

三菱電機株式会社 センサレスサーボ
FREQROL-E700EX シリーズ
FR-E720EX-0.1K

サンプル画面説明書

サンプルのご利用について

サンプル用の画面データ、取扱説明書などのファイルは、以下の各項に同意の上でご利用いただくものとします。

- (1) 当社製品をご使用中またはご使用検討中のお客様がご利用の対象となります。
- (2) 当社が提供するファイルの知的財産権は、当社に帰属するものとします。
- (3) 当社が提供するファイルは、改竄、転載、譲渡、販売を禁止します。
但し、内容の一部または全てをお客様作成の機器やシステム内の当社製品上でご利用いただく場合は、その限りではありません。また、当社製品をご利用いただいたお客様作成の仕様書、設計書、組み込み製品の取扱説明書などへの転載、複製、引用、レイアウトの変更についてもその限りではありません。
- (4) 当社が提供するファイルやそのファイルから抽出されるデータを利用することによって生じた如何なる損害も当社は補償をいたしません。お客様の責任においてご利用ください。
- (5) 当社が提供するファイルに利用条件などが添付されている場合は、その条件にも従ってください。
- (6) 予告なしに当社が提供するファイルの削除や内容の変更を行うことがあります。
- (7) 当社が提供するファイルのご使用に際しては、対応するマニュアルおよびマニュアルで紹介している関連マニュアルをよくお読みいただくと共に、安全に対して十分に注意を払って正しい取扱いをしてください。

目次

改訂履歴	4
1. 概要	5
2. システム構成	5
3. GOT について	5
3.1 自動で選択されるシステムアプリケーション	5
3.2 作画ソフトウェアの接続機器の設定	5
3.3 作画ソフトウェアのオーバーラップウィンドウ設定	5
4. センサレスサーボ FREQROL-E700EX について	6
4.1 センサレスサーボ FREQROL-E700EX の通信設定	6
5. 画面仕様	7
5.1 表示言語	7
5.2 画面一覧・遷移	7
5.3 画面説明	10
5.3.1 メニュー (B-30001)	10
5.3.2 速度制御運転 (B-30002)	11
5.3.3 位置制御運転 (B-30003)	13
5.3.4 パラメータ (B-30004)	15
5.3.5 アラーム 1 (B-30005)	16
5.3.6 アラーム 2 (B-30006)	17
5.3.7 マニュアル表示-言語 1 (B-30500)、言語 2 (B-30501)、言語 3 (B-30502)	19
5.3.8 アラームリセット (W-30001)	21
5.3.9 言語設定 (W-30002)	22
5.3.10 時計設定 (W-30003)	23
5.3.11 モニター括表示 (W-30004)	24
5.3.12 位置決め補助機能選択 (W-30005)	25
5.4 使用デバイス一覧	26
5.5 コメント一覧	28
5.6 スクリプト一覧	29
5.7 デバイスデータ転送一覧	39
6. マニュアル表示について	40
6.1 マニュアル表示用ドキュメントデータの準備	40
6.2 ドキュメントの総ページ数の変更	41
6.3 「マニュアル表示」スイッチの設定	43
7. テンプレート	44

改訂履歴

サンプル画面説明書

改訂日付	管理番号*	改訂内容
2014/3	BCN-P5999-0280	初版

* 管理番号は、右下に記載しています。

プロジェクトデータ

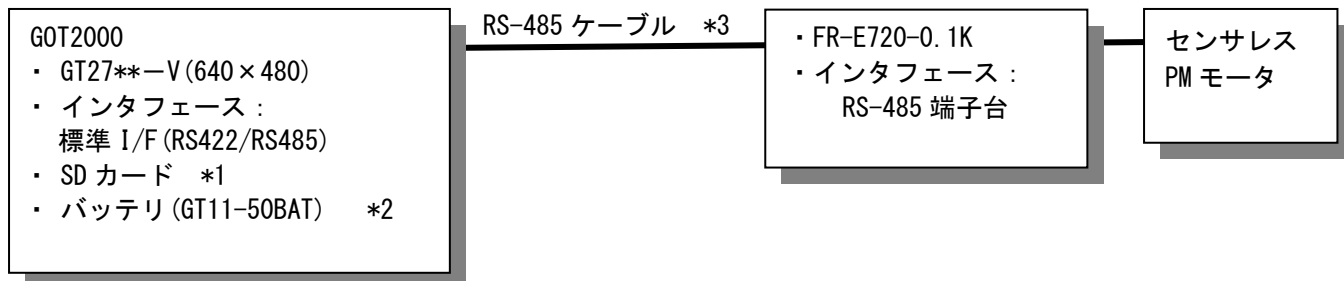
改訂日付	プロジェクトデータ	GT Designer3*	改訂内容
2014/3	MITSUBISHI_FR-E700EX_V_Ver1_J. GTX	1. 109P	初版

* プロジェクトデータ作成時に使用した作画ソフトウェアのバージョンです。記載したバージョンと同等、またはそれ以降のバージョンの作画ソフトウェアを使用してください。

1. 概要

GOT2000 とセンサレスサーボ専用ドライブユニット FREQR0L-E700EX (FR-E720EX-0.1K) をシリアル (RS-485) で接続し、センサレスサーボの運転制御、各種データの表示、設定値の変更などを行うサンプル画面の説明書です。

2. システム構成



*1 : SDカードは、ロギング機能・ドキュメント表示機能で使用しています。

*2 : バッテリーは、時計データおよびSRAMユーザ領域のロギングデータの停電保持に使用しています。(バッテリーはGOT本体に標準装備しています。)

*3 : ケーブルの詳細については、「GOT2000シリーズ接続マニュアル(三菱電機機器接続編)」を参照してください。

3. GOT について

3.1 自動で選択されるシステムアプリケーション

種類	システムアプリケーションの名称		
基本機能	基本システムアプリケーション		
	標準フォント		日本語
通信ドライバ	FREQROL 500/700/800, センサレスサーボ		
拡張機能	標準フォント		中国語(簡体)
	アウトラインフォント	ゴシック	英数かな
			日本語漢字
			中国(簡体)漢字
	デバイスデータ転送		
	ドキュメント表示		

3.2 作画ソフトウェアの接続機器の設定

項目	設定値	備考
ボーレート (BPS)	38400 bps	(初期値: 19200bps)
データ長	7 bit	
ストップビット	1 bit	
パリティ	奇数	
リトライ回数(回)	3	
通信タイムアウト時間(秒)	3	
送信ディレイ時間(ms)	10	

3.3 作画ソフトウェアのオーバーラップウィンドウ設定

ベース画面の切り換え時にウィンドウ画面を閉じるために、[画面切り換え/ウィンドウ]のオーバーラップウィンドウの[詳細設定]で[ベース画面の切り換えと同時にウィンドウを閉じる]を有効にしています。

4. センサレスサーボ FREQROL-E700EX について

4.1 センサレスサーボ FREQROL-E700EX の通信設定

項目	パラメータ	設定値	備考
RS-485 通信局番	Pr. 117	0	局番 0
RS-485 通信速度	Pr. 118	384	38400bps (初期値:19200bps)
RS-485 ストップビット長	Pr. 119	10	1bit (初期値:1)
RS-485 通信パリティチェック選択	Pr. 120	1	奇数パリティあり (初期値:2)
RS-485 通信リトライ回数	Pr. 121	9999	異常停止なし (初期値:1)
RS-485 通信チェック時間間隔	Pr. 122	9999	交信チェックなし (初期値:0)
RS-485 通信待ち時間設定	Pr. 123	0	(初期値:9999)
RS-485 通信 CR/LF 選択	Pr. 124	1	CR あり
プロトコル選択	Pr. 549	0	三菱インバータプロトコル
運転モード選択	Pr. 79	0	電源投入時、外部運転モード
通信立上りモード選択	Pr. 340	2	ネットワーク運転モード (初期値:0)
通信 EEPROM 書込み選択	Pr. 342	0	EEPROM と RAM に書き込む
NET モード操作権選択	Pr. 550	2	NET 運転モード時、PU コネクタに指令権 (初期値:9999)
MRS 端子機能選択	Pr. 183	24	(初期値:24) 速度制御モード時:9999 位置制御モード時:86 (サーボオン)
制御方法選択	Pr. 800	10	(初期値:10) 速度制御モード時:10 位置制御モード時:13

5. 画面仕様

5.1 表示言語

画面上に表示する文字列は、日本語・英語・中国語(簡体)の3言語で切り換え表示できます。各言語の文字列は、コメントグループ No. 499、500 の列 No. 1~3 に下記のように登録しています。言語切り換えデバイスに列 No. を格納すると列 No. に対応した言語を表示します。

列 No.	言語
1	日本語
2	英語
3	中国語(簡体)

5.2 画面一覧・遷移

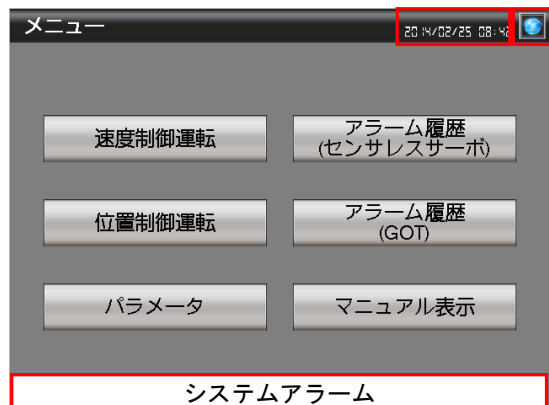
5.2.1 画面一覧・遷移(共通)



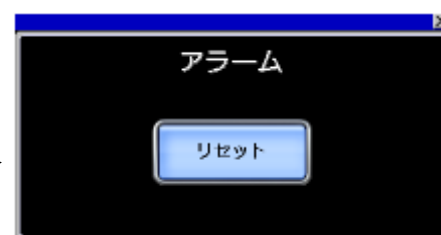
ウィンドウ画面 W-30003 : 時計設定



ウィンドウ画面 W-30002 : 言語設定

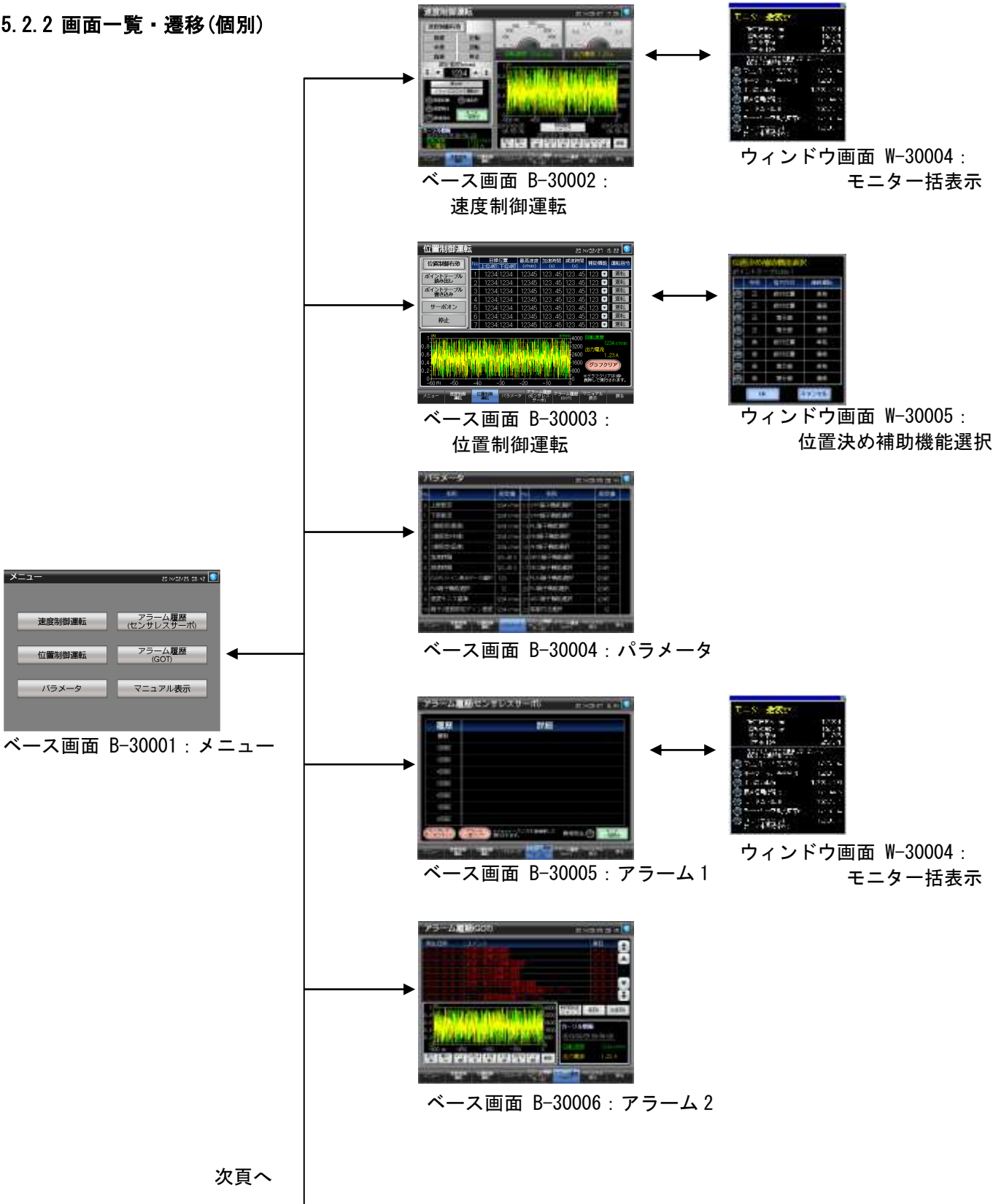


ベース画面 B-30001 : メニュー他全ベース画面



ウィンドウ画面 W-30001 : アラームリセット

5.2.2 画面一覧・遷移(個別)



前頁より



ベース画面 B-30500 :
マニュアル表示-言語 1



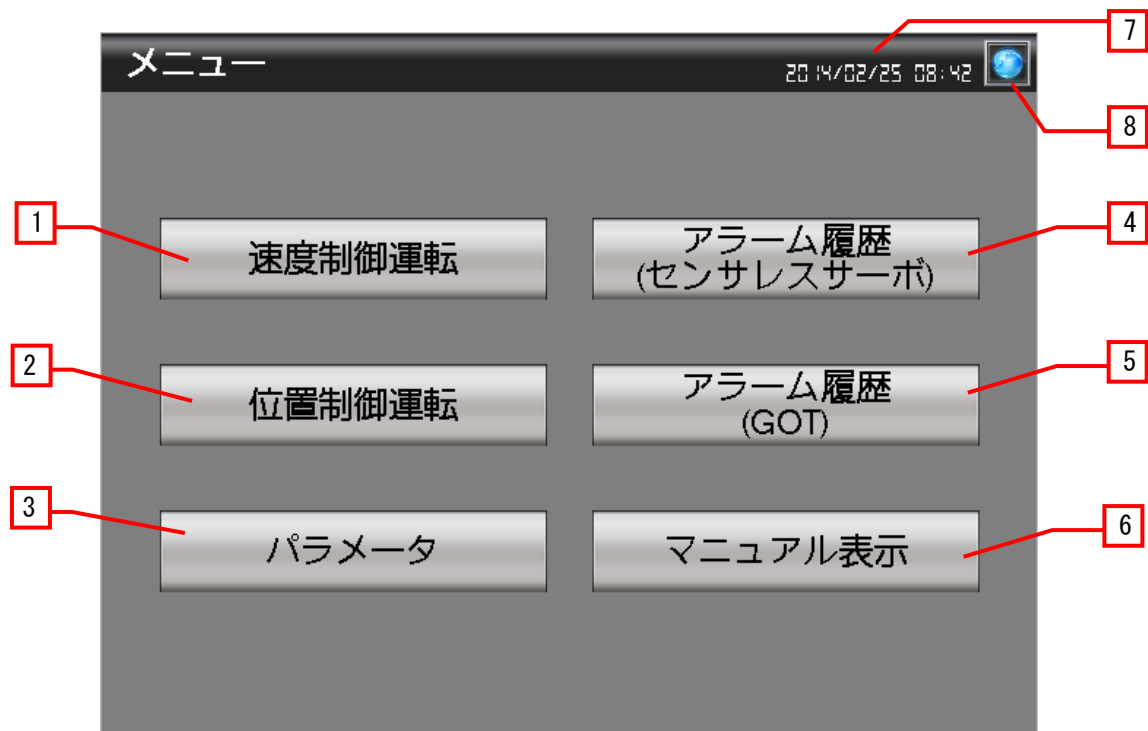
ベース画面 B-30501 :
マニュアル表示-言語 2



ベース画面 B-30502 :
マニュアル表示-言語 3

5.3 画面説明

5.3.1 メニュー(B-30001)



概要

メニュー画面です。

詳細

1. 速度制御運転画面に切り換えます。
2. 位置制御運転画面に切り換えます。
3. パラメータ画面に切り換えます。
4. アラーム履歴(センサレスサーボ)画面に切り換えます。
5. アラーム履歴(GOT)画面に切り換えます。
6. マニュアル表示画面に切り換えます。
7. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
8. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ マニュアル表示スイッチは、現在表示されている言語に対応したマニュアル表示画面に切り換えます。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。メッセージの左端をタッチすると、表示位置が画面上部、画面中央、画面下部の順に切り換わります。それ以外をタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5. 3. 2 速度制御運転(B-30002)



概要

速度制御モード時のセンサレスサーボの運転制御や各種データの表示を行います。ロギング機能で収集した回転速度と出力電流の値をヒストリカルトレンドグラフで表示します。

詳細

1. 制御モードを速度制御モードに変更します。速度制御モード時にランプが点灯します。
2. 速度制御モード時に速度と回転方向を指定して運転できます。
 - (1) 低速・中速・高速をタッチし、正転・逆転をタッチします。
パラメータで予め設定されたそれぞれの速度で運転します。
停止をタッチで、運転を停止します。
 - (2) 数値入力で直接速度を設定して、正転・逆転をタッチします。
数値入力左右のタッチスイッチは速度を1ずつ増減と10ずつ増減します。
停止をタッチで、運転を停止します。
3. センサレスサーボ専用ドライブユニットの状態をランプで表示します。

停止中・正転中・逆転中	: ドライブユニットの回転方向を点灯表示します。
ドライブユニット運転中	: ドライブユニット運転中に点灯します。
速度到達	: 回転速度が設定速度に到達すると点灯します。
速度検出	: 回転速度を検出すると点灯します。
過負荷	: ストール防止機能動作中に点灯します。
異常発生	: アラーム発生時に点滅します。
4. モニター括表示ウィンドウを表示します。
5. カーソル位置の日時・回転速度・出力電流を表示します。
6. 回転速度をパネルメータと数値表示で表示します。
7. 出力電流をパネルメータと数値表示で表示します。
8. 回転速度・出力電流をヒストリカルトレンドグラフで表示します。
グラフ上をタッチすると、カーソルを表示します。グラフ上をタッチした状態で左右にフリックすると表示内容が左右にスクロール表示します。また、水平方向にピンチアウト・ピンチインすると時間軸を基準にグラフを拡大・縮小表示します。
9. 日時を入力し、時刻指定ジャンプスイッチをタッチすると、指定した日時の値をグラフの中央に表示します。画面初回表示時には日時に現在日時を格納します。

10. ヒストリカルトレンドグラフを操作します。

- 拡大 : グラフの時間軸を新しいデータの軸を基準に、拡大(2倍)表示します。
縮小 : グラフの時間軸を新しいデータの軸を基準に、縮小(1/2倍)表示します。
ページ<< : ページを左にスクロール表示します。
スクロール< : グラフを左にスクロール表示します。
カーソル← : カーソルを表示し、カーソルを古いデータの方向にスクロール表示します。
カーソル→ : カーソルを表示し、カーソルを新しいデータの方向にスクロール表示します。
スクロール> : グラフを右にスクロール表示します。
ページ>> : ページを右にスクロール表示します。
更新 : カーソルを消去し、最新のデータを表示します。

11. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。

12. 前回表示していた画面に切り換えます。

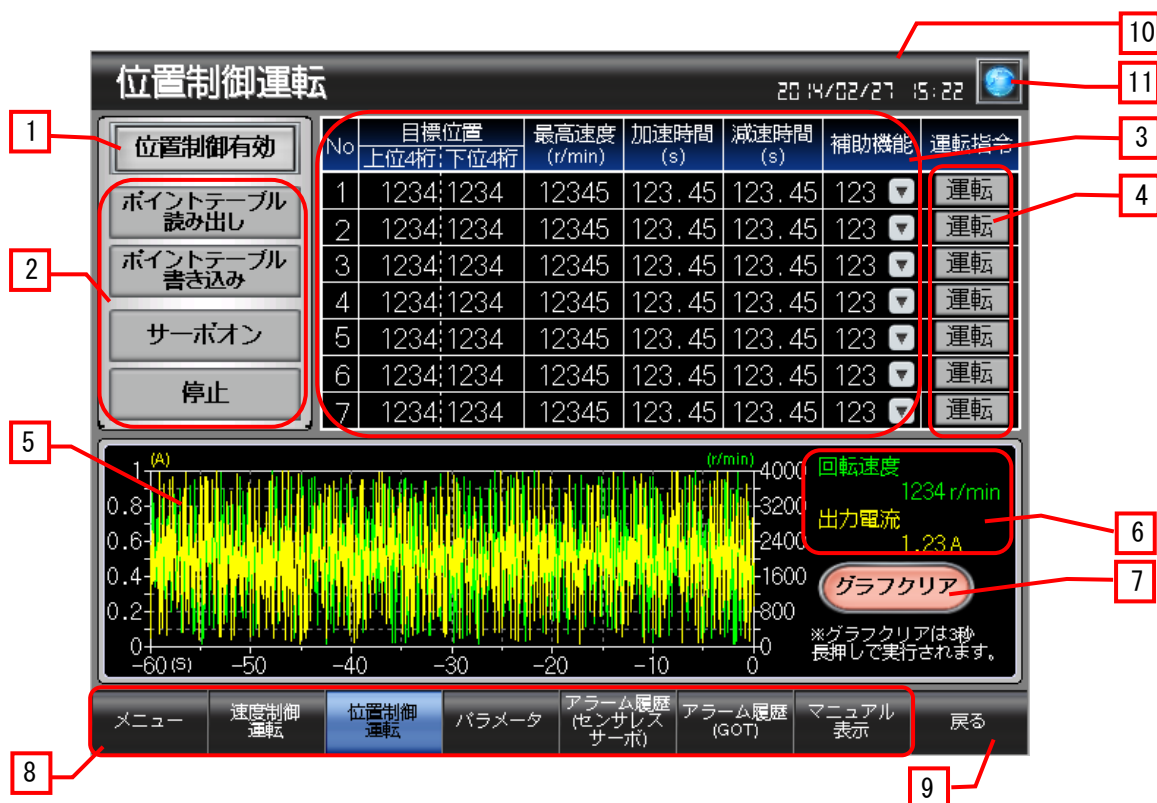
13. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。

14. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・速度と回転方向スイッチに、オブジェクトスクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については、「5.6 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ヒストリカルトレンドグラフの時刻指定ジャンプ用に画面スクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については、「5.6 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・他の画面に切り換え後も、センサレスサーボは速度制御運転画面で運転指令した際の速度・回転で運転を続けます。
- ・マニュアル表示スイッチは、現在表示されている言語に対応したマニュアル表示画面に切り換えます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。メッセージの左端をタッチすると、表示位置が画面上部、画面中央、画面下部の順に切り換わります。それ以外をタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5. 3. 3 位置制御運転(B-30003)



概要

位置制御モード時のセンサレスサーボの運転制御やポイントテーブル情報の表示・設定値変更を行います。ロギング機能で収集した回転速度と出力電流の値をヒストリカルトレンドグラフで表示します。

詳細

1. 制御モードを位置制御モードに変更します。位置制御モード時にランプが点灯します。
2. 位置制御モード時にポイントテーブルの読み出し/書き込みやサーボオンを実行できます。
ポイントテーブル読み出し : ドライブユニットからポイントテーブル情報を読み出します。
ポイントテーブル書き込み : ポイントテーブル情報をドライブユニットに書き込みます。
サーボオン : 運転可能状態(サーボオン状態)にします。
停止 : 運転を停止します。
3. ポイントテーブル情報を表示します。
ポイントテーブル No. ごとに目標位置、最高速度、加速時間、減速時間、補助機能の値を変更できます。ポイントテーブル情報変更後はポイントテーブル書き込みを実行してください。未実行の場合、ドライブユニット側のポイントテーブル情報で運転します。
▼ : 位置決め補助機能選択ウィンドウを表示します。
4. 運転可能状態(サーボオン状態)時に、ポイントテーブル情報に設定した目標位置・最高速度・加速時間・減速時間・補助機能で運転します。
5. 回転速度と出力電流をヒストリカルトレンドグラフで表示します。
6. 回転速度と出力電流の現在値を表示します。
7. 回転速度と出力電流のグラフをクリアします。
グラフクリアは、3秒長押しします。
8. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
9. 前回表示していた画面に切り換えます。
10. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
11. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ ヒストリカルトレンドグラフ起動用に画面スクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については、「5.6 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ 位置決め補助機能選択ウィンドウで選択した動作パターンをポイントテーブル情報の補助機能に設定するために画面スクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については、「5.6 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ デバイスデータ転送機能を使用してポイントテーブルを読み出し/書き込みしています。デバイスデータ転送機能については「5.7 デバイスデータ転送一覧」を参照してください。
- ・ 他の画面に切り換え後も、センサレスサーボは位置制御運転画面で運転指令した際の速度・回転で運転を続けます。
- ・ マニュアル表示スイッチは、現在表示されている言語に対応したマニュアル表示画面に切り換えます。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。メッセージの左端をタッチすると、表示位置が画面上部、画面中央、画面下部の順に切り換わります。それ以外をタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.4 パラメータ (B-30004)



概要

センサレスサーボ専用ドライブレユニットのパラメータを設定します。

詳細

1. パラメータのデータ名を表示します。
2. パラメータ値を表示します。設定値を変更可能です。GOT ではドライブレユニットで 9999 が設定された項目は 65535 を、8888 が設定された項目は 65520 を表示します。
3. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
4. 前回表示していた画面に切り換えます。
5. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
6. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ マニュアル表示スイッチは、現在表示されている言語に対応したマニュアル表示画面に切り換えます。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。メッセージの左端をタッチすると、表示位置が画面上部、画面中央、画面下部の順に切り換わります。それ以外をタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.5 アラーム 1(B-30005)



概要

センサレスサーボ専用ドライブレユニットのアラーム履歴を表示します。

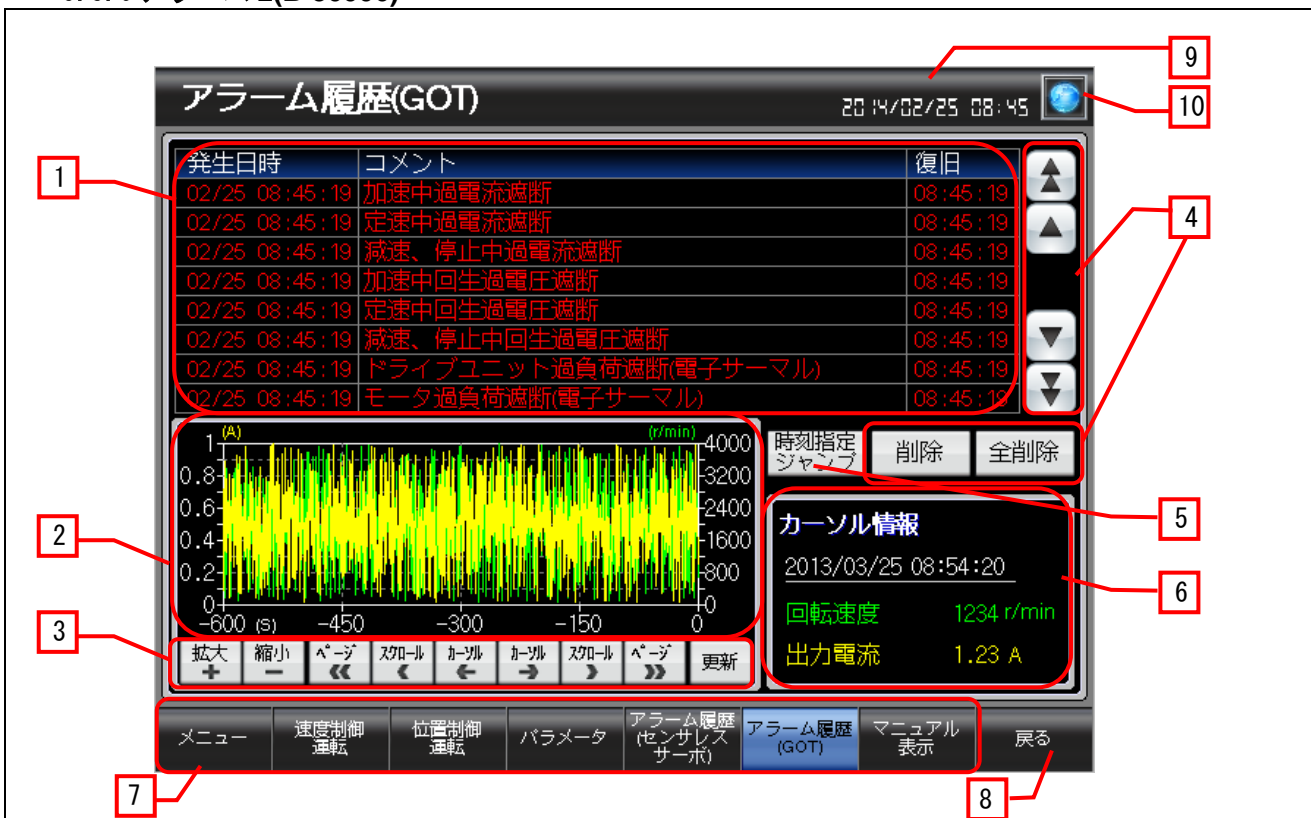
詳細

1. 最新から 8 回前までのアラームを表示します。
2. アラームに関連するスイッチとランプです。
 センサレスサーボリセット : センサレスサーボのドライブレユニットをリセットします。
 アラーム一括クリア : 異常履歴を一括クリアします。
 異常発生 : アラーム発生時に点滅します。
 センサレスサーボリセットとアラーム一括クリアは、3 秒長押しします。
3. モニター一括表示ウィンドウを表示します。
4. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
5. 前回表示していた画面に切り換えます。
6. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
7. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ マニュアル表示スイッチは、現在表示されている言語に対応したマニュアル表示画面に切り換えます。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。メッセージの左端をタッチすると、表示位置が画面上部、画面中央、画面下部の順に切り換わりします。それ以外をタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.6 アラーム 2(B-30006)



概要

センサレスサーボ専用ドライブユニットでアラームが発生した際の回転速度、出力電流を表示します。

詳細

- アラームを表示します。タッチでカーソルを表示/非表示します。アラーム表示上をタッチした状態で上下にフリックするとアラームを上下にスクロール表示します。
発生中のアラームのメッセージは赤色、復旧したアラームのメッセージは緑色で表示します。
- 回転速度・出力電流をヒストリカルトレンドグラフで表示します。グラフ上をタッチすると、カーソルを表示します。グラフ上をタッチした状態で左右にフリックすると表示内容が左右にスクロール表示します。
また、水平方向にピンチアウト・ピンチインすると時間軸を基準にグラフを拡大・縮小表示します。
- ヒストリカルトレンドグラフを操作します。
 - 拡大: グラフの時間軸を新しいデータの軸を基準に、拡大(2倍)表示します。
 - 縮小: グラフの時間軸を新しいデータの軸を基準に、縮小(1/2倍)表示します。
 - ページ<<: ページを左にスクロール表示します。
 - スクロール<: グラフを左にスクロール表示します。
 - カーソル<: カーソルを表示し、カーソルを古いデータの方にスクロール表示します。
 - カーソル>: カーソルを表示し、カーソルを新しいデータの方にスクロール表示します。
 - スクロール>: グラフを右にスクロール表示します。
 - ページ>>: ページを右にスクロール表示します。
 - 更新: カーソルを消去し、最新のデータを表示します。
- アラームの表示を操作します。
 - : 上下にページスクロールします。
 - : 上下に1行ずつスクロールします。
 - 削除: 選択された復旧済みアラームを削除します。
 - 全削除: 復旧済みアラームをすべて削除します。
- 選択したアラーム発生日時をグラフの中央に表示し、カーソルで示します。アラームカーソル非表示の場合は現在の日時をグラフの右端に表示し、カーソルで示します。
- カーソル位置の日時・回転速度・出力電流を表示します。

7. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
8. 前回表示していた画面に切り換えます。
9. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
10. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ 選択したアラーム発生日時のグラフジャンプ用に画面スクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については、「5.6 スクリプト一覧」を参照してください
- ・ マニュアル表示スイッチは、現在表示されている言語に対応したマニュアル表示画面に切り換えます。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。メッセージの左端をタッチすると、表示位置が画面上部、画面中央、画面下部の順に切り換わります。それ以外をタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。
- ・ GOT が起動中に発生したセンサレスサーボのアラームを表示する画面です。GOT が電源 OFF 中に発生したセンサレスサーボのアラームは表示できません。






5.3.7 マニュアル表示-言語 1(B-30500)、言語 2(B-30501)、言語 3(B-30502)



概要

表示中の言語に対応したマニュアルを表示します。

詳細

1. マニュアル表示-言語 1(B-30500)～言語 3(B-30502)は、それぞれドキュメント ID 201～203 のドキュメントを表示します。画面初回表示時は1ページ目を表示します。ドキュメント上をタッチした状態で8方向にフリックするとドキュメントを8方向にスクロール表示します。ドキュメントの端が表示されている状態でフリックすると、ページを切り換えます。ピンチアウト・ピンチインすると、大・中・小の3段階で、ドキュメントが切り換わります。
2. 表示しているドキュメントを操作します。
 : 表示しているドキュメントを拡大/縮小します。
 : 表示しているドキュメントを左右にスクロールします。
 : 表示しているドキュメントを上下にスクロールします。
3. 表示しているドキュメントのページを操作します。
 : 表示しているドキュメントのページ数を表示します。数値をタッチするとページ番号を変更できます。
 : 表示しているドキュメントをページ送り/ページ戻しします。
4. 各画面に切り換えます。青色のスイッチは、現在表示中画面のため画面は切り換わりません。
5. 前回表示していた画面に切り換えます。
6. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
7. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・ マニュアルの言語は、マニュアル用に作成するドキュメントの言語となります。マニュアル以外のタイトルやスイッチ銘板の言語は、コメントグループ No. 500 の列 No. 1～3 に設定されているコメントの言語となります。ドキュメント(ドキュメント ID)とコメントグループ No. 500 の列 No. の関係は下表となります。

ベース画面	ドキュメント ID	列 No.
マニュアル表示-言語 1 (B-30500)	201	1
マニュアル表示-言語 2 (B-30501)	202	2
マニュアル表示-言語 3 (B-30502)	203	3

- ・ GOT 起動時に、プロジェクトスクリプトにてドキュメントページ No. に「1」を設定しています。スクリプトの詳細については、「5.6 スクリプト一覧」を参照してください。
- ・ マニュアル表示用のドキュメントデータは、お客様で作成してください。詳細については、「6. マニュアル表示について」を参照してください。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。メッセージの左端をタッチすると、表示位置が画面上部、画面中央、画面下部の順に切り換わります。それ以外をタッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.8 アラームリセット(W-30001)



概要

システムアラームをリセットします。

詳細

1. システムアラームをリセットし、1 秒後にウィンドウ画面を閉じます。
2. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

5.3.9 言語設定(W-30002)



概要

GOT で表示する言語を選択します。

詳細

1. 言語を切り換え、ウィンドウ画面を閉じます。
2. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

- ・ 表示言語にあわせてシステム言語も切り換える設定をしています。
- ・ マニュアル表示-言語 1～言語 3 のいずれかのベース画面を表示中に言語設定ウィンドウで言語を切り換えた場合、選択した言語に対応したマニュアル表示画面に切り換わるように画面スクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については、「5.6 スクリプト一覧」を参照してください。

5. 3. 10時計設定(W-30003)



概要

GOT の時計データを変更します。

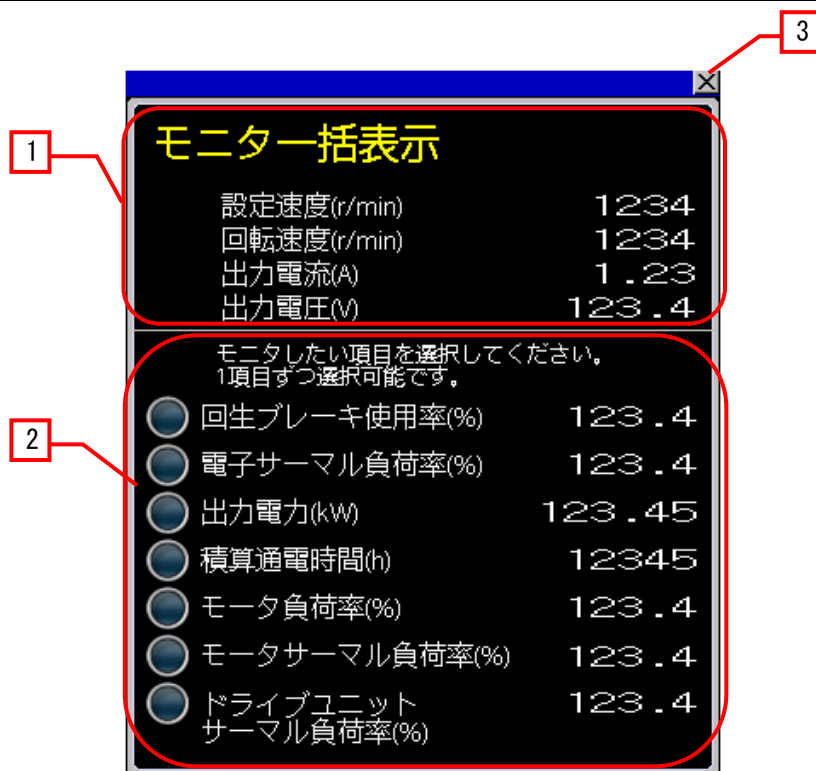
詳細

1. 現在の日時を表示します。
2. 変更したい日時を[▼▲]スイッチで設定します。[▼▲]スイッチは、長押しすると連続で増減します。リセットスイッチは、秒をリセットします。
3. 設定した日時を GOT の時計データに反映し、1 秒後にウィンドウ画面を閉じます。
4. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

- ・ 変更する日時の初期値は、ウィンドウ画面を表示した時の日時です。
- ・ 変更する日時の年・月・日・時・分・秒の数値表示にオブジェクトスクリプトを設定しています。詳細については、「5.6 スクリプト一覧」を参照してください。

5.3.11 モニター一括表示(W-30004)



概要

各種項目の一括モニタと、特殊モニタを表示します。

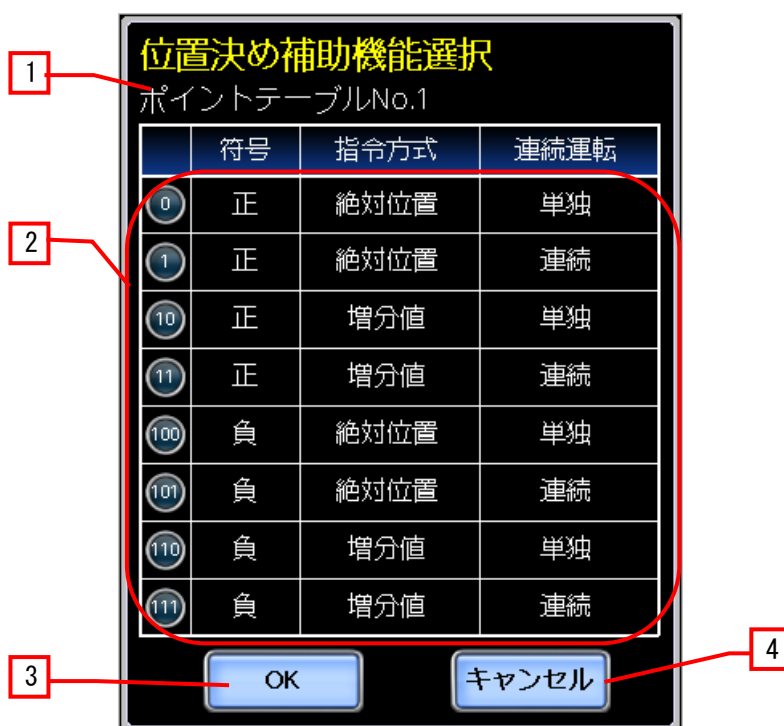
詳細

1. 設定速度、回転速度、出力電流、出力電圧の値を表示します。
2. センサレスサーボの特殊モニタを表示します。モニタしたい項目名をタッチして選択してください。選択された項目のランプが点灯し、数値表示が表示されます。選択されていない項目の数値表示は消去されます。
3. ウィンドウ画面を閉じます。

備考

- ・ 特殊モニタの数値表示にオブジェクトスクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については、「5.6 スクリプト一覧」を参照してください。

5. 3. 12位置決め補助機能選択(W-30005)



概要

位置決め補助機能の動作パターンを選択します。

詳細

1. 選択したポイントテーブルの No. を表示します。
2. 位置決め補助機能の動作パターンを表示します。
現在選択されている動作パターンに該当するランプが点灯しています。変更する場合は、ランプをタッチして動作パターンを選択してください。選択された位置決め補助機能のランプが点灯します。
3. 選択された位置決め補助機能の番号 (0～111) をポイントテーブルに反映して、ウィンドウ画面を閉じます。
4. 選択された位置決め補助機能の番号 (0～111) をポイントテーブルに反映せずに、ウィンドウ画面を閉じます。

備考

- ・ ポイントテーブル No. 7 の位置決め補助機能選択時は単独運転の動作パターンのみ指定可能です。
- ・ ベース画面で設定されている位置決め補助機能の番号に該当するランプを点灯させるために画面スクリプトを設定しています。スクリプトの詳細については、「5.6 スクリプト一覧」を参照してください。

5.4 使用デバイス一覧

画面上のスイッチやランプなどに設定されている一部のデバイスは、スクリプトなどの共通設定にも設定されている場合があります。これらのデバイスを一括で変更する場合には[一括変更]の使用を推奨します。[一括変更]の詳細については、「GT Designer3 (GOT2000) ヘルプ」を参照してください。

5.4.1 接続機器のデバイス

タイプ	デバイス番号	用途
ビット	RS0	ドライブユニット運転中
	RS1	正転中
	RS2	逆転中
	RS3	速度到達
	RS4	過負荷
	RS6	速度検出
	RS7	異常発生
ワード	A0	2 回前の異常
	A1	最新の異常
	A2	4 回前の異常
	A3	3 回前の異常
	A4	6 回前の異常
	A5	5 回前の異常
	A6	8 回前の異常
	A7	7 回前の異常
	Pr1	上限設定
	Pr2	下限設定
	Pr4	3 速設定 (高速)
	Pr5	3 速設定 (中速)
	Pr6	3 速設定 (低速)
	Pr7	加速時間
	Pr8	減速時間
	Pr24	多段速設定 (4 速) デバイスデータ転送で使用
	Pr25	多段速設定 (5 速) デバイスデータ転送で使用
	Pr26	多段速設定 (6 速) デバイスデータ転送で使用
	Pr27	多段速設定 (7 速) デバイスデータ転送で使用
	Pr52	DU/PU メイン表示データ選択
	Pr54	FM 端子機能選択
	Pr55	速度モニタ基準
	Pr125	端子 2 速度設定ゲイン速度
	Pr178	STF 端子機能選択
	Pr179	STR 端子機能選択
	Pr180	RL 端子機能選択
	Pr181	RM 端子機能選択
	Pr182	RH 端子機能選択
	Pr183	MRS 端子機能選択
	Pr184	RES 端子機能選択
	Pr190	RUN 端子機能選択
	Pr191	FU 端子機能選択
	Pr192	ABC 端子機能選択
	Pr465~Pr478	第 1 目標位置~第 7 目標位置 デバイスデータ転送で使用 : 14 点
	Pr525~Pr531	第 1 位置決め補助機能~第 7 位置決め補助機能 デバイスデータ転送で使用 : 7 点
	Pr578~Pr591	第 1 位置決め加速時間~第 7 位置決め加速時間 デバイスデータ転送で使用 : 14 点

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	Pr800	制御方法選択
	SP110	設定速度 (RAM, E2PROM)
	SP111	回転速度
	SP112	出力電流
	SP113	出力電圧
	SP114	特殊モニタ
	SP115	特殊モニタ選択 No.
	SP116	異常内容一括クリア
	SP122	運転指令
	SP125	ドライブユニットリセット

5.4.2 GOT の内部デバイス

タイプ	デバイス番号	用途
ビット	GB40	スクリプトトリガ (常時 ON)
	GB60131	正転スイッチスクリプト用仮ビット
	GB60132	逆転スイッチスクリプト用仮ビット
	GB60133	低速スイッチスクリプト用仮ビット
	GB60134	中速スイッチスクリプト用仮ビット
	GB60135	高速スイッチスクリプト用仮ビット
	GB60136	スクリプトトリガ (正転スイッチ)
	GB60137	スクリプトトリガ (逆転スイッチ)
	GB60138	スクリプトトリガ (低速スイッチ)
	GB60139	スクリプトトリガ (中速スイッチ)
	GB60140	スクリプトトリガ (高速スイッチ)
	GB61000	アラーム転送フラグ (スクリプトトリガ)
	GB61001～GB61035	ユーザアラーム監視の使用デバイス (35 点)
	GB61100	時刻指定ジャンプのフラグ (スクリプトトリガ)
	GB61101	補助機能スイッチ 01 ランプ用仮ビット
	GB61102	補助機能スイッチ 02 ランプ用仮ビット
	GB61103	補助機能スイッチ 03 ランプ用仮ビット
	GB61104	補助機能スイッチ 04 ランプ用仮ビット
	GB61105	補助機能スイッチ 05 ランプ用仮ビット
	GB61106	補助機能スイッチ 06 ランプ用仮ビット
	GB61107	補助機能スイッチ 07 ランプ用仮ビット
	GB61108	補助機能スイッチ 08 ランプ用仮ビット
	GB61109	補助機能スイッチ起動用ビット
	GB61110	補助機能設定のフラグ (スクリプトトリガ)
	GB61121	位置決め運転スイッチ 01 ランプ用仮ビット
	GB61122	位置決め運転スイッチ 02 ランプ用仮ビット
	GB61123	位置決め運転スイッチ 03 ランプ用仮ビット
	GB61124	位置決め運転スイッチ 04 ランプ用仮ビット
	GB61125	位置決め運転スイッチ 05 ランプ用仮ビット
	GB61126	位置決め運転スイッチ 06 ランプ用仮ビット
	GB61127	位置決め運転スイッチ 07 ランプ用仮ビット
	GB61200	ロギング 2 用バッファ履歴消去トリガ
	GD60031. b13	GOT エラーリセット信号
	GD61042. b0	ロギング 2 用ロギングトリガ
	GD62000. b0	デバイスデータ転送 トリガデバイス
	GD62000. b1	デバイスデータ転送 転送元先反転フラグ
	GS512. b0	時刻変更信号

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	GD60000	ベース画面切り換え
	GD60001	オーバーラップウィンドウ 1 画面切り換え
	GD60004	オーバーラップウィンドウ 2 画面切り換え
	GD60007	オーバーラップウィンドウ 3 画面切り換え
	GD60021	言語切り換え
	GD60022	システム言語切り換え
	GD60031、GD60041	システム情報
	GD60080～GD60082	ドキュメント表示、ページ番号、前頁スイッチ、次頁スイッチ
	GD61000～GD61041	デバイスデータ転送用内部デバイス
	GD61042	ロギング 2 用ロギングトリガ
	GD61050	補助機能選択で指定した番号
	GD61051	補助機能選択のオフセット用デバイス
	GD61201～GD61202	ヒストリカルトレンドグラフ グラフ情報
	GD61221～GD61224	ヒストリカルトレンドグラフ カーソル位置時刻
	GD61225～GD61228	ヒストリカルトレンドグラフ 表示開始位置時刻
	GD61229～GD61232	ヒストリカルトレンドグラフ 表示終了位置時刻
	GD61233～GD61235	ヒストリカルトレンドグラフ 表示位置時刻指定
	GD61240～GD61243	アラーム表示(ユーザ)外部出力の発生日付と発生時刻
	GD62000	デバイスデータ転送
	GD63990～GD63995	時計のデジスイッチ
	GS513～GS516	変更時刻
	GS650～GS652	現在時刻
	TMP900～TMP901	スクリプト演算用:アラーム発生時刻退避
	TMP910～TMP913	スクリプト演算用:アラーム発生時刻
	TMP930	スクリプト演算用:補助機能表示用
	TMP950～TMP996	スクリプト演算用

5.5 コメント一覧

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
499	No. 1～35	B-30005、B-30006(ユーザアラーム監視 ID 30001)
500	No. 1	B-30001～30502
	No. 2	B-30001、B-30002
	No. 3	B-30001、B-30003
	No. 4	W-30001
	No. 5	B-30001～30502
	No. 7	B-30001、B-30500～30502
	No. 8	B-30002～30502
	No. 9	B-30005
	No. 10	B-30006
	No. 11～23	B-30002
	No. 25～29	B-30002
	No. 30	B-30002～30502
	No. 31～33	B-30002
	No. 34	B-30002、B-30005
	No. 35～38	B-30001～30502
	No. 41～57	B-30002、B-30006
	No. 65～67	B-30004
	No. 71～92	B-30004
	No. 96～99	B-30001～30502
	No. 121～130	B-30005
	No. 132～134	B-30005
	No. 135	B-30003

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
500	No. 151	W-30001、W-30003
	No. 152	W-30002
	No. 153～160	W-30003
	No. 171～184	W-30004
	No. 185～190	B-30006
	No. 195～198	B-30002、B-30003
	No. 199～207	W-30005
	No. 210～219	W-30005
	No. 220～232	B-30003

5.6 スクリプト一覧

項目	設定
プロジェクトスクリプト	有り
画面スクリプト	有り : B-30002、B-30003、B-30006、W-30002、W-30005
オブジェクトスクリプト	有り : B-30002、W-30003、W-30004

5.6.1 プロジェクトスクリプト

スクリプト No.	30001	スクリプト名	Script30001
コメント	初期設定		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB40
[w:GD60080]=1; //ベース画面 30500 のドキュメントページNo.を 1 に設定 [w:GD60081]=1; //ベース画面 30501 のドキュメントページNo.を 1 に設定 [w:GD60082]=1; //ベース画面 30502 のドキュメントページNo.を 1 に設定 //補助機能表示用ランプデバイスを OFF rst([b:GB61101]); rst([b:GB61102]); rst([b:GB61103]); rst([b:GB61104]); rst([b:GB61105]); rst([b:GB61106]); rst([b:GB61107]); rst([b:GB61108]); rst([b:GB61109]);			

5.6.2 画面スクリプト

ベース画面 30002

スクリプト No.	30008	スクリプト名	Script30008
コメント	現在時刻取得		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB40
//画面表示時に年月日時分秒を格納 [w:GD61233]=[w:GS650]; [w:GD61234]=[w:GS651]; [w:GD61235]=[w:GS652];			

ベース画面 30003

スクリプト No.	30009	スクリプト名	Script30009
コメント	ポイントテーブル		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
//ポイントテーブル用のロギング開始 [w:GD61042]=[w:0-0 SP122];			
スクリプト No.	30010	スクリプト名	Script30010
コメント	補助機能設定		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB61110
//補助機能選択で選択した内容をオフセットしたデバイスにセットする。 [w:GD61035[w:GD61051]]= [w:GD61050]; rst([b:GB61110]); //スクリプトトリガデバイス OFF			

ベース画面 30006

スクリプト No.	30003	スクリプト名	Script30003
コメント	アラームリセット		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立下り 0-0 RS7
//各異常状態フラグをリセット rst([b:GB61001]); rst([b:GB61002]); rst([b:GB61003]); rst([b:GB61004]); rst([b:GB61005]); rst([b:GB61006]); rst([b:GB61007]); rst([b:GB61008]); rst([b:GB61009]); rst([b:GB61010]); rst([b:GB61011]); rst([b:GB61012]); rst([b:GB61013]); rst([b:GB61014]); rst([b:GB61015]); rst([b:GB61016]); rst([b:GB61017]); rst([b:GB61018]); rst([b:GB61019]); rst([b:GB61020]); rst([b:GB61021]); rst([b:GB61022]); rst([b:GB61023]); rst([b:GB61024]); rst([b:GB61025]); rst([b:GB61026]); rst([b:GB61027]); rst([b:GB61028]); rst([b:GB61029]); rst([b:GB61030]); rst([b:GB61031]); rst([b:GB61032]); rst([b:GB61033]); rst([b:GB61034]); rst([b:GB61035]);			

スクリプト No.	30004	スクリプト名	Script30004
コメント	アラーム転送		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB61000
<pre>//最新の異常状態を各異常状態フラグに格納 switch([w:0-0 A1]) { case 16: set([b:GB61001]); break; case 17: set([b:GB61002]); break; case 18: set([b:GB61003]); break; case 32: set([b:GB61004]); break; case 33: set([b:GB61005]); break; case 34: set([b:GB61006]); break; case 48: set([b:GB61007]); break; case 49: set([b:GB61008]); break; case 64: set([b:GB61009]); break; case 82: set([b:GB61010]); break; case 96: set([b:GB61011]); break; case 97: set([b:GB61012]); break; case 112: set([b:GB61013]); break; case 128: set([b:GB61014]); break; case 129: set([b:GB61015]); break; case 144: set([b:GB61016]); break; case 160: set([b:GB61017]); </pre>			

```
break;
case 161:
    set([b:GB61018]);
    break;
case 241:
    set([b:GB61019]);
    break;
case 176:
    set([b:GB61020]);
    break;
case 179:
    set([b:GB61021]);
    break;
case 177:
    set([b:GB61022]);
    break;
case 178:
    set([b:GB61023]);
    break;
case 246:
    set([b:GB61024]);
    break;
case 247:
    set([b:GB61025]);
    break;
case 192:
    set([b:GB61026]);
    break;
case 197:
    set([b:GB61027]);
    break;
case 199:
    set([b:GB61028]);
    break;
case 208:
    set([b:GB61029]);
    break;
case 209:
    set([b:GB61030]);
    break;
case 211:
    set([b:GB61031]);
    break;
case 221:
    set([b:GB61032]);
    break;
case 200:
    set([b:GB61033]);
    break;
case 253:
    set([b:GB61034]);
    break;
case 201:
    set([b:GB61035]);
    break;
}
```


rst([b:GB61000]); //アラーム転送フラグ OFF			
スクリプト No.	30005	スクリプト名	Script30005
コメント	アラーム連携		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	OFF 中 GB61100
<pre> if([w:GD61242] != [w:TMP900]) { // (外部出力-発生時刻が) 前回の時間と違うなら、処理を行う [b:GB61100]=1; // 時刻指定ジャンプ用フラグ ON [w:TMP900]=[w:GD61242]; // アラーム発生時刻格納 } </pre>			
スクリプト No.	30006	スクリプト名	Script30006
コメント	時刻指定ジャンプ		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB61100
<pre> // アラーム発生時刻を時刻指定ジャンプに反映 [w:TMP910]=[w:GD61241]&0x00FF; // 年(マスク) [w:TMP910]=[w:TMP910]<<8; // (左シフト) [w:TMP911]=[w:GD61240]&0xFF00; // 月(マスク) [w:TMP911]=[w:TMP911]>>8; // (右シフト) [w:GD61233]=[w:TMP910] [w:TMP911]; // 年、月 [w:TMP912]=[w:GD61240]&0x00FF; // 日(マスク) [w:TMP912]=[w:TMP912]<<8; // (左シフト) [w:TMP913]=[w:GD61243]&0x00FF; // 時(マスク) [w:GD61234]=[w:TMP912] [w:TMP913]; // 日、時 [w:GD61235] = [w:GD61242]; // 分、秒 [b:GB61100]=0; // 時刻指定ジャンプ用フラグ OFF </pre>			
スクリプト No.	30007	スクリプト名	Script30007
コメント	アラーム転送フラグセット		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り 0-0 RS7
<pre> // アラーム転送クリプトのトリガデバイスを ON する。 set([b:GB61000]); // アラーム転送フラグ ON </pre>			

ウィンドウ画面 30002

スクリプト No.	30002	スクリプト名	Script30002
コメント	マニュアル表示画面の言語切り換え		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時
<pre> if((([w:GD60000] >= 30500) && ([w:GD60000] <=30502)) { // ベース画面切り換えデバイス値が 30500～30502 の場合 if([w:GD60021] == 1) { // 言語が言語 1 の場合 [w:GD60000] = 30500; // マニュアル表示-言語 1 画面に遷移 } if([w:GD60021] == 2) { // 言語が言語 2 の場合 [w:GD60000] = 30501; // マニュアル表示-言語 2 画面に遷移 } if([w:GD60021] == 3) { // 言語が言語 3 の場合 [w:GD60000] = 30502; // マニュアル表示-言語 3 画面に遷移 } } </pre>			

ウィンドウ画面 30005

スクリプト No.	30011	スクリプト名	Script30011
コメント	補助機能選択内容表示		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB40
<pre>//選択したポイントテーブル No. の補助機能デバイスの値を TMP930 に取得 switch([w:GD61051]) { case 0: [w:TMP930] = [w:GD61035]; break; case 1: [w:TMP930] = [w:GD61036]; break; case 2: [w:TMP930] = [w:GD61037]; break; case 3: [w:TMP930] = [w:GD61038]; break; case 4: [w:TMP930] = [w:GD61039]; break; case 5: [w:TMP930] = [w:GD61040]; break; case 6: [w:TMP930] = [w:GD61041]; break; } //設定されている補助機能番号ごとに該当のランプデバイスを ON する switch([w:TMP930]) { case 0: set([b:GB61101]); [w:GD61050] = 0; break; case 1: set([b:GB61102]); [w:GD61050] = 1; break; case 10: set([b:GB61103]); [w:GD61050] = 10; break; case 11: set([b:GB61104]); [w:GD61050] = 11; break; case 100: set([b:GB61105]); [w:GD61050] = 100; break; case 101: set([b:GB61106]); [w:GD61050] = 101; break; case 110:</pre>			

```

set([b:GB61107]);
[w:GD61050] = 110;
break;
case 111:
set([b:GB61108]);
[w:GD61050] = 111;
break;
}

```

5.6.3 オブジェクトスクリプト

ベース画面 30002

オブジェクト(名称)	スイッチ(低速、中速、高速、正転、逆転)		
スクリプトユーザ ID	1~5		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	立上り GB60136~GB60140
<pre> if(([b:GB60131] == ON) && ([b:GB60133] == ON)) { [0-0:w:SP122] = 10; //正転&低速運転 } if(([b:GB60131] == ON) && ([b:GB60134] == ON)) { [0-0:w:SP122] = 18; //正転&中速運転 } if(([b:GB60131] == ON) && ([b:GB60135] == ON)) { [0-0:w:SP122] = 34; //正転&高速運転 } if(([b:GB60132] == ON) && ([b:GB60133] == ON)) { [0-0:w:SP122] = 12; //逆転&低速運転 } if(([b:GB60132] == ON) && ([b:GB60134] == ON)) { [0-0:w:SP122] = 20; //逆転&中速運転 } if(([b:GB60132] == ON) && ([b:GB60135] == ON)) { [0-0:w:SP122] = 36; //逆転&高速運転 } </pre>			

ウィンドウ画面 30003

オブジェクト(名称)	数値表示(変更_年)		
スクリプトユーザ ID	1		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	立上り GB40
<pre> //時計データより本日の年月を取得 [w:TMP950] = [w:GS650] & 0xF000; //設定用時計データより年の下 2 桁の 10 の位を取得 [w:TMP960] = [w:TMP950] >> 12; //桁合せ [w:TMP968] = [w:TMP960] * 10; //BCD->BIN [w:TMP951] = [w:GS650] & 0x0F00; //設定用時計データより年の下 2 桁の 1 の位を取得 [w:TMP961] = [w:TMP951] >> 8; //BCD->BIN [w:TMP973] = 2000 + [w:TMP968] + [w:TMP961]; //TMP973 に年を BIN でセット [w:GD63990] = [w:TMP973]; //年をセット [w:TMP952] = [w:GS650] & 0x00F0; //設定用時計データより月の 10 の位を取得 [w:TMP962] = [w:TMP952] >> 4; //桁合せ [w:TMP969] = [w:TMP962] * 10; //BCD->BIN [w:TMP953] = [w:GS650] & 0x000F; //設定用時計データより月の 1 の位を取得 </pre>			

```

[w:TMP974] = [w:TMP969] + [w:TMP953]; //TMP974 に月を BIN でセット
[w:GD63991] = [w:TMP974]; //月をセット

[w:TMP954] = [w:GS651] & 0xF000; //設定用時計データより日の下 2 桁の 10 の位を取得
[w:TMP963] = [w:TMP954] >> 12; //桁合せ
[w:TMP970] = [w:TMP963] * 10; //BCD→BIN
[w:TMP955] = [w:GS651] & 0x0F00; //設定用時計データより日の下 2 桁の 1 の位を取得
[w:TMP964] = [w:TMP955] >> 8; //BCD→BIN
[w:TMP975] = [w:TMP970] + [w:TMP964]; //TMP975 に日を BIN でセット
[w:GD63992] = [w:TMP975]; //日をセット

[w:TMP956] = [w:GS651] & 0x00F0; //設定用時計データより時の 10 の位を取得
[w:TMP965] = [w:TMP956] >> 4; //桁合せ
[w:TMP971] = [w:TMP965] * 10; //BCD→BIN
[w:TMP957] = [w:GS651] & 0x000F; //設定用時計データより時の 1 の位を取得
[w:TMP976] = [w:TMP971] + [w:TMP957]; //TMP976 に時を BIN でセット
[w:GD63993] = [w:TMP976]; //時をセット

[w:TMP958] = [w:GS652] & 0xF000; //設定用時計データより分の下 2 桁の 10 の位を取得
[w:TMP966] = [w:TMP958] >> 12; //桁合せ
[w:TMP972] = [w:TMP966] * 10; //BCD→BIN
[w:TMP959] = [w:GS652] & 0x0F00; //設定用時計データより分の下 2 桁の 1 の位を取得
[w:TMP967] = [w:TMP959] >> 8; //BCD→BIN
[w:TMP977] = [w:TMP972] + [w:TMP967]; //TMP977 に分を BIN でセット
[w:GD63994] = [w:TMP977]; //分をセット

[w:TMP993] = [w:GS652] & 0x00F0; //設定用時計データより秒の 10 の位を取得
[w:TMP995] = [w:TMP993] >> 4; //桁合せ
[w:TMP996] = [w:TMP995] * 10; //BCD→BIN
[w:TMP994] = [w:GS652] & 0x000F; //設定用時計データより秒の 1 の位を取得
[w:TMP978] = [w:TMP996] + [w:TMP994]; //TMP978 に秒を BIN でセット
[w:GD63995] = [w:TMP978]; //秒をセット

```

オブジェクト(名称)	数値表示(変更_月)		
スクリプトユーザ ID	2		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時

// BIN → BCD 変換

```

[w:TMP979] = [w:GD63990] - 2000; // 年の下 2 桁

```

```

[w:TMP980] = (([w:TMP979] / 10) << 4) + ([w:TMP979] % 10); // 年 BIN → BCD
[w:TMP981] = (([w:GD63991] / 10) << 4) + ([w:GD63991] % 10); // 月 BIN → BCD
[w:TMP982] = (([w:GD63992] / 10) << 4) + ([w:GD63992] % 10); // 日 BIN → BCD
[w:TMP983] = (([w:GD63993] / 10) << 4) + ([w:GD63993] % 10); // 時 BIN → BCD
[w:TMP984] = (([w:GD63994] / 10) << 4) + ([w:GD63994] % 10); // 分 BIN → BCD
[w:TMP985] = (([w:GD63995] / 10) << 4) + ([w:GD63995] % 10); // 秒 BIN → BCD

```

オブジェクト(名称)	数値表示(変更_日)		
スクリプトユーザ ID	3		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時

// 年月設定

```

[w:GS513] = ([w:TMP980] << 8) + [w:TMP981]; // 変更時刻デバイスに年月セット

```

オブジェクト(名称)	数値表示(変更_時)		
スクリプトユーザ ID	4		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
// 日時設定			
[w:GS514] = ([w:TMP982] << 8) + [w:TMP983]; // 変更時刻デバイスに日時セット			
オブジェクト(名称)	数値表示(変更_分)		
スクリプトユーザ ID	5		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
// 分秒設定			
[w:GS515] = ([w:TMP984] << 8) + [w:TMP985]; // 変更時刻デバイスに分秒セット			
オブジェクト(名称)	数値表示(変更_秒)		
スクリプトユーザ ID	6		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
// 曜日設定			
[w:TMP986] = [w:GD63990]; //年(BIN)			
[w:TMP987] = [w:GD63991]; //月(BIN)			
[w:TMP988] = [w:GD63992]; //日(BIN)			
if((([w:TMP987] == 1) ([w:TMP987] == 2)) { //1・2 月の場合のみ前年の 13・14 月として計算するための補正処理			
[w:TMP986] = [w:TMP986] - 1; //年から 1 を減算			
[w:TMP987] = [w:TMP987] + 12; //月に 12 を加算			
}			
[w:TMP989] = [w:TMP986]/4; //ツェラーの公式に必要な項を作成			
[w:TMP990] = [w:TMP986]/100; //ツェラーの公式に必要な項を作成			
[w:TMP991] = [w:TMP986]/400; //ツェラーの公式に必要な項を作成			
[w:TMP992] = (13*[w:TMP987]+8)/5; //ツェラーの公式に必要な項を作成			
//ツェラーの公式で曜日算出して変更時刻デバイスに曜日をセット			
[w:GS516] = ([w:TMP986]+[w:TMP989]-[w:TMP990]+[w:TMP991]+[w:TMP992]+[w:TMP988])%7;			

ウィンドウ画面 30004

オブジェクト(名称)	数値表示(回生ブレーキ使用率(%))		
スクリプトユーザ ID	1		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
if([0-0:w:SP115] == 9) { //動作条件成立の時			
my.active = 1; //更新を有効			
redraw_object(); //オブジェクトを更新			
} else { //動作条件不成立の時			
my.active=0; //更新を無効			
clear_object(); //オブジェクトをクリア			
}			
オブジェクト(名称)	数値表示(電子サーマル負荷率(%))		
スクリプトユーザ ID	2		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
if([0-0:w:SP115] == 10) { //動作条件成立の時			
my.active = 1; //更新を有効			
redraw_object(); //オブジェクトを更新			
} else { //動作条件不成立の時			
my.active=0; //更新を無効			
clear_object(); //オブジェクトをクリア			
}			

オブジェクト(名称)	数値表示(出力電力(kW))		
スクリプトユーザ ID	3		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre> if([0-0:w:SP115] == 14){ //動作条件成立の時 my.active = 1; //更新を有効 redraw_object(); //オブジェクトを更新 }else{ //動作条件不成立の時 my.active=0; //更新を無効 clear_object(); //オブジェクトをクリア } </pre>			
オブジェクト(名称)	数値表示(積算通電時間(h))		
スクリプトユーザ ID	4		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre> if([0-0:w:SP115] == 20){ //動作条件成立の時 my.active = 1; //更新を有効 redraw_object(); //オブジェクトを更新 }else{ //動作条件不成立の時 my.active=0; //更新を無効 clear_object(); //オブジェクトをクリア } </pre>			
オブジェクト(名称)	数値表示(モータ負荷率(%))		
スクリプトユーザ ID	5		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre> if([0-0:w:SP115] == 24){ //動作条件成立の時 my.active = 1; //更新を有効 redraw_object(); //オブジェクトを更新 }else{ //動作条件不成立の時 my.active=0; //更新を無効 clear_object(); //オブジェクトをクリア } </pre>			
オブジェクト(名称)	数値表示(モータサーマル負荷率(%))		
スクリプトユーザ ID	6		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre> if([0-0:w:SP115] == 61){ //動作条件成立の時 my.active = 1; //更新を有効 redraw_object(); //オブジェクトを更新 }else{ //動作条件不成立の時 my.active=0; //更新を無効 clear_object(); //オブジェクトをクリア } </pre>			
オブジェクト(名称)	数値表示(ドライブユニットサーマル負荷率(%))		
スクリプトユーザ ID	7		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre> if([0-0:w:SP115] == 62){ //動作条件成立の時 my.active = 1; //更新を有効 redraw_object(); //オブジェクトを更新 }else{ //動作条件不成立の時 my.active=0; //更新を無効 clear_object(); //オブジェクトをクリア } </pre>			

5.7 デバイスデータ転送一覧

ID : 201 転送 1

項 目		設 定
デバイスデータ転送トリガ	トリガ種別	立上り
	外部制御デバイス	GD62000
	トリガデバイス	GD62000. b0
	転送元先反転フラグ	GD62000. b1
外部通知情報	<input type="checkbox"/> 外部通知 デバイス	なし
デバイス	ブロック数	5
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	14
	転送元デバイス	GD61000
	転送先デバイス	0-0 Pr465
	オフセット	なし
ブロック 2	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	14
	転送元デバイス	GD61021
	転送先デバイス	0-0 Pr578
	オフセット	なし
ブロック 3	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	7
	転送元デバイス	GD61035
	転送先デバイス	0-0 Pr525
	オフセット	なし
ブロック 4	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	3
	転送元デバイス	GD61014
	転送先デバイス	0-0 Pr4
	オフセット	なし
ブロック 5	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	4
	転送元デバイス	GD61017
	転送先デバイス	0-0 Pr24
	オフセット	なし

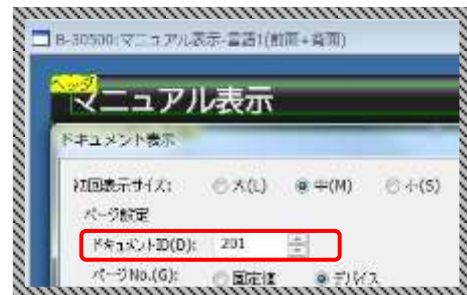
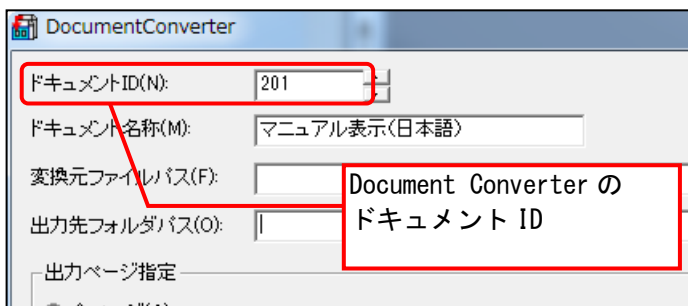
6. マニュアル表示について

マニュアル表示は、ドキュメント表示機能を使用して表示しています。ドキュメント表示機能の詳細については、「GT Designer3 (GOT2000) ヘルプ」を参照してください。なお、ドキュメント表示機能は、言語切り換えに非対応のため、サンプル画面では、言語切り換え時に選択した言語のドキュメント(ドキュメント ID)を設定したベース画面を切り換え表示することで言語切り換えを実現しています。

6.1 マニュアル表示用ドキュメントデータの準備

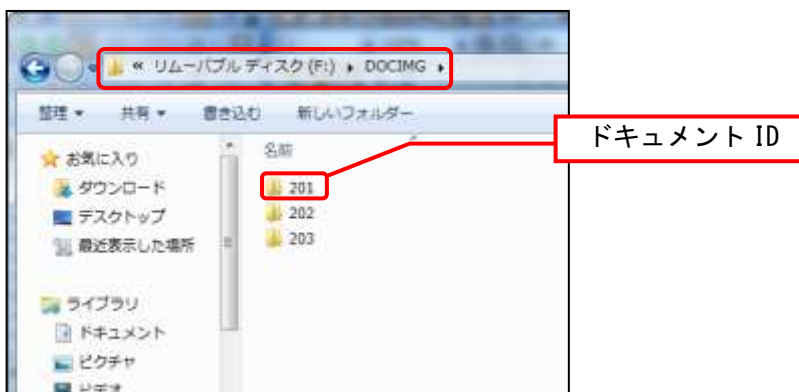
例：ベース画面 B-30500：マニュアル表示-言語1 にマニュアル(ドキュメント)を表示する場合

- (1) 表示するマニュアル(Word や Excel など)を Document Converter を使用してドキュメント表示機能用のドキュメントデータ(JPEG ファイル)に変換します。この際、Document Converter の[ドキュメント ID]には、ベース画面 B-30500 のドキュメント表示の[ドキュメント ID]と同じ値を設定します。



例：ベース画面 B-30500：マニュアル表示-言語1 のドキュメント表示のドキュメント ID

- (2) ドキュメントデータは DOCIMG フォルダの 201 フォルダ内に生成されます。DOCIMG フォルダ以下のフォルダ構成は変更せずに、DOCIMG フォルダごと SD カードのルートディレクトリに保存してください。

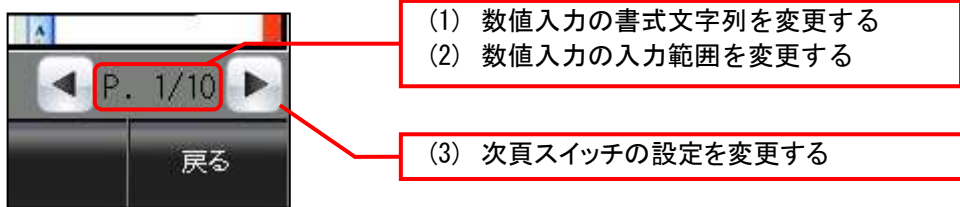


SD カードのフォルダ構成

6.2 ドキュメントの総ページ数の変更

表示するドキュメントの総ページ数に合わせて、画面右下に表示する総ページ数を変更してください。

例：ドキュメント総数を 10 ページから 20 ページに変更する場合

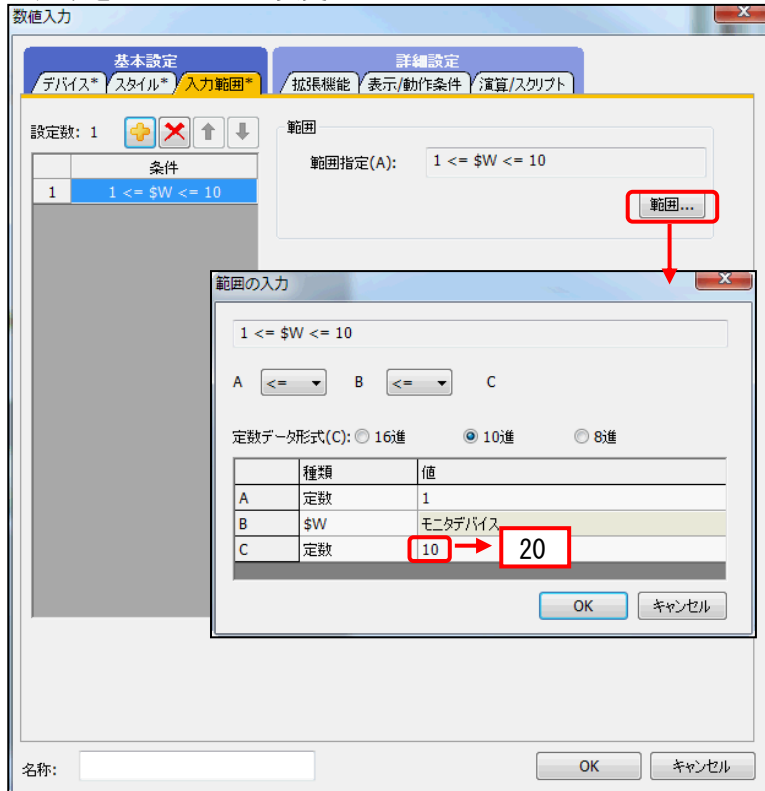


- (1) 数値入力の書式を変更する。
 1. 数値入力をダブルクリックし、ダイアログボックスの[デバイス]タブを表示
 2. [書式文字列]を「P. ##/10」から「P. ##/20」に変更



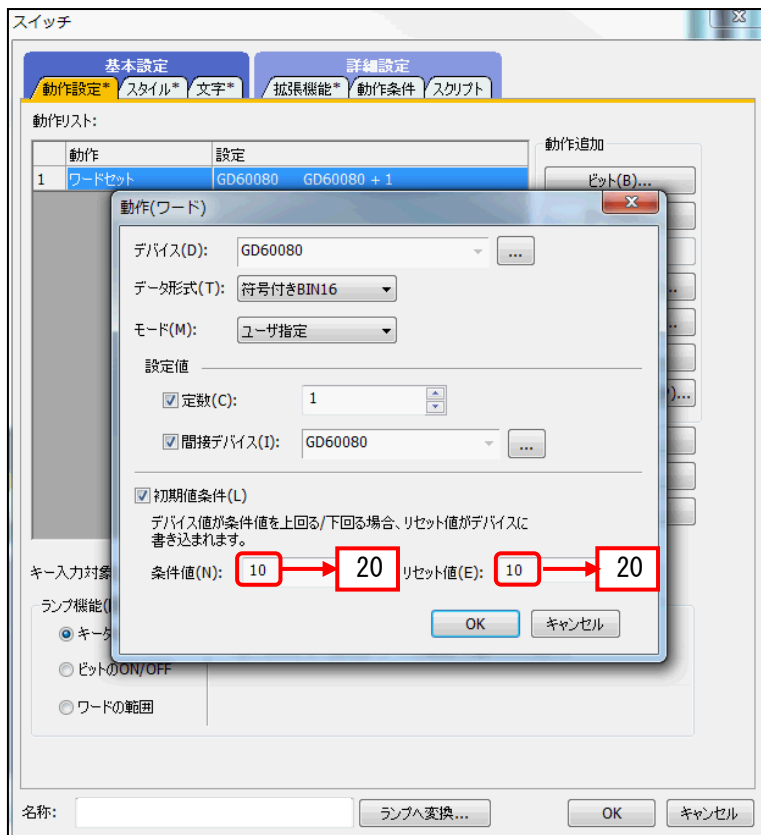
(2) 数値入力の入力範囲を変更する。

1. ダイアログボックスの[入力範囲]タブを表示
2. [範囲]をクリックし、[範囲の入力]ダイアログボックスを表示
3. 定数を 10 から 20 に変更



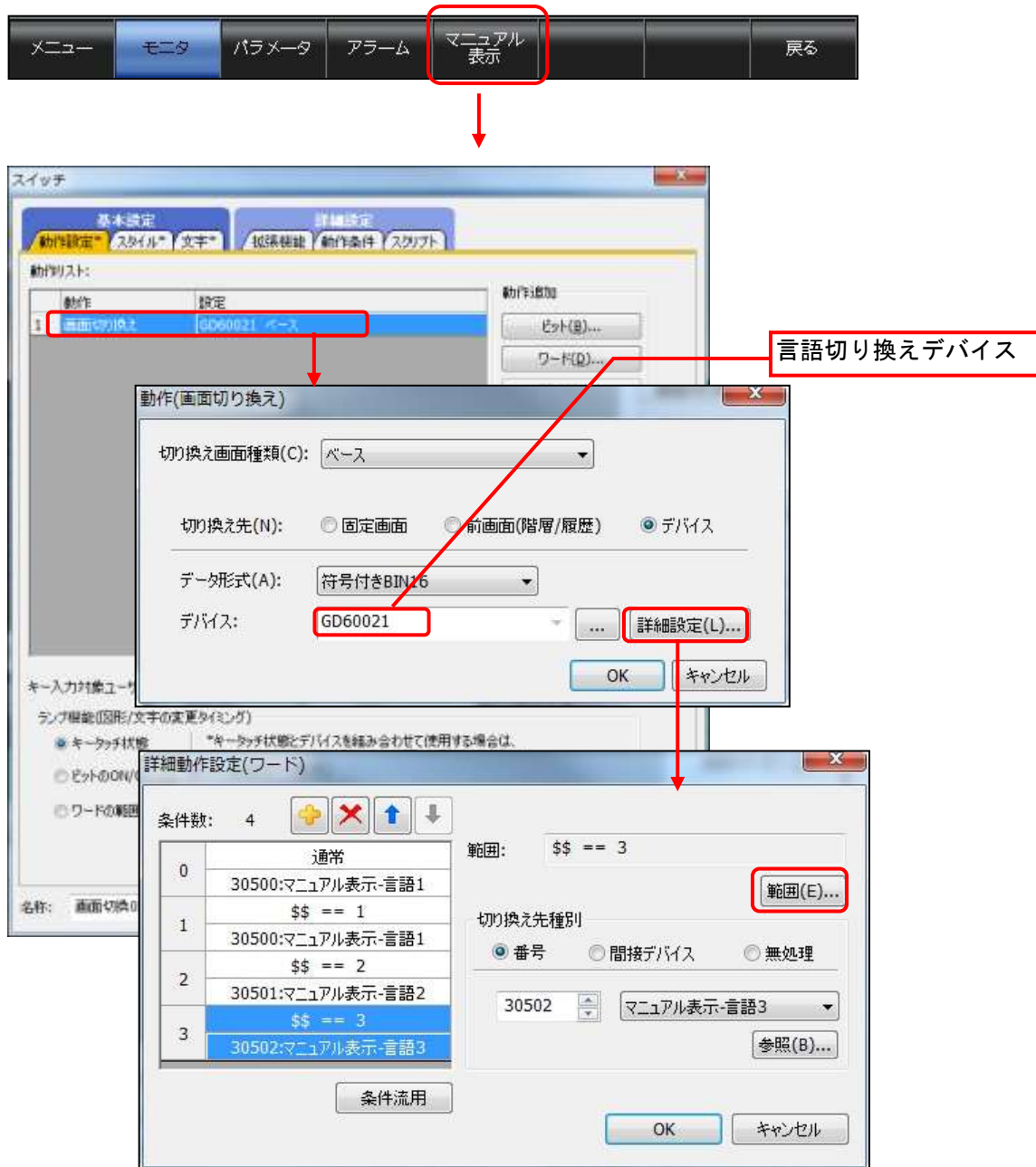
(3) 次頁スイッチの設定を変更する

1. ダイアログボックスの[動作設定]タブを表示
2. [動作 1]をダブルクリックし、[動作(ワード)]ダイアログボックスを表示
3. [条件値]、[リセット値]を 10 から 20 に変更



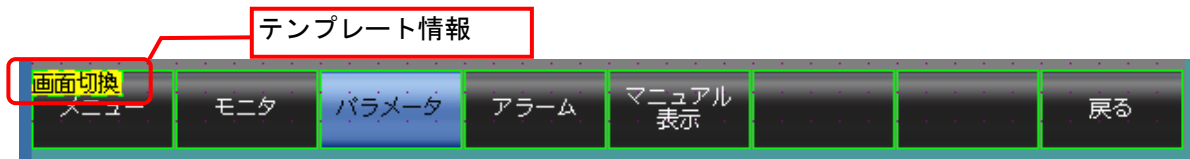
6.3 「マニュアル表示」スイッチの設定

「マニュアル表示」スイッチは、言語切り換えデバイスに格納された列 No. によって表示するマニュアル画面を指定しています。列 No. の詳細については、「5.1 表示言語」を参照してください。



7. テンプレート

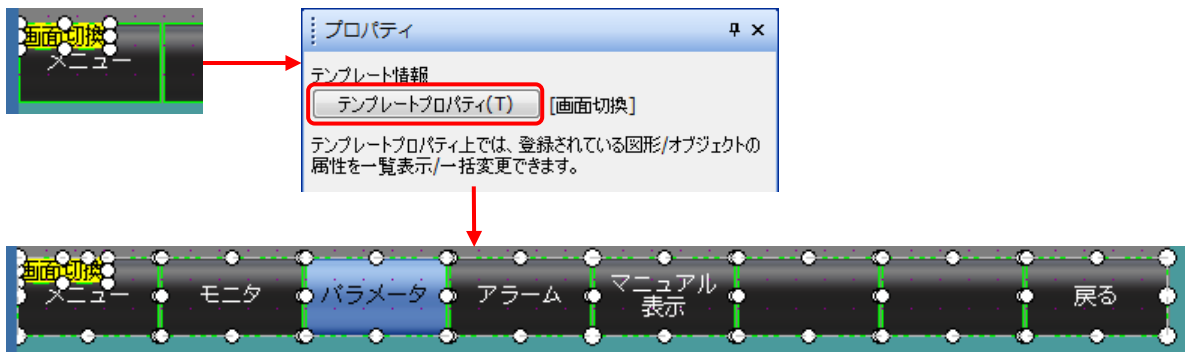
テンプレートとは、図形やオブジェクトの集合体です。関連のある設定をテンプレート属性としてまとめて登録しているためデバイスや色などを簡単に一括変更できます。属性の設定値を変更する詳細については、「GT Designer3 (GOT2000) ヘルプ」を参照してください。



テンプレート情報は作画ソフトウェアの編集画面上にのみ表示され、GOT の表示画面上には表示されません。

例：スイッチ(各画面)の図形色を変更する場合

- (1) [テンプレート情報]を選択し[テンプレートプロパティ]をクリック(または[テンプレート情報]をダブルクリック)



テンプレートに登録されている図形やオブジェクトが選択状態になります。

- (2) [スイッチ(各画面)_図形色]の[設定値]をダブルクリックして、変更したい色を選択

