 轴连续运行 执行触发
	M1121	01 轴、05 轴、09 轴、13 轴连续运行 反转标志
	M1122	01 轴、05 轴、09 轴、13 轴连续运行 正转标志
	M1123	01 轴、05 轴、09 轴、13 轴 JOG 运行 执行触发
	M1124	01 轴、05 轴、09 轴、13 轴 JOG 运行 反转标志
	M1125	01 轴、05 轴、09 轴、13 轴 JOG 运行 正转标志
	M1126	01 轴、05 轴、09 轴、13 轴定位运行 执行触发
	M1127	01 轴、05 轴、09 轴、13 轴位置位置预置 执行触发
	M1128	01 轴、05 轴、09 轴、13 轴位置原点回归运行 执行触发
	M1129	01 轴、05 轴、09 轴、13 轴位置报警复位 执行触发
	M1130	02 轴、06 轴、10 轴、14 轴连续运行 执行触发
	M1131	02 轴、06 轴、10 轴、14 轴连续运行 反转标志
	M1132	02 轴、06 轴、10 轴、14 轴连续运行 正转标志
	M1133	02 轴、06 轴、10 轴、14 轴 JOG 运行 执行触发
	M1134	02 轴、06 轴、10 轴、14 轴 JOG 运行 反转标志
	M1135	02 轴、06 轴、10 轴、14 轴 JOG 运行 正转标志
	M1136	02 轴、06 轴、10 轴、14 轴定位运行 执行触发
	M1137	02 轴、06 轴、10 轴、14 轴位置位置预置 执行触发
	M1138	02 轴、06 轴、10 轴、14 轴位置原点回归运行 执行触发
	M1139	02 轴、06 轴、10 轴、14 轴位置报警复位 执行触发
	M1140	03 轴、07 轴、11 轴、15 轴连续运行 执行触发
	M1141	03 轴、07 轴、11 轴、15 轴连续运行 反转标志
	M1142	03 轴、07 轴、11 轴、15 轴连续运行 正转标志
	M1143	03 轴、07 轴、11 轴、15 轴 JOG 运行 执行触发
	M1144	03 轴、07 轴、11 轴、15 轴 JOG 运行 反转标志
	M1145	03 轴、07 轴、11 轴、15 轴 JOG 运行 正转标志
	M1146	03 轴、07 轴、11 轴、15 轴定位运行 执行触发
	M1147	03 轴、07 轴、11 轴、15 轴位置位置预置 执行触发
	M1148	03 轴、07 轴、11 轴、15 轴位置原点回归运行 执行触发
	M1149	03 轴、07 轴、11 轴、15 轴位置报警复位 执行触发
	M1150	全部数据初始化触发
	M1151	Configuration 执行触发
	M1152	NV 存储器全部写入触发
	M1153	NV 存储器全部读取触发
	M1200	运行数据画面 定位运行 执行触发
	M1201	运行数据画面 连续运行 执行触发
	M1202	运行数据画面 连续运行 正转标志
	M1203	运行数据画面 连续运行 反转标志
	M1204	运行数据画面 JOG 运行 执行触发
	M1205	运行数据画面 JOG 运行 正转标志
	M1206	运行数据画面 JOG 运行 反转标志
	M1210	运行数据画面 位置预置 执行触发
	M1220	监视 FB 执行指令关闭通知
	M1230	STOP 指令标志

类型	软元件编号	用途
位	M1231	运行数据画面 STOP 指令触发
	M1235	00 轴、04 轴、08 轴、12 轴 STOP 指令触发
	M1236	01 轴、05 轴、09 轴、13 轴 STOP 指令触发
	M1237	02 轴、06 轴、10 轴、14 轴 STOP 指令触发
	M1238	03 轴、07 轴、11 轴、15 轴 STOP 指令触发
	M1240	运行数据画面 运行中互锁
	M1241	00 轴、04 轴、08 轴、12 轴 运行中互锁
	M1242	01 轴、05 轴、09 轴、13 轴 运行中互锁
	M1243	02 轴、06 轴、10 轴、14 轴 运行中互锁
	M1244	03 轴、07 轴、11 轴、15 轴 运行中互锁
	M1300	功能划分标志(运行数据)
	M1301	功能划分标志(参数)
	M1302	功能划分标志(监视)
	M1303	功能划分标志(测试)
	D2546. b0	I/O 监视 +LS
	D2546. b1	I/O 监视 -LS
	D2546. b2	I/O 监视 HOMES
	D2546. b3	I/O 监视 SLIT
	D2546. b6	I/O 监视 IN0
	D2546. b7	I/O 监视 IN1
	D2546. b8	I/O 监视 IN2
	D2546. b9	I/O 监视 IN3
	D2546. b10	I/O 监视 IN4
	D2546. b11	I/O 监视 IN5
	D2546. b12	I/O 监视 IN6
	D2546. b13	I/O 监视 IN7
	D2547. b0	I/O 监视 OUT0
	D2547. b1	I/O 监视 OUT1
	D2547. b2	I/O 监视 OUT2
	D2547. b3	I/O 监视 OUT3
	D2547. b4	I/O 监视 OUT4
	D2547. b5	I/O 监视 OUT5
	D3862. b0	硬件超程
	D3864. b0	超程动作
	D3884. b0	LS 接点设定
	D3886. b0	HOMES 接点设定
	D3888. b0	SLIT 接点设定
	D3902. b0	HOME-P 输出功能选择
	D3924. b0	平滑调整选择
	D3930. b0	控制模式
	D3932. b0	平滑驱动
	D3952. b0	加减速选择
	D3954. b0	加减速单位
	D3956. b0	自动返回动作
	D3980. b0	原点回归开始方向
	D3982. b0	原点回归 SLIT 传感器检测
	D3984. b0	原点回归 TIM 信号检测
	D3994. b0	原点回归未结束报警
	D4014. b0	电动机旋转方向
	D4016. b0	软件超程
	D4024. b0	循环设定
	D4030. b0	数据设定器速度显示
	D4032. b0	数据设定器编辑

类型	软元件编号	用途
位	D4034. b0	绝对位置备份系统
	D4056. b0	IN0 输入接点设定
	D4058. b0	IN1 输入接点设定
	D4060. b0	IN2 输入接点设定
	D4062. b0	IN3 输入接点设定
	D4064. b0	IN4 输入接点设定
	D4066. b0	IN5 输入接点设定
	D4068. b0	IN6 输入接点设定
	D4070. b0	IN7 输入接点设定
字	D350	显示中基本画面号码通知软元件
	D800	号机号码输入
	D810	00 轴、04 轴、08 轴、12 轴 报警
	D812	00 轴、04 轴、08 轴、12 轴 指令位置
	D814	01 轴、05 轴、09 轴、13 轴 报警
	D816	01 轴、05 轴、09 轴、13 轴 指令位置
	D818	02 轴、06 轴、10 轴、14 轴 报警
	D820	02 轴、06 轴、10 轴、14 轴 指令位置
	D822	03 轴、07 轴、11 轴、15 轴 报警
	D824	03 轴、07 轴、11 轴、15 轴 指令位置
	D900	输入值对象 No. 偏置值(字用)
	D901	输入值对象 No. 偏置值(双字用)
	D910	示教运行操作用运行数据 No. 指定软元件
	D920	00 轴示教运行操作用运行数据 No. 指定软元件
	D922	01 轴示教运行操作用运行数据 No. 指定软元件
	D924	02 轴示教运行操作用运行数据 No. 指定软元件
	D926	03 轴示教运行操作用运行数据 No. 指定软元件
	D928	04 轴示教运行操作用运行数据 No. 指定软元件
	D930	05 轴示教运行操作用运行数据 No. 指定软元件
	D932	06 轴示教运行操作用运行数据 No. 指定软元件
	D934	07 轴示教运行操作用运行数据 No. 指定软元件
	D936	08 轴示教运行操作用运行数据 No. 指定软元件
	D938	09 轴示教运行操作用运行数据 No. 指定软元件
	D940	10 轴示教运行操作用运行数据 No. 指定软元件
	D942	11 轴示教运行操作用运行数据 No. 指定软元件
	D944	12 轴示教运行操作用运行数据 No. 指定软元件
	D946	13 轴示教运行操作用运行数据 No. 指定软元件
	D948	14 轴示教运行操作用运行数据 No. 指定软元件
	D950	15 轴示教运行操作用运行数据 No. 指定软元件
	D960	运行数据用报警代码存储软元件
	D1000+2n (n=0~62)	位置 No. 0~No. 62
	D1128+2n (n=0~62)	运行速度 No. 0~No. 62
	D1256+2n (n=0~62)	运行方式 No. 0~No. 62
	D1384+2n (n=0~62)	运行功能 No. 0~No. 62
	D1512+2n (n=0~62)	加速 No. 0~No. 62
	D1640+2n (n=0~62)	减速 No. 0~No. 62
	D1768+2n (n=0~62)	压推 No. 0~No. 62
	D1896+2n (n=0~62)	顺序 No. 0~No. 62
	D2024+2n (n=0~62)	停留 No. 0~No. 62
	D2254	加减速单位
	D2340+2n (n=0~7)	IN0~IN7 输入功能选择
	D2372+2n (n=0~5)	OUT0~OUT5 输出機能選択
	D2470	当前报警
	D2472+2n (n=0~9)	报警履历 1~10

类型	软元件编号	用途
字	D2492	当前警告
	D2494+2n (n=0~9)	警告履历 1~10
	D2534	当前的选择数据号码
	D2536	当前的运行数据号码
	D2538	当前位置
	D2540	指令速度
	D2542	反馈位置
	D2544	反馈速度
	D2700+2n (n=0~62)	位置 No. 0~No. 62(写入用)
	D2828+2n (n=0~62)	运行速度 No. 0~No. 62(写入用)
	D2956+2n (n=0~62)	运行方式 No. 0~No. 62(写入用)
	D3084+2n (n=0~62)	运行功能 No. 0~No. 62(写入用)
	D3212+2n (n=0~62)	加速 No. 0~No. 62(写入用)
	D3340+2n (n=0~62)	减速 No. 0~No. 62(写入用)
	D3468+2n (n=0~62)	压推 No. 0~No. 62(写入用)
	D3596+2n (n=0~62)	顺序 No. 0~No. 62(写入用)
	D3724+2n (n=0~62)	停留 No. 0~No. 62(写入用)
	D3860	STOP 输入停止方法(写入用)
	D3866	定位结束输出宽度(写入用)
	D3868	定位结束输出偏置(写入用)
	D3870	AREA1 +方向位置(写入用)
	D3872	AREA1 -方向位置(写入用)
	D3874	AREA2 +方向位置(写入用)
	D3876	AREA2 -方向位置(写入用)
	D3878	AREA3 +方向位置(写入用)
	D3880	AREA3 -方向位置(写入用)
	D3882	MOVE 输出最短时间(写入用)
	D3890	MS0 运行 No. 选择(写入用)
	D3892	MS1 运行 No. 选择(写入用)
	D3894	MS2 运行 No. 选择(写入用)
	D3896	MS3 运行 No. 选择(写入用)
	D3898	MS4 运行 No. 选择(写入用)
	D3900	MS5 运行 No. 选择(写入用)
	D3910	RUN 电流(写入用)
	D3912	STOP 电流(写入用)
	D3914	位置回路增益(写入用)
	D3916	速度回路增益(写入用)
	D3918	速度回路积分时间常数(写入用)
	D3920	速度平滑调整(写入用)
	D3922	移动平均时间(写入用)
	D3926	速度差增益 1(写入用)
	D3928	速度差增益 2(写入用)
	D3940	通用加速(写入用)
	D3942	通用减速(写入用)
	D3944	起动速度(写入用)
	D3946	JOG 运行速度(写入用)
	D3948	JOG 加减速(写入用)
	D3950	JOG 起动速度(写入用)
	D3958	自动返回运行速度(写入用)
	D3960	自动返回加减速(写入用)
	D3962	自动返回起动速度(写入用)
	D3964	JOG 移动量(写入用)
	D3970	原点回归方法(写入用)

类型	软元件编号	用途
字	D3972	原点回归运行速度(写入用)
	D3974	原点回归加减速(写入用)
	D3976	原点回归起动速度(写入用)
	D3978	原点回归偏置(写入用)
	D3986	压推原点回归运行电流(写入用)
	D3990	过载报警(写入用)
	D3992	电源 ON 时位置偏差过大报警(写入用)
	D3996	电源 OFF 时位置偏差过大报警(写入用)
	D3998	过热警告(写入用)
	D4000	过载警告(写入用)
	D4002	超速警告(写入用)
	D4004	过压警告(写入用)
	D4006	电压不足警告(写入用)
	D4008	电流 ON 时位置偏差过大警告(写入用)
	D4010	电子减速机 A(写入用)
	D4012	电子减速机 B(写入用)
	D4018	+软件极限(写入用)
	D4020	-软件极限(写入用)
	D4022	预置位置(写入用)
	D4026	循环设定范围(写入用)
	D4040+2n (n=0~7)	IN0~IN7 输入功能选择(写入用)
	D4072+2n (n=0~5)	OUT0~OUT5 输出機能選択(写入用)
	D4090+2n (n=0~15)	NET-IN0~NET-IN15 输入功能选择(写入用)
	D4122+2n (n=0~15)	NET-OUT0~NET-OUT15 输出功能选择(写入用)
	D4160	通讯超时(写入用)
	D4162	通讯异常报警(写入用)

6.4.2 GOT 内部软元件

类型	软元件编号	用途
位	GB40	通常 ON
	GB60001	位置数据的偏置值存储脚本触发
	GB60002	画面切换联锁标志
	GB61000	状态标志
	GB61001	号机选择状态标志
	GB61002	电源类型状态标志
	GB61010	电源类型判别标志
	GB61020	号机号码切换时自动读取触发
	GB62000	输入区域初始化标志
	GB62002	触摸位置判断用脚本触发
	GB62004	I/O 功能选择的写入触发
	GB62005	OUT/NET-OUT 判别位
	GB62006	重叠窗口显示中标志
	GD60031. b13	报警复位
	GD60082. b15	最大页数显示标志
	GS512. b0	时间更改信息
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
	GD60009	对话框窗口画面切换
	GD60021	语言切换
	GD60022	系统语言切换
	GD60031、GD60041	系统信息
	GD60042	当前光标显示用户 ID
	GD60043	当前显示的基本画面编号
	GD60080	文件 ID
	GD60081	页码
	GD60082	最终页码通知软元件
	GD60990	当前显示的基本画面编号备份
	GD61001	号机号码
	GD61002	电源类型指定
	GD61011	运行数据的触摸位置存储软元件
	GD61012	运行数据显示用偏置软元件
	GD61015	IN 输入的信号号码
	GD61016	IN 输入功能选择的暂存软元件
	GD61018	OUT 输出的信号号码
	GD61019	OUT/NET-OUT 输出功能选择的暂存软元件
	GD61021	NET-IN 输入的信号号码
	GD61022	NET-IN 输入功能选择的暂存软元件
	GD61024	NET-OUT 输出的信号号码
	GD61050	号机号码比较软元件
	GD62500	位置数据的偏置值
	GD63000	运行数据输入窗口的号机号码
	GD63001	运行数据输入窗口的偏置软元件
	GD63990～GD63995	时钟的数字开关
	GS513～GS516	更改时间
	GS650～GS652	当前时间
	TMP950～TMP996	脚本运算用

6.5 注释一览表

注释组号	注释号	使用处
497	No. 1～240	B-31015、B-31018、B-31019
498	No. 1～60	B-31012、B-31013、B-31016、W-32004、W-32005
499	No. 1～90	B-31012、B-31013、B-31016、W-32006
500	No. 1、2	B-30002～B-30006、B-30500～B-31030
	No. 3	B-30002、B-30003
	No. 4	B-30002、B-30004
	No. 5	B-30002、B-30005
	No. 7	B-30002
	No. 8	B-30001
	No. 9～13	B-30003、B-31004～B-31008
	No. 14～16、18	B-30004、B-31010～B-31014
	No. 17	B-30004
	No. 19～20	B-30005、B-30500、B-31015～B-31019
	No. 22～23	B-30005
	No. 25～26	B-30006、B-31020～B-31025
	No. 27	B-30003～B-30006、B-31002、B-31010～B-31014、B-31030
	No. 28	B-30003～B-30006、B-31002～B-31008、B-31030
	No. 29～31	B-30003～B-30006、B-31002、B-31030
	No. 32～33	B-31004～B-31008
	No. 34	B-31010～B-31014
	No. 36	B-30003～B-30005、B-30500～B-31019、B-31030
	No. 37	B-30005、B-30500
	No. 38～40	B-30500、B-31015～B-31019
	No. 50～51	B-30001～B-30006、B-31002～B-31019、B-31030
	No. 100～132	B-31002
	No. 150～187	B-31004
	No. 200～220	B-31005
	No. 250～271	B-31006
	No. 300～318	B-31007
	No. 350～364	B-31008
	No. 400～415	B-31010
	No. 450～459	B-31011
	No. 500～526	B-31012
	No. 550～584	B-31013
	No. 600～604	B-31014
	No. 650～660	B-31015
	No. 700～703	B-31016
	No. 800～806	B-31018
	No. 850～856	B-31019
	No. 1000～1014、1031、1046	B-31022～B-31025
	No. 1015～1018	B-31022
	No. 1019～1022	B-31023
	No. 1023～1026	B-31024
	No. 1027～1030	B-31025
	No. 1050～1064	B-31030
	No. 1100～1101	W-30001
	No. 1150	W-30002
	No. 1200～1208	W-30003
	No. 1250～1284	W-30004
	No. 1300～1334	W-32001

注释组号	注释号	使用处
500	No. 1350~1354	W-32002
	No. 1400~1403	W-32003
	No. 1450~1451	W-32004~W-32006
	No. 1500	W-30010
	No. 1510	W-30011
	No. 1520	W-30012
	No. 1530	W-30013

6.6 脚本一览表

项 目	设置
工程脚本	有
画面脚本	B-30500、B-31002~B-31014、B-31016、B-31022~B-31025、W-30004、W-32001、W-32004~W-32006
对象脚本	B-30500、W-30003

6.6.1 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>//Configure the initial setting //The script is executed only once at the GOT startup. [w:GD60080]=201; //Set Document ID to 201 [w:GD60081]=1; //Set Document page No. to 1 [w:D800] = 0; // Initial value of Slave (driver) address number (number for Station No. switching) [w:GD61050] = 0; //Initial value of address number comparison device [w:GD61001] = 0xFF; //Initial value of axis selection device of axis switching window</pre>			
脚本号	30003	脚本名	Script30003
注释	监视标志控制		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
<pre>//Control the execution trigger for monitor FB for each base screen //GD60043: Currently displayed base screen number //GD60990: Backup of currently displayed base screen number //M1220: Monitor FB execution command OFF notification //D350: Currently displayed base screen number notification device //When the currently displayed screen number is switched if([u16:GD60990] != [u16:GD60043]) { [u16:GD60990] = [u16:GD60043]; //Store the currently displayed base screen number into the backup device [w:D350] = [u16:GD60043]; //Notify the number of the currently displayed base screen to PLC //Execute an individual processing according to the base screen number switch([w:GD60043]){ case 31002: //Base screen 31002 Operation data rst([b:M1220]); break; case 31015: //Base screen 31015 Monitor Status rst([b:M1220]); break;</pre>			

```

case 31016:    //Base screen 31016  Monitor  I/O monitor
    rst([b:M1220]);
    break;
case 31018:    //Base screen 31018  Monitor  Alarm records
    rst([b:M1220]);
    break;
case 31019:    //Base screen 31019  Monitor  Warning records
    rst([b:M1220]);
    break;
default:      //Other screens
    set([b:M1220]); //Monitor FB execution command OFF notification
    break;
}
}

```

脚本号	30004	脚本名	Script30004
注释	号机切换时自动读取		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61020

//Read the parameter or other data on each screen when the address number is switched

//[w:GD61050]: Address number comparison device

//When the address number of the PLC device corresponds to that of the comparison device
if([w:GD61050] == [w:D800]) {

 //Set an individual read trigger according to the currently displayed screen number
switch([w:GD60043]) {

 case 31002:
 set([b:M1000]); //Set the operation data read trigger
 break;

 case 31004:
 set([b:M1010]); //Set the I/O parameter read trigger
 break;

 case 31005:
 set([b:M1015]); //Set the motor parameter read trigger
 break;

 case 31006:
 set([b:M1020]); //Set the operation parameter read trigger
 break;

 case 31007:
 set([b:M1025]); //Set the Return-to-home parameter read trigger
 break;

 case 31008:
 set([b:M1030]); //Set the alarm & warning parameter read trigger
 break;

 case 31010:
 set([b:M1035]); //Set the coordinate parameter read trigger
 break;

 case 31011:
 set([b:M1040]); //Set the common parameter read trigger
 break;

 case 31012:
 set([b:M1045]); //Set the I/O function parameter read trigger
 break;

 case 31016:
 set([b:M1045]); //Set the I/O function parameter read trigger
 break;

 case 31013:

<pre> set([b:M1050]); //Set the remote I/O parameter read trigger break; case 31014: set([b:M1055]); //Set the communication parameter read trigger break; } rst([b:GB61020]); //Terminate the activation trigger of the script. } </pre>			
脚本号	30103	脚本名	Script30103
注释	关闭对话框		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	OFF 中 M1100
<pre> //Close the dialog window [w:GD60009] = 0; </pre>			

6.6.2 画面脚本

基本画面 30500

脚本号	30002	脚本名	Script30002
注释	手册显示画面的语言切换		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre> //Check the total number of document pages is not 0. if([w:GD60082]!=0){ //Compare the current page number to the total number of document pages to see if the current page number exceeds the total number. if([w:GD60081]>[w:GD60082]){ //Set the last page to display. [w:GD60081]=[w:GD60082]; } } }; </pre>			

基本画面 31002

脚本号	30101	脚本名	Script30101
注释	自动读取运行数据		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
<pre> //Execute the automatic data reading at the time of the screen switching set([b:M1000]); //Turn ON the operation data read trigger </pre>			
脚本号	30102	脚本名	Script30102
注释	显示对话框		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 M1100
<pre> //Display the dialog window during the processing //[b:M1002]: FB(DataRead) error detection device //[b:M1003]: FB(DataWrite) error detection device //Display the dialog window while the operation data is read if([b:M1101]){ //Switch the dialog window to be displayed according to the status of the error detection device if([b:M1002]==OFF){ [w:GD60009] = 30010; //Display the reading dialog window }else{ [w:GD60009] = 30012; //Display the reading error dialog window } } //Display the dialog window while the operation data is written </pre>			

<pre> if([b:M1102]){ //Switch the dialog window to be displayed according to the status of the error detection device if([b:M1003] == 0){ [w:GD60009] = 30011; //Display the writing dialog window }else{ [w:GD60009] = 30013; //Display the writing error dialog window } } </pre>			
脚本号	30104	脚本名	Script30104
注释	运行数据输入用触摸位置检测		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB62002
<pre> //Calculate the input offset value based on the touch position of the operation data and the offset value of the currently displayed operation No. //GD61011: Touch position storage device for operation data //GD61012: Offset device for displaying operation data //Calculate the offset value based on the input value [w:GD63000] = [w:GD61011] + (2 * [w:GD61012]); //Calculate the value of the selected operation data No. [w:GD63001] = ([w:GD61011] /2) + [w:GD61012]; //Notify the input offset value to the PLC for the offset in units of double-word [w:D901] = [w:GD63000]; //Notify the half value of the input offset value to the PLC for the offset in units of word [w:D900] = [w:GD63000]/2; [b:GB62002] = 0; //Terminate the activation trigger of the script. </pre>			
脚本号	30107	脚本名	Script30107
注释	位置数据的偏置值存储		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB60001
<pre> //Calculate the offset value to indicate the position data for teaching operation //[w:GD62500]: Offset value of position data //[w:D910]: Operation data No. specification device //Calculate the offset value by using the two times value of the operation data since the position data is indicated in units of double-word [w:GD62500] = [w:D910] * 2; </pre>			

基本画面 31004

脚本号	30110	脚本名	Script30110
注释	自动读取 I/O 参数		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
<pre> //Execute the automatic data reading at the time of the screen switching set([b:M1000]); //Turn ON the I/O parameter read trigger </pre>			
脚本号	30102	脚本名	Script30102
注释	显示对话框		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 M1100
基本画面 31002 的脚本与 No. 30102 相同。			

基本画面 31005

脚本号	30115	脚本名	Script30115
注释	自动读取电机参数		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
//Execute the automatic data reading at the time of the screen switching			
set([b:M1015]); //Turn ON the motor parameter read trigger			
脚本号	30102	脚本名	Script30102
注释	显示对话框		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 M1100
基本画面 31002 的脚本与 No. 30102 相同。			

基本画面 31006

脚本号	30120	脚本名	Script30120
注释	自动读取运行参数		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
//Execute the automatic data reading at the time of the screen switching			
set([b:M1020]); //Turn ON the operation parameter read trigger			
脚本号	30102	脚本名	Script30102
注释	显示对话框		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 M1100
基本画面 31002 的脚本与 No. 30102 相同。			

基本画面 31007

脚本号	30125	脚本名	Script30125
注释	自动读取原点回归参数		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
//Execute the automatic data reading at the time of the screen switching			
set([b:M1025]); //Turn ON the Return-to-home parameter read trigger			
脚本号	30102	脚本名	Script30102
注释	显示对话框		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 M1100
基本画面 31002 的脚本与 No. 30102 相同。			

基本画面 31008

脚本号	30130	脚本名	Script30130
注释	报自动读取警&警告		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
//Execute the automatic data reading at the time of the screen switching			
set([b:M1030]); //Turn ON the alarm & warning parameter read trigger			
脚本号	30102	脚本名	Script30102
注释	显示对话框		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 M1100
基本画面 31002 的脚本与 No. 30102 相同。			

基本画面 31010

脚本号	30135	脚本名	Script30135
注释	自动读取坐标参数		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
//Execute the automatic data reading at the time of the screen switching			
set([b:M1035]); //Turn ON the coordinate parameter read trigger			
脚本号	30102	脚本名	Script30102
注释	显示对话框		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 M1100
基本画面 31002 的脚本与 No. 30102 相同。			

基本画面 31011

脚本号	30140	脚本名	Script30140
注释	自动读取通用参数		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
//Execute the automatic data reading at the time of the screen switching			
set([b:M1040]); //Turn ON the common parameter read trigger			
脚本号	30102	脚本名	Script30102
注释	显示对话框		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 M1100
基本画面 31002 的脚本与 No. 30102 相同。			

基本画面 31012、31016

脚本号	30145	脚本名	Script30145
注释	自动读取 I/O		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
//Execute the automatic data reading at the time of the screen switching			
set([b:M1045]); //Turn ON the I/O function parameter read trigger			
脚本号	30102	脚本名	Script30102
注释	显示对话框		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 M1100
基本画面 31002 的脚本与 No. 30102 相同。			

基本画面 31013

脚本号	30150	脚本名	Script30150
注释	自动读取远程 I/O		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
//Execute the automatic data reading at the time of the screen switching			
set([b:M1050]); //Turn ON the remote I/O parameter read trigger			
脚本号	30102	脚本名	Script30102
注释	显示对话框		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 M1100
基本画面 31002 的脚本与 No. 30102 相同。			

基本画面 31014

脚本号	30155	脚本名	Script30155
注释	自动读取通讯参数		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
//Execute the automatic data reading at the time of the screen switching			
set([b:M1055]); //Turn ON the communication parameter read trigger			
脚本号	30102	脚本名	Script30102
注释	显示对话框		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 M1100
基本画面 31002 的脚本与 No. 30102 相同。			

基本画面 31022

脚本号	30200	脚本名	Script30200
注释	操作对象站 00~03 轴		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
//Switch the axis to be operated			
//Switch the axis status between valid and invalid			
set([b:M1070]); //Set axis No. 00 to 03 to be valid			
rst([b:M1071]); //Set axis No. 04 to 07 to be invalid			
rst([b:M1072]); //Set axis No. 08 to 11 to be invalid			
rst([b:M1073]); //Set axis No. 12 to 15 to be invalid			
脚本号	30102	脚本名	Script30102
注释	显示对话框		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 M1100
基本画面 31002 的脚本与 No. 30102 相同。			
脚本号	30201	脚本名	Script30201
注释	设置联锁		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	通常
//Set the interlock to prevent the screen switching during the test operation			
//When at least any one of the axis executes the test operation			
if([b:M1075] [b:M1076] [b:M1077] [b:M1078]){			
set([b:GB60002]); //Turn ON the interlock for screen switching			
}else{			
rst([b:GB60002]); //Turn OFF the interlock for screen switching			
}			

基本画面 31023

脚本号	30205	脚本名	Script30205
注释	操作对象站 04~07 轴		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
//Switch the axis to be operated			
//Switch the axis status between valid and invalid			
rst([b:M1070]); //Set axis No. 00 to 03 to be invalid			
set([b:M1071]); //Set axis No. 04 to 07 to be valid			
rst([b:M1072]); //Set axis No. 08 to 11 to be invalid			
rst([b:M1073]); //Set axis No. 12 to 15 to be invalid			
脚本号	30102	脚本名	Script30102
注释	显示对话框		

数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 M1100
基本画面 31002 的脚本与 No. 30102 相同。			
脚本号	30201	脚本名	Script30201
注释	设置联锁		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	通常
基本画面 31022 的脚本与 No. 30201 相同。			

基本画面 31024

脚本号	30210	脚本名	Script30210
注释	操作对象站 08~11 轴		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
<pre>//Switch the axis to be operated //Switch the axis status between valid and invalid rst([b:M1070]); //Set axis No. 00 to 03 to be invalid rst([b:M1071]); //Set axis No. 04 to 07 to be invalid set([b:M1072]); //Set axis No. 08 to 11 to be valid rst([b:M1073]); //Set axis No. 12 to 15 to be invalid</pre>			
脚本号	30102	脚本名	Script30102
注释	显示对话框		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 M1100
基本画面 31002 的脚本与 No. 30102 相同。			
脚本号	30201	脚本名	Script30201
注释	设置联锁		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	通常
基本画面 31022 的脚本与 No. 30201 相同。			

基本画面 31025

脚本号	30215	脚本名	Script30215
注释	操作对象站 12~15 轴		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
<pre>//Switch the axis to be operated //Switch the axis status between valid and invalid rst([b:M1070]); //Set axis No. 00 to 03 to be invalid rst([b:M1071]); //Set axis No. 04 to 07 to be invalid rst([b:M1072]); //Set axis No. 08 to 11 to be invalid set([b:M1073]); //Set axis No. 12 to 15 to be valid</pre>			
脚本号	30102	脚本名	Script30102
注释	显示对话框		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 M1100
基本画面 31002 的脚本与 No. 30102 相同。			
脚本号	30201	脚本名	Script30201
注释	设置联锁		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	通常
基本画面 31022 的脚本与 No. 30201 相同。			

窗口画面 30004

脚本号	30100	脚本名	Script30100
注释	轴切换		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	关闭画面时
<pre>//Transfer the axis switching data to each device from dummy device //When the setting switch is touched if([b:GB61000] == ON){ //Transfer the data to the axis device from dummy device [w:D800] = [w:GD61001]; [w:GD61050] = [w:GD61001]; //Switch the displayed settings of the parameter according to the power supply type if([w:GD61002] == 1){ [b:GB61010] = OFF; } if([w:GD61002] == 2){ [b:GB61010] = ON; } //Set the Automatic Reading at Address Number Switching trigger set([b:GB61020]); } //Reset the value stored in the axis switching window [w:GD61001]=0xFF; [w:GD61002]=0; rst([b:GB61000]); rst([b:GB61001]); rst([b:GB61002]);</pre>			

窗口画面 32001

脚本号	30105	脚本名	Script30105
注释	输入领域初始化		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB62000
<pre>//Initialize the input area by transferring the value stored in the reading area to the writing area when the operation data input window is displayed [w:D2700[w:GD63000]] = [w:D1000[w:GD63000]]; //Position [w:D2828[w:GD63000]] = [w:D1128[w:GD63000]]; //Operating speed [w:D2956[w:GD63000]] = [w:D1256[w:GD63000]]; //Operation mode [w:D3084[w:GD63000]] = [w:D1384[w:GD63000]]; //Operation function [w:D3212[w:GD63000]] = [w:D1512[w:GD63000]]; //Acceleration [w:D3340[w:GD63000]] = [w:D1640[w:GD63000]]; //Deceleration [w:D3468[w:GD63000]] = [w:D1768[w:GD63000]]; //Push current [w:D3596[w:GD63000]] = [w:D1896[w:GD63000]]; //Sequential positioning [w:D3724[w:GD63000]] = [w:D2024[w:GD63000]]; //Dwell time //Terminate the activation trigger of the script.</pre>			

窗口画面 32004

脚本号	30146	脚本名	Script30146
注释	IN 数据设置		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB62004

```
// Write the data of IN input function selection to the driver

// [u16:GD61015]: Signal number of IN input
// [u32:GD61016]: Temporary device of IN input function selection

switch([u16:GD61015]){
  case 0: [u32:D4040] = [u32:GD61016];    // IN0 input function selection setting
    break;
  case 1: [u32:D4042] = [u32:GD61016];    // IN1 input function selection setting
    break;
  case 2: [u32:D4044] = [u32:GD61016];    // IN2 input function selection setting
    break;
  case 3: [u32:D4046] = [u32:GD61016];    // IN3 input function selection setting
    break;
  case 4: [u32:D4048] = [u32:GD61016];    // IN4 input function selection setting
    break;
  case 5: [u32:D4050] = [u32:GD61016];    // IN5 input function selection setting
    break;
  case 6: [u32:D4052] = [u32:GD61016];    // IN6 input function selection setting
    break;
  case 7: [u32:D4054] = [u32:GD61016];    // IN7 input function selection setting
    break;
}

[b:GB62004] = 0; //Terminate the activation trigger of the script.
[w:GD60004] = 0; //Terminate the overlap window
```

窗口画面 32005

脚本号	30151	脚本名	Script30151
注释	NET-IN 数据设置		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB62004
<pre>// Write the data of NET-IN input function selection to the driver // [u16:GD61021]: Signal number of NET-IN input // [u32:GD61022]: Temporary storage device for NET-IN input function selection switch([u16:GD61021]){ case 0 : [u32:D4090] = [u32:GD61022]; // NET-IN0 input function selection setting break; case 1 : [u32:D4092] = [u32:GD61022]; // NET-IN1 input function selection setting break; case 2 : [u32:D4094] = [u32:GD61022]; // NET-IN2 input function selection setting break; case 3 : [u32:D4096] = [u32:GD61022]; // NET-IN3 input function selection setting break; case 4 : [u32:D4098] = [u32:GD61022]; // NET-IN4 input function selection setting break; case 5 : [u32:D4100] = [u32:GD61022]; // NET-IN5 input function selection setting break; case 6 : [u32:D4102] = [u32:GD61022]; // NET-IN6 input function selection setting break; case 7 : [u32:D4104] = [u32:GD61022]; // NET-IN7 input function selection setting break; case 8 : [u32:D4106] = [u32:GD61022]; // NET-IN8 input function selection setting break; case 9 : [u32:D4108] = [u32:GD61022]; // NET-IN9 input function selection setting</pre>			


```

        break;
    case 10: [u32:D4110] = [u32:GD61022]; // NET-IN10 input function selection setting
        break;
    case 11: [u32:D4112] = [u32:GD61022]; // NET-IN11 input function selection setting
        break;
    case 12: [u32:D4114] = [u32:GD61022]; // NET-IN12 input function selection setting
        break;
    case 13: [u32:D4116] = [u32:GD61022]; // NET-IN13 input function selection setting
        break;
    case 14: [u32:D4118] = [u32:GD61022]; // NET-IN14 input function selection setting
        break;
    case 15: [u32:D4120] = [u32:GD61022]; // NET-IN15 input function selection setting
        break;
}

[b:GB62004] = 0; //Terminate the activation trigger of the script.
[w:GD60004] = 0; //Terminate the overlap window

```

窗口画面 32005

脚本号	30147	脚本名	Script30151
注释	OUT/NET-OUT 数据设置		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB62004
<pre> // Write the data of OUT/NET-OUT output function selection to the driver // [b:GB62005]: Bit to distinguish between OUT and NET-OUT (1: OUT, 0: NET-OUT) // [u16:GD61018]: Signal number of OUT output // [u16:GD61024]: Signal number of NET-OUT output // [u16:GD61019]: Temporary storage device for OUT/NET-OUT output function selection if([b:GB62005] == 1){ // When OUT output function is selected switch([u16:GD61018]){ case 0: [u32:D4072] = [u32:GD61019]; // OUT0 output function selection setting break; case 1: [u32:D4074] = [u32:GD61019]; // OUT1 output function selection setting break; case 2: [u32:D4076] = [u32:GD61019]; // OUT2 output function selection setting break; case 3: [u32:D4078] = [u32:GD61019]; // OUT3 output function selection setting break; case 4: [u32:D4080] = [u32:GD61019]; // OUT4 output function selection setting break; case 5: [u32:D4082] = [u32:GD61019]; // OUT5 output function selection setting break; } } else { // When NET-OUT output function is selected switch([u16:GD61024]){ case 0 : [u32:D4122] = [u32:GD61019]; // NET-OUT0 output function selection setting break; case 1 : [u32:D4124] = [u32:GD61019]; // NET-OUT1 output function selection setting break; case 2 : [u32:D4126] = [u32:GD61019]; // NET-OUT2 output function selection setting break; case 3 : [u32:D4128] = [u32:GD61019]; // NET-OUT3 output function selection setting break; case 4 : [u32:D4130] = [u32:GD61019]; // NET-OUT4 output function selection setting break; } } </pre>			

```

case 5 : [u32:D4132] = [u32:GD61019]; // NET-OUT5 output function selection setting
        break;
case 6 : [u32:D4134] = [u32:GD61019]; // NET-OUT6 output function selection setting
        break;
case 7 : [u32:D4136] = [u32:GD61019]; // NET-OUT7 output function selection setting
        break;
case 8 : [u32:D4138] = [u32:GD61019]; // NET-OUT8 output function selection setting
        break;
case 9 : [u32:D4140] = [u32:GD61019]; // NET-OUT9 output function selection setting
        break;
case 10: [u32:D4142] = [u32:GD61019]; // NET-OUT10 output function selection setting
        break;
case 11: [u32:D4144] = [u32:GD61019]; // NET-OUT11 output function selection setting
        break;
case 12: [u32:D4146] = [u32:GD61019]; // NET-OUT12 output function selection setting
        break;
case 13: [u32:D4148] = [u32:GD61019]; // NET-OUT13 output function selection setting
        break;
case 14: [u32:D4150] = [u32:GD61019]; // NET-OUT14 output function selection setting
        break;
case 15: [u32:D4152] = [u32:GD61019]; // NET-OUT15 output function selection setting
        break;
    }
}

[b:GB62004] = 0; //Terminate the activation trigger of the script.
[w:GD60004] = 0; //Terminate the overlap window

```

6.6.3 对象脚本

基本画面 30500

对象	开关	对象 ID *1	20042
脚本用户 ID	1		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	软元件写入时
<pre>//Prevents exceeding the total number of the document pages. if([u16:GD60081] >= [u16:GD60082]){ [u16:GD60081] = [u16:GD60082] - 1; }</pre>			

窗口画面 30003

对象	数据显示	对象 ID *1	10035
脚本用户 ID	1		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
<pre>//Obtain Today's Year & Month from Clock Data [w:TMP950] = [w:GS650] & 0xF000; //Obtain Tenths Digit of "Last 2-Digits of Year" from Clock Data for Setting [w:TMP960] = [w:TMP950] >> 12; //Decimal Alignment [w:TMP968] = [w:TMP960] * 10; //BCD->BIN [w:TMP951] = [w:GS650] & 0x0F00; //Obtain Ones Digit of "Last 2-Digits of Year" from Clock Data for Setting [w:TMP961] = [w:TMP951] >> 8; //BCD->BIN [w:TMP973] = 2000 + [w:TMP968] + [w:TMP961]; //Set Year to TMP973 as BIN [w:GD63990] = [w:TMP973]; //Set Year [w:TMP952] = [w:GS650] & 0x00F0; //Obtain Tenths Digit of Month from Clock Data for Setting [w:TMP962] = [w:TMP952] >> 4; //Decimal Alignment [w:TMP969] = [w:TMP962] * 10; //BCD->BIN [w:TMP953] = [w:GS650] & 0x000F; //Obtain Ones Digit of Month from Clock Data for Setting [w:TMP974] = [w:TMP969] + [w:TMP953]; //Set Month to TMP974 as BIN [w:GD63991] = [w:TMP974]; //Set Month [w:TMP954] = [w:GS651] & 0xF000; //Obtain Tenths Digit of "Last 2-Digits of Day" from Clock Data for Setting [w:TMP963] = [w:TMP954] >> 12; //Decimal Alignment [w:TMP970] = [w:TMP963] * 10; //BCD->BIN [w:TMP955] = [w:GS651] & 0x0F00; //Obtain Ones Digit of "Last 2-Digits of Day" from Clock Data for Setting [w:TMP964] = [w:TMP955] >> 8; //BCD->BIN [w:TMP975] = [w:TMP970] + [w:TMP964]; //Set Day to TMP975 as BIN [w:GD63992] = [w:TMP975]; //Set Day [w:TMP956] = [w:GS651] & 0x00F0; //Obtain Tenths Digit of Hour from Clock Data for Setting [w:TMP965] = [w:TMP956] >> 4; //Decimal Alignment [w:TMP971] = [w:TMP965] * 10; //BCD->BIN [w:TMP957] = [w:GS651] & 0x000F; //Obtain Ones Digit of Hour from Clock Data for Setting [w:TMP976] = [w:TMP971] + [w:TMP957]; //Set Hour to TMP976 as BIN [w:GD63993] = [w:TMP976]; //Set Hour [w:TMP958] = [w:GS652] & 0xF000; //Obtain Tenths Digit of "Last 2-Digits of Minute" from Clock Data for Setting [w:TMP966] = [w:TMP958] >> 12; //Decimal Alignment [w:TMP972] = [w:TMP966] * 10; //BCD->BIN [w:TMP959] = [w:GS652] & 0x0F00; //Obtain Ones Digit of "Last 2-Digits of Minute" from Clock Data for Setting</pre>			

[w:TMP967] = [w:TMP959] >> 8; //BCD->BIN [w:TMP977] = [w:TMP972] + [w:TMP967]; //Set Minute to TMP977 as BIN [w:GD63994] = [w:TMP977]; //Set Minute			
[w:TMP993] = [w:GS652] & 0x00F0; //Obtain Tenths Digit of Second from Clock Data for Setting [w:TMP995] = [w:TMP993] >> 4; //Decimal Alignment [w:TMP996] = [w:TMP995] * 10; //BCD->BIN [w:TMP994] = [w:GS652] & 0x000F; //Obtain Ones Digit of Second from Clock Data for Setting [w:TMP978] = [w:TMP996] + [w:TMP994]; //Set Second to TMP978 as BIN [w:GD63995] = [w:TMP978]; //Set Second			
对象	数据显示	对象 ID *1	10036
脚本用户 ID	2		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
//BIN -> BCD Conversion [w:TMP979] = [w:GD63990] - 2000; //Last 2-Digits of Year [w:TMP980] = (([w:TMP979] / 10) << 4) + ([w:TMP979] % 10); //Year BIN -> BCD [w:TMP981] = (([w:GD63991] / 10) << 4) + ([w:GD63991] % 10); //Month BIN -> BCD [w:TMP982] = (([w:GD63992] / 10) << 4) + ([w:GD63992] % 10); //Day BIN -> BCD [w:TMP983] = (([w:GD63993] / 10) << 4) + ([w:GD63993] % 10); //Hour BIN -> BCD [w:TMP984] = (([w:GD63994] / 10) << 4) + ([w:GD63994] % 10); //Minute BIN -> BCD [w:TMP985] = (([w:GD63995] / 10) << 4) + ([w:GD63995] % 10); //Second BIN -> BCD			
对象	数据显示	对象 ID *1	10037
脚本用户 ID	3		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
//Year & Month Setting [w:GS513] = ([w:TMP980] << 8) + [w:TMP981]; //Set Year & Month to Change Time Device			
对象	数据显示	对象 ID *1	10032
脚本用户 ID	4		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
//Date & Time Setting [w:GS514] = ([w:TMP982] << 8) + [w:TMP983]; //Set Date & Time to Change Time Device			
对象	数据显示	对象 ID *1	10033
脚本用户 ID	5		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
//Minute & Second Setting [w:GS515] = ([w:TMP984] << 8) + [w:TMP985]; //Set Minute & Second to Change Time Device			
对象	数据显示	对象 ID *1	10034
脚本用户 ID	6		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
//Day of Week Setting [w:TMP986] = [w:GD63990]; //Year (BIN) [w:TMP987] = [w:GD63991]; //Month (BIN) [w:TMP988] = [w:GD63992]; //Day (BIN) if((([w:TMP987] == 1) ([w:TMP987] == 2)) { //Correction Processing to Calculate January and February as 13th/14th Month [w:TMP986] = [w:TMP986] - 1; //Subtract 1 from Year [w:TMP987] = [w:TMP987] + 12; //Add 12 to Month }			

```
[w:TMP989] = [w:TMP986]/4; //Create Items Required for Zeller's Congruence
[w:TMP990] = [w:TMP986]/100; //Create Items Required for Zeller's Congruence
[w:TMP991] = [w:TMP986]/400; //Create Items Required for Zeller's Congruence
[w:TMP992] = (13*[w:TMP987]+8)/5; //Create Items Required for Zeller's Congruence

//Calculate Day of Week Using Zeller's Congruence and Set the Day to Change Time Device
[w:GS516] = ([w:TMP986]+[w:TMP989]-[w:TMP990]+[w:TMP991]+[w:TMP992]+[w:TMP988])%7;
```

*1 对象 ID 引用画面时有可能被变更。

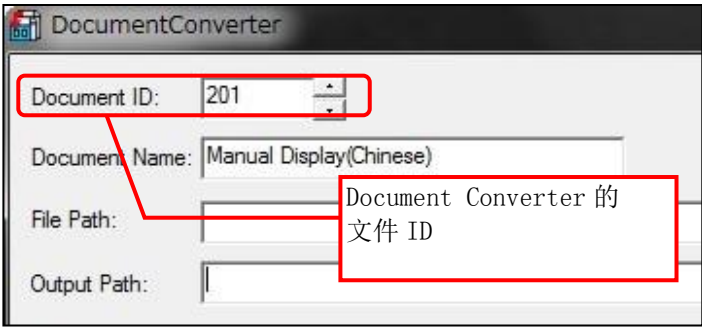
7. 关于手册显示

手册显示使用文件显示功能显示。关于文件显示功能的详细内容, 请参照「GT Designer3 (GOT2000) 帮助」。文件显示功能本身并不能切换语言, 所以在本样本画面中, 通过所选的显示语言变更文件 ID, 将实现文件的语言切换。

7.1 手册显示用文件数据的准备

例: 基本画面 B-30500: 在手册显示中, 显示中文(简体)手册(文件)时

- (1) 使用 Document Converter, 将显示手册(Word、Excel 等)转换为文件显示功能用的文件数据(JPEG 文件)。在 Document Converter 的[文件 ID]中设置 201。
※文件 ID 和显示语言对应, 请参照如下表。



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

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

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



SD 卡的文件夹构成

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

8. 其他

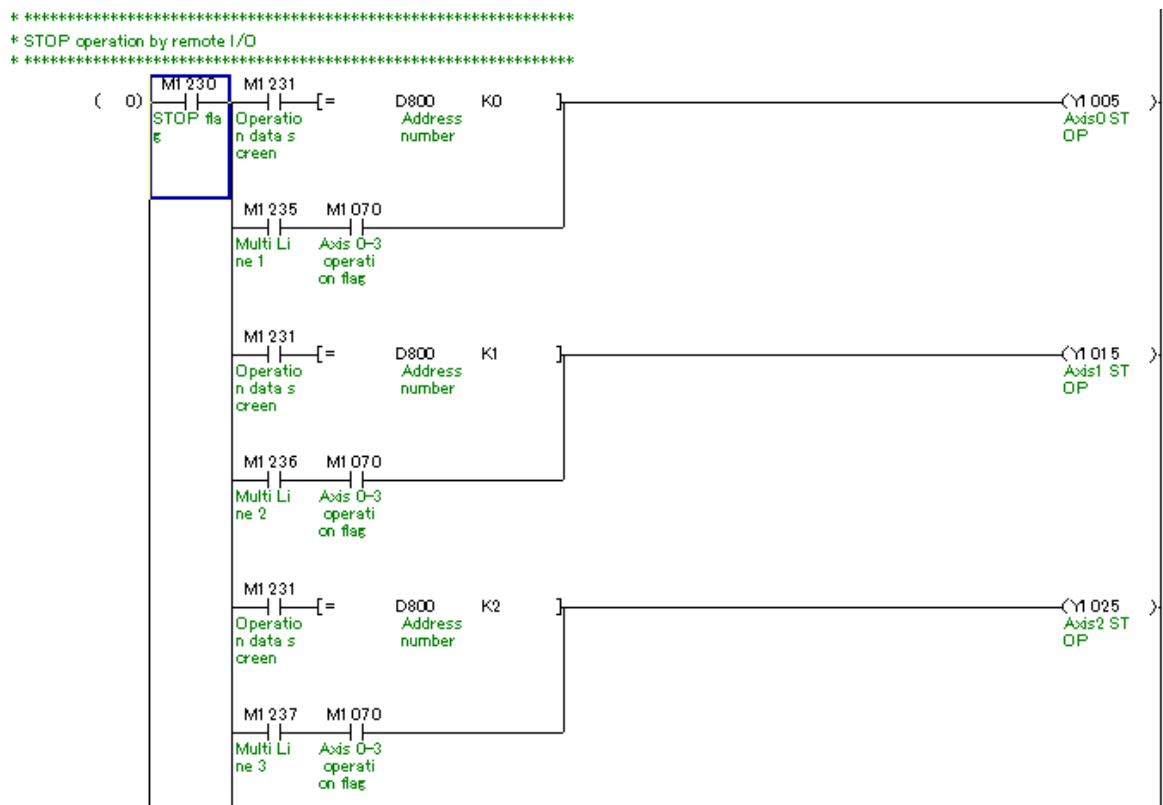
8.1 梯形图程序

样本画面使用了梯形图程序，而梯形图程序中调用了东方马达/欧立恩拓电机公司网络转换器 NETC02-CC 的专用 FB。在 FB 中指定了安装在可编程控制器上的 CC-Link 模块的起始输入输出编号和网络转换器的 CC-Link 站号。此外，为了控制远程 I/O 信号，将直接操作设置在远程输出的软元件。请根据系统构成来更改梯形图程序。

(1) CC-Link 模块的起始输出/输入号码和网络转换的 CC-Link 站号



(2) 远程 I/O 的 STOP 信号控制



8.2 梯形图程序对应表

CPU 所需的容量应梯形图程序而异。请结合所使用的梯形图程序选择 CPU。

No.	梯形图程序	可用功能	对应 CPU
1	ORIENTAL_NETC02-CC_V_Ver2_E.gxw	完整功能	Q26UDVCPU 以上
2	ORIENTAL_NETC02-CC_O_V_Ver2_E.gxw	运行数据、数据管理	Q13UDVCPU 以上
3	ORIENTAL_NETC02-CC_P_V_Ver2_E.gxw	全体参数、数据管理	Q06UDVCPU 以上
4	ORIENTAL_NETC02-CC_M_V_Ver2_E.gxw	全体监视、数据管理	Q06UDVCPU 以上
5	ORIENTAL_NETC02-CC_T_V_Ver2_E.gxw	全体测试(多点运行)、数据管理	Q13UDVCPU 以上

