

FACTORY AUTOMATION

三菱電機グラフィックオペレーションターミナル GOT2000 駆動機器(サーボ)連携ソリューション

GOT Drive



MITSUBISHI GRAPHIC OPERATION TERMINAL

GOT2000

MITSUBISHI SERVO AMPLIFIERS & MOTORS

MELSERVO-J4

MITSUBISHI ELECTRIC SERVO SYSTEM

MELSERVO-J5

リーディング企業として日本の、 世界の「ものづくり」を支えます。



Changes for the Better

"Changes for the Better" は「常により良いものをめざし、変革していきます」という三菱電機グループの姿勢を意味するものです。

私たちは、ひとりひとりが変革へ挑戦し続けていく強い意志と情熱を共有し、『もっと素晴らしい明日』を切り拓いていくことをお約束します。



2019年、AIとIoTの最新技術を結集したソリューションが評価され、世界で影響力のあるデジタル企業として「Forbes Digital 100」に選ばれました。

三菱電機グループは、以下の多岐にわたる分野で事業を展開しています。

重電システム

タービン発電機、水車発電機、原子力機器、電動機、変圧器、パワーエレクトロニクス機器、遮断器、ガス絶縁開閉装置、開閉制御装置、監視制御、保護システム、大型映像表示装置、車両用電機品、エレベーター、エスカレーター、ビルセキュリティーシステム、ビル管理システム、その他

産業メカトロニクス

シーケンサ、産業用PC、FAセンサー、インバーター、ACサーボ、表示器、電動機、ホイスト、電磁開閉器、ノーヒューズ遮断器、漏電遮断器、配電用変圧器、電力量計、無停電電源装置、産業用送風機、数値制御装置、放電加工機、レーザー加工機、産業用ロボット、クラッチ、自動車用電装品、カーエレクトロニクス、カーメカトロニクス機器、カーマルチメディア機器、その他

情報通信システム

無線通信機器、有線通信機器、監視カメラシステム、衛星通信装置、人工衛星、レーダー装置、アンテナ、放送機器、データ伝送装置、ネットワークセキュリティーシステム、情報システム関連機器及びシステムインテグレーション、その他

電子デバイス

パワーモジュール、高周波素子、光素子、液晶表示装置、その他

家庭電器

液晶テレビ、ルームエアコン、パッケージエアコン、ヒートポンプ式給湯暖房システム、冷蔵庫、扇風機、換気扇、太陽光発電システム、電気温水器、LED ランプ、蛍光灯、照明器具、圧縮機、冷凍機、除湿機、空気清浄機、ショーケース、クリーナー、ジャー炊飯器、電子レンジ、IH クッキングヒーター、その他

目次 INDEX

1. GOTとサーボシステムとの連携を実現するシステム構成	05
2. システム構成の対応GOT機種、駆動機器連携機能一覧	08
3. 駆動機器連携機能(詳細)一覧	16
4. 立上げ・調整	20
パラメータ設定	20
テスト運転	22
ワンタッチ調整機能	23
チューニング機能	24
サーボアンプグラフ機能(立上げ・調整)	25
FAトランスペアレント機能	25
5. 保全	26
システムランチャー (サーボネットワーク)機能	26
ドライブレコード機能	27
サーボアンプのデータ解析	27
サーボアンプグラフ機能(保全)	28
バックアップ/リストア機能	28
モニタ機能	29
Rモーションモニタ機能/Qモーションモニタ機能	30
RモーションSFCモニタ機能/QモーションSFCモニタ機能	30
モーションプログラム編集機能	31
サーボアンプモニタ機能	31
インテリジェントユニットモニタ機能	32
アラーム表示機能	32
機械診断(摩擦推定・振動推定)	33
機械診断(張力推定)	33
ギア故障診断	34
機械診断(総移動量)	34
エンコーダ通信回路診断	35
機械診断機能	36
故障予測機能のデバイス値のモニタ	37
アンプ寿命診断機能	38
サーボアンプの軸番号(局番)切り換え	38
6. 画面作成	39
7. HMIラインアップ	42

1

2

3

4

5

6

7

GOT駆動機器(サーボ)連携 ソリューション

MITSUBISHI GRAPHIC OPERATION TERMINAL

GOT2000

GOT Driveなら!

GOT2000にMR Configurator2(MR-J5/MR-J4)の機能を一部搭載!

現場作業のパソコンレス化を実現し、立上げ作業、調整作業の効率化、予防保全、
保守作業の効率化、コスト削減に貢献します。

GOT2000が、現場作業の抱える様々な課題を解決します。



MITSUBISHI ELECTRIC SERVO SYSTEM

MELSERVO-J5

MITSUBISHI SERVO AMPLIFIERS & MOTORS

MELSERVO-J4



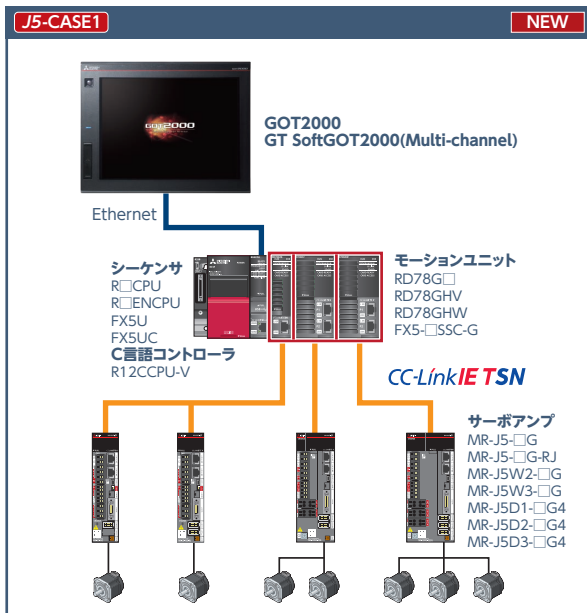
GOT2000駆動機器連携
ソリューションムービー
(三菱電機FAサイト)



GOT2000駆動機器連携
ソリューションムービー
(YouTube)

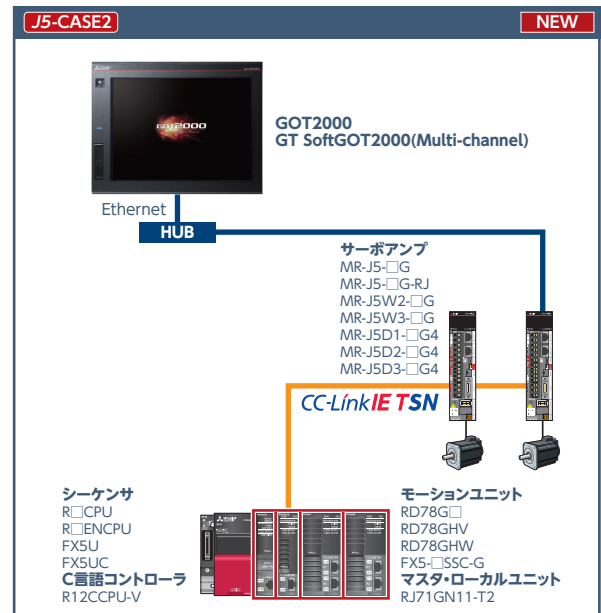


GOTとサーボシステムとの連携を実現するシステム構成



■システム構成の特長

- ・指令インターフェース：CC-Link IE TSN
- ・制御方式(PLCopen® モーション制御FBモード)：位置決め制御、ダイレクト制御
- ・制御方式(シンプルモーションモード)：位置決め制御、軌跡制御、速度制御、速度・トルク制御、同期制御、押当て制御
- ・プログラム：シーケンサCPU：ラダー、FBD/LD、ST言語
モーションユニット：ST言語
- ・最大制御軸数：RD78G：4軸、8軸、16軸、32軸、64軸
RD78GH：128軸、256軸
FX5-□SSC-G：4軸、8軸

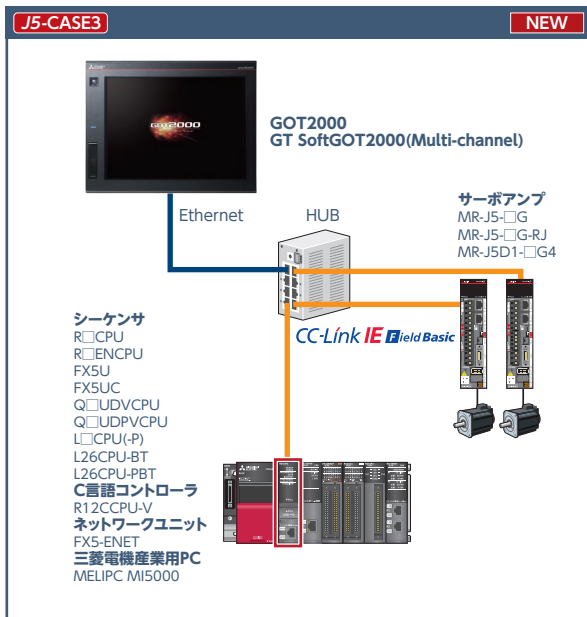


■システム構成の特長

- ・指令インターフェース：CC-Link IE TSN
- ・制御方式(PLCopen® モーション制御FBモード)：位置決め制御、ダイレクト制御
- ・制御方式(シンプルモーションモード)：位置決め制御、軌跡制御、速度制御、速度・トルク制御、同期制御、押当て制御
- ・プログラム：シーケンサCPU：ラダー、FBD/LD、ST言語
モーションユニット：ST言語
- ・最大制御軸数：RD78G：4軸、8軸、16軸、32軸、64軸
RD78GH：128軸、256軸
FX5-□SSC-G：4軸、8軸
RJ71GN11-T2：120軸



GOTとサーボシステムとの連携を実現するシステム構成



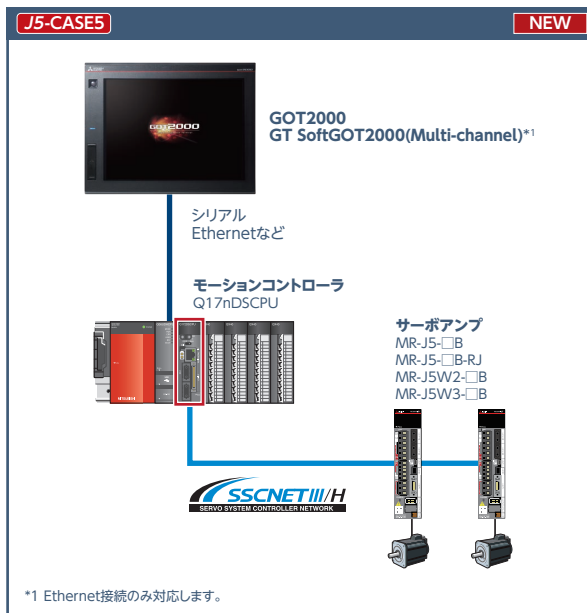
■システム構成の特長

- ・ 指令インターフェース：CC-Link IEフィールドネットワーク Basic
- ・ 制御方式：プロファイル位置モード、ポイントテーブルモード
- ・ プログラム：シーケンスプログラム
- ・ 最大制御軸数：16軸、32軸、64軸



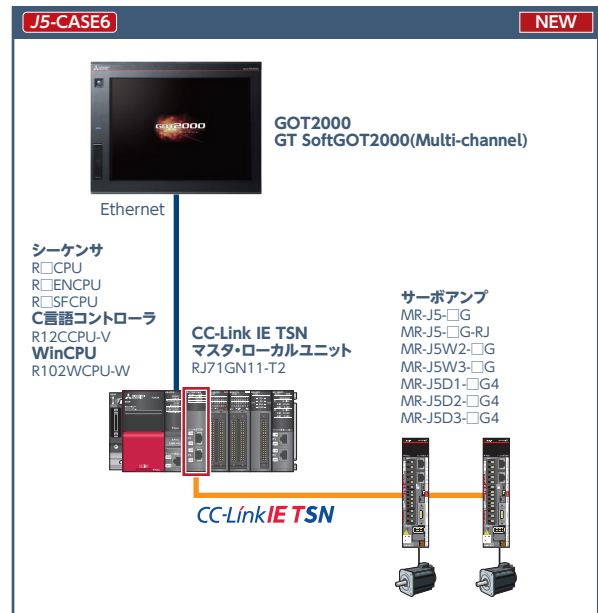
■システム構成の特長

- ・ 指令インターフェース：SSCNET III/H
- ・ 制御方式：位置決め制御、軌跡制御、速度制御、速度・トルク制御、同期制御、押当て制御
- ・ プログラム：シーケンスプログラム(ラダー)
- ・ 最大制御軸数：2軸、4軸、16軸



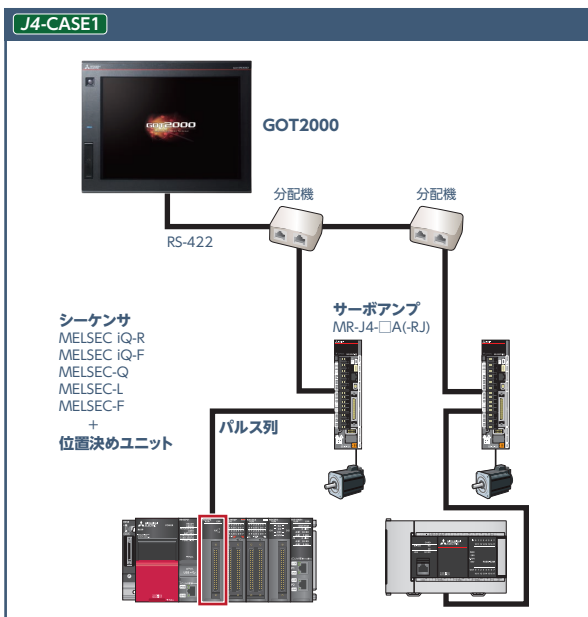
■システム構成の特長

- ・ 指令インターフェース：SSCNET III/H
- ・ 制御方式：位置決め制御、軌跡制御、速度制御、速度・トルク制御、同期制御、押当て制御
- ・ プログラム：モーションプログラム(SFC)
- ・ 最大制御軸数：16軸、32軸



■システム構成の特長

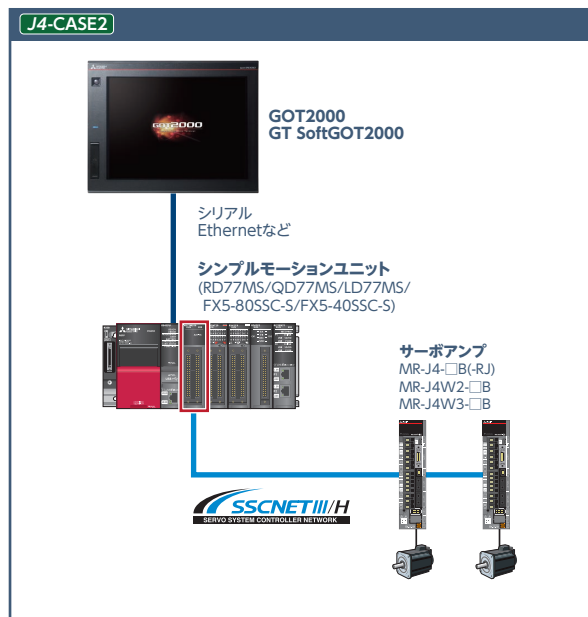
- ・ 制御方式：プロファイル位置モード、ポイントテーブルモード
- ・ プログラム：シーケンスプログラム
- ・ 最大制御軸数：120軸



■システム構成の特長

- ・ 指令インターフェース：パルス列
- ・ 制御方式：位置決め制御
- ・ プログラム：シーケンスプログラム(ラダー)
- ・ 最大制御軸数：1軸、2軸、4軸、8軸、32軸

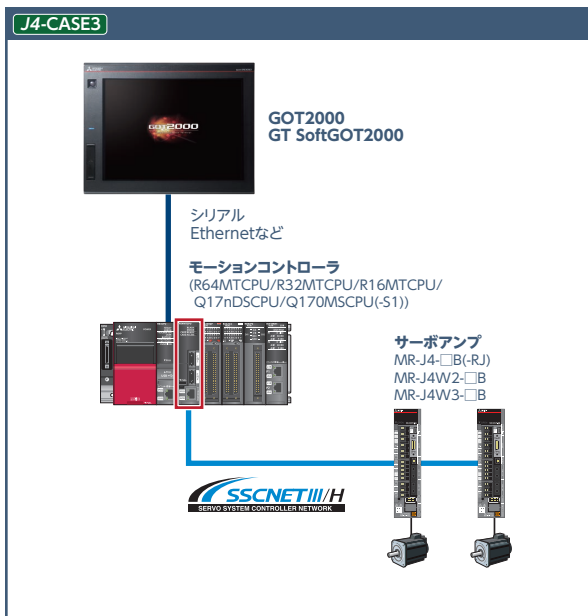
* MR-J3互換モードでは、使用できません。



■システム構成の特長

- ・ 指令インターフェース：SSCNET III/H
- ・ 制御方式：位置決め制御、同期制御、速度制御、トルク制御、押当て制御、カム制御
- ・ プログラム：シーケンスプログラム(ラダー)
- ・ 最大制御軸数：2軸、4軸、8軸、16軸

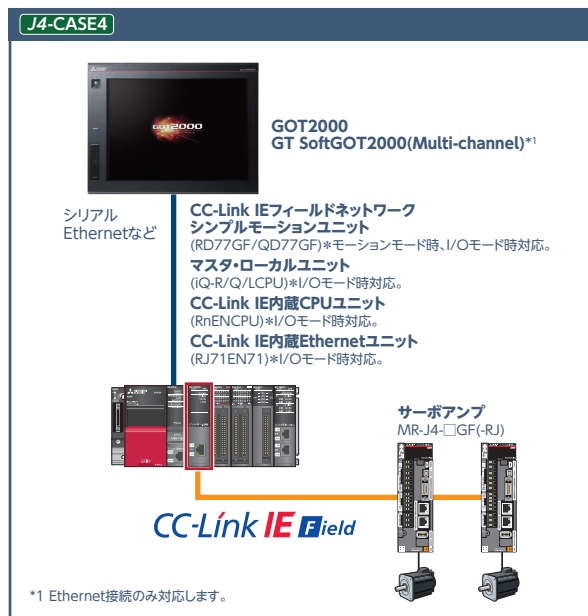
* MR-J3互換モードでは、使用できません。



■システム構成の特長

- ・ 指令インターフェース：SSCNET III/H
- ・ 制御方式：位置決め制御、同期制御、速度制御、トルク制御、押当て制御、カム制御
- ・ プログラム：モーションプログラム(SFC)
- ・ 最大制御軸数：16軸、32軸、64軸

* MR-J3互換モードでは、使用できません。



■システム構成の特長

- ・ 指令インターフェース：CC-Link IEフィールドネットワーク
- ・ 制御方式：位置決め制御、同期制御、速度制御、トルク制御、カム制御
- ・ プログラム：シーケンスプログラム(ラダー)
- ・ 最大制御軸数：4軸、8軸、16軸、32軸

*1 Ethernet接続のみ対応します。

システム構成の対応GOT機種、駆動機器連携機能一覧

システム構成は、GOTの機種によって対応可否が異なります。以下の一覧にてご確認ください。

●ユーザ作成画面

サンプル画面を使用せず、表示したいパラメータや各種情報を数値表示やランプなどのオブジェクトによって、自由に配置することができます。システム構成によって、ユーザ作成画面が対応しているGT Works3の対応バージョンが異なります。

●サンプル画面

GT Works3に同梱済みの画面データです。(2022年7月現在)

GT27**-V(640×480)、GT2104-R(480×272)のみ。その他のGOTを使用する場合、GOTタイプを変更して使用できます。

システム構成によって、サンプル画面が対応しているGT Works3の対応バージョンが異なります。

●専用画面

GOTの拡張機能として提供される画面で、お客様で作成が不要な画面です。接続機種、接続可能な接続形態によって、GT Works3の対応バージョンが異なります。

●FAトランスペアレント機能

FA機器とパソコンを直接接続しなくても、GOTにパソコンを接続することで、パソコンからFA機器の立上げや調査作業が行える機能です。

接続機種、接続可能な接続形態によって、GT Works3の対応バージョンが異なります。詳細は、GOT2000シリーズ接続マニュアルをご参照ください。

■GT27/GT25

●:対応あり 一:対応なし

CASE	システム構成			コントローラ/サーボアンプ		ユーザ作成画面	サンプル画面	専用画面	FAトランスペアレント機能	
	接続形態	名称	形式	指令インタフェース	名称					形式
J5-CASE1 NEW	Ethernet	シーケンサCPU+モーションユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD78G□/ MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD78GH□	CC-Link IE TSN	サーボアンプ	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G	●	●	●*5	-
			MELSEC iQ-Fシリーズ シーケンサCPU+FX5-□SSC-G			MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4	●	-	-	-
J5-CASE2 NEW	Ethernet	サーボアンプ	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G	CC-Link IE TSN	シーケンサCPU+モーションユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD78G□/ MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD78GH□ MELSEC iQ-Fシリーズ シーケンサCPU+FX5-□SSC-G	●	●*4	-	-
			MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4		シーケンサCPU+CC-Link IE TSN マスター・ローカルユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+R12CCPU-V	●	●*4	-	-
J5-CASE3 NEW	Ethernet	サーボアンプ	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ	CC-Link IE フィールドネットワーク Basic	シーケンサCPU	MELSEC iQ-RシリーズシーケンサCPU/ MELSEC iQ-FシリーズシーケンサCPU/ MELSEC-QシリーズシーケンサCPU/ MELSEC-LシリーズシーケンサCPU	●	●*4	-	-
					シーケンサCPU	MELSEC iQ-RシリーズシーケンサCPU/ MELSEC iQ-FシリーズシーケンサCPU/ MELSEC-QシリーズシーケンサCPU/ MELSEC-LシリーズシーケンサCPU	●	-	-	-
J5-CASE4 NEW	Ethernet	シーケンサCPU+モーションユニット	MR-J5D1-□G4	CC-Link IE フィールドネットワーク Basic	シーケンサCPU	MELSEC iQ-RシリーズシーケンサCPU/ MELSEC iQ-FシリーズシーケンサCPU/ MELSEC-QシリーズシーケンサCPU/ MELSEC-LシリーズシーケンサCPU	●	-	-	-
					シーケンサCPU	MELSEC iQ-RシリーズシーケンサCPU/ MELSEC iQ-FシリーズシーケンサCPU/ MELSEC-QシリーズシーケンサCPU/ MELSEC-LシリーズシーケンサCPU	●	-	-	-
J5-CASE5 NEW	シリアル、Ethernet など	シーケンサCPU+モーションコントローラ	MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+QD77MS□	SSCNET III/H	サーボアンプ	MR-J5-□B/MR-J5-□B-RJ/ MR-J5W2-□B/ MR-J5W3-□B	●	●	-	-
J5-CASE6 NEW	シリアル、Ethernet など	シーケンサCPU+モーションコントローラ	MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+Q17□DSCPU	SSCNET III/H	サーボアンプ	MR-J5-□B/MR-J5-□B-RJ/ MR-J5W2-□B/ MR-J5W3-□B	●	●*4	-	-
J5-CASE6 NEW	Ethernet	シーケンサCPU+CC-Link IE TSN マスター・ローカルユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+R12CCPU-V/ C言語コントローラ(MELSEC iQ-Rシリーズ)+ R12CCPU-V/WinCPU (MELSEC iQ-Rシリーズ)+R12CCPU-V	CC-Link IE TSN	サーボアンプ	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G/ MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4	●	-	-	-

サンプル画面に関するご注意

ご使用のシステム構成(P.5～)、サーボアンプによっては、サンプル画面が未対応の場合があります。その場合は、P.39ユーザ作成画面をご参照ください。
 サンプル画面は、随時更新しています。本カタログの画面と異なる場合や、掲載していない機能画面があります。
 最新のサンプル画面データは、三菱電機FAサイト(www.MitsubishiElectric.co.jp/fa)より入手できます。詳細は、P.39をご参照ください。

■GT27/GT25

●:対応あり 一:対応なし

CASE	システム構成			指令インタフェース	コントローラ/サーボアンプ		ユーザ作成画面	サンプル画面	専用画面	FAトランスベアレント機能
	接続形態	名称	形式		名称	形式				
J4-CASE1	RS-422	サーボアンプ	MR-J4-□A/ MR-J4-□A-RJ	パルス列 (シリアル)	シーケンサCPU +位置決めユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD75D□など/ MELSEC iQ-Fシリーズ シーケンサCPU(内蔵位置決め機能)/ MELSEC iQ-Fシリーズ シーケンサCPU+FX5-20PG-Pなど/ MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+QD75D□/ MELSEC-Lシリーズ シーケンサCPU+LD75D□など/ MELSEC-Fシリーズ シーケンサCPU(内蔵位置決め機能)/ MELSEC-Fシリーズ シーケンサCPU+FX3U-1PGなど	●	●	●*1+2+5	—
J4-CASE2	シリアル、 Ethernet など	シーケンサCPU+ シンプルモーション ユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD77MS□ MELSEC iQ-Fシリーズ シーケンサCPU+FX5-□SSC-S MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+QD77MS□/ MELSEC-Lシリーズ シーケンサCPU+LD77MS□	SSCNET III/H	サーボアンプ	MR-J4-□B/ MR-J4-□B-RJ/ MR-J4W2-□B/ MR-J4W3-□B	●	●	●*5	—
J4-CASE3	シリアル、 Ethernet など	シーケンサCPU+ モーション コントローラ	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+R□MTCPU MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+Q17□DSCPU MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+Q170MSCPU	SSCNET III/H	サーボアンプ	MR-J4-□B/ MR-J4-□B-RJ/ MR-J4W2-□B/ MR-J4W3-□B	●	●*4	●*5	●
J4-CASE4	シリアル、 Ethernet など	シーケンサCPU+ CC-Link IEフィールド ネットワークシンプル モーションユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD77GF□/ MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+QD77GF□	CC-Link IE フィールド ネットワーク	サーボアンプ	MR-J4-□GF/ MR-J4-□GF-RJ	●	—	●*5	—
	シーケンサCPU+ CC-Link IEフィールド ネットワークマスタ ローカルユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RJ71GF11-T2/ MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+QJ71GF11-T2/ MELSEC-Lシリーズ シーケンサCPU+LJ71GF11-T2	●				—	●*5	—	
	CC-Link IE内蔵 CPUユニット	RnENCPU	●				—	●*5	—	
	シーケンサCPU+ CC-Link IE内蔵 Ethernetユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RJ71EN71	●				—	●*5	—	

- *1 専用画面の「サーボアンプモニタ機能」でも、パラメータの設定やテスト運転が可能です。
- *2 専用画面の「インテリジェントユニットモニタ機能」を使用する場合、シーケンサとGOT間に配線を追加する必要があります。
- *3 サーボアンプへのアクセス・データ転送はできません。
- *4 サンプル画面は、GOTがシーケンサCPUと接続しており、サーボアンプはモーションユニットにより制御されているなど特定のシステム構成を想定した設定となっています。サンプル画面を使用される場合は、実際のシステム構成に合わせて、設定を変更する必要があります。
- *5 対応していない機種、または一部機能に制約があります。詳細は、P.20以降の各機能紹介ページの対応表をご確認ください。

GT21

●:対応あり ○:対応なし

CASE	システム構成			指令インタフェース	コントローラ/サーボアンプ	ユーザ作成画面	サンプル画面	専用画面	FAトランスペアレント機能	
	接続形態	名称	形式							
J5-CASE1 NEW	Ethernet	シーケンサCPU+モーションユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD78G□/ MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD78GH□	CC-Link IE TSN	サーボアンプ	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G	●	-	-	-
			MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4			●	-	-	-	
			MELSEC iQ-Fシリーズ シーケンサCPU+FX5-□SSC-G			MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G	●	-	-	-
J5-CASE2 NEW	Ethernet	サーボアンプ	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G	CC-Link IE TSN	シーケンサCPU+モーションユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD78G□/ MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD78GH□	●	-	-	-
			シーケンサCPU+モーションユニット		MELSEC iQ-Fシリーズ シーケンサCPU+FX5-□SSC-G	●	-	-	-	
			シーケンサCPU+モーションユニット		MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD78G□/ MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD78GH□	●	-	-	-	
			シーケンサCPU+モーションユニット		MELSEC iQ-Fシリーズ シーケンサCPU+FX5-□SSC-G	●	-	-	-	
J5-CASE3 NEW	Ethernet	サーボアンプ	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ	CC-Link IEフィールドネットワーク Basic	シーケンサCPU	MELSEC iQ-RシリーズシーケンサCPU/ MELSEC iQ-FシリーズシーケンサCPU/ MELSEC-QシリーズシーケンサCPU/ MELSEC-LシリーズシーケンサCPU	●	-	-	-
					CC-Link IE内蔵CPUユニット	RnENCPU	●	-	-	-
					C言語コントローラ (MELSEC iQ-Rシリーズ)	R12CCPU-V	●	-	-	-
			MR-J5D1-□G4		Ethernetユニット (MELSEC iQ-Fシリーズ)	FX5-ENET	●	-	-	-
					MELIPC	MI5122-VW	●	-	-	-
					シーケンサCPU	MELSEC iQ-RシリーズシーケンサCPU/ MELSEC iQ-FシリーズシーケンサCPU/ MELSEC-QシリーズシーケンサCPU/ MELSEC-LシリーズシーケンサCPU	●	-	-	-
J5-CASE4 NEW	シリアル、Ethernetなど	シーケンサCPU+シリアルモーションユニット	MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+QD77MS□	SSCNET III/H	サーボアンプ	MR-J5-□B/MR-J5-□B-RJ/ MR-J5W2-□B/ MR-J5W3-□B	●	-	-	-
						MR-J5-□B/MR-J5-□B-RJ/ MR-J5W2-□B/ MR-J5W3-□B	●	-	-	-
J5-CASE5 NEW	シリアル、Ethernetなど	シーケンサCPU+モーションコントローラ	MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+Q17□DSCPU	SSCNET III/H	サーボアンプ	MR-J5-□B/MR-J5-□B-RJ/ MR-J5W2-□B/ MR-J5W3-□B	●	-	-	-
J5-CASE6 NEW	Ethernet	シーケンサCPU+CC-Link IE TSN マスタ・ローカルユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RJ71GN11-T2/ C言語コントローラ (MELSEC iQ-Rシリーズ)+ RJ71GN11-T2/WinCPU (MELSEC iQ-Rシリーズ)+RJ71GN11-T2	CC-Link IE TSN	サーボアンプ	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G/ MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4	●	-	-	-

サンプル画面に関するご注意

ご使用のシステム構成(P.5～)、サーボアンプによっては、サンプル画面が未対応の場合があります。その場合は、P.39ユーザ作成画面をご参照ください。
 サンプル画面は、随時更新しています。本カタログの画面と異なる場合や、掲載していない機能画面があります。
 最新のサンプル画面データは、三菱電機FAサイト(www.MitsubishiElectric.co.jp/fa)より入手できます。詳細は、P.39をご参照ください。

GT21

●:対応あり ○:対応なし

CASE	システム構成			コントローラ/サーボアンプ		ユーザ作成画面	サンプル画面	専用画面	FAトランスベアレント機能
	接続形態	名称	形式	指令インタフェース	名称				
J4-CASE1	RS-422	サーボアンプ	MR-J4-□A/ MR-J4-□A-RJ	パルス列 (シリアル)	シーケンサCPU +位置決めユニット	●	●	-	-
J4-CASE2	シリアル、Ethernet など	シーケンサCPU+ シンプルモーション ユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD77MS□	SSCNET III/H	サーボアンプ	●	●*4	-	-
			MELSEC iQ-Fシリーズ シーケンサCPU+FX5-□SSC-5 MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+QD77MS□/ MELSEC-Lシリーズ シーケンサCPU+LD77MS□						
J4-CASE3	シリアル、Ethernet など	シーケンサCPU+ モーション コントローラ	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+R□MTCPU	SSCNET III/H	サーボアンプ	●	-	-	●*3
			MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+Q17□DSCPU						●
			MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+Q170MSCPU						●
J4-CASE4	シリアル、Ethernet など	シーケンサCPU+ CC-Link IEフィールド ネットワークシンプル モーションユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD77GF□/ MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+QD77GF□	CC-Link IE フィールド ネットワーク	サーボアンプ	●	-	-	-
		シーケンサCPU+ CC-Link IEフィールド ネットワークマスタ・ ローカルユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RJ71GF11-T2/ MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+QJ71GF11-T2/ MELSEC-Lシリーズ シーケンサCPU+LJ71GF11-T2						●
		CC-Link IE内蔵 CPUユニット	RnENCPU						●
		シーケンサCPU+ CC-Link IE内蔵 Ethernetユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RJ71EN71						●

*3 サーボアンプへのアクセス・データ転送はできません。

*4 サンプル画面は、GOTがシーケンサCPUと接続しており、サーボアンプはモーションユニットにより制御されているなど特定のシステム構成を想定した設定となっています。サンプル画面を使用される場合は、実際のシステム構成に合わせて、設定を変更する必要があります。

■GT SoftGOT2000(シングルチャンネル接続)

●:対応あり ○:対応なし

CASE	システム構成			ユーザ作成画面	サンプル画面	専用画面	FAトランスベアレント機能	
	接続形態	名称	形式					名称
J5-CASE1 NEW	Ethernet	シーケンサCPU+モーションユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD78G□/ MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD78GH□ MELSEC iQ-Fシリーズ シーケンサCPU+FX5-□SSC-G	CC-Link IE TSN	サーボアンプ	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4 MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4	- - - -	
J5-CASE2 NEW	Ethernet	サーボアンプ	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4	シーケンサCPU+モーションユニット CC-Link IE TSN シーケンサCPU+モーションユニット シーケンサCPU+CC-Link IE TSN マスター・ローカルユニット	シーケンサCPU+モーションユニット MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD78G□/ MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD78GH□ MELSEC iQ-Fシリーズ シーケンサCPU+FX5-□SSC-G MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RJ71GN11-T2	- - - - - -	- - - -	
J5-CASE3 NEW	Ethernet	サーボアンプ	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ MR-J5D1-□G4	シーケンサCPU CC-Link IE内蔵CPUユニット CC-Link IEフィールドネットワークBasic	シーケンサCPU RnENCPU C言語コントローラ(MELSEC iQ-Rシリーズ) Ethernetユニット(MELSEC iQ-Fシリーズ) MELIPC シーケンサCPU RnENCPU C言語コントローラ(MELSEC iQ-Rシリーズ) Ethernetユニット(MELSEC iQ-Fシリーズ) MELIPC	MELSEC iQ-RシリーズシーケンサCPU/ MELSEC iQ-FシリーズシーケンサCPU/ MELSEC-QシリーズシーケンサCPU/ MELSEC-LシリーズシーケンサCPU RnENCPU R12CCPU-V FX5-ENET MIS122-VW MELSEC iQ-RシリーズシーケンサCPU/ MELSEC iQ-FシリーズシーケンサCPU/ MELSEC-QシリーズシーケンサCPU/ MELSEC-LシリーズシーケンサCPU RnENCPU R12CCPU-V FX5-ENET MIS122-VW	- - - - - - - - - - - -	
J5-CASE4 NEW	Ethernet	シーケンサCPU+シンプルモーションユニット	MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+QD77MS□	SSCNET III/H	サーボアンプ	MR-J5-□B/MR-J5-□B-RJ/ MR-J5W2-□B/ MR-J5W3-□B	- - -	- - -
J5-CASE5 NEW	Ethernet	シーケンサCPU+モーションコントローラ	MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+Q17□DSCPU	SSCNET III/H	サーボアンプ	MR-J5-□B/MR-J5-□B-RJ/ MR-J5W2-□B/ MR-J5W3-□B	- - -	- - -
J5-CASE6 NEW	Ethernet	シーケンサCPU+CC-Link IE TSN マスター・ローカルユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RJ71GN11-T2/ C言語コントローラ(MELSEC iQ-Rシリーズ)+ RJ71GN11-T2/WinCPU (MELSEC iQ-Rシリーズ)+RJ71GN11-T2	CC-Link IE TSN	サーボアンプ	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G/ MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4	- - -	- - -

サンプル画面に関するご注意

ご使用のシステム構成(P.5～)、サーボアンプによっては、サンプル画面が未対応の場合があります。その場合は、P.39ユーザ作成画面をご参照ください。
 サンプル画面は、随時更新しています。本カタログの画面と異なる場合や、掲載していない機能画面があります。
 最新のサンプル画面データは、三菱電機FAサイト(www.MitsubishiElectric.co.jp/fa)より入手できます。詳細は、P.39をご参照ください。

■GT SoftGOT2000(シングルチャンネル接続)

●:対応あり ○:対応なし

CASE	システム構成			コントローラ/サーボアンプ		ユーザ作成画面	サンプル画面	専用画面	FAトランスペアレント機能	
	接続形態	名称	形式	指令インタフェース	名称					形式
J4-CASE1	RS-422	サーボアンプ	MR-J4-□A/ MR-J4-□A-RJ	パルス列 (シリアル)	シーケンサCPU +位置決めユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD75D□など/ MELSEC iQ-Fシリーズ シーケンサCPU(内蔵位置決め機能)/ MELSEC iQ-Fシリーズ シーケンサCPU+FX5-20PG-Pなど/ MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+QD75D□/ MELSEC-Lシリーズ シーケンサCPU+LD75D□など/ MELSEC-Fシリーズ シーケンサCPU(内蔵位置決め機能)/ MELSEC-Fシリーズ シーケンサCPU+FX3U-1PGなど	○	○	○	○
J4-CASE2	シリアル、 Ethernet など	シーケンサCPU+ シンプルモーション ユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD77MS□ MELSEC iQ-Fシリーズ シーケンサCPU+FX5-□SSC-5 MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+QD77MS□/ MELSEC-Lシリーズ シーケンサCPU+LD77MS□	SSCNET III/H	サーボアンプ	MR-J4-□B/ MR-J4-□B-RJ/ MR-J4W2-□B/ MR-J4W3-□B	●	○	○	○
J4-CASE3	シリアル、 Ethernet など	シーケンサCPU+ モーション コントローラ	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+R□MTCPU MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+Q17□DSCPU MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+Q170MSCPU	SSCNET III/H	サーボアンプ	MR-J4-□B/ MR-J4-□B-RJ/ MR-J4W2-□B/ MR-J4W3-□B	●	○	○	○
J4-CASE4	Ethernet	シーケンサCPU+ CC-Link IEフィールド ネットワークシンプル モーションユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD77GF□/ MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+QD77GF□	CC-Link IE フィールド ネットワーク	サーボアンプ	MR-J4-□GF/ MR-J4-□GF-RJ	○	○	○	○
		シーケンサCPU+ CC-Link IEフィールド ネットワークマスタ・ ローカルユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RJ71GF11-T2/ MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+QJ71GF11-T2/ MELSEC-Lシリーズ シーケンサCPU+LJ71GF11-T2				○	○	○	○
		CC-Link IE内蔵 CPUユニット	RnENCPU				○	○	○	○
		シーケンサCPU+ CC-Link IE内蔵 Ethernetユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RJ71EN71				○	○	○	○

■GT SoftGOT2000(マルチチャンネル接続) NEW

●:対応あり ○:対応なし

CASE	システム構成			指令インタフェース	コントローラ/サーボアンプ		ユーザ作成画面	サンプル画面	専用画面	FAトランスベアレント機能
	接続形態	名称	形式		名称	形式				
J5-CASE1 NEW	Ethernet	シーケンサCPU+モーションユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD78G□/ MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD78GH□ MELSEC iQ-Fシリーズ シーケンサCPU+FX5-□SSC-G	CC-Link IE TSN	サーボアンプ	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4 MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4	●	●*4	●*5	-
J5-CASE2 NEW	Ethernet	サーボアンプ	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4	CC-Link IE TSN	シーケンサCPU+モーションユニット シーケンサCPU+モーションユニット シーケンサCPU+CC-Link IE TSN マスタ・ローカルユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD78G□/ MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD78GH□ MELSEC iQ-Fシリーズ シーケンサCPU+FX5-□SSC-G MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+ RJ71GN11-T2 MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD78G□/ MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD78GH□ MELSEC iQ-Fシリーズ シーケンサCPU+FX5-□SSC-G MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+ RJ71GN11-T2	●	-	-	-
J5-CASE3 NEW	Ethernet	サーボアンプ	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ MR-J5D1-□G4	CC-Link IE フィールドネットワーク Basic	シーケンサCPU CC-Link IE内蔵CPUユニット C言語コントローラ (MELSEC iQ-R シリーズ) Ethernetユニット (MELSEC iQ-F シリーズ) MELIPC シーケンサCPU CC-Link IE内蔵CPUユニット C言語コントローラ (MELSEC iQ-R シリーズ) Ethernetユニット (MELSEC iQ-F シリーズ) MELIPC	MELSEC iQ-RシリーズシーケンサCPU/ MELSEC iQ-FシリーズシーケンサCPU/ MELSEC-QシリーズシーケンサCPU/ MELSEC-LシリーズシーケンサCPU RnENCPU R12CCPU-V FX5-ENET MI5122-VW MELSEC iQ-RシリーズシーケンサCPU/ MELSEC iQ-FシリーズシーケンサCPU/ MELSEC-QシリーズシーケンサCPU/ MELSEC-LシリーズシーケンサCPU RnENCPU R12CCPU-V FX5-ENET MI5122-VW	●	-	-	-
J5-CASE4 NEW	Ethernet	シーケンサCPU+シンプルモーションユニット	MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+QD77MS□	SSCNET III/H	サーボアンプ	MR-J5-□B/MR-J5-□B-RJ/ MR-J5W2-□B/ MR-J5W3-□B	●	●*4	-	-
J5-CASE5 NEW	Ethernet	シーケンサCPU+モーションコントローラ	MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+Q17□DSCPU	SSCNET III/H	サーボアンプ	MR-J5-□B/MR-J5-□B-RJ/ MR-J5W2-□B/ MR-J5W3-□B	●	●*4	-	-
J5-CASE6 NEW	Ethernet	シーケンサCPU+CC-Link IE TSN マスタ・ローカルユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RJ71GN11-T2/ C言語コントローラ (MELSEC iQ-Rシリーズ)+ RJ71GN11-T2/WinCPU (MELSEC iQ-Rシリーズ)+RJ71GN11-T2	CC-Link IE TSN	サーボアンプ	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G/ MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4	●	-	-	-

サンプル画面に関するご注意

ご使用のシステム構成(P.5～)、サーボアンプによっては、サンプル画面が未対応の場合があります。その場合は、P.39ユーザ作成画面をご参照ください。
 サンプル画面は、随時更新しています。本カタログの画面と異なる場合や、掲載していない機能画面があります。
 最新のサンプル画面データは、三菱電機FAサイト(www.MitsubishiElectric.co.jp/fa)より入手できます。詳細は、P.39をご参照ください。

■GT SoftGOT2000(マルチチャンネル接続) **NEW**

●:対応あり ー:対応なし

CASE	システム構成			ユーザ作成画面	サンプル画面	専用画面	FAトランスベアレント機能			
	接続形態	名称	形式					名称	形式	
J4-CASE1	RS-422	サーボアンプ	MR-J4-□A/ MR-J4-□A-RJ	パルス列 (シリアル)	シーケンサCPU +位置決めユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD75D□など/ MELSEC iQ-Fシリーズ シーケンサCPU(内蔵位置決め機能)/ MELSEC iQ-Fシリーズ シーケンサCPU+FX5-20PG-Pなど/ MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+QD75D□/ MELSEC-Lシリーズ シーケンサCPU+LD75D□など/ MELSEC-Fシリーズ シーケンサCPU(内蔵位置決め機能)/ MELSEC-Fシリーズ シーケンサCPU+FX3U-1PGなど	—	—	—	—
J4-CASE2	シリアル、 Ethernet など	シーケンサCPU+ シンプルモーション ユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD77MS□ MELSEC iQ-Fシリーズ シーケンサCPU+FX5-□SSC-S MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+QD77MS□/ MELSEC-Lシリーズ シーケンサCPU+LD77MS□	SSCNET III/H	サーボアンプ	MR-J4-□B/ MR-J4-□B-RJ/ MR-J4W2-□B/ MR-J4W3-□B	●	●*4	●*5	—
J4-CASE3	シリアル、 Ethernet など	シーケンサCPU+ モーション コントローラ	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+R□MTCPU MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+Q17□DSCPU MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+Q170MSCPU	SSCNET III/H	サーボアンプ	MR-J4-□B/ MR-J4-□B-RJ/ MR-J4W2-□B/ MR-J4W3-□B	●	●*4	●*5	—
J4-CASE4	Ethernet	シーケンサCPU+ CC-Link IEフィールド ネットワークシンプル モーションユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RD77GF□/ MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+QD77GF□	CC-Link IE フィールド ネットワーク	サーボアンプ	MR-J4-□GF/ MR-J4-□GF-RJ	●	—	●*5	—
	シーケンサCPU+ CC-Link IEフィールド ネットワークマスタ・ ローカルユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RJ71GF11-T2/ MELSEC-Qシリーズ シーケンサCPU+QJ71GF11-T2/ MELSEC-Lシリーズ シーケンサCPU+LJ71GF11-T2	●				—	●*5	—	
	CC-Link IE内蔵 CPUユニット	RnENCPU	●				—	●*5	—	
	シーケンサCPU+ CC-Link IE内蔵 Ethernetユニット	MELSEC iQ-Rシリーズ シーケンサCPU+RJ71EN71	●				—	●*5	—	

*4 サンプル画面は、GOTがシーケンサCPUと接続しており、サーボアンプはモーションユニットにより制御されているなど特定のシステム構成を想定した設定となっています。サンプル画面を使用される場合は、実際のシステム構成に合わせて、設定を変更する必要があります。
 *5 対応していない機種、または一部機能に制約があります。詳細は、P.20以降の各機能紹介ページの対応表をご確認ください。

駆動機器連携機能(詳細)一覧

GOTの各機種が対応可能な駆動機器連携機能の詳細を以下の一覧にてご確認ください。

■GT27/GT25

●:対応あり ー:対応なし

No.	工程	適用シーン	機能名	参照ページ	ユーザ作成画面	サンプル画面 ^{*1}	専用機能
1	立上げ・調整	パラメータ設定	基本設定パラメータ	P.20	●	●	ー
2			ゲイン・フィルタパラメータ	P.20	●	●	ー
3			拡張設定1パラメータ	P.20	●	●	ー
4			拡張設定2パラメータ	P.20	●	●	ー
5			拡張設定3パラメータ	P.20	●	●	ー
6			入出力設定パラメータ	P.20	●	●	ー
7			リニアサーボ/DDモータ設定	P.20	●	●	ー
8			モータ拡張設定	P.20	●	●	ー
9			ネットワーク設定	P.20	●	●	ー
10			オプション設定	P.20	●	●	ー
11			位置決め制御	P.20	●	●	ー
12			位置決め拡張設定	P.20	●	●	ー
13			ポイントテーブル	P.20	●	●	ー
14		テスト運転	JOG運転	P.22	●	●	ー
15			位置決め運転	P.22	●	●	ー
16			モータなし運転	P.22	●	●	ー
17			出力信号(DO)強制出力	P.22	●	●	ー
18		調整	ワンタッチ調整機能	P.23	●	●	ー
19			チューニング機能	P.24	●	●	ー
20			サーボアンプグラフ機能(立上げ・調整)	P.25	ー	ー	●
21			FAトランスペアレント機能	P.25	ー	ー	●
22	保全	トラブルシュート	システムランチャー(サーボネットワーク)機能	P.26	ー	ー	●
23			ドライブレコーダ機能	P.27	ー	ー	●
24			サーボアンプのデータ解析	P.27	ー	ー	●
25			サーボアンプグラフ機能(保全)	P.28	ー	ー	●
26			バックアップ/リストア機能	P.28	ー	ー	●
27			モニタ機能	P.29	●	●	ー
28			Rモーションモニタ機能	P.30	ー	ー	●
29			Qモーションモニタ機能	P.30	ー	ー	●
30			RモーションSFCモニタ機能	P.30	ー	ー	●
31			QモーションSFCモニタ機能	P.30	ー	ー	●
32			モーションプログラム編集機能	P.31	ー	ー	●
33			サーボアンプモニタ機能	P.31	ー	ー	●
34			インテリジェントユニットモニタ機能	P.32	ー	ー	●
35		アラーム表示機能	P.32	●	●	ー	
36		予知保全	機械診断(摩擦推定・振動推定)	P.33	●	●	ー
37			機械診断(張力推定)	P.33	●	●	ー
38			ギア故障診断	P.34	●	●	ー
39			機械診断(総移動量)	P.34	●	●	ー
40			エンコーダ通信回路診断	P.35	●	●	ー
41			機械診断機能	P.36	●	●	ー
42	故障予測機能のデバイス値のモニタ		P.37	●	●	ー	
43	アンプ寿命診断機能		P.38	●	●	ー	
44	サーボアンプの軸番号(局番)切り換え		P.38	●	●	ー	

*1 サンプル画面は、GOTがシーケンサCPUと接続しており、サーボアンプはモーションユニットにより制御されているなど特定のシステム構成を想定した設定となっています。サンプル画面を使用される場合は、実際のシステム構成に合わせて、設定を変更する必要があります。

サンプル画面に関するご注意

ご使用のシステム構成(P.5～)、サーボアンプによっては、サンプル画面が未対応の場合があります。その場合は、P.39ユーザ作成画面をご参照ください。
 サンプル画面は、随時更新しています。本カタログの画面と異なる場合や、掲載していない機能画面があります。
 最新のサンプル画面データは、三菱電機FAサイト(www.MitsubishiElectric.co.jp/fa)より入手できます。詳細は、P.39をご参照ください。

■GT21

●:対応あり ー:対応なし

No.	工程	適用シーン	機能名	参照ページ	ユーザ作成画面	サンプル画面 ^{*1}	専用機能
1	立上げ・調整	パラメータ設定	基本設定パラメータ	P.20	●	●	ー
2			ゲイン・フィルタパラメータ	P.20	●	●	ー
3			拡張設定1パラメータ	P.20	●	●	ー
4			拡張設定2パラメータ	P.20	●	●	ー
5			拡張設定3パラメータ	P.20	●	●	ー
6			入出力設定パラメータ	P.20	●	●	ー
7			リニアサーボ/DDモータ設定	P.20	●	●	ー
8			モータ拡張設定	P.20	●	ー	ー
9			ネットワーク設定	P.20	●	●	ー
10			オプション設定	P.20	●	ー	ー
11			位置決め制御	P.20	●	ー	ー
12			位置決め拡張設定	P.20	●	ー	ー
13			ポイントテーブル	P.20	●	ー	ー
14		テスト運転	JOG運転	P.22	●	●	ー
15			位置決め運転	P.22	●	●	ー
16			モータなし運転	P.22	●	ー	ー
17			出力信号(DO)強制出力	P.22	●	●	ー
18		調整	ワンタッチ調整機能	P.23	●	●	ー
19			チューニング機能	P.24	●	●	ー
20			サーボアンプグラフ機能(立上げ・調整)	P.25	ー	ー	ー
21			FAトランスペアレント機能	P.25	ー	ー	●
22	保全	トラブルシュート	システムランチャー(サーボネットワーク)機能	P.26	ー	ー	ー
23			ドライブレコーダ機能	P.27	ー	ー	ー
24			サーボアンプのデータ解析	P.27	ー	ー	ー
25			サーボアンプグラフ機能(保全)	P.28	ー	ー	ー
26			バックアップ/リストア機能	P.28	ー	ー	ー
27			モニタ機能	P.29	●	●	ー
28			Rモーションモニタ機能	P.30	ー	ー	ー
29			Qモーションモニタ機能	P.30	ー	ー	ー
30			RモーションSFCモニタ機能	P.30	ー	ー	ー
31			QモーションSFCモニタ機能	P.30	ー	ー	ー
32			モーションプログラム編集機能	P.31	ー	ー	ー
33			サーボアンプモニタ機能	P.31	●	●	ー
34			インテリジェントユニットモニタ機能	P.32	ー	ー	ー
35		アラーム表示機能	P.32	●	●	ー	
36		予知保全	機械診断(摩擦推定・振動推定)	P.33	●	●	ー
37			機械診断(張力推定)	P.33	●	ー	ー
38			ギア故障診断	P.34	●	ー	ー
39			機械診断(総移動量)	P.34	●	ー	ー
40			エンコーダ通信回路診断	P.35	●	ー	ー
41			機械診断機能	P.36	●	●	ー
42			故障予測機能のデバイス値のモニタ	P.37	●	ー	ー
43			アンプ寿命診断機能	P.38	●	●	ー
44			サーボアンプの軸番号(局番)切り換え	P.38	●	●	ー

*1 サンプル画面は、GOTがシーケンサCPUと接続しており、サーボアンプはモーションユニットにより制御されているなど特定のシステム構成を想定した設定となっています。サンプル画面を使用される場合は、実際のシステム構成に合わせて、設定を変更する必要があります。

■GT SoftGOT2000(シングルチャンネル接続)

●:対応あり ー:対応なし

No.	工程	適用シーン	機能名	参照ページ	ユーザ作成画面	サンプル画面 ^{*1}	専用機能
1	立上げ・調整	パラメータ設定	基本設定パラメータ	P.20	●	ー	ー
2			ゲイン・フィルタパラメータ	P.20	●	ー	ー
3			拡張設定1パラメータ	P.20	●	ー	ー
4			拡張設定2パラメータ	P.20	●	ー	ー
5			拡張設定3パラメータ	P.20	●	ー	ー
6			入出力設定パラメータ	P.20	●	ー	ー
7			リニアサーボ/DDモータ設定	P.20	●	ー	ー
8			モータ拡張設定	P.20	ー	ー	ー
9			ネットワーク設定	P.20	ー	ー	ー
10			オプション設定	P.20	ー	ー	ー
11			位置決め制御	P.20	ー	ー	ー
12			位置決め拡張設定	P.20	ー	ー	ー
13			ポイントテーブル	P.20	ー	ー	ー
14		テスト運転	JOG運転	P.22	●	ー	ー
15			位置決め運転	P.22	●	ー	ー
16			モータなし運転	P.22	●	ー	ー
17			出力信号(DO)強制出力	P.22	●	ー	ー
18		調整	ワンタッチ調整機能	P.23	●	ー	ー
19			チューニング機能	P.24	●	ー	ー
20			サーボアンプグラフ機能(立上げ・調整)	P.25	ー	ー	ー
21			FAトランスペアレント機能	P.25	ー	ー	ー
22	保全	トラブルシュート	システムランチャー(サーボネットワーク)機能	P.26	ー	ー	ー
23			ドライブレコーダ機能	P.27	ー	ー	ー
24			サーボアンプのデータ解析	P.27	ー	ー	ー
25			サーボアンプグラフ機能(保全)	P.28	ー	ー	ー
26			バックアップ/リストア機能	P.28	ー	ー	ー
27			モニタ機能	P.29	●	ー	ー
28			Rモーションモニタ機能	P.30	ー	ー	ー
29			Qモーションモニタ機能	P.30	ー	ー	ー
30			RモーションSFCモニタ機能	P.30	ー	ー	ー
31			QモーションSFCモニタ機能	P.30	ー	ー	ー
32			モーションプログラム編集機能	P.31	ー	ー	ー
33			サーボアンプモニタ機能	P.31	ー	ー	ー
34			インテリジェントユニットモニタ機能	P.32	ー	ー	ー
35			アラーム表示機能	P.32	●	ー	ー
36			機械診断(摩擦推定・振動推定)	P.33	ー	ー	ー
37			機械診断(張力推定)	P.33	ー	ー	ー
38			ギア故障診断	P.34	ー	ー	ー
39		機械診断(総移動量)	P.34	ー	ー	ー	
40		エンコーダ通信回路診断	P.35	ー	ー	ー	
41		機械診断機能	P.36	●	ー	ー	
42		故障予測機能のデバイス値のモニタ	P.37	ー	ー	ー	
43		アンプ寿命診断機能	P.38	●	ー	ー	
44	サーボアンプの軸番号(局番)切り換え	P.38	●	ー	ー		

*1 サンプル画面は、GOTがシーケンサCPUと接続しており、サーボアンプはモーションユニットにより制御されているなど特定のシステム構成を想定した設定となっています。サンプル画面を使用される場合は、実際のシステム構成に合わせて、設定を変更する必要があります。

サンプル画面に関するご注意

ご使用のシステム構成(P.5～)、サーボアンプによっては、サンプル画面が未対応の場合があります。その場合は、P.39ユーザ作成画面をご参照ください。
 サンプル画面は、随時更新しています。本カタログの画面と異なる場合や、掲載していない機能画面があります。
 最新のサンプル画面データは、三菱電機FAサイト(www.MitsubishiElectric.co.jp/fa)より入手できます。詳細は、P.39をご参照ください。

■GT SoftGOT2000(マルチチャンネル接続) **NEW**

●:対応あり ー:対応なし

No.	工程	適用シーン	機能名	参照ページ	ユーザ作成画面	サンプル画面 ^{*1}	専用機能	
1	立上げ・調整	パラメータ設定	基本設定パラメータ	P.20	●	●	ー	
2			ゲイン・フィルタパラメータ	P.20	●	●	ー	
3			拡張設定1パラメータ	P.20	●	●	ー	
4			拡張設定2パラメータ	P.20	●	●	ー	
5			拡張設定3パラメータ	P.20	●	●	ー	
6			入出力設定パラメータ	P.20	●	●	ー	
7			リニアサーボ/DDモータ設定	P.20	●	●	ー	
8			モータ拡張設定	P.20	●	●	ー	
9			ネットワーク設定	P.20	●	●	ー	
10			オプション設定	P.20	●	●	ー	
11			位置決め制御	P.20	●	●	ー	
12			位置決め拡張設定	P.20	●	●	ー	
13			ポイントテーブル	P.20	●	ー	ー	
14		テスト運転	JOG運転	P.22	●	●	ー	
15			位置決め運転	P.22	●	●	ー	
16			モータなし運転	P.22	●	●	ー	
17			出力信号(DO)強制出力	P.22	●	●	ー	
18		調整	ワンタッチ調整機能	P.23	●	●	ー	
19			チューニング機能	P.24	●	●	ー	
20			サーボアンプグラフ機能(立上げ・調整)	P.25	ー	ー	●	
21			FAトランスペアレント機能	P.25	ー	ー	ー	
22	保全	トラブルシュート	システムランチャー(サーボネットワーク)機能	P.26	ー	ー	●	
23			ドライブレコーダ機能	P.27	ー	ー	●	
24			サーボアンプのデータ解析	P.27	ー	ー	●	
25			サーボアンプグラフ機能(保全)	P.28	ー	ー	●	
26			バックアップ/リストア機能	P.28	ー	ー	ー	
27			モニタ機能	P.29	●	●	ー	
28			Rモーションモニタ機能	P.30	ー	ー	ー	
29			Qモーションモニタ機能	P.30	ー	ー	ー	
30			RモーションSFCモニタ機能	P.30	ー	ー	ー	
31			QモーションSFCモニタ機能	P.30	ー	ー	ー	
32			モーションプログラム編集機能	P.31	ー	ー	ー	
33			サーボアンプモニタ機能	P.31	ー	ー	ー	
34			インテリジェントユニットモニタ機能	P.32	ー	ー	ー	
35			アラーム表示機能	P.32	●	●	ー	
36			予知保全	機械診断(摩擦推定・振動推定)	P.33	●	●	ー
37				機械診断(張力推定)	P.33	●	●	ー
38		ギア故障診断		P.34	●	●	ー	
39		機械診断(総移動量)		P.34	●	●	ー	
40		エンコーダ通信回路診断		P.35	●	●	ー	
41		機械診断機能		P.36	●	●	ー	
42		故障予測機能のデバイス値のモニタ		P.37	●	●	ー	
43		アンプ寿命診断機能		P.38	●	●	ー	
44			サーボアンプの軸番号(局番)切り換え	P.38	●	●	ー	

*1 サンプル画面は、GOTがシーケンサCPUと接続しており、サーボアンプはモーションユニットにより制御されているなど特定のシステム構成を想定した設定となっています。サンプル画面を使用される場合は、実際のシステム構成に合わせて、設定を変更する必要があります。

NEW
MR-J5 MR-J4

GT27 GT25 GT21
NEW
SoftGOT (Single-ch)*
SoftGOT (Multi-ch)

*一部機能に制約があります。詳細はP.12へ

パラメータ設定

サンプル
で表示!

エンド
ユーザ

セット
メーカ

簡単
立上げ

現場のGOTでサーボアンプの各種パラメータの設定値を表示、設定できる!

GOT、GT SoftGOT2000でサーボアンプのパラメータやポイントテーブルの値を表示、設定できます。

■ サンプル画面

基本設定パラメータ画面

No.	略称	名称	設定値	単位
PA01	**STY	運転モード	00003000h	
PA02	**REG	回転オフション	00000000h	
PA03	*ABS	絶対位置検出システム	00000000h	
PA04	*AOP1	機能選択A-1	00002100h	
PA06	*CMX	電子キア分子	1	
PA07	*CDV	電子キア分母	1	
PA08	ATU	オートチューニングモード	00000004h	
PA09	RSP	オートチューニング応答性	32	
PA10	INP	インポジション範囲	25600	
PA11	TLP	正転トルク制限	300.0%	
PA12	TLN	逆転トルク制限	300.0%	
PA14	*POL	移動方向選択	0	
PA15	*ENR	エンコーダ出力バルス	4000 pulse/rev	
PA16	*ENR2	エンコーダ出力バルス2	1	
PA17	**MSR	サーボモータシリーズ設定	00000000h	
PA18	**MTY	サーボモータタイプ設定	00000000h	
PA19	*BLK	サーボパラメータ書き込み禁止	000000ABh	
PA20	*TDS	タフドライブ設定	00000000h	

* 画面は、MR-J5-□Gの接続サンプル画面です。

ゲイン・フィルタパラメータ画面

No.	略称	名称	設定値	単位
PB01	FILT	アダプティブチューニングモード(アダプティブフィルタII)	00000000h	
PB02	VRF1	制振制御チューニングモード(アドバンスト制振制御II)	00000000h	
PB03	TFBGN	トルクフィードバックループゲイン	36000	rad/s
PB04	FFC	フィードフォワードゲイン	0%	
PB06	GD2	負荷慣性モーメント比/負荷質量比	0.01	倍
PB07	PG1	モデル制御ゲイン	274.0	rad/s
PB08	PG2	位置制御ゲイン	499.0	rad/s
PB09	VG2	速度制御ゲイン	2244	rad/s
PB10	VIC	速度積分補償	2.5	ms
PB11	VDC	速度微分補償	980	
PB12	OVA	オーバシュート量補正	0%	
PB13	NH1	機械共振抑制フィルタ1	4500	Hz
PB14	NH01	ノッチ形状選択1	00000000h	
PB15	NH2	機械共振抑制フィルタ2	225	Hz
PB16	NH02	ノッチ形状選択2	00000100h	
PB17	NHF	軸共振抑制フィルタ	00000128h	
PB18	LPF	ローパスフィルタ設定	22210	rad/s
PB19	VRF11	制振制御1 振動周波数設定	100.0	Hz

* 画面は、MR-J5-□Gの接続サンプル画面です。

拡張設定パラメータ画面

No.	略称	名称	設定値	単位
PC01	ERZ	誤差過大アラームレベル	0	rev mm
PC02	MBR	電磁ブレーキサーケンス出力	1	ms
PC03	*ENRS	エンコーダ出力バルス選択	00000000h	
PC04	**COP1	機能選択C-1	00000000h	
PC05	**COP2	機能選択C-2	00000000h	
PC06	*COP3	機能選択C-3	00000000h	
PC07	ZSP	零速度	50	r/min mm/s
PC08	OSL	過速度アラーム検出レベル	0	r/min mm/s
PC09	MOD1	アナログモニタ1出力	00000000h	
PC10	MOD2	アナログモニタ2出力	00000001h	
PC11	MO1	アナログモニタ1 オフセット	0	mV
PC12	MO2	アナログモニタ2 オフセット	0	mV
PC16	*COP3A	機能選択C-3A	00000000h	
PC17	**COP4	機能選択C-4	00000000h	
PC19	*COP6	機能選択C-6	00000000h	
PC20	*COP7	機能選択C-7	00000000h	
PC21	*DPS	アラーム履歴クリア	00000000h	
PC24	RSBR	強制停止時減速時定数	100	ms

* 画面は、MR-J5-□Gの接続サンプル画面です。

入出力設定パラメータ画面

No.	略称	名称	設定値	単位
PD01	*DIA1	入力信号自動オン選択1	00000000h	
PD03	*DI1	入力デバイス選択1	00000000h	
PD04	*DI2	入力デバイス選択2	00000000h	
PD05	*DI3	入力デバイス選択3	00000022h	
PD07	*DO1	出力デバイス選択1	00000055h	
PD08	*DO2	出力デバイス選択2	00000044h	
PD09	*DO3	出力デバイス選択3	00000033h	
PD11	*DIF	入力フィルタ設定	00000077h	
PD12	*DOP1	機能選択D-1	00000101h	
PD13	*DOP2	機能選択D-2	00000000h	
PD14	*DOP3	機能選択D-3	00000000h	
PD38	*DI4	入力デバイス選択4	00000020h	
PD39	*DI5	入力デバイス選択5	00000020h	
PD41	*DOP4	機能選択D-4	00000000h	
PD51	*DI3W2	入力デバイス選択3-2	00000062h	
PD60	*DIP	DIPピン種性選択	00000000h	

* 画面は、MR-J5-□Gの接続サンプル画面です。

モータ拡張設定画面



* 画面は、MR-J5-□Gの接続サンプル画面です。

ネットワーク設定画面



* 画面は、MR-J5-□Gの接続サンプル画面です。

位置決め制御画面



* 画面は、MR-J5-□Gの接続サンプル画面です。

位置決め拡張設定画面



* 画面は、MR-J5-□Gの接続サンプル画面です。

●:対応あり - :対応なし

No.	機能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B(-RJ) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B(-RJ) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A	MR-J4-□A-RJ	MR-J4-□GF(-RJ)
1	基本設定サーボパラメータ [Pr. PA_]	●	●	●	●	●	●	●
2	ゲイン・フィルタ設定 [Pr. PB_]	●	●	●	●	●	●	●
3	拡張設定 [Pr. PC_]	●	●	●	●	●	●	●
4	入出力設定 [Pr. PD_]	●	●	●	●	●	●	●
5	拡張設定2 [Pr. PE_]	●	●	●	●	●	●	●
6	拡張設定3 [Pr. PF_]	●	●	●	●	●	●	●
7	モータ拡張設定 [Pr. PL_] NEW	●	●	●	-	-	-	-
8	リニアサーボモータ/DDモータ設定 [Pr. PL_]	-	-	-	-	●	●	●
9	ネットワーク設定 [Pr. PN_]	●	●	-	-	-	-	●
10	オプション設定 [Pr. PO_]	●	●	-	-	-	-	-
11	位置決め制御設定 [Pr. PT_]	●	●	-	-	-	●	●
12	位置決め拡張設定 [Pr. PV_] NEW	●	●	-	-	-	-	-
13	ポイントテーブル	●	●	-	-	-	●	-

NEW
MR-J5 MR-J4

NEW
GT27 GT25 GT21 SoftGOT (Single-ch)* SoftGOT (Multi-ch)
*一部機能に制約があります。詳細はP.12へ

テスト運転

サンプル
で表示!

エンド
ユーザ

セット
メーカ

簡単
立上げ

現場のGOTでサーボアンプの運転状態が確認できる!

テスト運転は、機械が正常に動くことを本稼働前に確認するときに実施します。

MR Configurator2が必要だったテスト運転が、GOT、GT SoftGOT2000で一部実現可能です。

■サンプル画面

サンプル画面では、JOG運転、位置決め運転、出力信号強制出力などのMR Configurator2と同等のテスト運転を実施できます。

JOG運転画面



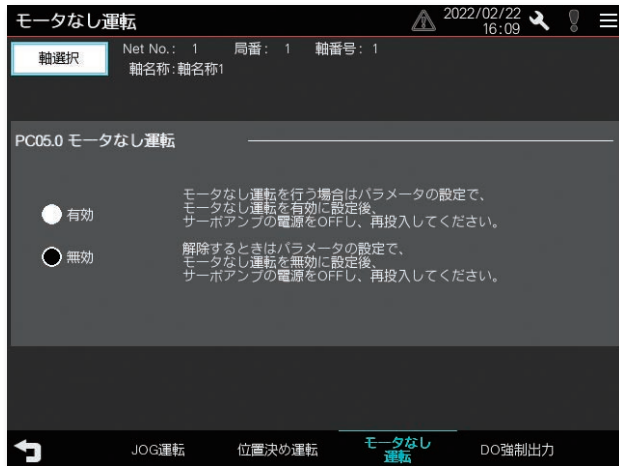
* 画面は、MR-J5-□Gの接続サンプル画面です。

位置決め運転画面



* 画面は、MR-J5-□Gの接続サンプル画面です。

モータなし運転画面



* 画面は、MR-J5-□Gの接続サンプル画面です。

出力信号(DO)強制出力画面



* 画面は、MR-J5-□Gの接続サンプル画面です。

●:対応あり - :対応なし

No.	機能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B(-RJ) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B(-RJ) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A	MR-J4-□A-RJ	MR-J4-□GF(-RJ)
1	JOG運転	●	●	●	●	●	●	●
2	位置決め運転	●	●	●	●	●	●	●
3	モータなし運転	●	●	●	●	●	●	●
4	出力信号(DO)強制出力	●	●	●	●	●	●	●
5	1ステップ送り	-	-	-	-	-	●	-

NEW
MR-J5 MR-J4

NEW
GT27 GT25 GT21 SoftGOT (Single-ch)* SoftGOT (Multi-ch)
*一部機能に制約があります。詳細はP.12へ

ワンタッチ調整機能

サンプル
で表示!

セット
メーカ

簡単
立上げ

現場のGOTでワンタッチ調整が可能に!
パソコンがなくてもサーボ調整ができるため効率UP!

課題

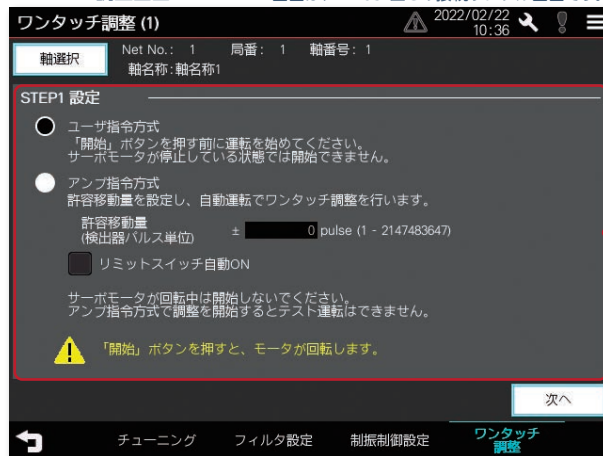


サーボ調整にパソコンが必要!
パソコンなしでサーボアンプ
を調整したい!

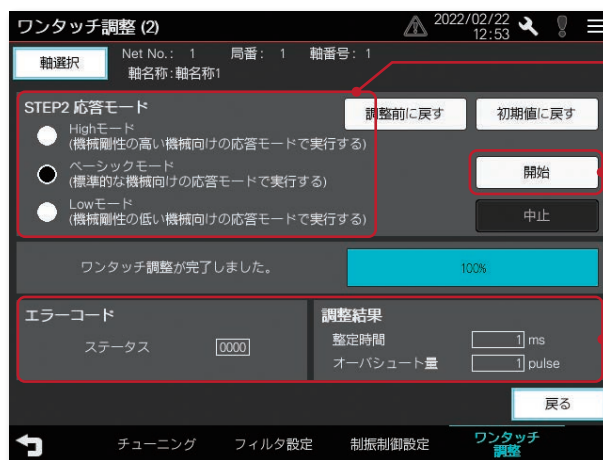
解決策

経験がないと難しいサーボの調整をGOTから3ステップで実現できます。3種類の応答モードから選択することで、サーボアンプを自動で調整します。

ワンタッチ調整画面 * 画面は、MR-J5-□Gの接続サンプル画面です。



STEP1: 指令方式を選択



STEP2: 応答モードを選択

STEP3: 調整開始

調整結果の表示

4

立上げ・調整

●:対応あり - :対応なし

No.	機能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B(-RJ) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B(-RJ) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A(-RJ)	MR-J4-□GF(-RJ)
1	ワンタッチ調整機能	●	●	●	●	●	●

NEW
MR-J5 MR-J4

NEW
GT27 GT25 GT21 SoftGOT (Single-ch)* SoftGOT (Multi-ch)
*一部機能に制約があります。詳細はP.12へ

チューニング機能

サンプル
で表示!

セット
メカ

簡単
立上げ

現場のGOTでゲイン調整が可能に!

課題

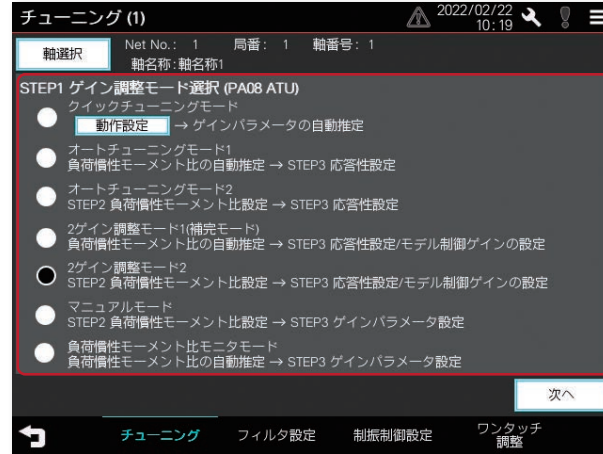


装置の立上げ時に最適なゲインを見つけるのは大変。ゲイン調整のたびにパソコンをつなぐのは面倒!

解決策

GOTからゲインを調整することができます。ゲインの調整方法は、立ち上げる装置の状況に合わせて選択できます。調整後もゲインパラメータ、応答性設定、オーバシュート量補正などを手動で調整できます。また、装置の機械の共振を抑えるためにフィルタを設定することもできます。

チューニング画面 *画面は、MR-J5-□Gの接続サンプル画面です。



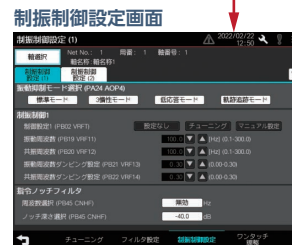
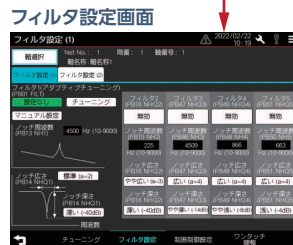
STEP1: 調整モードを選択



STEP2: 負荷慣性モーメント比を設定
※STEP1で選択した調整モードによっては、設定する必要がありません。

STEP3: 応答性設定、ゲインパラメータ、オーバシュート量補正を設定
※STEP1で選択した調整モードによっては、設定する必要がありません。

↓
サーボアンプを運転状態すると、調整が開始!



機械の共振を抑えるためにフィルタを設定することが可能

No.	機能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B(-RJ) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B(-RJ) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A(-RJ)	MR-J4-□GF(-RJ)
1	チューニング機能	●	●	●	●	●	●

●:対応あり - :対応なし

NEW
MR-J5 MR-J4

GT27 GT25 GT21 SoftGOT (Single-ch) SoftGOT (Multi-ch)

サーボアンプグラフ機能(立上げ・調整)

専用画面で表示! エンドユーザ セットメカ 簡単立上げ

現場のGOTでゲイン調整した結果をグラフ波形で確認できる!

課題

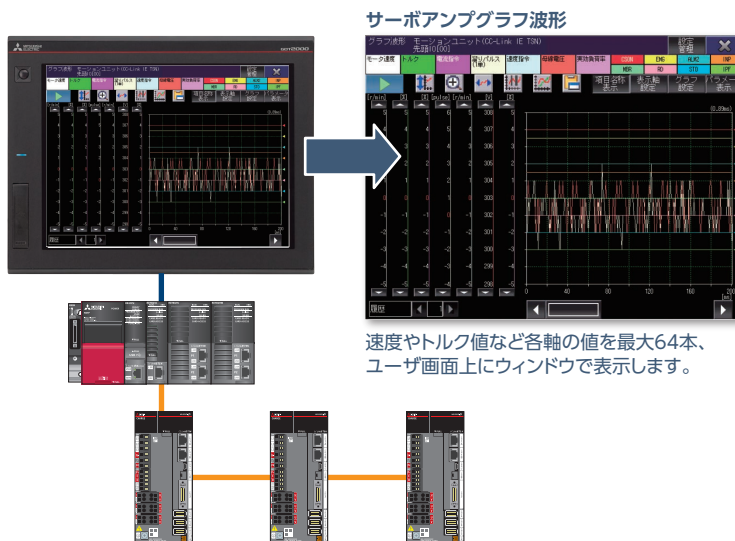
波形データの確認と調整がGOTでできれば、パソコンが不要なのに…



現場で波形データを確認しながら、ゲイン調整したい!

解決策

ゲイン調整に伴う装置の動作変化を、サーボアンプグラフ機能で可視化します。パソコンがなくてもゲイン調整やパラメータ情報を確認できるため、作業効率が向上します。



速度やトルク値など各軸の値を最大64本、ユーザ画面にウィンドウで表示します。

4 立上げ・調整

MR-J4

FAトランスペアレント機能

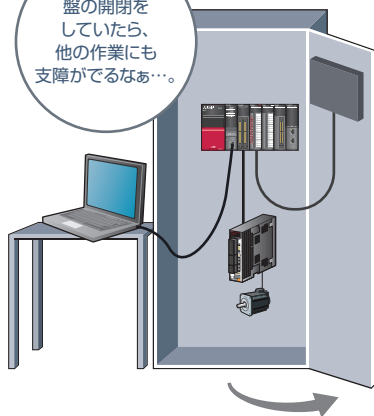
GT27 GT25 GT21 SoftGOT (Single-ch) SoftGOT (Multi-ch)

エンドユーザ セットメカ メンテナンス 簡単立上げ

制御盤を開けずに、パラメータや運転状態を確認できる!

課題

盤の開閉をしていたら、他の作業にも支障がでるなあ…



制御盤を開けずに、プログラムのデバッグをしたい!

解決策

GOTとパソコンを接続し、GOTを経由して、MELSOFT MR Configurator2、MELSOFT MT Works2、MELSOFT GX Works3、MELSOFT GX Works2、MELSOFT GX Configurator-QPなどでプログラミングや立上げ・調整作業ができます。盤を開けたり、ケーブルを付け替える手間がかりません。

* GT21は三菱電機サーボアンプへのアクセス・データ転送はできません。



●:対応あり - :対応なし

No.	機能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B(-RJ) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B(-RJ) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A(-RJ)	MR-J4-□GF(-RJ)
1	サーボアンプグラフ機能	●	-	-	●	-	-
2	FAトランスペアレント機能	-	-	-	●	-	-

システムランチャー(サーボネットワーク)機能

専用画面で表示!

エンドユーザ

セットメカ

メンテナンス

トラブルシューティング

現場のGOTでサーボネットワーク構成図やサーボアンプやモータの情報が確認可能!

課題

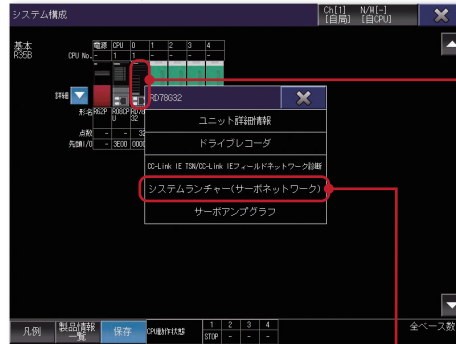


装置が停止…。
エラー発生箇所を簡単に把握したい!

解決策

GOTで使用軸数分のサーボネットワーク構成図を自動生成し、ビジュアルな画面でシステムの状態を確認できます。ユーティリティ画面またはユーザ画面に設定した拡張機能スイッチから簡単に起動でき、すぐにシステムの状態を確認できます。

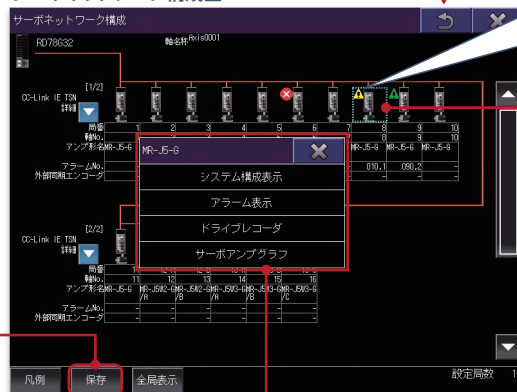
システムランチャー



モーションCPUか、シンプルモーションユニット、またはモーションユニットを選択

機能一覧からシステムランチャー(サーボネットワーク)を選択

サーボネットワーク構成図

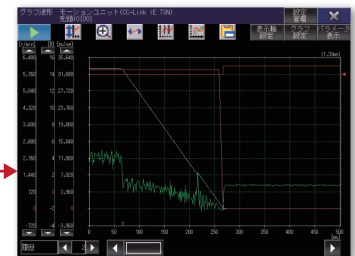


異常箇所がビジュアルで見つけやすい!

サーボアンプを選択



サーボネットワーク構成の情報をテキスト、CSVファイルに出力して、メール送信し離れた場所でも確認できます。



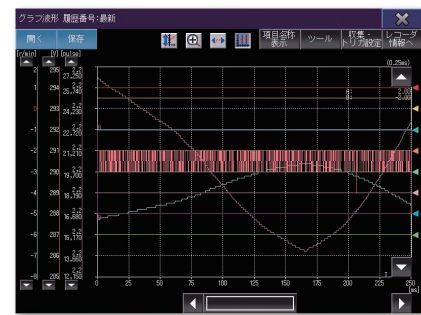
サーボアンプグラフ波形
サーボアンプの波形データを表示でき、解析に貢献します。

システム構成表示	
局番	1:Ax1s0001
項目	局番
サーボアンプ識別情報	MR-J5-10G
サーボアンプシリアル番号	570789025
サーボアンプシリアル番号	570-EP38000 B8
オプションユニット識別情報	No Connection
オプションユニットシリアル番号	----
オプションユニットS/番号	----
ワイヤアドレス	8818228A7FA4E24F
IPアドレス	192.168.3.1
モータ形名	HK-KT13(W)
モータID	0311FF130000
モータシリアル番号	244791005
エンコーダ分解倍	4194304
エンコーダ最大回転数 (rev)	29233
電源ON時間累積 (h)	16
突入リレーON/OFF回数 (回)	1
ダイナミックブレーキリレーON/OFF回数 (回)	0
LED表示	R01

システム構成表示
サーボアンプやモータの形名、シリアル番号を表示します。

アラーム表示	
局番	1:Ax1s0001
番号	010.1
名称	不足電圧
発生時刻	2021/01/25 12:48:27
電源ON時間累積 (h)	14
アラームリセット	

アラーム表示
サーボアンプに発生しているアラーム内容を表示します。



ドライブレコーダグラフ波形
ドライブレコーダ情報一覧画面から波形を表示でき、解析に貢献します。

* 本機能を使用する際には、作画ソフトウェアの[共通の設定 (M)]→[GOT セットアップ (G)]→[拡張設定 (A)]→[システムランチャー (L)]の設定にて[システムランチャー機能の設定を更新する (S)]をチェックし、[接続機器システムランチャー機能設定]→[サーボネットワーク構成を表示する (D)]を有効にしてください。

●:対応あり - :対応なし

No.	機能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B(-RJ) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B(-RJ) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A(-RJ)	MR-J4-□GF(-RJ)
1	システムランチャー(サーボネットワーク)機能	●	-	-	●	-	-

NEW MR-J5 MR-J4

GT27 GT25 GT21 SoftGOT (Single-ch) SoftGOT (Multi-ch)

ドライブレコーダ機能

専用画面で表示! エンドユーザ セットメカ トラブルシュート

現場のGOTでアラーム発生時のサーボデータを波形一覧で確認できる!

課題

パソコンを取りに行かないと原因がわからない…急いで行かなくちゃ。

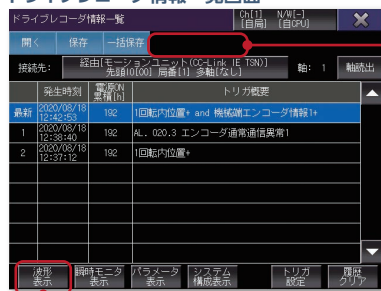


装置が停止…。発生要因を簡単に確認したい!

解決策

サーボアラーム発生前後のサーボデータ(モータ電流、位置指令など)を、サーボアンプから読み出し、波形やデータ一覧で表示できます。パソコンがなくてもGOTで簡単にサーボデータを確認できます。* CC-Link IE TSN/CC-Link IEフィールドネットワーク診断から、ドライブレコーダ機能を起動できます。

ドライブレコーダ情報一覧画面

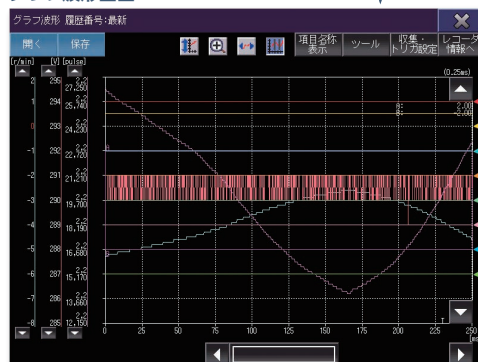


軸ラベル名が設定されている場合に表示します。

アラーム発生時一覧からグラフ波形で確認!

サーボアラーム発生時の波形データをユーザ画面上にウィンドウで表示します。

グラフ波形画面



NEW MR-J5 MR-J4

GT27 GT25 GT21 SoftGOT (Single-ch) SoftGOT (Multi-ch)

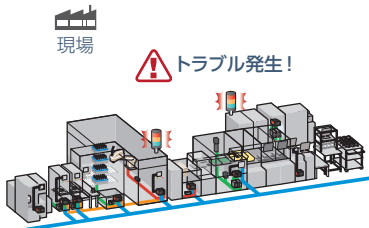
サーボアンプのデータ解析

専用画面で表示! エンドユーザ セットメカ トラブルシュート

現場のGOTでサーボアンプからサーボデータの取り出し可能!

課題

パソコンが無いと何もできない!?



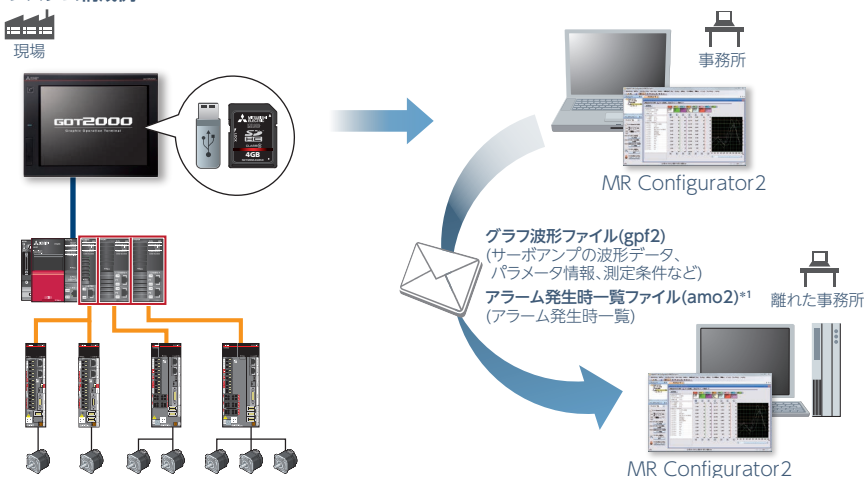
装置が停止したとき、サーボデータを簡単に取り出し、発生要因を解析したい!

解決策

サーボアンプに保存された、サーボデータをGOTのSDメモリーカードやUSBメモリーに保存できます。現場のGOTから取り出したサーボデータを離れた事務所に送ることで、トラブルにいち早く対応できます。

* MR-J4-□GF(-RJ)は、サーボアンプグラフ機能からのグラフ波形ファイル(gpf2)の取り出しに対応していません。

システム構成例



*1 アラーム発生時一覧ファイル(amo2)は、サーボアンプがMELSERVO-J4の場合のみ出力します。

●:対応あり - :対応なし

No.	機能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B(-RJ) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B(-RJ) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A(-RJ)	MR-J4-□GF(-RJ)
1	ドライブレコーダ機能	●	-	-	●	-	●
2	サーボアンプのデータ解析	●	-	-	●	-	●

NEW
MR-J5 MR-J4

GT27 GT25 GT21 SoftGOT (Single-ch) SoftGOT (Multi-ch)

サーボアンプグラフ機能(保全)

専用画面で表示! エンドユーザ セットメーカ 予防保全 トラブルシューティング

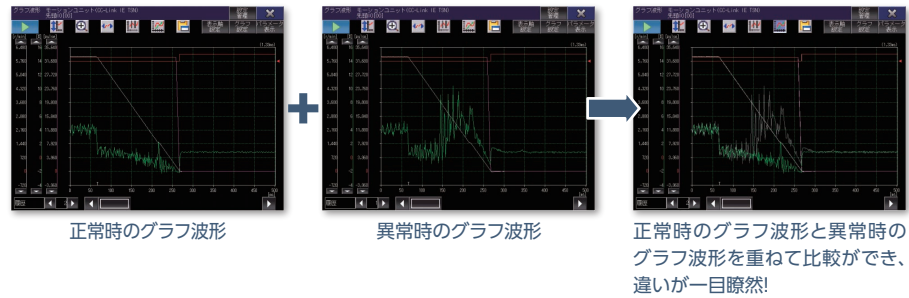
現場のGOTでサーボアンプから波形データを分析できる!

課題



解決策

サーボアンプグラフ機能の収集・トリガ設定で設定した特定時間内の波形データやパラメータ情報をサーボアンプでバッファリングし、GOTに読み出して表示できます。正常時の波形データをあらかじめ履歴として残し、同じ測定条件で測定することで、波形の比較が簡単にでき、装置の保全作業に役立ちます。



トラブル発生前後のデータを比較して表示したい!

MR-J4

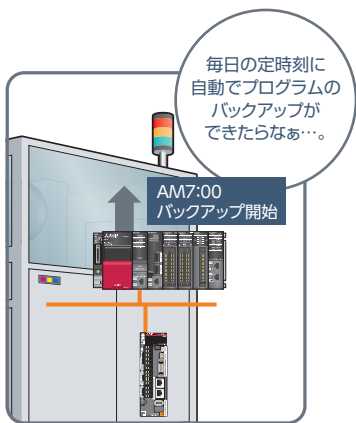
GT27 GT25 GT21 SoftGOT (Single-ch) SoftGOT (Multi-ch)

バックアップ/リストア機能

エンドユーザ セットメーカ 予防保全 トラブルシューティング

現場のGOTでプログラム、パラメータのバックアップ。サーボアンプ故障時も安心!

課題



サーボシステムのプログラムやパラメータを定期的にバックアップしたい!

解決策

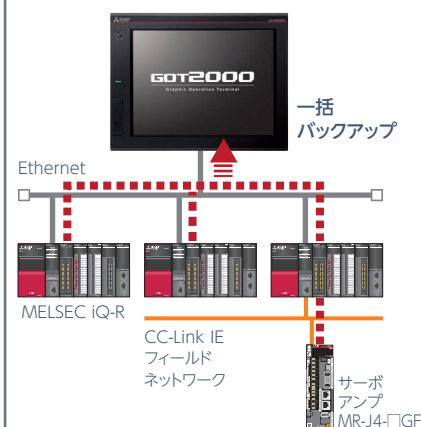
モーションコントローラのプログラムやサーボアンプのパラメータをGOTのSDメモ리카ード・USBメモリに保存(バックアップ)/書き込み(リストア)できます。トリガデバイスまたは、時刻・曜日の指定により、自動バックアップも可能です。

1日の作業終了後や土日・連休前などのバックアップ作業が簡単にできます。バックアップしたデータは、必要に応じてサーボアンプにリストア(書き戻し)が可能です。

- <対象機種>
- R64MTCPU/R32MTCPU/R16MTCPU
 - Q173DSCPU/Q172DSCPU
 - Q170MSCPU(-S1)
 - Q170MCP(-S1)
 - Q173DCPU(-S1)/Q172DCPU(-S1)
 - Q173HCP(-S1)/Q172HCP(-S1)
 - Q173CPU(N)/Q172CPU(N)
 - MR-J4-□GF

* モーションCPU(MELSEC-Qシリーズ)の本体OSがSV13/SV22の場合のみ対応。
* 製造番号、QCPUの対応OSの詳細は、マニュアルをご参照ください。

システム構成例 J4-CASE4の場合*1



*1 CC-Link IE フィールドネットワークEthernetアダプタユニットを使用した場合、本機能は使用できません。

●:対応あり - :対応なし

No.	機能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B(-RJ) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B(-RJ) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A(-RJ)	MR-J4-□GF(-RJ)
1	サーボアンプグラフ機能(保全)	●	-	-	●	-	-
2	バックアップ/リストア機能	-	-	-	-	-	● ※MR-J4-□GFのみ

NEW
MR-J5 MR-J4

NEW
GT27 GT25 GT21 SoftGOT (Single-ch)* SoftGOT (Multi-ch)

*一部機能に制約があります。詳細はP.12へ

モニタ機能

サンプル
で表示!

エンド
ユーザ

セット
メーカ

トラブル
シュート

現場のGOTで運転中のサーボアンプの状態や入出力信号の状態を表示できる!

サーボアンプのサーボモータ速度、トルク、母線電圧や入出力信号などの状態をGOT、GT SoftGOT2000に表示することができます。

■ サンプル画面

運転モニタ画面



* 画面は、MR-J5-□Gの接続サンプル画面です。

運転モニタ画面



* 画面は、MR-J5-□Gの接続サンプル画面です。

入出力モニタ画面 ※1軸用



* 画面は、MR-J5-□Gの接続サンプル画面です。

入出力モニタ画面 ※多軸用



* 画面は、MR-J5-□Gの接続サンプル画面です。

No.	機能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B(-RJ) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B(-RJ) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A(-RJ)	MR-J4-□GF(-RJ)
1	運転モニタ	●	●	●	●	●	●
2	入出力モニタ	●	●	●	●	●	●

●:対応あり - :対応なし

MR-J4

GT27

GT25

GT21

SoftGOT (Single-ch)

SoftGOT (Multi-ch)

Rモーションモニタ機能/Qモーションモニタ機能

専用画面
で表示!

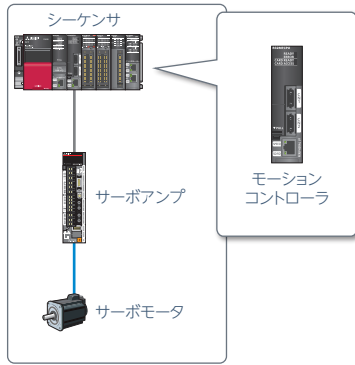
エンド
ユーザ

セット
メカ

トラブル
シュート

現場のGOTでモーションコントローラのサーボパラメータがモニタ・編集可能!

課題

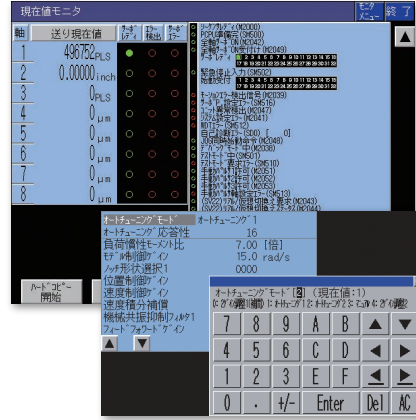


モーションコントローラのサーボパラメータを簡単に確認・変更したい!

解決策

Rモーションモニタ機能/Qモーションモニタ機能を使用すると、モーションコントローラのモニタとサーボパラメータの編集ができます。

Rモーションモニタ画面



<対応機種>

- R64MTCPU/R32MTCPU/R16MTCPU
- Q173DSCPU/Q172DSCPU
- Q170MSCPU(-S1)

- * モーションCPU(MELSEC-Qシリーズ)の本体OSがSV13/SV22の場合のみ対応。また、CPUの機種により、使用できるQモーションモニタ機能の内容が異なります。
- * 対応機種、接続可能な接続形態の詳細は、マニュアルをご参照ください。

5
保全

MR-J4

GT27

GT25

GT21

SoftGOT (Single-ch)

SoftGOT (Multi-ch)

RモーションSFCモニタ機能/QモーションSFCモニタ機能

専用画面
で表示!

エンド
ユーザ

セット
メカ

トラブル
シュート

現場のGOTでモーションSFCプログラムが確認できる!

課題



パソコンなしでモーションSFCプログラムを確認したい!

解決策

GOTと接続したモーションCPU(MELSEC iQ-Rシリーズ、MELSEC-Qシリーズ)内のモーションSFCプログラムのモニタ、およびデバイス値の変更ができます。プログラム一括モニタや活性ステップリストなどの一覧表示で、全体の状況を簡単に把握することができます。

プログラム切り換えタブ

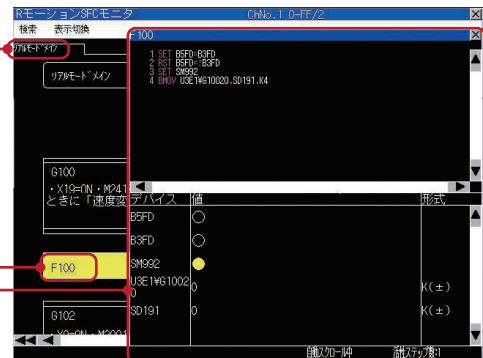
タッチすると、表示プログラムが切り換わります。

ステップ/トランジション

活性状態の場合に反転表示。タッチすると、詳細プログラムウィンドウを表示。活性ステップに合わせて、SFC図が自動でスクロールします。

詳細プログラムウィンドウ

演算制御ステップ/トランジションのプログラムと現在値を表示。



<対応機種>

- モーションCPU(MELSEC iQ-Rシリーズ、MELSEC-Qシリーズ)

- * モーションCPU(MELSEC iQ-Rシリーズ)は、本体OSとGコード制御対応アドオンライブラリが必要です。
- * モーションCPU(MELSEC-Qシリーズ)の本体OSがSV13/SV22の場合のみ対応。
- * 製造番号、モーションCPU(MELSEC iQ-Rシリーズ、MELSEC-Qシリーズ)の対応OSの詳細は、マニュアルをご参照ください。

●:対応あり - :対応なし

No.	機能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B(-RJ) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B(-RJ) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A(-RJ)	MR-J4-□GF(-RJ)
1	Rモーションモニタ機能	-	-	-	●	-	-
2	Qモーションモニタ機能	-	-	-	●	-	-
3	RモーションSFCモニタ機能	NEW	-	-	●	-	-
4	QモーションSFCモニタ機能	-	-	-	●	-	-

MR-J4

GT27 GT25 GT21 SoftGOT (Single-ch) SoftGOT (Multi-ch)

モーションプログラム編集機能

専用画面で表示! エンドユーザ セットメーカ メンテナンス トラブルシュート

現場のGOTでモーションプログラム(Gコードプログラム)を表示、編集できる!

課題



生産中に異常が発生。現場ですぐにモーションプログラム(Gコードプログラム)の編集ができれば…

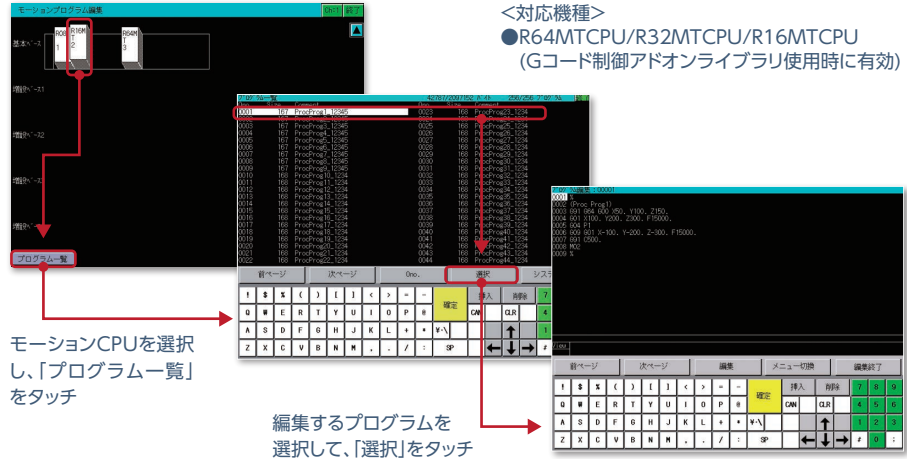
解決策

GOTのモーションプログラム編集機能の専用画面で、モーションプログラム(Gコードプログラム)を編集できます。

- * 解像度がSVG A以上のGOT本体のみ対応しています。
- * Gコード制御を使うためには、別途、Gコード制御アドオンライブラリ(有償)が必要です。

<対応機種>

- R64MTCPU/R32MTCPU/R16MTCPU (Gコード制御アドオンライブラリ使用時に有効)



モーションCPUを選択し、「プログラム一覧」をタッチ

編集するプログラムを選択して、「編集」をタッチ

MR-J4

GT27 GT25 GT21* SoftGOT (Single-ch) SoftGOT (Multi-ch)

サーボンプモニタ機能

サンプルで表示! 専用画面で表示! エンドユーザ セットメーカ トラブルシュート

* GT21は専用画面に対応していません。

現場のGOTでMR-J4-□A(-RJ)の立上げ・調整を支援!

課題

設定画面を自分で作るのも大変だなあ…。



サーボンプの状態をもっと簡単に確認したい!

解決策

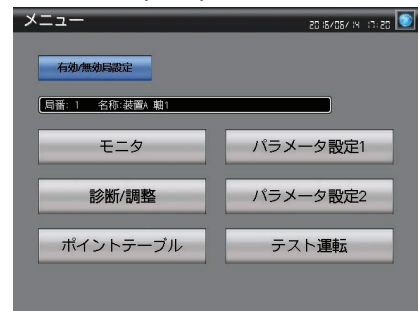
パルス列出力によるシステムの場合、GOTをシリアル(RS-422)でサーボンプに接続し、サーボンプのセットアップ・モニタ・アラーム・診断・パラメータ設定・テスト運転ができます。

専用画面

MR-J4-A サーボンプモニタ [0周]			
機軸パルス累積	-1061092 pulse	1 回転内位置	4066386 pulse
外モータ回転速度	0 r/min	A B Sカウンタ	-627 rev
割りパルス	1 pulse	自働慣性モー比(倍)	7.00 倍
指令パルス累積	0 pulse	母線電圧	310 V
指令パルス周波数	0 kpps	エンコーダ内気温度	58 °C
指令速度指令電圧	-0.05 V	設定時間	2 ms
指令加速指令電圧	0.00 V	発振検知周波数	0 Hz
再生負荷率	0 %	タフドライブ回数	0 回
実効負荷率	0 %	ユニット消費電力	10 W
ピーク負荷率	0 %	ユニット積算電力量	10 Wh
瞬時発生トルク	0 %		

画面を作成しなくても、専用画面から任意のパラメータのモニタ・書込みが可能です。
* GT21は専用画面に対応していません。

サンプル画面(VGA)



モニタやパラメータ設定、テスト運転などカスタマイズ可能なサンプル画面をご用意しています。
* GT21は、サンプル画面(480×272)でご用意しています。

No.	機能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B(-RJ) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B(-RJ) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A(-RJ)	MR-J4-□GF(-RJ)
1	モーションプログラム編集機能	—	—	—	●	—	—
2	サーボンプモニタ機能	—	—	—	—	●	—

●:対応あり —:対応なし

5 保全

MR-J4

GT27

GT25

GT21

SoftGOT (Single-ch)*

SoftGOT (Multi-ch)

インテリジェントユニットモニタ機能

専用画面
で表示!

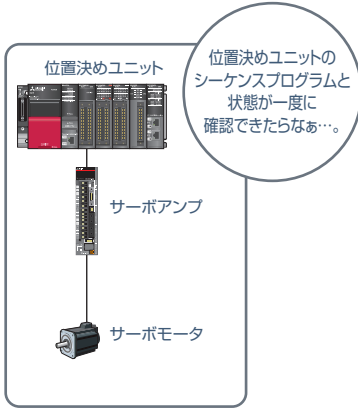
エンド
ユーザ

セット
メーカ

トラブル
シュート

現場のGOTで位置決めユニットのステータスやパラメータが確認できる!

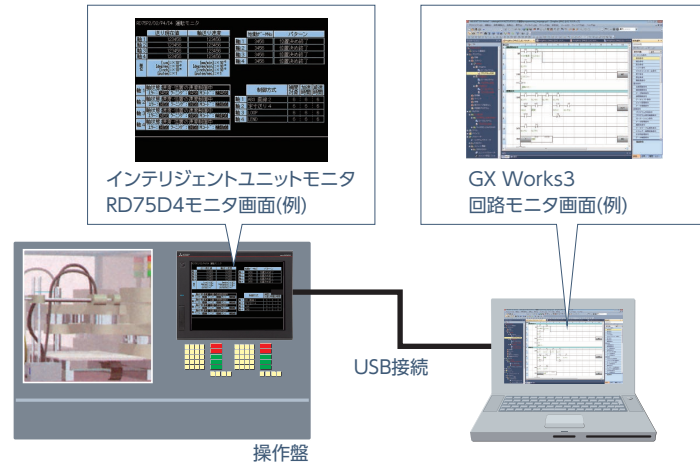
課題



位置決めシステムのデバッグを効率的に行いたい!

解決策

GOTで位置決めユニットの軸ごとのステータスやパラメータ、入出力情報などを表示し、パソコンで位置決め用シーケンスプログラムをモニタしながら、効率よくデバッグできます。
* 対応機種、接続可能な接続形態の詳細はマニュアルをご参照ください。



5
保全

NEW

MR-J5

MR-J4

GT27

GT25

GT21

NEW
SoftGOT (Single-ch)*

SoftGOT (Multi-ch)

* 一部機能に制約があります。詳細はP.12へ

アラーム表示機能

サンプル
で表示!

エンド
ユーザ

セット
メーカ

トラブル
シュート

異常発生時、アラームの詳細ドキュメントをGOTで確認できる!

課題



サーボアラームが発生したけど、簡単に原因究明したい!

解決策

発生中と過去に発生したアラームまたは警告を、番号、メッセージ、発生時間ともに表示できます。さらに、“ドキュメント表示機能”を使い、取扱説明書を表示・確認できるためトラブル発生でも素早く対応できます。
* GT21はドキュメント表示機能に非対応です。

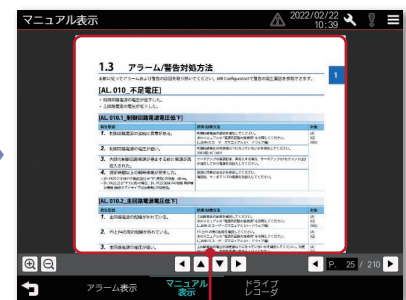
アラーム表示画面



詳細表示したい時はここをタッチ!

ドキュメント表示画面

* GT21は非対応です。



PDFデータをそのまま登録でき、発生アラームの内容や対処方法が確認できる!

* 画面は、MR-J5-□Gの接続サンプル画面です。

32

No.	機能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B(-RJ) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B(-RJ) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A(-RJ)	MR-J4-□GF(-RJ)
1	インテリジェントユニットモニタ機能	—	—	—	●	●	●
2	アラーム表示機能	●	●	●	●	●	●

●:対応あり —:対応なし

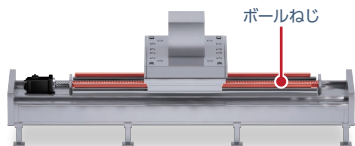
NEW
MR-J5

GT27 GT25 GT21 SoftGOT (Single-ch) SoftGOT (Multi-ch)
サンプルで表示! エンドユーザ 予知保全 メンテナンス

機械診断(摩擦推定・振動推定)

現場のGOTでボールねじやリニアガイドなどのメンテナンス時期がわかる!

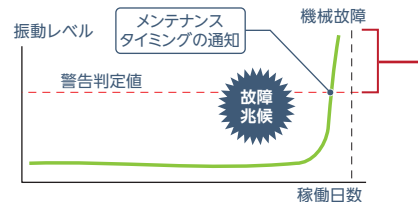
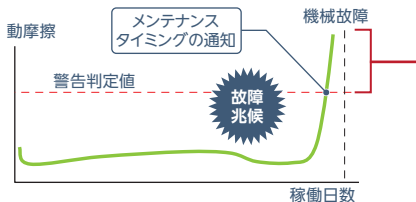
課題



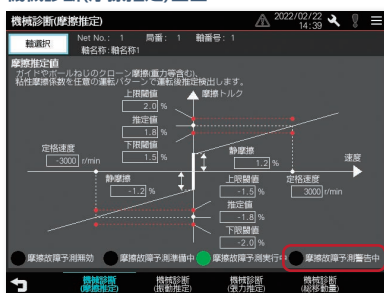
ボールねじやリニアガイドなどのメンテナンス時期が知りたい。

解決策

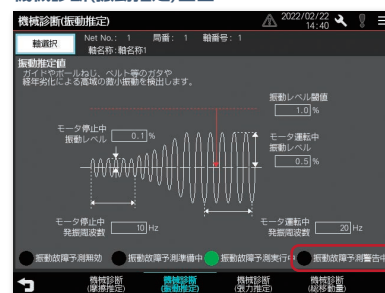
サーボアンプが駆動装置の摩擦や振動を推定し、故障予測警告をGOTに表示します。



機械診断(摩擦推定)画面



機械診断(振動推定)画面



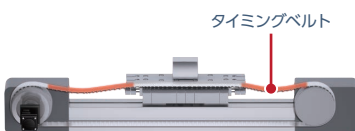
NEW
MR-J5

GT27 GT25 GT21 SoftGOT (Single-ch) SoftGOT (Multi-ch)
サンプルで表示! エンドユーザ 予知保全 メンテナンス

機械診断(張力推定)

現場のGOTでベルトのメンテナンス時期がわかる!

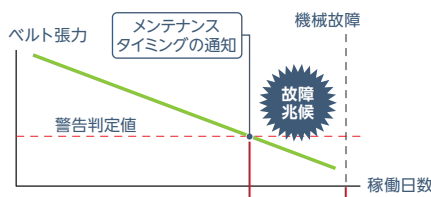
課題



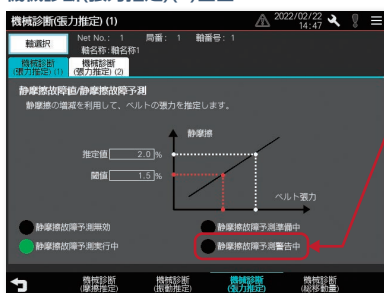
ベルトのメンテナンス時期が知りたい。

解決策

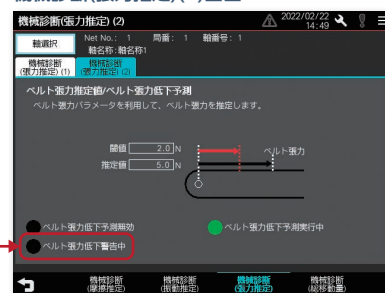
サーボアンプがサーボモータに接続されているベルトの張力低下を推定し、張力低下の警告をGOTに表示します。



機械診断(張力推定)(1)画面



機械診断(張力推定)(2)画面



●:対応あり - :対応なし

No.	機能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B(-RJ) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B(-RJ) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A(-RJ)	MR-J4-□GF(-RJ)
1	機械診断(摩擦推定・振動推定)	●	●	●	-	-	-
2	機械診断(張力推定)	●	●	●	-	-	-

5
保全

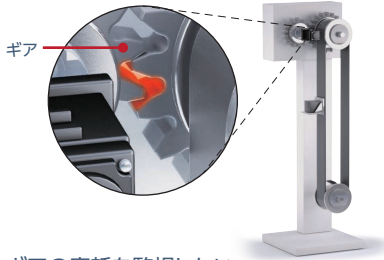
NEW
MR-J5

GT27 GT25 GT21 SoftGOT (Single-ch) SoftGOT (Multi-ch)
サンプルで表示! エンドユーザ 予知保全 メンテナンス

ギア故障診断

現場のGOTでギアが故障しているかわかる!

課題

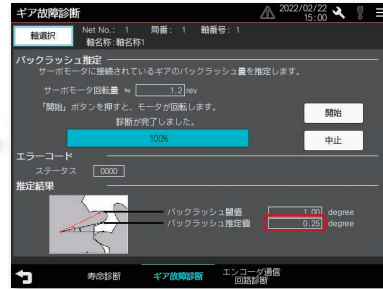


ギアの摩耗を監視したい。

解決策

ギアの故障診断に役に立つバックラッシュ量を、サーボアンプが自動生成した指令により往復位置決めを行い、推定します。推定した結果は、GOTに表示します。

ギア故障診断画面



●バックラッシュ推定

[Pr. PF66.0-3 バックラッシュ推定用ギア分子]と [Pr. PF66.4-7 バックラッシュ推定用ギア分母]に有効な値を入力することにより、バックラッシュ推定を行います。

●ギア故障予測

[Pr. PF67 バックラッシュ公称値]と [Pr. PF68 バックラッシュしきい値倍率]に有効な値を入力することにより、ギア故障予測を行います。推定結果のバックラッシュ推定値と歯車メーカーから提示されているバックラッシュを比較してください。

5
保全

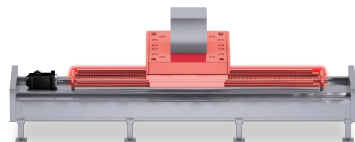
NEW
MR-J5

GT27 GT25 GT21 SoftGOT (Single-ch) SoftGOT (Multi-ch)
サンプルで表示! エンドユーザ 予知保全 メンテナンス

機械診断(総移動量)

現場のGOTでサーボモータや装置機械部品の交換時期、メンテナンス時期がわかる!

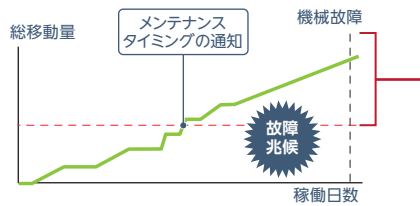
課題



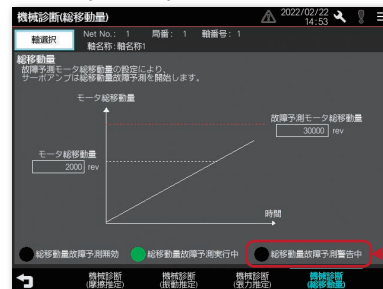
サーボモータや装置機械部品の交換時期、メンテナンス時期が知りたい。

解決策

サーボモータおよび装置機械部品の交換時期、メンテナンス時期の目安としてサーボモータ総移動量をGOTに表示します。



機械診断(総移動量)画面



[Pr. PF34.2 サーボモータ総移動量故障予測警告選択]を設定することで、サーボモータ総移動量がしきい値を超えた際に警告を表示します。

●:対応あり - :対応なし

No.	機能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B(-RJ) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B(-RJ) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A(-RJ)	MR-J4-□GF(-RJ)
1	ギア故障診断	●	●	●	-	-	-
2	機械診断(総移動量)	●	●	●	-	-	-

NEW
MR-J5

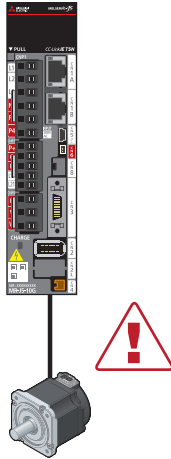
GT27 GT25 GT21 SoftGOT (Single-ch) SoftGOT (Multi-ch)

エンコーダ通信回路診断

サンプル
で表示! エンド
ユーザ 予知
保全 メンテ
ナンス

現場のGOTでエンコーダとの通信で発生したアラーム要因特定をサポート!

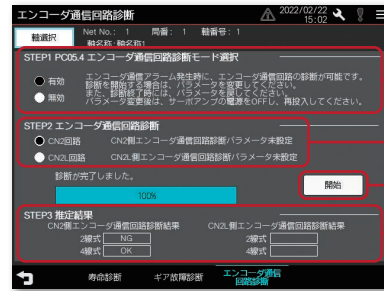
課題



エンコーダとの通信でアラームが発生した。はやく、原因を知りたい。

解決策

GOTでエンコーダ通信アラーム発生時にエンコーダケーブル断線などのトラブル原因が、サーボアンプ故障かどうか判断できます。



STEP1 診断モード選択

STEP2 診断対象のコネクタ選択

STEP3 診断開始

STEP4 診断結果



●:対応あり - :対応なし

No.	機能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B(-RJ) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B(-RJ) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A(-RJ)	MR-J4-□GF(-RJ)
1	エンコーダ通信回路診断	●	●	●	-	-	-

MR-J4

機械診断機能

サンプルで表示! エンドユーザ 予知保全 メンテナンス

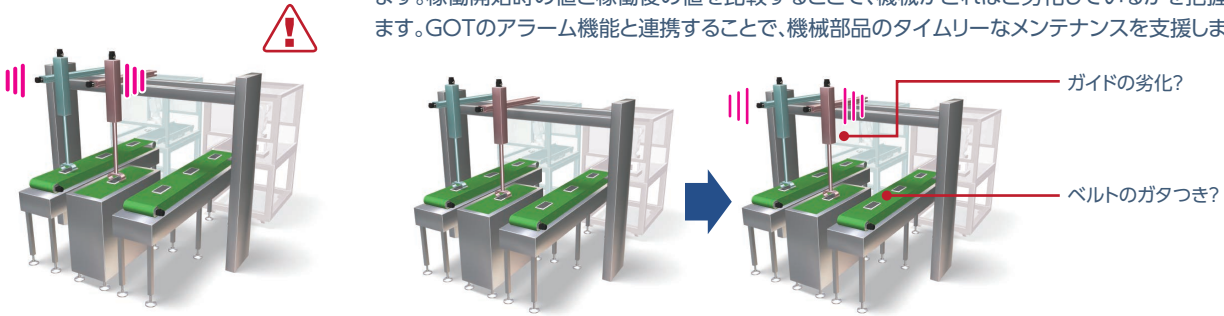
現場のGOTで装置駆動部品のメンテナンスタイミングを把握できる!

課題

負荷が大きく、加速頻度の高い機械の劣化の程度を知りたい!

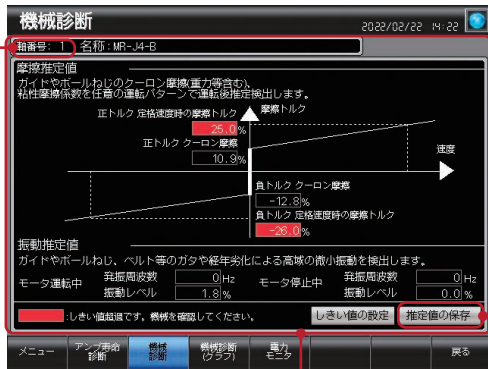
解決策

サーボアンプの機械診断機能で収集した、機械の摩擦やトルク振動などの推定値をGOTに表示します。稼働開始時の値と稼働後の値を比較することで、機械がどれほど劣化しているかを把握できます。GOTのアラーム機能と連携することで、機械部品のタイムリーなメンテナンスを支援します。



5 安全

機械診断画面



軸番号を切り換えることで、同一画面で複数軸分の保守を行うことができます。

機械診断の推定が完了すると、推定値を表示します。推定値がしきい値を超過すると、推定値の数値エリアが赤色に変化します。

機械診断機能の画面説明

機能名	意味
摩擦推定値	ガイドやボールねじの静摩擦力(クーロン摩擦力)(重力等含む)、動摩擦(粘性摩擦)係数を任意の運転パターンで運転後推定検出します。
定格速度時の摩擦トルク (%)	定格速度で運転しているときの摩擦力。この値は、定格トルクに対する比率(%)を表します。機械が劣化してくると、この値が大きくなります。
静摩擦 (クーロン摩擦) (%)	モータの回転速度に関わらず、常に一定値が働く摩擦力。物が止まっている状態から動き出すには、静摩擦(クーロン摩擦)以上の力(トルク)が必要です。この値は、定格トルクに対する比率(%)を表します。機械が劣化してくると、この値が大きくなります。
振動推定値	振動推定機能では、トルク振動を観測し、高域の微小振動の振動レベルと振動周波数を推定します。これにより、ガイドやボールねじ、ベルト等のガタや経年劣化による振動レベルの増加や振動周波数の変化を確認できます。
発振周波数 (Hz)	運転中または、停止中に機械が振動している場合のトルク振動の周波数。経年劣化で機械のガタが増大することなどにより、発振している場合の周波数を表示します。
振動レベル (%)	運転中または、停止中に機械が振動している場合のトルク振幅。この値は、定格トルクに対する比率(%)を表します。経年劣化で機械のガタが増大することなどにより、この値が大きくなります。

推定値をファイルに保存し、比較することで、機械の経年変化を確認できます。

機械診断機能を使用して摩擦推定するには

以下の条件を満たすと、摩擦推定結果が得られます。

- ・パラメータ[Pr. PF31]に設定した値以上のモータ回転速度またはリニアサーボモータ速度で150秒以上運転した。
- ・パラメータ[Pr. PF31]に設定した値未満のモータ回転速度またはリニアサーボモータ速度で150秒以上運転した。

パラメータ[Pr. PF31]の値は、絶対値で扱います。正転方向への運転の場合は正の数、逆転方向への運転の場合は負の数としてください。

図1の運転パターンでは、(a)+(c)、かつ(b)がともに150秒以上、正転方向に運転すると、摩擦推定結果が得られます。

逆転方向への摩擦推定は、逆転方向運転中((d))の速度がパラメータ[Pr. PF31]の値を超えないため、得ることができません。

パラメータ[Pr. PF31]の値を変更して、摩擦推定を実施してください。

また、パラメータ[Pr. PF31]の値が0の場合、定格回転速度または定格速度の半分の値をしきい値とします。

* PF31:機械診断機能 低速度時摩擦推定領域判定速度

* 機械診断機能の詳細は、MR Configurator2のヘルプをご参照ください。

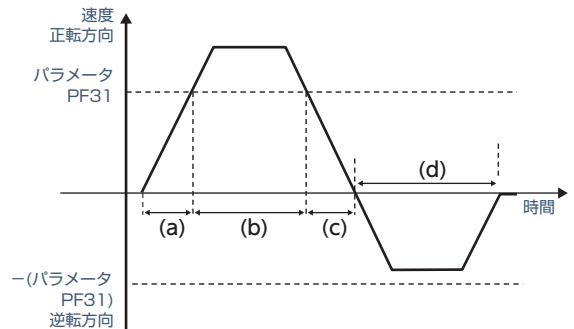


図1.サーボアンプ運転速度

●:対応あり - :対応なし

No.	機能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B(-RJ) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B(-RJ) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A(-RJ)	MR-J4-□GF(-RJ)
1	機械診断機能	-	-	-	●	●	●

MR-J4

GT27 GT25 GT21

SoftGOT (Single-ch) **NEW** SoftGOT (Multi-ch)

故障予測機能のデバイス値のモニタ

エンドユーザ 予知保全 メンテナンス

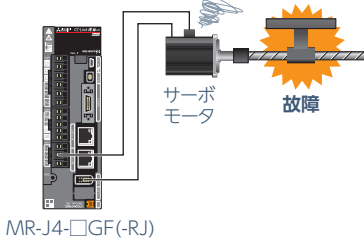
装置駆動部品のメンテナンスタイミングを通知できる!

課題

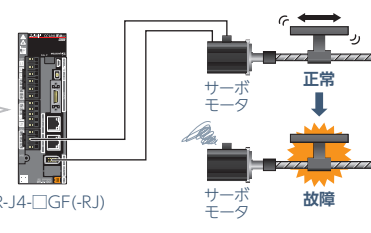
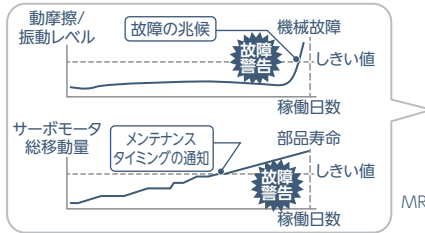
解決策

MR Configurator2の故障予測機能に関連するデバイスをGT Works3の数値表示などに設定することで、GOTでサーボアンプの装置駆動部品の経年劣化を把握できます。

* 故障予測機能は、ソフトウェアバージョンA3以降のMR-J4-□GF-(R-J)サーボアンプで使用できます。本機能は、すべての故障の予測を保証するものではありません。



MR-J4-□GF-(R-J)

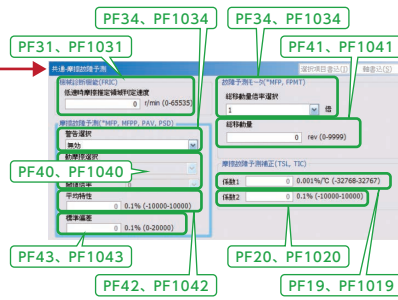
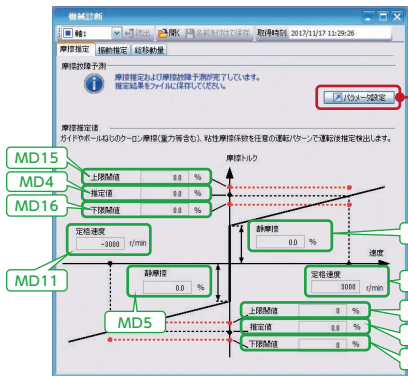


MR-J4-□GF-(R-J)

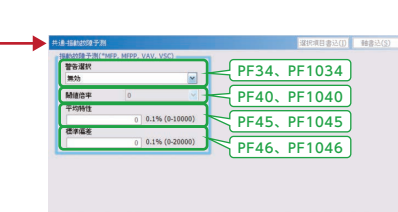
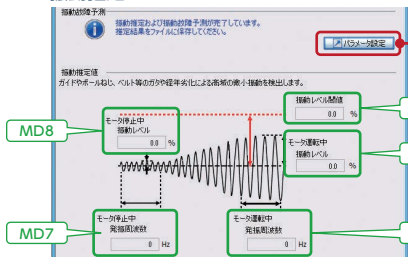
装置駆動部品の予知保全をしたい!

MR Configurator2 バージョン 1.168W の画面

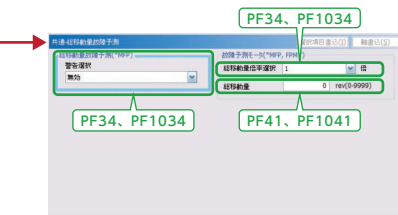
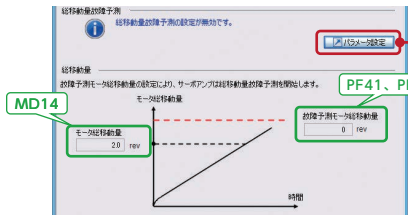
摩擦推定



振動推定



総移動量



*1 詳細は、MR-J4-□GF-(R-J)サーボアンプ技術資料集(モーションモード編)(SH(名)-030217)をご参照ください。

デバイス名	項目	略称
MD3	機械診断データ 正転トルク時 静摩擦の読み出し	-
MD4	機械診断データ 正転トルク時 動摩擦(定格速度時)の読み出し	-
MD5	機械診断データ 逆転トルク時 静摩擦の読み出し	-
MD6	機械診断データ 逆転トルク時 動摩擦(定格速度時)の読み出し	-
MD11	機械診断データ 定格速度の読み出し	-
MD15	機械診断データ 摩擦故障予測上限閾値	-
MD16	機械診断データ 摩擦故障予測下限閾値	-
PF19、PF1019	摩擦故障予測補正係数1	TSL
PF20、PF1020	摩擦故障予測補正係数2	TIC
PF31、PF1031	機械診断機能 低速時摩擦推定領域判定速度	FRIC
PF34、PF1034	機械診断機能選択	*MFP
PF40、PF1040	機械故障予測パラメータ	MFPP
PF41、PF1041	故障予測モータ総移動量	FPMT
PF42、PF1042	摩擦故障予測平均特性	PAV
PF43、PF1043	摩擦故障予測標準偏差	PSD
MD7	機械診断データ 停止・サーボロック時 振動周波数の読み出し	-
MD8	機械診断データ 停止・サーボロック時 振動レベルの読み出し	-
MD9	機械診断データ 運転中振動周波数の読み出し	-
MD10	機械診断データ 運転中振動レベルの読み出し	-
MD17	機械診断データ 振動レベル閾値	-
PF34、PF1034	機械診断機能選択	*MFP
PF40、PF1040	機械故障予測パラメータ	MFPP
PF45、PF1045	振動故障予測平均特性	VAV
PF46、PF1046	振動故障予測標準偏差	VSC
MD14	機械診断データ モータ総移動量	-
PF34、PF1034	機械診断機能選択	*MFP
PF41、PF1041	故障予測モータ総移動量 (グラフ側) PF41×PF34の倍率	FPMT

●:対応あり - :対応なし

No.	機能	MR-J5-□G-(R-J) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B-(R-J) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B-(R-J) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A-(R-J)	MR-J4-□GF-(R-J)
1	故障予測機能のデバイス値のモニタ	-	-	-	-	-	●

5

保全

NEW
MR-J5 MR-J4

NEW
GT27 GT25 GT21 SoftGOT (Single-ch)* SoftGOT (Multi-ch)

*一部機能に制約があります。詳細はP.12へ

アンプ寿命診断機能

サンプル
で表示!

エンド
ユーザ

見える化

予知
保全

サーボアンプの予知保全を支援!

課題



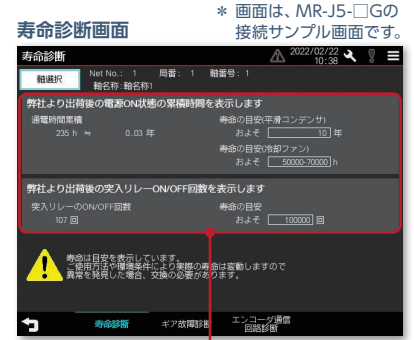
サーボアンプのコンデンサやリレーの寿命を知りたい!

解決策

通電時間の累積、突入リレーのON/OFF回数や、サーボアンプの有寿命部品(コンデンサやリレー)の交換時期の目安を、GOTで確認できます。また、GOTのアラーム機能と連携すると、サーボアンプ部品の交換時期となったことを通知することができます。



定期的にチェック



*画面は、MR-J5-□Gの接続サンプル画面です。

平滑コンデンサの通電時間や突入リレーON/OFF回数を一目で確認!

NEW
MR-J5 MR-J4

NEW
GT27 GT25 GT21 SoftGOT (Single-ch)* SoftGOT (Multi-ch)

*一部機能に制約があります。詳細はP.12へ

サーボアンプの軸番号(局番)切り換え

サンプル
で表示!

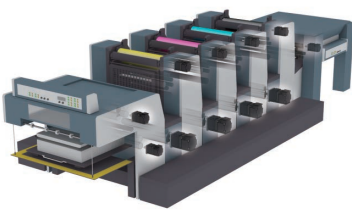
エンド
ユーザ

セッ
ト
メー
カ

メン
テ
ナ
ンス

1画面で複数軸分の調整や保守ができる!

課題

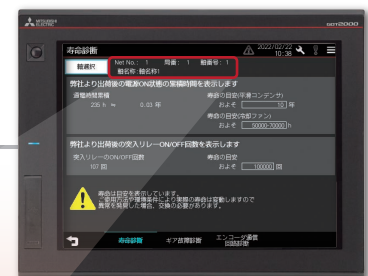


サーボアンプの複数軸分の画面を作成するのが面倒!

解決策

GOTからサーボアンプの軸番号を切り換えてモニタできるため、1画面で複数軸分の調整や保守が可能です。また、画面作成時の画面数が削減できるため、画面作成・メンテナンス工数を削減できます。

MR-J5-□Gの軸番号(局番)を「1」から「5」に切り換える場合



*画面は、MR-J5-□Gの接続サンプル画面です。

モニタしたいサーボアンプの軸番号(局番)に変更可能

Net No.: 1 局番: 1 軸番号: 1
軸名称: 軸名称 1

Net No.: 1 局番: 2 軸番号: 5
軸名称: 軸名称 5

●:対応あり - :対応なし

No.	機能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B(-RJ) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B(-RJ) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A(-RJ)	MR-J4-□GF(-RJ)
1	アンプ寿命診断機能	●	●	●	●	●	●
2	サーボアンプの軸番号(局番)切換	●	●	●	●	●	●

NEW
MR-J5 MR-J4

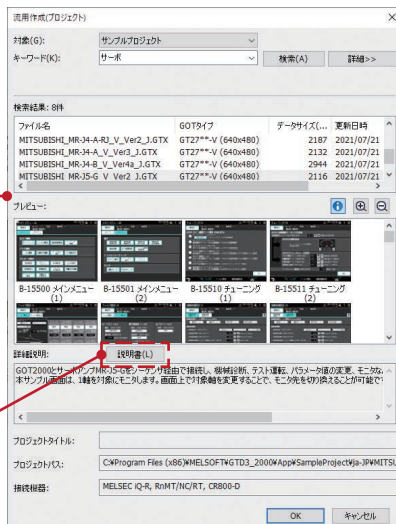
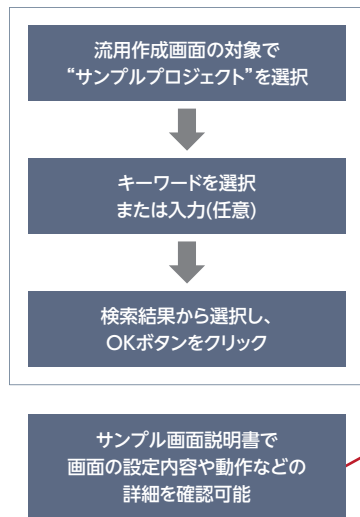
GT27 GT25 GT21 SoftGOT (Single-ch) SoftGOT (Multi-ch)

サンプル画面

各種連携機能を設定した、使いやすいサンプル画面をご用意!

GOT2000、GT SoftGOT2000からサーボアンプのパラメータ値の変更、モニタ、テスト運転などを行うサンプル画面をご用意しています。サンプル画面は、プロジェクト単位または、画面単位で流用可能です。サンプル画面は、GT Works3に同梱しています。

GT Works3のメニューから、[プロジェクト(P)]→[流用作成(U)]を選択



【画面仕様】

GOTタイプ:GT27*-V(640×480)
GT2104-R(480×272)

*GOTタイプを変更して、解像度の違うGOTに流用できます。

【対応言語】

日本語・英語・中国語(簡体字)

最新のサンプル画面の入手方法

三菱電機FAサイト
(www.MitsubishiElectric.co.jp/fa)のソフトウェアダウンロードコーナー、または、サンプルライブラリコーナーよりダウンロードできます。



サンプル画面のダウンロードはこちらから

NEW
MR-J5 MR-J4

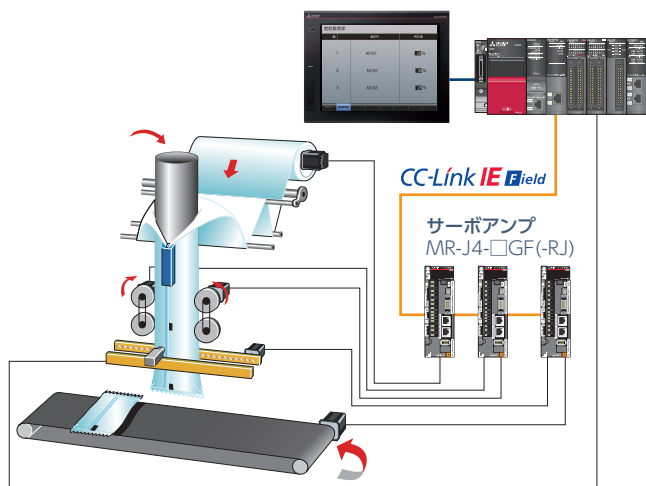
GT27 GT25 GT21 SoftGOT (Single-ch)* SoftGOT (Multi-ch)

*一部機能に制約があります。詳細はP.12へ

ユーザ作成画面

ユーザでモニタ画面を自由に作成できる!

ユーザ作成画面では、表示したいデータを自由に設定できます。サンプル画面のない機種(MR-J4-□GFやMR-J5D1-□G4など)の場合、モニタしたいパラメータを数値表示やランプに設定して表示することが可能です。また、サーボアンプの様々な接続形態を選択できるため、システムに合わせた画面を作成できます。



複数軸の情報を1画面に表示した例。表示したい情報の画面を自由に作成できます。

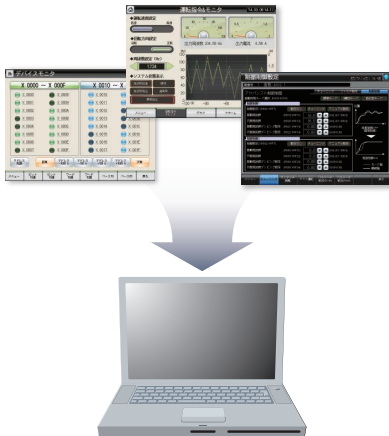
●:対応あり - :対応なし

No.	機能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B(-RJ) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B(-RJ) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A(-RJ)	MR-J4-□GF(-RJ)
1	サンプル画面	●	-	●	●	●	-
2	ユーザ作成画面	●	●	●	●	●	●

画面の流用作成

サンプル画面や既存のプロジェクトデータを簡単に流用できる!

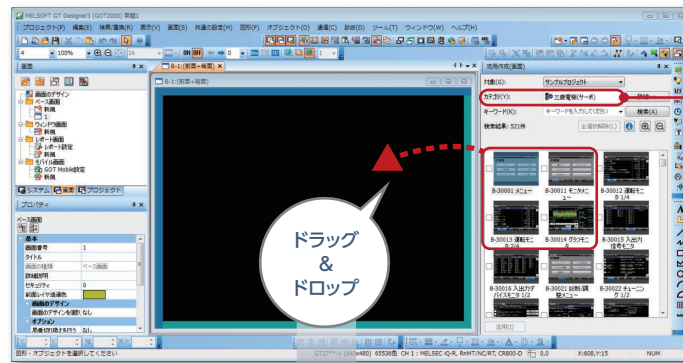
課題



過去に作成した画面やサンプル画面を簡単に流用したい!

解決策

過去に作成したプロジェクトやサンプルプロジェクトから、画面単位での流用が可能です。流用する画面は、カテゴリやキーワードなどから簡単に検索できます。



カテゴリ一覧から簡単検索

流用作成ウィザード



5つのステップでわかりやすくナビゲート

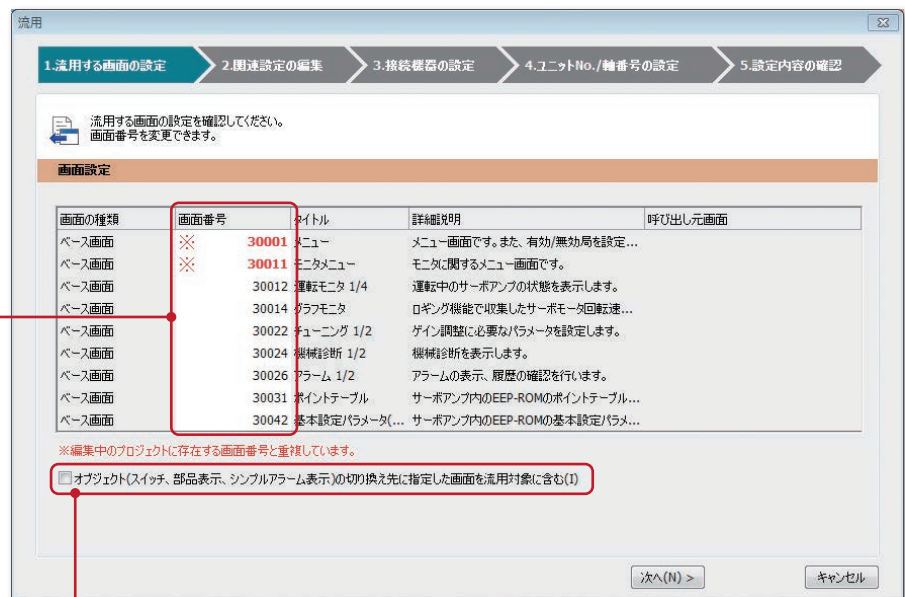
Point 1

ウィザード画面のガイダンスにしたがって設定を進めていくだけで、複数の画面を同時に流用できる!

流用作成ウィザード：流用する画面の設定

複数の画面を選択してドラッグ&ドロップすると、流用作成ウィザードが起動します。

編集中のプロジェクトと、番号が重複している画面番号を赤字で表示します。



複数画面をまとめて流用できます。また、流用する画面の切り換え先の画面も一緒に流用できます。

Point 2

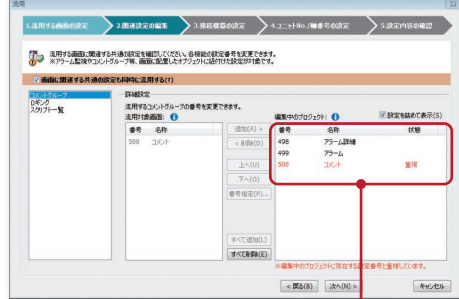
流用する画面に関連する設定(コメントグループ、ロギング、スクリプトなど)も一緒に流用できる!

流用作成ウィザード：関連設定の編集

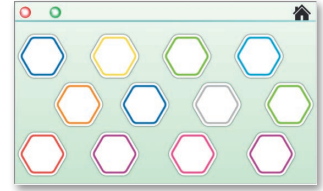
流用する画面に関連するコメントグループやスクリプトも一緒に流用できます。

流用作成ウィザードに関連する設定がリストアップされます。編集中のプロジェクトで使用していない番号を確認しながら、流用する設定の番号を簡単に変更できます。

コメントグループの流用の場合



従来は コメントの再設定が必要...



これからは 流用するだけでOK!



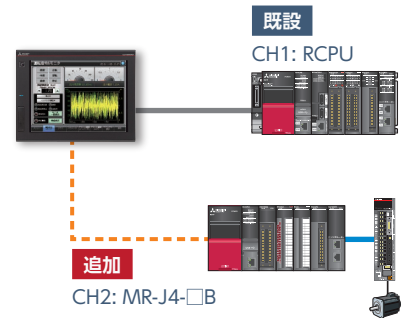
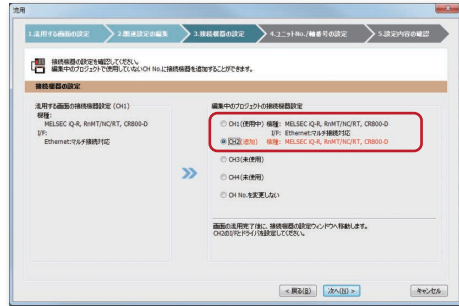
Point 3

流用する画面の接続機器の設定も簡単に変更できる!

流用作成ウィザード：接続機器の設定

流用する画面の接続機器の設定を、編集中のプロジェクトの空きチャンネルに割り当てることができます。

CH2に流用する画面の接続機器を追加



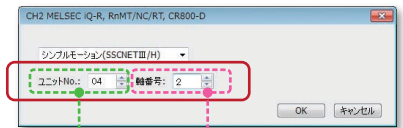
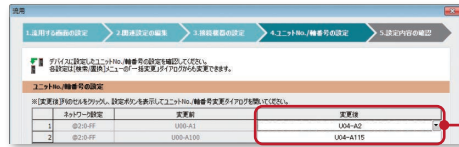
6 画面作成

Point 4

シンプルモーションのユニットNo.やサーボアンプの軸番号を実際の構成に合わせて一括変更できる!

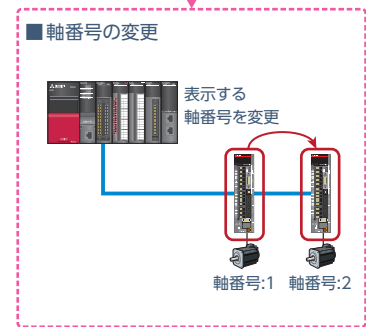
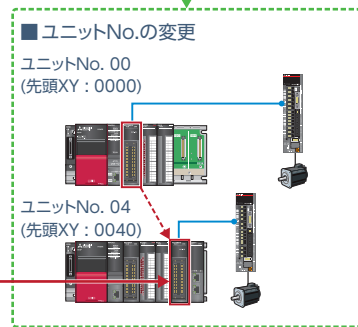
流用作成ウィザード：ユニット No./ 軸番号の設定

システム構成が異なる画面を流用する場合、流用する画面で使用しているユニットNo.(先頭XY)や軸番号を一括変更して簡単に流用できます。



システムパラメータ

設定項目	設定項目
基本	CPU R14CPLX 3E00
0(0-0)	RD77MS2 32点 0000
1(0-1)	RY10R2 16点 0020
2(0-2)	RX10 16点 0030
3(0-3)	RD77MS2 32点 0040
4(0-4)	RJ71EN71K 32点 0060



ユニットNo.や軸番号の変更が簡単にでき、作業効率UP!



HMIラインアップ

GOT2000シリーズ

GT27

マルチタッチ・ジェスチャ機能搭載モデル

Ethernet RS-232 RS-422/485 CC-Link IE TSN CC-Link IE Control CC-Link IE Field*1 CC-Link IE Field Basic CC-Link Bus MELSECNET

*1 CC-Link IEフィールドネットワーク通信ユニットとGOT本体のセット品があります。

15型

TFT
カラー
65536色

AC
DC



XGA
1024×768

GT2715-XTBA
GT2715-XTBD

12.1型

TFT
カラー
65536色

AC
DC



SVGA
800×600

GT2712-STBA
GT2712-STBD
GT2712-STWA
[ホワイトモデル]
GT2712-STWD
[ホワイトモデル]

10.4型

TFT
カラー
65536色

AC
DC



SVGA
800×600

GT2710-STBA
GT2710-STBD
GT2710-VTBA
GT2710-VTBD
GT2710-VTWA
[ホワイトモデル]
GT2710-VTWD
[ホワイトモデル]

8.4型

TFT
カラー
65536色

AC
DC



SVGA
800×600

GT2708-STBA
GT2708-STBD
VGA
640×480
GT2708-VTBA
GT2708-VTBD

GT25

高性能と低価格を両立したミドルレンジモデル

Ethernet RS-232 RS-422/485 CC-Link IE TSN*2 CC-Link IE Control*2 CC-Link IE Field*1*2 CC-Link IE Field Basic CC-Link*2 Bus*2 MELSECNET*2

音声出力*2 外部入出力*2 *1 CC-Link IEフィールドネットワーク通信ユニットとGOT本体のセット品があります。 *2 GT2505は対応しておりません。

12.1型

TFT
カラー
65536色

AC
DC



SVGA
800×600

GT2512-STBA
GT2512-STBD

10.4型

TFT
カラー
65536色

AC
DC



VGA
640×480

GT2510-VTBA
GT2510-VTBD
GT2510-VTWA
[ホワイトモデル]
GT2510-VTWD
[ホワイトモデル]

8.4型

TFT
カラー
65536色

AC
DC



VGA
640×480

GT2508-VTBA
GT2508-VTBD
GT2508-VTWA
[ホワイトモデル]
GT2508-VTWD
[ホワイトモデル]

5.7型

TFT
カラー
65536色

DC



VGA
640×480

GT2505-VTBD

GT25 ワイド

ワイドに広がる表現力

Ethernet 2ポート RS-232 RS-422/485 CC-Link IE Field Basic 音声出力(内蔵)

12.1型

TFT
カラー
65536色

DC



WXGA
1280×800

GT2512-WXTBD
GT2512-WXTSD

10.1型

TFT
カラー
65536色

DC



WXGA
1280×800

GT2510-WXTBD
GT2510-WXTSD

7型

TFT
カラー
65536色

DC



WVGA
800×480

GT2507-WTBD
GT2507-WTSD

7型

TFT
カラー
65536色

DC



WVGA
800×480

GT2507T-WTSD

Ethernet 2ポート

RS-232 RS-422/485

CC-Link IE Field Basic

GT25 耐環境性強化

音声出力(内蔵)

GT21

表示器としての機能性を無駄なく凝縮

Ethernet*1 RS-232*1 RS-422/485*1 CC-Link IE Field Basic*2

*1 機種によってサポートするインターフェースが異なります。形名の後の [] 内をご確認ください。 *2 Ethernetポート搭載機種のみ対応しています。

5.7型

TFT
カラー
65536色

TFT
モノクロ
DC



QVGA
320×240

GT2105-QTBDS
[RS-232, RS-422/485]
GT2105-QMBDS
[RS-232, RS-422/485]

4.3型

TFT
カラー
65536色

DC



480×272

GT2104-RTBD
[Ethernet, RS-232, RS-422/485]

4.5型

TFT
モノクロ
DC

5色LED



384×128

GT2104-PMBD
[Ethernet, RS-422/485]
GT2104-PMBDS
[RS-232, RS-422/485]
GT2104-PMBDS2
[RS-232×2ch]
GT2104-PMBLS
[RS-422]DC5Vタイプ

3.8型

TFT
モノクロ
DC

5色LED



320×128

GT2103-PMBD
[Ethernet, RS-422/485]
GT2103-PMBDS
[RS-232, RS-422/485]
GT2103-PMBDS2
[RS-232×2ch]
GT2103-PMBLS
[RS-422]DC5Vタイプ

マルチタッチ・ジェスチャ マルチメディア*2 ビデオ/RGB*2 音声出力 外部入出力

*2 GOT2705は対応していません。

5.7型

TFT
カラー
65536色 DC



VGA
640×480

GT2705-VTBD

GT27 防爆形

Ethernet RS-232 RS-422/485 CC-Link IE TSN CC-Link IE Field
CC-Link IE Field Basic CC-Link 外部入出力

12.1型

TFT
カラー
65536色 AC DC



SVGA
800×600

* 詳細については、三菱電機グラフィックオペレーショントーミナルGOT2000シリーズ防爆形GOTカタログ(名)08466をご参照ください。

GT25

オープンフレーム

GOT2000のあたらしい“カタチ”

Ethernet RS-232 RS-422/485 CC-Link IE TSN CC-Link IE Control CC-Link IE Field CC-Link IE Field Basic CC-Link Bus MELSECNET
音声出力 外部入出力

12.1型

TFT
カラー
65536色 AC DC



SVGA
800×600

GT2512F-STNA
GT2512F-STND

10.4型

TFT
カラー
65536色 AC DC



VGA
640×480

GT2510F-VTNA
GT2510F-VTND

8.4型

TFT
カラー
65536色 AC DC



VGA
640×480

GT2508F-VTNA
GT2508F-VTND

GT25 ハンディ

必要な機能はその手の中に

Ethernet RS-232 RS-422/485*1 CC-Link IE Field Basic
CC-Link *1 GOT2505HSはRS-422のみ。

6.5型

TFT
カラー
65536色 DC



VGA
640×480

GT2506HS-VTBD

5.7型

TFT
カラー
65536色 DC



VGA
640×480

GT2505HS-VTBD

GT21 ワイド

Ethernet RS-232 RS-422/485 CC-Link IE Field Basic

7型

TFT
カラー
65536色 DC



WVGA
800×480

GT2107-WTBD
GT2107-WTSD

GOT2000対応HMIソフトウェア

GT SoftGOT2000



USBポート用
ライセンスキー



GT SoftGOT 2000 Version1

生産現場の見える化をもっと身近に。

表示器画面作成ソフトウェア

MELSOFT GT Works3



GOT Screen Design Software
MELSOFT GT Works3

選んで、作画。美しい画面が思いのままに…

関連製品 MELIPCシリーズ

Windows® OS搭載パネルコンピュータ

MI3000

Ethernet 3ポート RS-232
RS-422/485 DisplayPort 音声出力

21.5型/15型

TFT
カラー
1677万色 DC

Full HD
1920×1080

XGA
1024×768

MI3321G-W

MI3315G-W



GOT2000について



GOT2000

Graphic Operation Terminal

その表現力は驚きへ

GOTは進化を遂げる。
三菱電機グラフィックオペレーションターミナル

他のFA機器との連携はもちろん、操作性を追求したGOT2000は、生産性の向上、効率化に貢献します。さらに美しくなったディスプレイで、状態を見やすく表示でき、直感的に操作可能。タブレット端末を扱うような操作性とさらなる高機能性を融合し、新たな価値を創出することで幅広いニーズに応えます。さらに進化した生産性、作業性をグローバルに実現していきます。



詳細については、
「三菱電機グラフィックオペレーションターミナルGOT2000シリーズカタログ(L(名)08268)」をご参照ください。

MELSERVO-J5について



MITSUBISHI ELECTRIC SERVO SYSTEM
MELSERVO-J5

MELSERVO-J5と共に創る新たな価値。
トータルドライブソリューションで未来を拓く。

すべてはトータルパフォーマンスを向上させるため。MELSERVO-J5シリーズサーボシステムは、機器の基本性能を大幅に向上。高速高精度を実現することにより、お客様の装置の生産性向上に貢献します。



詳細については、
「三菱電機ACサーボシステム MELSERVO-J5カタログ(L(名)03178)」をご参照ください。

MELSERVO-J4について

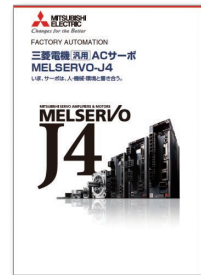


MITSUBISHI SERVO AMPLIFIERS & MOTORS

MELSERVO-J4

三菱電機ならではのシステム対応。
MELSERVO-J4と、多彩なサーボ関連機器が響き合う。

半導体・液晶製造や工作機、ロボット、食品機械など、用途拡充に応じてMELSERVO-J4は、三菱電機がラインアップするモーションコントローラ、サーボシステムネットワークはもとより、表示器、シーケンサなどと、柔軟に連携。先進のサーボシステムを自在に構築していただけます。



詳細については、
「三菱電機汎用ACサーボ
MELSERVO-J4カタログ
(L(名)03056)」
をご参照ください。

本文中における製品名、社名はそれぞれの会社の商標、または登録商標です。

写真の色等は印刷のため、実物と若干異なる場合があります。
また画面においても、はめ込み合成のため実際の表示と異なる場合があります。

ご採用に際してのご注意

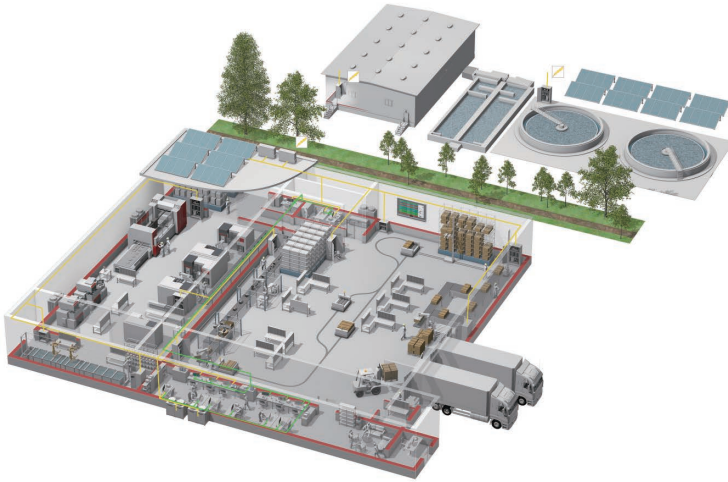
この資料は、製品の代表的な特長機能を説明した資料です。使用上の制約事項、ユニットの組み合わせによる制約事項などがすべて記載されているわけではありません。ご採用にあたりましては、必ず製品のマニュアルをお読みいただきますようお願い申し上げます。

当社の責に帰すことができない事由から生じた損害、当社製品の故障に起因するお客様での機会損失、逸失利益、当社の予見の有無を問わず特別の事情から生じた損害、二次損害、事故補償、当社製品以外への損傷およびその他の業務に対する保証については、当社は責任を負いかねます。

安全にお使いいただくために

- このカタログに記載された製品を正しくお使いいただくために、ご使用前に必ず「マニュアル」をお読みください。
- この製品は一般工業等を対象とした汎用品として製作されたもので、人命にかかわるような状況下で使用される機器あるいはシステムに用いられることを目的として設計、製造されたものではありません。
- この製品を原子力用、電力用、航空宇宙用、医療用、乗用移動体用の機器あるいはシステムなど特殊用途への適用をご検討の際には、当社の営業担当窓口までご照会ください。
- この製品は厳重な品質管理体制の下に製造しておりますが、この製品の故障により重大な事故または損失の発生が予測される設備への適用に際しては、バックアップやフェールセーフ機能を系統的に設置してください。

YOUR SOLUTION PARTNER



三菱電機は、シーケンサやACサーボを始めとするFA機器からCNC、放電加工機など産業メカトロニクス製品まで、幅広いFA製品をお届けしています。

生産現場で、最も信頼される ブランドを目指して

三菱電機は、コンポーネントから加工機まで、幅広いFA (Factory Automation) 事業を展開しています。さまざまな分野の生産システムを支援し、生産性向上と品質向上の実現を目指しています。そして開発から製造、品質管理まで一貫した体制で、お客様のニーズをいち早く取り込み、ご満足いただける製品づくりに取り組んでいます。

さらに、世界中で三菱電機独自の、グローバルネットワークを駆使し、確かな技術と安心のサポートをご提供しています。三菱電機のFA事業は、常にお客様との密接なコミュニケーションに基づき、最先端のFAソリューションをご提案し、世界のものづくりに貢献していきます。



低圧配電制御機器



変圧器・高圧配電制御機器



電力管理用計器・省エネ支援機器



電源・環境周辺機器(産業用送風機, UPS)



シーケンサ



駆動機器



表示器(HMI)



エッジコンピューティング製品



数値制御装置 (CNC)



産業用・協働ロボット



加工機

三菱電機グラフィックオペレーションターミナル GOT2000 駆動機器(サーボ)連携ソリューション

三菱電機株式会社

〒100-8310 東京都千代田区丸の内2-7-3(東京ビル)

お問合せは下記どうぞ

本社機器営業部	〒110-0016 東京都台東区台東1-30-7(秋葉原アイマークビル)	(03)5812-1450
関東機器営業部	〒330-6034 さいたま市中央区新都心11-2(明治安田生命さいたま新都心ビル)	(048)600-5835
新潟支店	〒950-8504 新潟市中央区東大通1-4-1(マルタケビル4F)	(025)241-7227
神奈川機器営業部	〒220-8118 横浜市西区みなとみらい2-2-1(横浜ランドマークタワー)	(045)224-2624
北海道支社	〒060-0042 札幌市中央区大通西3-11(北洋ビル)	(011)212-3793
東北支社	〒980-0013 仙台市青葉区花京院1-1-20(花京院スクエア)	(022)216-4546
北陸支社	〒920-0031 金沢市広岡3-1-1(金沢パークビル)	(076)233-5502
中部支社	〒450-6423 名古屋市中村区名駅3-28-12(大名古屋ビルヂング)	(052)565-3314
豊田支店	〒471-0034 豊田市小坂本町1-5-10(矢作豊田ビル)	(0565)34-4112
関西支社	〒530-8206 大阪市北区大深町4-20(グランフロント大阪 タワーA)	(06)6486-4122
中国支社	〒730-8657 広島市中区中町7-32(ニッセイ広島ビル)	(082)248-5348
四国支社	〒760-8654 高松市寿町1-1-8(日本生命高松駅前ビル)	(087)825-0055
九州支社	〒810-8686 福岡市中央区天神2-12-1(天神ビル)	(092)721-2247

三菱電機 FA
検索

www.MitsubishiElectric.co.jp/fa

メンバー登録無料!
インターネットによる情報サービス「三菱電機FAサイト」

三菱電機FAサイトでは、製品や事例などの技術情報に加え、トレーニングスクール情報や各種お問い合わせ窓口をご提供しています。また、メンバー登録いただくとマニュアルやCADデータ等のダウンロード、eラーニングなどの各種サービスをご利用いただけます。

電話技術相談窓口 受付時間*1 月曜～金曜 9:00～19:00、土曜・日曜・祝日 9:00～17:00

対象機種	電話番号	自動窓口案内 選択番号*7	対象機種	電話番号	自動窓口案内 選択番号*7	
自動窓口案内	052-712-2444	—	SCADA GENESIS64™	052-712-2962*2,5,6	—	
産業用PC MELIPC	052-712-2370*2	8	MELSERVOシリーズ	052-712-6607	1⇒2	
Edgecross対応ソフトウェア (NC Machine Tool Optimizer などのNC関連製品を除く)			位置決めユニット (MELSEC iQ-R/Q/Lシリーズ)		1⇒2	
MELSOFT MailLab	モーションユニット (MELSEC iQ-R/iQ-Fシリーズ)	1⇒1				
MELSEC iQ-R/Q/Lシーケンサ (CPU内蔵Ethernet機能などネットワークを除く)	モーションソフトウェア	1⇒1				
MELSEC GXシリーズ(MELSEC iQ-R/Q/L/QnAS/AnS)	モーションソフトウェア	1⇒2				
MELSEC iQ-F/FXシーケンサ全般	モーションコントローラ	1⇒1				
MELSEC GXシリーズ(MELSEC iQ-F/FX)	モーションCPU (MELSEC iQ-R/Qシリーズ)	1⇒1				
ネットワークユニット (CC-Linkファミリー/MELSECNET/Ethernet/シリアル通信)	センシングユニット (MR-MTシリーズ)	1⇒2				
MELSOFT 統合エンジニアリング環境	MELSOFT Navigator/ MELSOFT Update Manager	2⇒6	センシングユニット		1⇒2	
IQ Sensor Solution	MELSOFT MXシリーズ	2⇒4	シンプルモーションボード/ ポジションボード		1⇒2	
MELSOFT 通信支援ソフトウェアツール	MELSEC iQ-R/Q/Lシリーズなど		MELSOFT MTシリーズ/ MRシリーズ/EMシリーズ	1⇒2		
MELSEC iQ-R/Q/Lシーケンサ	052-712-2370*2	2⇒5	センサレスサーボ	052-722-2182	3	
WinCPUユニット/C言語コントローラユニット/ C言語インテリジェント機能ユニット	MELSEC iQ-R/Q/Lシーケンサ		インバータ	052-722-2182		
MESインタフェースユニット/高速データロガーユニット/ 高速データコミュニケーションユニット/OPC UAサーバユニット システムレコーダ	052-799-3592*2	2⇒7	三相モータ	0536-25-0900*2,5,6	—	
MELSEC計装/iQ-R/ Q二重化	プロセスCPU/二重化機能 SIL2プロセスCPU (MELSEC iQ-Rシリーズ)		産業用ロボット	MELFAシリーズ	052-721-0100	5
MELSEC Safety	プロセスCPU/二重化CPU (MELSEC-Qシリーズ)	2⇒8	電磁クラッチ・ブレーキ/テンションコントローラ	052-712-5430*5	—	
電力計測ユニット/絶縁監視ユニット	MELSEC-Qシリーズ		データ収集アナライザ	MELQIC IU1/IU2シリーズ	052-712-5440*5	—
FAセンサ MELSENSOR	レーザ変位センサ ビジョセンサ コードリダ	2⇒9	低圧開閉器	MS-Tシリーズ/MS-Nシリーズ US-Nシリーズ	052-719-4170	7⇒2
表示器 GOT	GOT2000/1000シリーズ		低圧遮断器	ノーヒューズ遮断器/ 漏電遮断器/MDUブレーカ/ 気中遮断器(ACB)など	052-719-4559	7⇒1
	MELSOFT GTシリーズ	4⇒2	電力管理用計器	電力計/計器用変成器/ 指示電気計器/管理用計器/ タイムスイッチ	052-719-4556	7⇒3
			省エネ支援機器	EcoServer/E-Energy/ 検針システム/エネルギー計測 ユニット/B/NETなど	052-719-4557*2,5,6	7⇒4
			小容量UPS(5kVA以下)	FW-Sシリーズ/FW-Vシリーズ/ FW-Aシリーズ/FW-Fシリーズ	052-799-9489*2,5,6	7⇒5

お問合せの際には、今一度電話番号をお確かめの上、お掛け間違いのないようお願いいたします。
 ※1:春季・夏季・年末年始の休日を除く ※2:土曜・日曜・祝日を除く ※3:金曜は17:00まで ※4:月曜～木曜の9:00～17:00と金曜の9:00～16:30
 ※5:受付時間9:00～17:00(土曜・日曜・祝日・当社休日を除く) ※6:月曜～金曜の9:00～17:00
 ※7:選択番号の入力は、自動窓口案内冒頭のお客様相談内容に関する代理店、商社への提供可否確認の回答後をお願いいたします。