

三菱電機株式会社 モーションコントローラ CPU
MELSEC-Q シリーズ
Q173DCPU

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設定.....	5
3.3 作画ソフトウェアのEthernetの設定.....	6
3.4 作画ソフトウェアのオーバーラップウィンドウ設定.....	6
4. モーションコントローラについて.....	6
4.1 モーションコントローラの設定.....	6
5. 画面仕様.....	7
5.1 表示言語.....	7
5.2 画面遷移.....	7
5.3 画面説明.....	11
5.3.1 メニュー (B-30001).....	11
5.3.2 軸一括モニタ (B-30011).....	12
5.3.3 負荷率一括モニタ (B-30021).....	13
5.3.4 ステータスモニタ (B-30031~B-30033).....	14
5.3.5 位置決めモニタ (リアル) (B-30041).....	15
5.3.6 位置決めモニタ (仮想) (B-30043).....	16
5.3.7 サーボモニタ (B-30051).....	17
5.3.8 エラー表示メニュー (B-30061).....	18
5.3.9 SFC エラー履歴 (B-30071).....	19
5.3.10 エラーリスト (B-30081).....	20
5.3.11 エラーリスト軸指定 (リアル) (B-30091).....	21
5.3.12 エラーリスト軸指定 (仮想) (B-30093).....	22
5.3.13 マニュアル表示 (B-30500).....	23
5.3.14 アラームリセット (W-30001).....	25
5.3.15 言語設定 (W-30002).....	26
5.3.16 時計設定 (W-30003).....	27
5.3.17 軸番号指定 (W-30004).....	28
5.4 使用デバイス一覧.....	29
5.5 コメント一覧.....	32
5.6 スクリプト一覧.....	33
6. マニュアル表示について.....	67
6.1 マニュアル表示用ドキュメントデータの準備.....	67

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
2013/9	BCN-P5999-0082	初版
2015/6	BCN-P5999-0082-2	ドキュメント ID のデバイス指定対応

* 管理番号は、右下に記載しています。

プロジェクトデータ

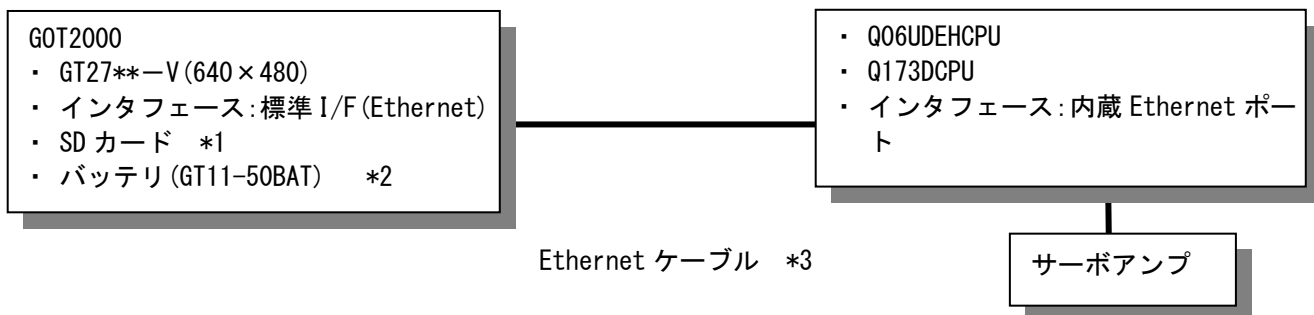
改訂日付	プロジェクトデータ	GT Designer3*	改訂内容
2013/9	MITSUBISHI_Q173DCPU_V_Ver1_J.GTX	1.100E	初版
2015/6	MITSUBISHI_Q173DCPU_V_Ver2_J.GTX	1.128J	ドキュメント ID のデバイス指定対応

* 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 MELSEC-Q シリーズの CPU ユニットを Ethernet で接続し、マルチ CPU 構成で 2 号機に設定された Q173DCPU のステータスや各軸の値、エラーリストのモニタ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、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	Ethernet 接続	Ethernet (MELSEC), Q17nNC, CRnD-700, ゲートウェイ	
拡張機能	標準フォント		
	アウトラインフォント	ゴシック	中国語(簡体)
			英数かな
			日本語漢字
		中国(簡体)漢字	
	ドキュメント表示		

3.2 作画ソフトウェアの接続機器設定

詳細設定

項目	設定値	備考
GOT NET No.	1	
GOT 局番	2	
GOT Ethernet 設定	下表を参照	
GOT 機器通信用ポート No.	5001	
リトライ回数(回)	3	
立ち上がり時間(秒)	3	
通信タイムアウト時間(秒)	3	
送信ディレイ時間(ms)	0	

GOT Ethernet 設定

項目	設定値	備考
GOT Ethernet 設定を本体に反映する	チェック有り	
GOT IP アドレス	192.168.3.18	
サブネットマスク	255.255.255.0	
デフォルトゲートウェイ	0.0.0.0	
周辺 S/W 通信用ポート No.	5015	
トランスペアレント用ポート No.	5014	

3.3 作画ソフトウェアの Ethernet の設定

	自局	Net No.	局番	機器	IP アドレス	ポート No.	通信方式
1	*	1	1	QnUD (P) V/QnUDEH	192.168.3.39	5006	UDP

3.4 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. モーションコントローラについて

4.1 モーションコントローラの設定

弊社で動作確認した際の設定値は下記となります。

項目	設定値		備考
モーション本体 OS	SV22		SV43 は本サンプルでは非対応となります。
任意データモニタ	設定 1	1. 実効負荷率	ユーザ使用可能エリアの D8000~D8095 を軸毎に3ワードずつ32軸分の設定が必要となります。
	設定 2	2. 回生負荷率	
	設定 3	3. ピーク負荷率	

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 No247~255 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

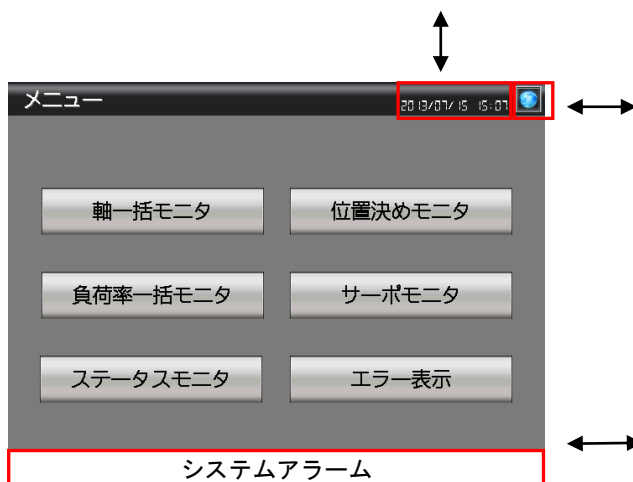
5.2.1 画面一覧・遷移(共通)



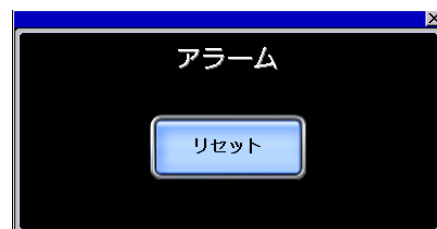
ウィンドウ画面 W-30003 : 時計設定



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

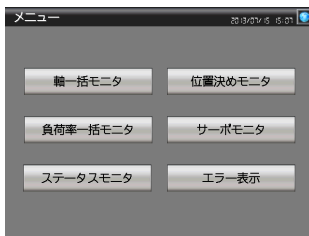
5.2.2 画面一覧・遷移(個別)

項目	1軸	2軸	3軸	4軸
位置	123456	123456	123456	123456
速度	123456	123456	123456	123456
加速度	123456	123456	123456	123456
トルク	123456	123456	123456	123456
電圧	123456	123456	123456	123456
電流	123456	123456	123456	123456
温度	123456	123456	123456	123456
エラー	123456	123456	123456	123456

ベース画面 B-30011 : 軸一括モニタ

項目	1軸	2軸	3軸	4軸	5軸	6軸	7軸	8軸
モーション発生	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
モーション発生	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
モーション発生	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456
モーション発生	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456	123456

ベース画面 B-30021 : 負荷率一括モニタ



ベース画面 B-30001 : メニュー

項目	ステータス
ステータスマニタ (M2000)	正常
CPU負荷率 (M500)	正常
モーション発生 (M2000)	正常
サーボエラー (M2000)	正常
モーション発生 (M2000)	正常
モーション発生 (M2000)	正常
モーション発生 (M2000)	正常
モーション発生 (M2000)	正常
モーション発生 (M2000)	正常
モーション発生 (M2000)	正常

ベース画面 B-30031 : ステータスマニタ 1/3

項目	ステータス
ステータスマニタ (M2000)	正常
モーション発生 (M2000)	正常
モーション発生 (M2000)	正常
モーション発生 (M2000)	正常
モーション発生 (M2000)	正常
モーション発生 (M2000)	正常
モーション発生 (M2000)	正常
モーション発生 (M2000)	正常
モーション発生 (M2000)	正常
モーション発生 (M2000)	正常

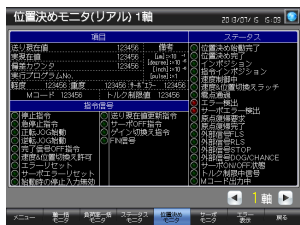
ベース画面 B-30032 : ステータスマニタ 2/3

項目	ステータス
モーション発生 (M2000)	正常
モーション発生 (M2000)	正常
モーション発生 (M2000)	正常
モーション発生 (M2000)	正常
モーション発生 (M2000)	正常

ベース画面 B-30033 : ステータスマニタ 3/3

次頁へ

前頁へ



ベース画面 B-30041 :
位置決めモニタ (リアル)



ウィンドウ画面 W-30004 :
軸番号指定



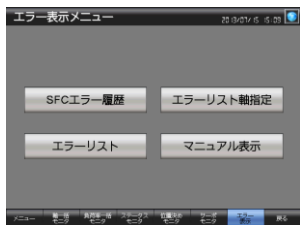
ベース画面 B-30043 :
位置決めモニタ (仮想)



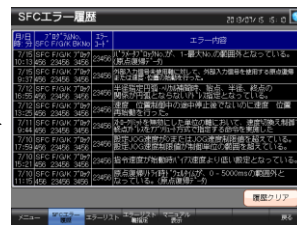
ウィンドウ画面 W-30004 :
軸番号指定



ベース画面 B-30051 : サーボモニタ



ベース画面 B-30061 :
エラー表示メニュー



ベース画面 B-30071 :
SFC エラー履歴



ベース画面 B-30081 :
エラーリスト

次頁へ

前頁へ



ベース画面 B-30091:
エラーリスト軸指定(リアル)

1	2	3	4	5	6	7	8
9	10	11	12	13	14	15	16
17	18	19	20	21	22	23	24
25	26	27	28	29	30	31	32

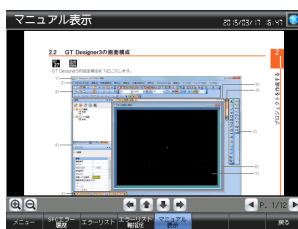
ウィンドウ画面 W-30004:
軸番号指定



ベース画面 B-30093:
エラーリスト軸指定(仮想)

1	2	3	4	5	6	7	8
9	10	11	12	13	14	15	16
17	18	19	20	21	22	23	24
25	26	27	28	29	30	31	32

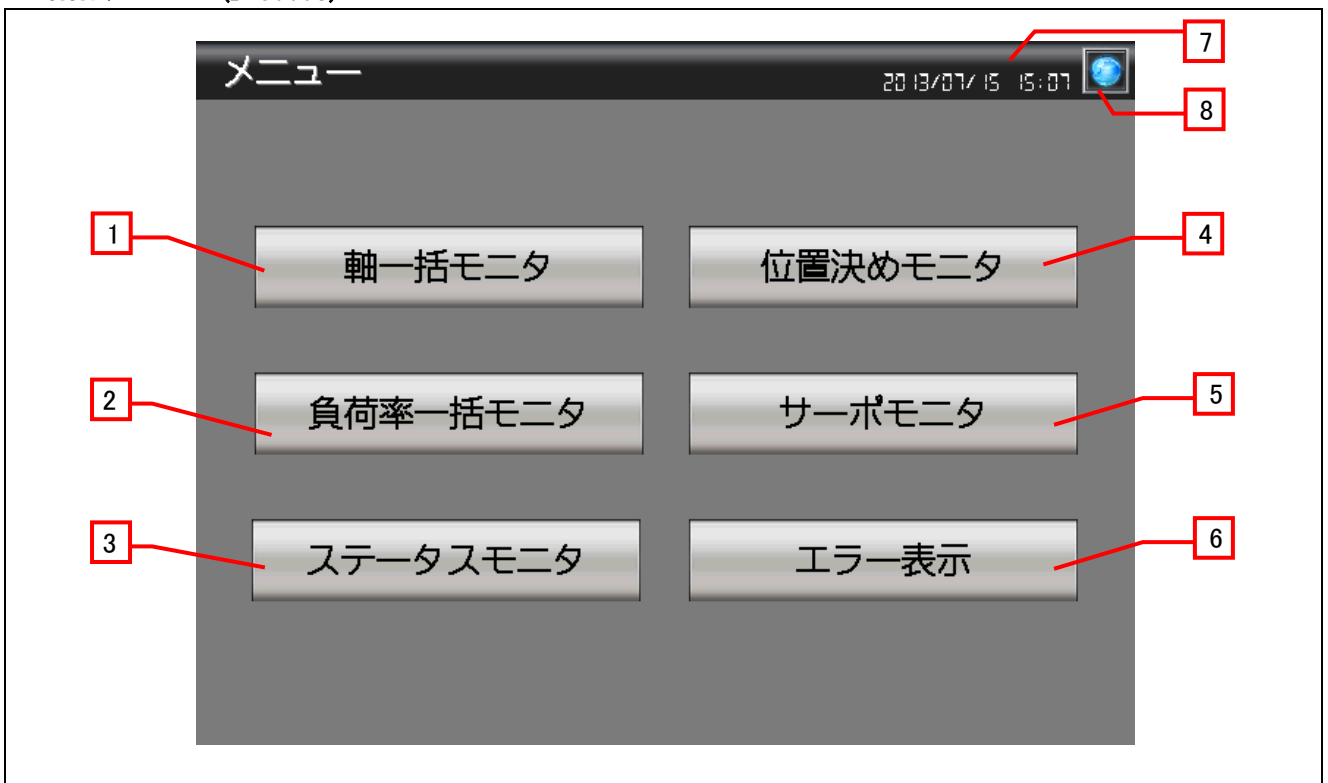
ウィンドウ画面 W-30004:
軸番号指定



ベース画面 B-30500: マニュアル表示

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. 軸一括モニタ画面に切り換えます。
2. 負荷率一括モニタ画面に切り換えます。
3. ステータスマニタ画面に切り換えます。
4. 位置決めモニタ画面に切り換えます。
5. サーボモニタ画面に切り換えます。
6. エラー表示メニュー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

- ・ GOT 起動時に、プロジェクトスクリプトにて一部画面に設置されている軸番号用数値表示とタイトル用ワードコメント、オフセットデバイスを初期化しています。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。
- ・ 位置決めモニタスイッチは、リアル/仮想切換えステータス (M2044) に対応した画面に切り換えます。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下部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 軸一括モニタ (B-30011)

項目	1軸	2軸	3軸	4軸
送り現在値	123456	123456	123456	123456
実現在値	123456	123456	123456	123456
偏差カウンタ	123456	123456	123456	123456
備考	[μm]:×10 ⁻¹ [degree]:×10 ⁻⁵ [inch]:×10 ⁻⁵ [pulse]:×1	[μm]:×10 ⁻¹ [degree]:×10 ⁻⁵ [inch]:×10 ⁻⁵ [pulse]:×1	[μm]:×10 ⁻¹ [degree]:×10 ⁻⁵ [inch]:×10 ⁻⁵ [pulse]:×1	[μm]:×10 ⁻¹ [degree]:×10 ⁻⁵ [inch]:×10 ⁻⁵ [pulse]:×1
軽度エラー	123456	123456	123456	123456
重度エラー	123456	123456	123456	123456
サーボエラー	123456	123456	123456	123456
サーボアンプ表示 サーボエラーコード	123456	123456	123456	123456
サーボレディ	●	●	●	●
エラー検出	●	●	●	●
サーボエラー検出	●	●	●	●

概要

4軸毎に最大32軸の送り現在値、実現在値、偏差カウンタ、各種エラーをモニタします。

詳細

1. 各項目の現在値を表示します。
2. 表示する軸を4軸毎に切り換えます。
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

- ・位置決めモニタスイッチは、リアル/仮想切換えステータス(M2044)に対応した画面に切り換えます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下部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 負荷率一括モニタ (B-30021)

項目	1軸	2軸	3軸	4軸
モータ回転数	123456 r/min	123456 r/min	123456 r/min	123456 r/min
実効負荷率	123456 %	123456 %	123456 %	123456 %
回生負荷率	123456 %	123456 %	123456 %	123456 %
ピーク負荷率	123456 %	123456 %	123456 %	123456 %

項目	5軸	6軸	7軸	8軸
モータ回転数	123456 r/min	123456 r/min	123456 r/min	123456 r/min
実効負荷率	123456 %	123456 %	123456 %	123456 %
回生負荷率	123456 %	123456 %	123456 %	123456 %
ピーク負荷率	123456 %	123456 %	123456 %	123456 %

概要

8軸毎に最大32軸のモータ回転数、実効負荷率、回生負荷率、ピーク負荷率をモニタします。

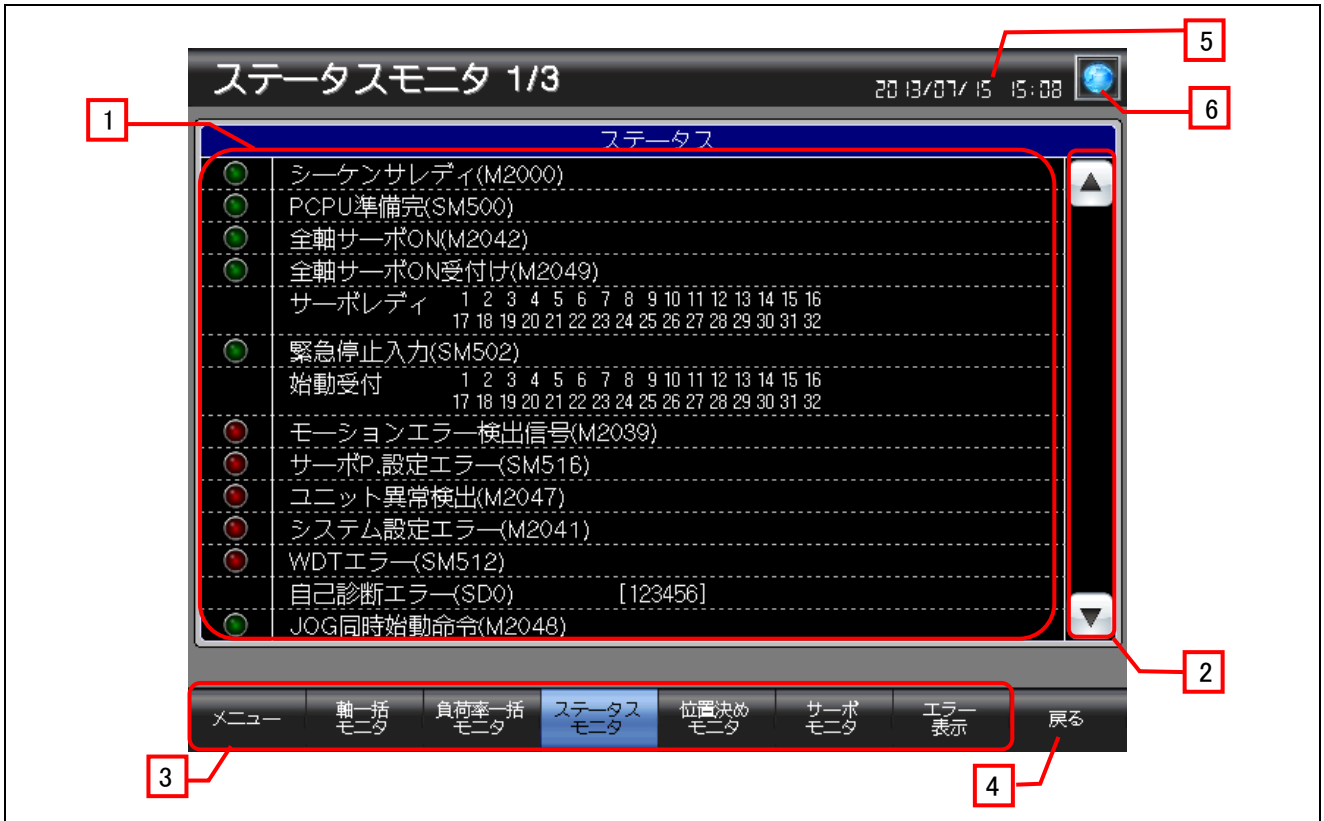
詳細

1. 各項目の現在値を表示します。
2. 表示する軸を8軸毎に切り換えます。
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

- ・位置決めモニタスイッチは、リアル/仮想切換えステータス(M2044)に対応した画面に切り換えます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下部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 ステータスマニタ (B-30031~B-30033)



概要

Q173DCPU のステータスをモニタします。

詳細

1. 各項目のステータスを表示します。
2. 表示項目を切り換えます。
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

- ・ 位置決めモニタスイッチは、リアル/仮想切換えステータス (M2044) に対応した画面に切り換えます。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下部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 位置決めモニタ (リアル) (B-30041)



概要

1 軸毎に最大 32 軸までのリアルモード時の軸状態をモニタします。

詳細

1. 各項目の現在値を表示します。
2. 指令信号の状態を表示します。
3. ステータスを表示します。正常ステータスは緑ランプが、異常ステータスは赤ランプが点灯します。
4. 表示する軸を切り換えます。軸番号をタッチすると軸番号指定ウィンドウを表示します。
5. 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。
6. 前回表示していた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

- ・ 軸表示用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。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下部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。

5.3.6 位置決めモニタ (仮想) (B-30043)



概要

1 軸毎に最大 32 軸までの仮想モード時の軸状態をモニタします。

詳細

1. 各項目の現在値を表示します。
2. 指令信号の状態を表示します。
3. ステータスを表示します。正常ステータスは緑ランプが、異常ステータスは赤ランプが点灯します。
4. 表示する軸を切り換えます。軸番号をタッチすると軸番号指定ウィンドウを表示します。
5. 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。
6. 前回表示していた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

- ・ 軸表示用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。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下部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。

5.3.7 サーボモニタ (B-30051)

項目	1軸	2軸	3軸	4軸
Eータ回転数	123456 r/min	123456 r/min	123456 r/min	123456 r/min
Eータ電流	123456 %	123456 %	123456 %	123456 %
サーボアラーム	123456	123456	123456	123456
項目	5軸	6軸	7軸	8軸
Eータ回転数	123456 r/min	123456 r/min	123456 r/min	123456 r/min
Eータ電流	123456 %	123456 %	123456 %	123456 %
サーボアラーム	123456	123456	123456	123456
項目	9軸	10軸	11軸	12軸
Eータ回転数	123456 r/min	123456 r/min	123456 r/min	123456 r/min
Eータ電流	123456 %	123456 %	123456 %	123456 %
サーボアラーム	123456	123456	123456	123456
項目	13軸	14軸	15軸	16軸
Eータ回転数	123456 r/min	123456 r/min	123456 r/min	123456 r/min
Eータ電流	123456 %	123456 %	123456 %	123456 %
サーボアラーム	123456	123456	123456	123456

概要

16 軸毎に最大 32 軸のモータ回転数、モータ電流、サーボアラームをモニタします。

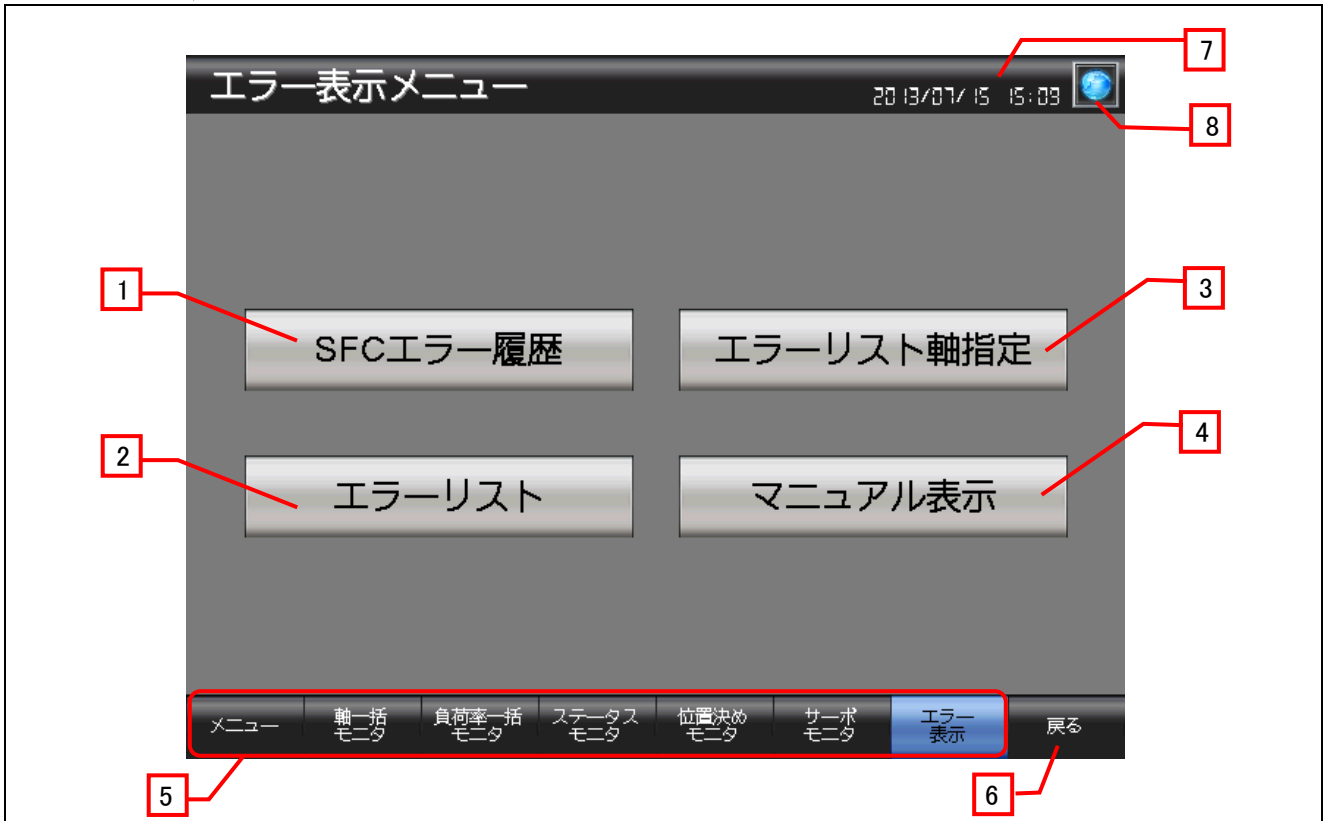
詳細

1. 各項目の現在値を表示します。
2. 表示する軸を 16 軸毎に切り換えます。
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

- ・位置決めモニタスイッチは、リアル/仮想切換えステータスに対応した画面に切り換えます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下部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 エラー表示メニュー (B-30061)



概要

エラー表示メニュー画面です。

詳細

1. SFC エラー履歴画面に切り換えます。
2. エラーリスト画面に切り換えます。
3. エラーリスト軸指定画面に切り換えます。
4. マニュアル表示画面に切り換えます。
5. 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。
6. 前回表示していた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

- ・位置決めモニタスイッチは、リアル/仮想切換えステータス (M2044) に対応した画面に切り換えます。
- ・エラーリスト軸指定スイッチは、リアル/仮想切換えステータス (M2044) に対応した画面に切り換えます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下部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。

5.3.9 SFC エラー履歴 (B-30071)

月/日 時:分	アラームNo. SFC F/G/K BKNo	エラーコード	エラー内容
7/15 10:13	SFC F/G/K アラーム 456 23456 3456	23456	パラメータアラームNo.が、1-最大No.の範囲外となっている。(原点復帰データ)
7/15 9:37	SFC F/G/K アラーム 456 23456 3456	23456	外部入力信号未使用軸に対して、外部入力信号を使用する原点復帰または速度・位置の始動を行った。
7/12 16:55	SFC F/G/K アラーム 456 23456 3456	23456	半径指定圆弧、リ加補間時、始点、半径、終点の関係が圆弧とならないアリス指定となっている。
7/12 13:25	SFC F/G/K アラーム 456 23456 3456	23456	速度 位置制御中の途中停止後でないのに速度 位置再始動を行った。
7/11 9:44	SFC F/G/K アラーム 456 23456 3456	23456	アリス外を無効にした単位の軸において、速度切換え制御で終点アリスをアリス方式で指定する命令を実施した
7/10 17:59	SFC F/G/K アラーム 456 23456 3456	23456	設定JOG速度が0またはJOG速度制限値を超えている。設定JOG速度制限値が制御単位の範囲を超えている。
7/10 15:21	SFC F/G/K アラーム 456 23456 3456	23456	指令速度が始動時ハイ速度より低い設定となっている。
7/10 11:15	SFC F/G/K アラーム 456 23456 3456	23456	原点復帰リタイムタイムが、0 - 5000msの範囲外となっている。(原点復帰データ)

概要

SFC エラー履歴を表示します。

詳細

1. 最新のアラームから過去 7 回目までに発生したアラームを表示します。
2. 履歴クリアは 3 秒長押しします。
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. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
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

- ・エラー内容表示用ワードコメント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。
- ・エラーリスト軸指定スイッチは、リアル/仮想切換えステータス (M2044) に対応した画面に切り換えます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下部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。

5.3.10 エラーリスト(B-30081)

月/日 時:分	軸	サーボ No.	エラー コード	エラー内容	設定 データ
7/15 11:55	仮 1	23456	切換 123456	シーケンス(イ(M2000))のOFFによる減速中に、 シーケンス(イ(M2000))が再度OFF→ONとなった。	1234 1234
7/15 10:27	同 2	23456	軽度 123456	設定JOG速度が0またはJOG速度制限値を超えている。 設定JOG速度制限値が制御単位の範囲を超えている。	1234 1234
7/15 9:43	3	23456	重度 123456	クラッチのスムーズ方式で「滑り量指定」が設定されている時、 「滑り量設定ドライ」値が範囲外である。	1234 1234
7/11 21:10	4	23456	切換 123456	原点復帰リライ時「ウェルタイム」が、0 - 5000msの範囲外と なっている。(原点復帰データ)	1234 1234
7/11 19:35	5	23456	サーボ 123456	原点が「ク」上にある場合、原点復帰完了後に原点復帰完了 信号ON状態で、再度「ク」原点信号検出式原点復帰を開始。	1234 1234
7/11 17:21	6	23456	サーボP 123456	VC IIの電源投入時、「システム設定」で設定されたABS/INC設定と 実装されているサーボドライの設定が異なっている。	1234 1234
7/11 11:26	7	23456	自己診断 123456	カムNo.設定エラー カムNo.設定ドライ値が使用カムNo.範囲外である。	1234 1234
7/10 16:48	8	23456	安全(エラー) 123456	マスク/スレーフ設定した軸に対してドライ間通信に 対応しないサーボドライが接続されている。	FFFF FFFF

概要

エラーリストを表示します。

詳細

1. 最新のアラームから過去7回目に発生したアラームを表示します。
2. 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。
3. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
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

- ・エラー種別が安全(エラー)・安全(警告)の場合、設定データの表示形式は16進数になります。
- ・エラー内容表示用ワードコメントとエラー種別表示用ワードコメント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。
- ・エラーリスト軸指定スイッチは、リアル/仮想切り換えステータス(M2044)に対応した画面に切り換えます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下部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。

5.3.11 エラーリスト軸指定(リアル)(B-30091)

エラーリスト軸指定(リアル) 1軸 2013/07/15 15:21

項目	エラーコード*	エラー内容
軽度エラー	123456	アラームNo.が、1-最大No.の範囲外となっている。(原点復帰エラー)
重度エラー	123456	原点復帰中に、急停止指令(M3201+20n)がONした。
サーボエラー	123456	初期磁極検出異常。機械が衝突した。初期磁極検出時の精度が悪い。モータ線U,V,Wの配線不良。
アラームNo. [3456]	123456	CPSTART-CPEND間またはFOR-NEXT間に途中キャンセルが1軸以外も設定されていない。
リアル/仮想切換えエラー(H)	1234	0-またはリアルモード以外の軸で、原点復帰要求 (M2409+20n)がONしている状態で、M2043をOFF->ONした。
自己診断エラー	123456	AC/DC DOWN検出供給電源に障害が発生した。供給電源がOFFした。
モーションCPU WDT エラー	123456	ROM運転時、FLASH ROMに書き込まれているパラメータ、アラーム、アラームが異常。
手動パルス設定エラー	1パルス入力倍率設定エラー	1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32
	軸設定エラー	1 2 3
	スムージング倍率設定エラー	1 2 3
テストモード要求エラー	テストモード要求時の始動中の軸No.	1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32

メニュー SFCエラー履歴 エラーリスト **エラーリスト軸指定** マニュアル表示 戻る

概要

1 軸毎に最大 32 軸までのリアルモード時のエラーリストを表示します。

詳細

1. 選択された軸の軽度・重度・サーボエラー内容を表示します。
2. 全軸共通のエラー内容を表示します。
3. 表示する軸を切り換えます。軸番号をタッチすると軸番号指定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. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
6. 前回表示していた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

- ・エラー内容表示用ワードコメントにはオブジェクトスクリプトが設定されています。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。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下部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。

5.3.12 エラーリスト軸指定(仮想) (B-30093)

項目	エラーコード*	エラー内容
出力モジュール 12軸	軽度エラー	123456 円弧補間時、終点外 [*] と理想終点との差が円弧補間誤差許容範囲を超える。
	重度エラー	123456 VCIの電源投入時、「SFC設定」で設定されたABS/INC設定と実装されているサーボドライブの設定が異なっている。
	サーボエラー	123456 主回路素子過熱、サーボドライブの異常。過負荷の状態でも繰り返し電源をON/OFFした。
プログラムNo. [3456]	123456	減速時間が0msになっている。
仮想軸 12軸	軽度エラー	123456 設定JOG速度がJOG速度制限値を超えている。設定JOG速度制限値が制御単位の範囲を超えている。
	重度エラー	123456 演算周期が0.2msの設定で、スケールアップ設定がされている。
同期エンコーダ 12軸	軽度エラー	123456 原点復帰未完時の動作設定が「サーボドライブを実行せず」の時、原点復帰要求(M2409+20n)がONで始動した。
	重度エラー	123456 逆方向(外)に減少方向移動中、下限LS信号(RLS)がOFFとなった。
リアル仮想切換えエラー(H)	1234	サーボエラー検出(M2408+20n)がONしている状態で、M2043をOFF->ONした。
自己診断エラー	123456	MULTI-C-BUS ERR. 別CPU間高速バスにおいて、自号機CPUの異常を検出した。
モーションCPU WDT エラー	123456	3bit以上以上のCPSTART命令を同時に157°以上始動した。

メニュー SFCエラー履歴 エラーリスト エラーリスト軸指定 マニュアル表示 戻る

概要

出力モジュールと仮想軸は1軸毎に最大32軸まで、同期エンコーダは1軸毎に最大12軸までの仮想モード時のエラーリストを表示します。

詳細

- 出力モジュールの軽度・重度・サーボエラーを軸毎の内容で表示します。仮想軸、同期エンコーダの軽度・重度エラーを軸毎の内容で表示します。軸番号をタッチすると軸番号指定ウィンドウを表示します。
- 全軸共通のエラー内容を表示します。
- 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。
- 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
- 前回表示していた画面に切り換えます。
- 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。
- 言語設定ウィンドウを表示します。

備考









- エラー内容表示用ワードコメントにはオブジェクトスクリプトが設定されています。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。
- システムアラームが発生した場合、画面下部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。



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. マニュアル表示は、言語に応じて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
 -  : 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. 未使用のベース画面切り換えスイッチです。
6. 前回表示していた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。

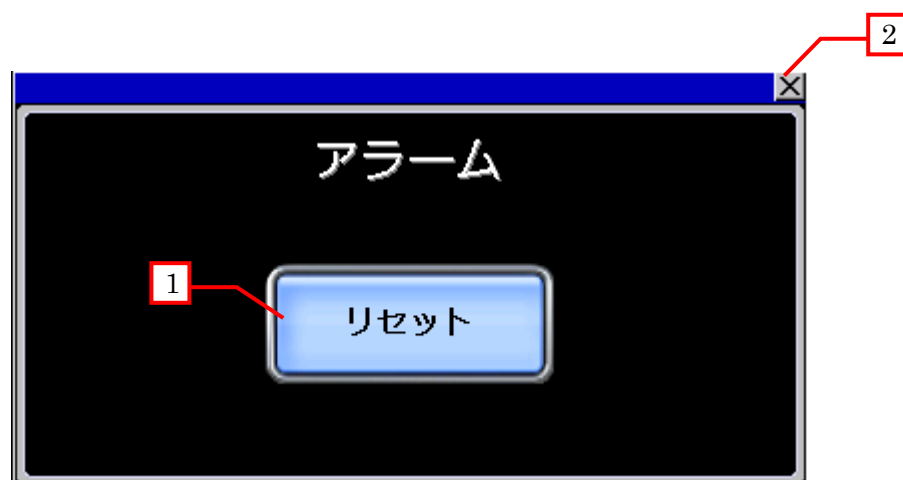
備考

- ・マニュアル表示のドキュメントは表示言語切り換えに追従します。コメントグループ列 No. と言語、ドキュメント ID は下表のように対応しています。

コメントグループ列 No.	言語	ドキュメント ID
1	日本語	201
2	英語	202
3	中国語(簡体)	203

- ・ 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」、およびドキュメント ID に「201」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。
- ・ ページ送りスイッチはオブジェクトスクリプトにて総ページ数を超えないようにしています。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。
- ・ エラーリスト軸指定スイッチは、リアル/仮想切換えステータス (M2044) に対応した画面に切り換えます。
- ・ システムアラームが発生した場合、画面下部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。

5.3.14 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



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とマニュアル表示のドキュメント ID も切り換える設定をしています。



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。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。

5.3.17 軸番号指定 (W-30004)



概要

モニタしたい軸を指定できます。

詳細

1. 1~32 軸の中からモニタしたい軸を直接指定し、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

5.4 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 モーションコントローラのデバイス

タイプ	デバイス番号	用途
ビット	M2000	シーケンサレディ
	M2001~M2032	始動受付(1軸~32軸)
	M2035	アラーム履歴クリア
	M2038	デバッグモード中
	M2039	モーションエラー検出信号
	M2041	システム設定エラー
	M2042	全軸サーボ ON
	M2043	切換え要求
	M2044	切換えステータス
	M2045	切換えエラー
	M2046	同期ズレ警告
	M2047	ユニット異常検出
	M2048	JOG 同時始動命令
	M2049	全軸サーボ ON 受付
	M2051	手動パルサ 1 許可
	M2052	手動パルサ 2 許可
	M2053	手動パルサ 3 許可
	M2054	演算周期オーバー警告
	M2400+20n (n = 0~31)	位置決め始動完了(1軸~32軸)
	M2401+20n (n = 0~31)	位置決め完了(1軸~32軸)
	M2402+20n (n = 0~31)	インポジション(1軸~32軸)
	M2403+20n (n = 0~31)	指令インポジション(1軸~32軸)
	M2404+20n (n = 0~31)	速度制御中(1軸~32軸)
	M2405+20n (n = 0~31)	速度&位置切換えラッチ(1軸~32軸)
	M2406+20n (n = 0~31)	零点通過(1軸~32軸)
	M2407+20n (n = 0~31)	エラー検出(1軸~32軸)
	M2408+20n (n = 0~31)	サーボエラー検出(1軸~32軸)
	M2409+20n (n = 0~31)	原点復帰要求(1軸~32軸)
	M2410+20n (n = 0~31)	原点復帰完了(1軸~32軸)
	M2411+20n (n = 0~31)	外部信号 FLS(1軸~32軸)
	M2412+20n (n = 0~31)	外部信号 RLS(1軸~32軸)
	M2413+20n (n = 0~31)	外部信号 STOP(1軸~32軸)
	M2414+20n (n = 0~31)	外部信号 DOG/CHANCE(1軸~32軸)
	M2415+20n (n = 0~31)	サーボレディ(ON/OFF 状態)(1軸~32軸)
	M2416+20n (n = 0~31)	トルク制限中信号(1軸~32軸)
	M2418+20n (n = 0~31)	仮想モード継続運転不可警告(1軸~32軸)
	M2419+20n (n = 0~31)	M コード出力中(1軸~32軸)
	M3200+20n (n = 0~31)	停止指令(1軸~32軸)
	M3201+20n (n = 0~31)	急停止指令(1軸~32軸)
	M3202+20n (n = 0~31)	正転 JOG 始動(1軸~32軸)
	M3203+20n (n = 0~31)	逆転 JOG 始動(1軸~32軸)
	M3204+20n (n = 0~31)	完了信号 OFF 指令(1軸~32軸)
	M3205+20n (n = 0~31)	速度&位置切換え許可(1軸~32軸)
	M3207+20n (n = 0~31)	エラーリセット(1軸~32軸)

タイプ	デバイス番号	用途
ビット	M3208+20n (n = 0~31)	サーボエラーリセット(1軸~32軸)
	M3209+20n (n = 0~31)	始動時の停止入力無効(1軸~32軸)
	M3212+20n (n = 0~31)	送り現在値更新指令(1軸~32軸)
	M3213+20n (n = 0~31)	アドレスクラッチ基準設定(1軸~32軸)
	M3214+20n (n = 0~31)	カム基準位置設定(1軸~32軸)
	M3215+20n (n = 0~31)	サーボ OFF 指令(1軸~32軸)
	M3216+20n (n = 0~31)	ゲイン切換え指令(1軸~32軸)
	M3219+20n (n = 0~31)	FIN 信号(1軸~32軸)
	M4642+4n (n = 0~11)	同期 ENC(仮想モード連続運転不可警告)(1軸~12軸)
	SM500	PCPU 準備完
	SM501	テストモード中
	SM502	緊急停止入力
	SM510	テストモード要求エラー
	SM512	WDT エラー
	SM513	手動パルス軸設定エラー
	SM516	サーボ P. 設定エラー
	SD510. b0~SD510. b15	要求エラー(1軸~16軸)
	SD511. b0~SD511. b15	要求エラー(17軸~32軸)
	SD513. b0~SD513. b2	軸設定エラー(P1~P3)
	SD513. b3~SD513. b5	スムージング倍率設定エラー(P1~P3)
SD514. b0~SD514. b15	パルス入力倍率設定エラー(1軸~16軸)	
SD515. b0~SD515. b15	パルス入力倍率設定エラー(17軸~32軸)	
ワード	D0+20n (n = 0~31)	送り現在値(1軸~32軸)
	D2+20n (n = 0~31)	実現在値(1軸~32軸)
	D4+20n (n = 0~31)	偏差カウンタ(1軸~32軸)
	D6+20n (n = 0~31)	軽度エラー(1軸~32軸)
	D7+20n (n = 0~31)	重度エラー(1軸~32軸)
	D8+20n (n = 0~31)	サーボエラー(1軸~32軸)
	D12+20n (n = 0~31)	実行プログラム No. (1軸~32軸)
	D13+20n (n = 0~31)	M コード(1軸~32軸)
	D14+20n (n = 0~31)	トルク制限値(1軸~32軸)
	D802+10n (n = 0~31)	仮想軸(軽度エラー)(1軸~32軸)
	D803+10n (n = 0~31)	仮想軸(重度エラー)(1軸~32軸)
	D1122+10n (n = 0~11)	同期エンコーダ軸(軽度エラー)(1軸~12軸)
	D1123+10n (n = 0~11)	同期エンコーダ軸(重度エラー)(1軸~12軸)
	D1241+10n (n = 0~31)	実行カム No. (1軸~32軸)
	D1242+10n (n = 0~31)	実行ストローク量(1軸~32軸)
	D1243+10n (n = 0~31)	カム 1 回転内現在値(1軸~32軸)
	D8000+3n (n = 0~31)	実効負荷率(1軸~32軸)
	D8001+3n (n = 0~31)	回生負荷率(1軸~32軸)
	D8002+3n (n = 0~31)	ピーク負荷率(1軸~32軸)
	SD0	自己診断エラー
	SD504	リアル/仮想切換えエラー
	SD512	WDT エラー
	SD516	プログラム No.
	SD517	プログラムエラー
	SD520	現在メイン周期
	SD521	最大メイン周期
	SD522	演算周期モニタ
	SD523	設定演算周期
	#8001+20n (n = 0~31)	モータ電流(1軸~32軸)

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	#8002+20n (n = 0~31)	モータ回転数(1軸~32軸)
	#8008+20n (n = 0~31)	サーボ表示エラーコード(1軸~32軸)
	#8640+12n(n = 0~7)	モーション SFC エラープログラム番号(最新~過去7回目)
	#8641+12n(n = 0~7)	エラー種別(最新~過去7回目)
	#8642+12n(n = 0~7)	エラープログラム番号(最新~過去7回目)
	#8643+12n(n = 0~7)	エラーブロック番号/モーション SFC リスト/行番号/軸番号(最新~過去7回目)
	#8644+12n(n = 0~7)	エラーコード(最新~過去7回目)
	#8645+12n(n = 0~7)	エラー発生時刻(年/月)(最新~過去7回目)
	#8646+12n(n = 0~7)	エラー発生時刻(日/時)(最新~過去7回目)
	#8647+12n(n = 0~7)	エラー発生時刻(分/秒)(最新~過去7回目)
	#8650+12n(n = 0~7)	エラー設定データ(最新~過去7回目)
#8651+12n(n = 0~7)		

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)
	GD60031. b13	GOT エラーリセット信号
	GD61103. b0	位置決めモニタ(リアル)(軸番号指定スクリプトトリガ)
	GD61154. b0	位置決めモニタ(仮想)(軸番号指定スクリプトトリガ)
	GD61403. b0	エラーリスト軸指定(リアル)(軸番号指定スクリプトトリガ)
	GD61453. b0	エラーリスト軸指定(仮想)(出力モジュール軸番号指定スクリプトトリガ)
	GD61456. b0	エラーリスト軸指定(仮想)(仮想軸 軸番号指定スクリプトトリガ)
	GD61459. b0	エラーリスト軸指定(仮想)(同期エンコーダ軸番号指定スクリプトトリガ)
	GD61502. b0	軸指定スイッチ書き込みフラグ
	GS512. b0	時刻変更信号
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
	GD61001	軸一括モニタ(軸番号)
	GD61002	軸一括モニタ(オフセットデバイス)
	GD61003	軸一括モニタ(タイトル切換えデバイス)
	GD61051	負荷率一括モニタ(軸番号)
	GD61052	負荷率一括モニタ(オフセットデバイス)
	GD61053	負荷率一括モニタ(オフセットデバイス)
	GD61054	負荷率一括モニタ(タイトル切換えデバイス)
	GD61101	位置決めモニタ(リアル)(軸番号)
	GD61102	位置決めモニタ(リアル)(オフセットデバイス)
	GD61104	位置決めモニタ(リアル)(タイトル切換えデバイス)
	GD61151	位置決めモニタ(仮想)(軸番号)
	GD61152	位置決めモニタ(仮想)(オフセットデバイス)
	GD61153	位置決めモニタ(仮想)(オフセットデバイス)
	GD61155	位置決めモニタ(仮想)(タイトル切換えデバイス)
	GD61201	サーボモニタ(軸番号)

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	GD61202	サーボモニタ(オフセットデバイス)
	GD61203	サーボモニタ(タイトル切換えデバイス)
	GD61251~GD61258	モーションSFC&エラーリスト(コメントグループNo.格納)
	GD61261~GD61268	モーションSFC&エラーリスト(コメントNo.格納)
	GD61301~GD61308	エラーリスト(エラー種別判定最新~過去7回)
	GD61401	エラーリスト軸指定(リアル)(軸番号)
	GD61402	エラーリスト軸指定(リアル)(オフセットデバイス)
	GD61404	エラーリスト軸指定(リアル)(タイトル切換えデバイス)
	GD61405	エラーリスト軸指定(リアル)(リアル/仮想切換えエラー表示デバイス)
	GD61451	エラーリスト軸指定(仮想)(出力モジュール軸番号)
	GD61452	エラーリスト軸指定(仮想)(出力モジュールオフセットデバイス)
	GD61454	エラーリスト軸指定(仮想)(仮想軸 軸番号)
	GD61455	エラーリスト軸指定(仮想)(仮想軸オフセットデバイス)
	GD61457	エラーリスト軸指定(仮想)(同期エンコーダ軸番号)
	GD61458	エラーリスト軸指定(仮想)(同期エンコーダオフセットデバイス)
	GD61460	エラーリスト軸指定(仮想)(リアル/仮想切換えエラー表示デバイス)
	GD61501	軸指定スイッチ軸番号設定用デバイス
	GD61551	初期化完了フラグ
	GD63990~GD63995	時計のデジスイッチ
	GS513~GS516	変更時刻
GS650~GS652	現在時刻	
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
247	No. 21~12040	B-30071~30093
248	No. 1~908	B-30071~30093
249	No. 2010~2952	B-30071~30093
250	No. 16000~18024	B-30071~30073
251	No. 1~4096	B-30071~30093
252	No. 1~304	B-30071~30093
253	No. 1000~10051	B-30071~30093
254	No. 9~210	B-30071~30073
255	No. 1	B-30001~30500
	No. 2~4	B-30001
	No. 5	B-30031
	No. 6	B-30032
	No. 7	B-30033
	No. 8~10	B-30001
	No. 11	B-30061
	No. 12	B-30061~30071
	No. 13	B-30061、B-30081
	No. 14	B-30061
	No. 15	B-30061、B-30500
	No. 16~21	B-30011~30061
	No. 22~25	B-30071~30500
	No. 26	B-30011~30500
	No. 27	B-30011~30021、B-30041~30051、B-30081~30093
No. 28	B-30011~30021、B-30041~30051、B-30093	

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
255	No. 29	B-30031~30043
	No. 30	B-30041~30043
	No. 101~119	B-30011
	No. 201~208	B-30021
	No. 301~314	B-30031
	No. 351~364	B-30032
	No. 401~405	B-30033
	No. 501~573	B-30041
	No. 601~662	B-30043
	No. 701~705	B-30051
	No. 801~811	B-30071
	No. 901~920	B-30081
	No. 1001~1047	B-30091
	No. 1101~1112	B-30093
	No. 1201~1202	W-30001
	No. 1211	W-30002
No. 1221~1229	W-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	B-30500、W-30004
オブジェクトスクリプト	B-30041、B-30043、B-30071、B-30081、B-30091、B-30093、B-30500、W-30003

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
<pre>//ドキュメント以外は内部デバイスがリセットされない再起動で初期化しない if([w:GD61551] == 0){ //軸番号を直接指定できる数値オブジェクトを初期化 [w:GD61101] = 1; //ベース画面 30041 の軸番号を 1 に設定 [w:GD61151] = 1; //ベース画面 30043 の軸番号を 1 に設定 [w:GD61401] = 1; //ベース画面 30091 の軸番号を 1 に設定 [w:GD61451] = 1; //ベース画面 30093 の軸番号を 1 に設定 [w:GD61454] = 1; //ベース画面 30093 の軸番号を 1 に設定 [w:GD61457] = 1; //ベース画面 30093 の軸番号を 1 に設定 //軸番号を直接指定できる画面のオフセットデバイスを初期化 [w:GD61102] = 0; //ベース画面 30041 のオフセットデバイスを初期化 [w:GD61152] = 0; //ベース画面 30043 のオフセットデバイスを初期化 [w:GD61153] = 0; //ベース画面 30043 のオフセットデバイスを初期化 [w:GD61402] = 0; //ベース画面 30091 のオフセットデバイスを初期化 [w:GD61452] = 0; //ベース画面 30093 のオフセットデバイスを初期化 [w:GD61455] = 0; //ベース画面 30093 のオフセットデバイスを初期化 [w:GD61458] = 0; //ベース画面 30093 のオフセットデバイスを初期化 //画面タイトルをモニタしている軸に対応して変更する処理の初期設定</pre>			

```

[w:GD61003] = 101; //ベース画面 30011 のタイトルコメント No. を設定
[w:GD61054] = 201; //ベース画面 30021 のタイトルコメント No. を設定
[w:GD61104] = 501; //ベース画面 30041 のタイトルコメント No. を設定
[w:GD61155] = 601; //ベース画面 30043 のタイトルコメント No. を設定
[w:GD61203] = 701; //ベース画面 30051 のタイトルコメント No. を設定
[w:GD61404] = 1001; //ベース画面 30091 のタイトルコメント No. を設定

```

```
//フラグを立てる
```

```
[w:GD61551] = 1;
```

```
}
```

```
[w:GD60080]=201; //ドキュメント ID に 201 を設定
```

```
[w:GD60081]=1; //ドキュメントページNo.に 1 を設定
```

5.6.2 画面スクリプト

ベース画面 30500

スクリプト No.	30002	スクリプト名	Script30002
コメント	ドキュメント表示の最終ページの処理		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
<pre>//総ページ数が 0 でないことを確認 if([w:GD60082]!=0){ //現在ページ数が総ページ数を越えているか比較する if([w:GD60081]>[w:GD60082]){ //表示するページを最終ページに設定する [w:GD60081]=[w:GD60082]; } };</pre>			

ウィンドウ画面 30004

スクリプト No.	30100	スクリプト名	Script30100
コメント	フラグリセット		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時
<pre>//各種フラグをリセット if([b:GD61502.b0] == ON){ rst([b:GD61502.b0]); } rst([b:GD61459.b0]); rst([b:GD61103.b0]); rst([b:GD61154.b0]); rst([b:GD61403.b0]); rst([b:GD61453.b0]); rst([b:GD61456.b0]);</pre>			

5.6.3 オブジェクトスクリプト

ベース画面 30041

オブジェクト	数値表示	オブジェクト ID *1	10006
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	ON 中 GD61103. b0
<pre>//軸番号指定スイッチ押下時 if([b:GD61502. b0] == ON){ [w:GD61101] = [w:GD61501]; //軸番号を格納する [w:GD61102] = 20 * ([w:GD61101] - 1); //軸番号の分だけオフセットする [w:GD61104] = 501 + ([w:GD61101] - 1); //タイトルを軸に合わせて変更する }</pre>			

ベース画面 30043

オブジェクト	数値表示	オブジェクト ID *1	10008
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	ON 中 GD61154. b0
<pre>//軸番号指定スイッチ押下時 if([b:GD61502. b0] == ON){ [w:GD61151] = [w:GD61501]; //軸番号を格納する [w:GD61152] = 20 * ([w:GD61151] - 1); //軸番号の分だけオフセットする [w:GD61153] = 10 * ([w:GD61151] - 1); //軸番号の分だけオフセットする [w:GD61155] = 601 + ([w:GD61151] - 1); //タイトルを軸に合わせて変更する }</pre>			

ベース画面 30071

オブジェクト	ワードコメント	オブジェクト ID *1	10066
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
<pre>//エラー種別により、表示するコメントグループを決定する //エラーコードをもとに、コメント No. を決定する switch([0-FF/2:w:#8725]) { case 3: //軽度エラーor 重度エラー [w:GD61251] = 247; [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728]; break; case 4: //軽度エラーor 重度エラー [w:GD61251] = 247; [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728]; break; case 5: //軽度エラーor 重度エラー [w:GD61251] = 247; [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728]; break; case 6: //サーボエラー [w:GD61251] = 249; [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728]; break; case 7: //サーボプログラムエラー [w:GD61251] = 248; [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728]; break; case 8: //リアル仮想切換えエラー [w:GD61251] = 251; //エラーコードが特殊な場合、代用コメント No. に置き換える }</pre>			

```

switch([0-FF/2:w:#8728]) {
  case -4094:
    [w:GD61261] = 4094;
    break;
  case -4095:
    [w:GD61261] = 4095;
    break;
  case -4096:
    [w:GD61261] = 4096;
    break;
  default:
    [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
}
break;
case 11: //WDT エラー
  [w:GD61251] = 252;
  [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
  break;
case 13: //自己診断エラー
  [w:GD61251] = 253;
  [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
  break;
case 14: //自己診断エラー
  [w:GD61251] = 253;
  [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
  break;
case 20: //モーション SFC エラー
  [w:GD61251] = 250;
  [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
  break;
case 21: //モーション SFC エラー
  [w:GD61251] = 250;
  [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
  break;
case 22: //モーション SFC エラー
  [w:GD61251] = 250;
  [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
  break;
case 23: //モーション SFC エラー
  [w:GD61251] = 250;
  [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
  break;
case 50: //安全監視エラー
  [w:GD61251] = 254;
  [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
  break;
case 51: //安全監視エラー
  [w:GD61251] = 254;
  //警告とエラーで表示するコメントを切り換える
  if([0-FF/2:w:#8728] == 10) {
    [w:GD61261] = 1010;
  }else{
    [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
  }
  break;
default: //履歴クリア実行時にエラーコメントをリセットする

```

[w:GD61261] = 0; }			
オブジェクト	ワードコメント	オブジェクト ID *1	10067
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
<pre>//エラー種別により、表示するコメントグループを決定する //エラーコードをもとに、コメント No. を決定する switch([0-FF/2:w:#8713]) { case 3: //軽度エラーor 重度エラー [w:GD61252] = 247; [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716]; break; case 4: //軽度エラーor 重度エラー [w:GD61252] = 247; [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716]; break; case 5: //軽度エラーor 重度エラー [w:GD61252] = 247; [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716]; break; case 6: //サーボエラー [w:GD61252] = 249; [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716]; break; case 7: //サーボプログラムエラー [w:GD61252] = 248; [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716]; break; case 8: //リアル仮想切換えエラー [w:GD61252] = 251; //エラーコードが特殊な場合、代用コメント No. に置き換える switch([0-FF/2:w:#8716]) { case -4094: [w:GD61262] = 4094; break; case -4095: [w:GD61262] = 4095; break; case -4096: [w:GD61262] = 4096; break; default: [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716]; } break; case 11: //WDT エラー [w:GD61252] = 252; [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716]; break; case 13: //自己診断エラー [w:GD61252] = 253; [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716]; break; case 14: //自己診断エラー [w:GD61252] = 253; </pre>			

```

[w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
break;
case 20: //モーション SFC エラー
[w:GD61252] = 250;
[w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
break;
case 21: //モーション SFC エラー
[w:GD61252] = 250;
[w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
break;
case 22: //モーション SFC エラー
[w:GD61252] = 250;
[w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
break;
case 23: //モーション SFC エラー
[w:GD61252] = 250;
[w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
break;
case 50: //安全監視エラー
[w:GD61252] = 254;
[w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
break;
case 51: //安全監視エラー
[w:GD61252] = 254;
//警告とエラーで表示するコメントを切り換える
if([0-FF/2:w:#8716] == 10) {
[w:GD61262] = 1010;
}else{
[w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
}
break;
default: //履歴クリア実行時にエラーコメントをリセットする
[w:GD61262] = 0;
}

```

オブジェクト	ワードコメント	オブジェクト ID *1	10068
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

//エラー種別により、表示するコメントグループを決定する

//エラーコードをもとに、コメント No. を決定する

```

switch([0-FF/2:w:#8701])
{
case 3: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61253] = 247;
[w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
break;
case 4: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61253] = 247;
[w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
break;
case 5: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61253] = 247;
[w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
break;
case 6: //サーボエラー
[w:GD61253] = 249;
[w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
}

```

```

break;
case 7: //サーボプログラムエラー
[w:GD61253] = 248;
[w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
break;
case 8: //リアル仮想切換えエラー
[w:GD61253] = 251;
//エラーコードが特殊な場合、代用コメント No. に置き換える
switch([0-FF/2:w:#8704]) {
case -4094:
[w:GD61263] = 4094;
break;
case -4095:
[w:GD61263] = 4095;
break;
case -4096:
[w:GD61263] = 4096;
break;
default:
[w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
}
break;
case 11: //WDT エラー
[w:GD61253] = 252;
[w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
break;
case 13: //自己診断エラー
[w:GD61253] = 253;
[w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
break;
case 14: //自己診断エラー
[w:GD61253] = 253;
[w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
break;
case 20: //モーション SFC エラー
[w:GD61253] = 250;
[w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
break;
case 21: //モーション SFC エラー
[w:GD61253] = 250;
[w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
break;
case 22: //モーション SFC エラー
[w:GD61253] = 250;
[w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
break;
case 23: //モーション SFC エラー
[w:GD61253] = 250;
[w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
break;
case 50: //安全監視エラー
[w:GD61253] = 254;
[w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
break;
case 51: //安全監視エラー
[w:GD61253] = 254;

```

```

//警告とエラーで表示するコメントを切り換える
if([0-FF/2:w:#8704] == 10) {
    [w:GD61263] = 1010;
}else{
    [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
}
break;
default: //履歴クリア実行時にエラーコメントをリセットする
    [w:GD61263] = 0;
}

```

オブジェクト	ワードコメント	オブジェクト ID *1	10069
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

```

//エラー種別により、表示するコメントグループを決定する
//エラーコードをもとに、コメント No. を決定する
switch([0-FF/2:w:#8689])
{
    case 3: //軽度エラーor 重度エラー
        [w:GD61254] = 247;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
    case 4: //軽度エラーor 重度エラー
        [w:GD61254] = 247;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
    case 5: //軽度エラーor 重度エラー
        [w:GD61254] = 247;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
    case 6: //サーボエラー
        [w:GD61254] = 249;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
    case 7: //サーボプログラムエラー
        [w:GD61254] = 248;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
    case 8: //リアル仮想切換えエラー
        [w:GD61254] = 251;
        //エラーコードが特殊な場合、代用コメント No. に置き換える
        switch([0-FF/2:w:#8692]) {
            case -4094:
                [w:GD61264] = 4094;
                break;
            case -4095:
                [w:GD61264] = 4095;
                break;
            case -4096:
                [w:GD61264] = 4096;
                break;
            default:
                [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        }
        break;
    case 11: //WDT エラー
        [w:GD61254] = 252;
}

```



```

[w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
break;
case 13: //自己診断エラー
[w:GD61254] = 253;
[w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
break;
case 14: //自己診断エラー
[w:GD61254] = 253;
[w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
break;
case 20: //モーション SFC エラー
[w:GD61254] = 250;
[w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
break;
case 21: //モーション SFC エラー
[w:GD61254] = 250;
[w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
break;
case 22: //モーション SFC エラー
[w:GD61254] = 250;
[w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
break;
case 23: //モーション SFC エラー
[w:GD61254] = 250;
[w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
break;
case 50: //安全監視エラー
[w:GD61254] = 254;
[w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
break;
case 51: //安全監視エラー
[w:GD61254] = 254;
//警告とエラーで表示するコメントを切り換える
if([0-FF/2:w:#8692] == 10) {
[w:GD61264] = 1010;
}else{
[w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
}
break;
default: //履歴クリア実行時にエラーコメントをリセットする
[w:GD61264] = 0;
}

```

オブジェクト	ワードコメント	オブジェクト ID *1	10070
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

```

//エラー種別により、表示するコメントグループを決定する
//エラーコードをもとに、コメント No. を決定する
switch([0-FF/2:w:#8677])
{
case 3: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61255] = 247;
[w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
break;
case 4: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61255] = 247;
[w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
}

```

```

break;
case 5: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61255] = 247;
[w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
break;
case 6: //サーボエラー
[w:GD61255] = 249;
[w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
break;
case 7: //サーボプログラムエラー
[w:GD61255] = 248;
[w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
break;
case 8: //リアル仮想切換えエラー
[w:GD61255] = 251;
//エラーコードが特殊な場合、代用コメント No. に置き換える
switch([0-FF/2:w:#8680]) {
case -4094:
[w:GD61265] = 4094;
break;
case -4095:
[w:GD61265] = 4095;
break;
case -4096:
[w:GD61265] = 4096;
break;
default:
[w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
}
break;
case 11: //WDT エラー
[w:GD61255] = 252;
[w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
break;
case 13: //自己診断エラー
[w:GD61255] = 253;
[w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
break;
case 14: //自己診断エラー
[w:GD61255] = 253;
[w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
break;
case 20: //モーション SFC エラー
[w:GD61255] = 250;
[w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
break;
case 21: //モーション SFC エラー
[w:GD61255] = 250;
[w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
break;
case 22: //モーション SFC エラー
[w:GD61255] = 250;
[w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
break;
case 23: //モーション SFC エラー
[w:GD61255] = 250;

```

```

[w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
break;
case 50: //安全監視エラー
[w:GD61255] = 254;
[w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
break;
case 51: //安全監視エラー
[w:GD61255] = 254;
//警告とエラーで表示するコメントを切り換える
if([0-FF/2:w:#8680] == 10) {
[w:GD61265] = 1010;
}else{
[w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
}
break;
default: //履歴クリア実行時にエラーコメントをリセットする
[w:GD61265] = 0;
}

```

オブジェクト	ワードコメント	オブジェクト ID *1	10071
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

```

//エラー種別により、表示するコメントグループを決定する
//エラーコードをもとに、コメント No. を決定する
switch([0-FF/2:w:#8665])
{
case 3: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61256] = 247;
[w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
break;
case 4: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61256] = 247;
[w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
break;
case 5: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61256] = 247;
[w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
break;
case 6: //サーボエラー
[w:GD61256] = 249;
[w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
break;
case 7: //サーボプログラムエラー
[w:GD61256] = 248;
[w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
break;
case 8: //リアル仮想切換えエラー
[w:GD61256] = 251;
//エラーコードが特殊な場合、代用コメント No. に置き換える
switch([0-FF/2:w:#8668]) {
case -4094:
[w:GD61266] = 4094;
break;
case -4095:
[w:GD61266] = 4095;
break;
case -4096:

```

```

        [w:GD61266] = 4096;
        break;
    default:
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
    }
    break;
case 11: //WDT エラー
    [w:GD61256] = 252;
    [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
    break;
case 13: //自己診断エラー
    [w:GD61256] = 253;
    [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
    break;
case 14: //自己診断エラー
    [w:GD61256] = 253;
    [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
    break;
case 20: //モーション SFC エラー
    [w:GD61256] = 250;
    [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
    break;
case 21: //モーション SFC エラー
    [w:GD61256] = 250;
    [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
    break;
case 22: //モーション SFC エラー
    [w:GD61256] = 250;
    [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
    break;
case 23: //モーション SFC エラー
    [w:GD61256] = 250;
    [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
    break;
case 50: //安全監視エラー
    [w:GD61256] = 254;
    [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
    break;
case 51: //安全監視エラー
    [w:GD61256] = 254;
    //警告とエラーで表示するコメントを切り換える
    if([0-FF/2:w:#8668] == 10) {
        [w:GD61266] = 1010;
    }else{
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
    }
    break;
default: //履歴クリア実行時にエラーコメントをリセットする
    [w:GD61266] = 0;
}

```

オブジェクト	ワードコメント	オブジェクト ID *1	10071
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
//エラー種別により、表示するコメントグループを決定する //エラーコードをもとに、コメント No. を決定する switch([0-FF/2:w:#8653])			

```

{
case 3: //軽度エラーor 重度エラー
    [w:GD61257] = 247;
    [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
    break;
case 4: //軽度エラーor 重度エラー
    [w:GD61257] = 247;
    [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
    break;
case 5: //軽度エラーor 重度エラー
    [w:GD61257] = 247;
    [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
    break;
case 6: //サーボエラー
    [w:GD61257] = 249;
    [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
    break;
case 7: //サーボプログラムエラー
    [w:GD61257] = 248;
    [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
    break;
case 8: //リアル仮想切換えエラー
    [w:GD61257] = 251;
    //エラーコードが特殊な場合、代用コメント No. に置き換える
    switch([0-FF/2:w:#8656]) {
        case -4094:
            [w:GD61267] = 4094;
            break;
        case -4095:
            [w:GD61267] = 4095;
            break;
        case -4096:
            [w:GD61267] = 4096;
            break;
        default:
            [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
    }
    break;
case 11: //WDT エラー
    [w:GD61257] = 252;
    [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
    break;
case 13: //自己診断エラー
    [w:GD61257] = 253;
    [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
    break;
case 14: //自己診断エラー
    [w:GD61257] = 253;
    [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
    break;
case 20: //モーション SFC エラー
    [w:GD61257] = 250;
    [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
    break;
case 21: //モーション SFC エラー
    [w:GD61257] = 250;

```

```

[w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
break;
case 22: //モーション SFC エラー
[w:GD61257] = 250;
[w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
break;
case 23: //モーション SFC エラー
[w:GD61257] = 250;
[w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
break;
case 50: //安全監視エラー
[w:GD61257] = 254;
[w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
break;
case 51: //安全監視エラー
[w:GD61257] = 254;
//警告とエラーで表示するコメントを切り換える
if([0-FF/2:w:#8656] == 10) {
[w:GD61267] = 1010;
}else{
[w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
}
break;
default: //履歴クリア実行時にエラーコメントをリセットする
[w:GD61267] = 0;
}

```

オブジェクト	ワードコメント	オブジェクト ID *1	10072
スクリプトユーザ ID	8		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時

```

//エラー種別により、表示するコメントグループを決定する
//エラーコードをもとに、コメント No. を決定する
switch([0-FF/2:w:#8641])
{
case 3: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61258] = 247;
[w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
break;
case 4: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61258] = 247;
[w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
break;
case 5: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61258] = 247;
[w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
break;
case 6: //サーボエラー
[w:GD61258] = 249;
[w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
break;
case 7: //サーボプログラムエラー
[w:GD61258] = 248;
[w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
break;
case 8: //リアル仮想切換えエラー
[w:GD61258] = 251;
//エラーコードが特殊な場合、代用コメント No. に置き換える

```

```

switch([0-FF/2:w:#8644]) {
  case -4094:
    [w:GD61268] = 4094;
    break;
  case -4095:
    [w:GD61268] = 4095;
    break;
  case -4096:
    [w:GD61268] = 4096;
    break;
  default:
    [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
}
break;
case 11: //WDT エラー
  [w:GD61258] = 252;
  [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
  break;
case 13: //自己診断エラー
  [w:GD61258] = 253;
  [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
  break;
case 14: //自己診断エラー
  [w:GD61258] = 253;
  [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
  break;
case 20: //モーション SFC エラー
  [w:GD61258] = 250;
  [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
  break;
case 21: //モーション SFC エラー
  [w:GD61258] = 250;
  [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
  break;
case 22: //モーション SFC エラー
  [w:GD61258] = 250;
  [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
  break;
case 23: //モーション SFC エラー
  [w:GD61258] = 250;
  [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
  break;
case 50: //安全監視エラー
  [w:GD61258] = 254;
  [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
  break;
case 51: //安全監視エラー
  [w:GD61258] = 254;
  //警告とエラーで表示するコメントを切り換える
  if([0-FF/2:w:#8644] == 10) {
    [w:GD61268] = 1010;
  }else{
    [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
  }
  break;
default: //履歴クリア実行時にエラーコメントをリセットする

```

```
[w:GD61268] = 0;
}
```

ベース画面 30081

オブジェクト	ワードランプ	オブジェクト ID *1	10088
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
<pre>//エラー種別が軽度 or 重度の場合 if(3 <= [0-FF/2:w:#8725] && [0-FF/2:w:#8725] <= 5) { //エラー種別が重度の場合 if((1000 <= [0-FF/2:w:#8728] && [0-FF/2:w:#8728] <= 1365) (10000 <= [0-FF/2:w:#8728] && [0-FF/2:w:#8728] <= 12050)) { [w:GD61301] = 2; }else{ [w:GD61301] = 1; } } }else{ [w:GD61301] = [0-FF/2:w:#8725]; } }</pre>			
オブジェクト	ワードランプ	オブジェクト ID *1	10089
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
<pre>//エラー種別が軽度 or 重度の場合 if(3 <= [0-FF/2:w:#8713] && [0-FF/2:w:#8713] <= 5) { //エラー種別が重度の場合 if((1000 <= [0-FF/2:w:#8716] && [0-FF/2:w:#8716] <= 1365) (10000 <= [0-FF/2:w:#8716] && [0-FF/2:w:#8716] <= 12050)) { [w:GD61302] = 2; }else{ [w:GD61302] = 1; } } }else{ [w:GD61302] = [0-FF/2:w:#8713]; } }</pre>			
オブジェクト	ワードランプ	オブジェクト ID *1	10090
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>//エラー種別が軽度 or 重度の場合 if(3 <= [0-FF/2:w:#8701] && [0-FF/2:w:#8701] <= 5) { //エラー種別が重度の場合 if((1000 <= [0-FF/2:w:#8704] && [0-FF/2:w:#8704] <= 1365) (10000 <= [0-FF/2:w:#8704] && [0-FF/2:w:#8704] <= 12050)) { [w:GD61303] = 2; }else{ [w:GD61303] = 1; } } }else{ [w:GD61303] = [0-FF/2:w:#8701]; } }</pre>			
オブジェクト	ワードランプ	オブジェクト ID *1	10091
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>//エラー種別が軽度 or 重度の場合 if(3 <= [0-FF/2:w:#8689] && [0-FF/2:w:#8689] <= 5) { //エラー種別が重度の場合</pre>			

<pre> if((1000 <= [0-FF/2:w:#8692] && [0-FF/2:w:#8692] <= 1365) (10000 <= [0-FF/2:w:#8692] && [0-FF/2:w:#8692] <= 12050)) { [w:GD61304] = 2; } else { [w:GD61304] = 1; } } else { [w:GD61304] = [0-FF/2:w:#8689]; } </pre>			
オブジェクト	ワードランプ	オブジェクト ID *1	10092
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> //エラー種別が軽度 or 重度の場合 if(3 <= [0-FF/2:w:#8677] && [0-FF/2:w:#8677] <= 5) { //エラー種別が重度の場合 if((1000 <= [0-FF/2:w:#8680] && [0-FF/2:w:#8680] <= 1365) (10000 <= [0-FF/2:w:#8680] && [0-FF/2:w:#8680] <= 12050)) { [w:GD61305] = 2; } else { [w:GD61305] = 1; } } else { [w:GD61305] = [0-FF/2:w:#8677]; } </pre>			
オブジェクト	ワードランプ	オブジェクト ID *1	10093
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> //エラー種別が軽度 or 重度の場合 if(3 <= [0-FF/2:w:#8665] && [0-FF/2:w:#8665] <= 5) { //エラー種別が重度の場合 if((1000 <= [0-FF/2:w:#8668] && [0-FF/2:w:#8668] <= 1365) (10000 <= [0-FF/2:w:#8668] && [0-FF/2:w:#8668] <= 12050)) { [w:GD61306] = 2; } else { [w:GD61306] = 1; } } else { [w:GD61306] = [0-FF/2:w:#8665]; } </pre>			
オブジェクト	ワードランプ	オブジェクト ID *1	10094
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> //エラー種別が軽度 or 重度の場合 if(3 <= [0-FF/2:w:#8653] && [0-FF/2:w:#8653] <= 5) { //エラー種別が重度の場合 if((1000 <= [0-FF/2:w:#8656] && [0-FF/2:w:#8656] <= 1365) (10000 <= [0-FF/2:w:#8656] && [0-FF/2:w:#8656] <= 12050)) { [w:GD61307] = 2; } else { [w:GD61307] = 1; } } else { [w:GD61307] = [0-FF/2:w:#8653]; } </pre>			

オブジェクト	ワードランプ	オブジェクト ID *1	10095
スクリプトユーザ ID	8		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre>//エラー種別が軽度 or 重度の場合 if(3 <= [0-FF/2:w:#8641] && [0-FF/2:w:#8641] <= 5) { //エラー種別が重度の場合 if((1000 <= [0-FF/2:w:#8644] && [0-FF/2:w:#8644] <= 1365) (10000 <= [0-FF/2:w:#8644] && [0-FF/2:w:#8644] <= 12050)) { [w:GD61308] = 2; }else{ [w:GD61308] = 1; } } }else{ [w:GD61308] = [0-FF/2:w:#8641]; } }</pre>			
オブジェクト	ワードランプ	オブジェクト ID *1	10110
スクリプトユーザ ID	9		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre>//エラー種別により、表示するコメントグループを決定する //エラーコードをもとに、コメント No. を決定する switch([0-FF/2:w:#8725]) { case 3: //軽度エラーor 重度エラー [w:GD61251] = 247; [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728]; break; case 4: //軽度エラーor 重度エラー [w:GD61251] = 247; [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728]; break; case 5: //軽度エラーor 重度エラー [w:GD61251] = 247; [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728]; break; case 6: //サーボエラー [w:GD61251] = 249; [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728]; break; case 7: //サーボプログラムエラー [w:GD61251] = 248; [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728]; break; case 8: //リアル仮想切換えエラー [w:GD61251] = 251; //エラーコードが特殊な場合、代用コメント No. に置き換える switch([0-FF/2:w:#8728]) { case -4094: [w:GD61261] = 4094; break; case -4095: [w:GD61261] = 4095; break; case -4096: [w:GD61261] = 4096; break; } } }</pre>			

```

    default:
        [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
    }
    break;
case 11: //WDT エラー
    [w:GD61251] = 252;
    [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
    break;
case 13: //自己診断エラー
    [w:GD61251] = 253;
    [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
    break;
case 14: //自己診断エラー
    [w:GD61251] = 253;
    [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
    break;
case 20: //モーション SFC エラー
    [w:GD61251] = 250;
    [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
    break;
case 21: //モーション SFC エラー
    [w:GD61251] = 250;
    [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
    break;
case 22: //モーション SFC エラー
    [w:GD61251] = 250;
    [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
    break;
case 23: //モーション SFC エラー
    [w:GD61251] = 250;
    [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
    break;
case 50: //安全監視エラー
    [w:GD61251] = 254;
    [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
    break;
case 51: //安全監視エラー
    [w:GD61251] = 254;
    //警告とエラーで表示するコメントを切り換える
    if([0-FF/2:w:#8728] == 10) {
        [w:GD61261] = 1010;
    }else{
        [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
    }
    break;
default: //履歴クリア実行時にエラーコメントをリセットする
    [w:GD61261] = 0;
}

```

オブジェクト	ワードランプ	オブジェクト ID *1	10111
スクリプトユーザ ID	10		
データ形式	番号付き BIN16	トリガ種別	常時

```

//エラー種別により、表示するコメントグループを決定する
//エラーコードをもとに、コメント No. を決定する
switch([0-FF/2:w:#8713])
{
    case 3: //軽度エラー-or 重度エラー

```

```

[w:GD61252] = 247;
[w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
break;
case 4: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61252] = 247;
[w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
break;
case 5: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61252] = 247;
[w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
break;
case 6: //サーボエラー
[w:GD61252] = 249;
[w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
break;
case 7: //サーボプログラムエラー
[w:GD61252] = 248;
[w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
break;
case 8: //リアル仮想切換えエラー
[w:GD61252] = 251;
//エラーコードが特殊な場合、代用コメント No. に置き換える
switch([0-FF/2:w:#8716]) {
  case -4094:
    [w:GD61262] = 4094;
    break;
  case -4095:
    [w:GD61262] = 4095;
    break;
  case -4096:
    [w:GD61262] = 4096;
    break;
  default:
    [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
}
break;
case 11: //WDT エラー
[w:GD61252] = 252;
[w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
break;
case 13: //自己診断エラー
[w:GD61252] = 253;
[w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
break;
case 14: //自己診断エラー
[w:GD61252] = 253;
[w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
break;
case 20: //モーション SFC エラー
[w:GD61252] = 250;
[w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
break;
case 21: //モーション SFC エラー
[w:GD61252] = 250;
[w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
break;

```

```

case 22: //モーション SFC エラー
[w:GD61252] = 250;
[w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
break;
case 23: //モーション SFC エラー
[w:GD61252] = 250;
[w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
break;
case 50: //安全監視エラー
[w:GD61252] = 254;
[w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
break;
case 51: //安全監視エラー
[w:GD61252] = 254;
//警告とエラーで表示するコメントを切り換える
if([0-FF/2:w:#8716] == 10) {
[w:GD61262] = 1010;
}else{
[w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
}
break;
default: //履歴クリア実行時にエラーコメントをリセットする
[w:GD61262] = 0;
}

```

オブジェクト	ワードランプ	オブジェクト ID *1	10112
スクリプトユーザ ID	11		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時

```

//エラー種別により、表示するコメントグループを決定する
//エラーコードをもとに、コメント No. を決定する
switch([0-FF/2:w:#8701])
{
case 3: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61253] = 247;
[w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
break;
case 4: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61253] = 247;
[w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
break;
case 5: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61253] = 247;
[w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
break;
case 6: //サーボエラー
[w:GD61253] = 249;
[w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
break;
case 7: //サーボプログラムエラー
[w:GD61253] = 248;
[w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
break;
case 8: //リアル仮想切換えエラー
[w:GD61253] = 251;
//エラーコードが特殊な場合、代用コメント No. に置き換える
switch([0-FF/2:w:#8704]) {
case -4094:

```

```

        [w:GD61263] = 4094;
        break;
    case -4095:
        [w:GD61263] = 4095;
        break;
    case -4096:
        [w:GD61263] = 4096;
        break;
    default:
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
    }
    break;
case 11: //WDT エラー
    [w:GD61253] = 252;
    [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
    break;
case 13: //自己診断エラー
    [w:GD61253] = 253;
    [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
    break;
case 14: //自己診断エラー
    [w:GD61253] = 253;
    [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
    break;
case 20: //モーション SFC エラー
    [w:GD61253] = 250;
    [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
    break;
case 21: //モーション SFC エラー
    [w:GD61253] = 250;
    [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
    break;
case 22: //モーション SFC エラー
    [w:GD61253] = 250;
    [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
    break;
case 23: //モーション SFC エラー
    [w:GD61253] = 250;
    [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
    break;
case 50: //安全監視エラー
    [w:GD61253] = 254;
    [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
    break;
case 51: //安全監視エラー
    [w:GD61253] = 254;
    //警告とエラーで表示するコメントを切り換える
    if([0-FF/2:w:#8704] == 10) {
        [w:GD61263] = 1010;
    }else{
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
    }
    break;
default: //履歴クリア実行時にエラーコメントをリセットする
    [w:GD61263] = 0;
}

```

オブジェクト	ワードランプ	オブジェクト ID *1	10113
スクリプトユーザ ID	12		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
<pre>//エラー種別により、表示するコメントグループを決定する //エラーコードをもとに、コメント No. を決定する switch([0-FF/2:w:#8689]) { case 3: //軽度エラーor 重度エラー [w:GD61254] = 247; [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692]; break; case 4: //軽度エラーor 重度エラー [w:GD61254] = 247; [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692]; break; case 5: //軽度エラーor 重度エラー [w:GD61254] = 247; [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692]; break; case 6: //サーボエラー [w:GD61254] = 249; [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692]; break; case 7: //サーボプログラムエラー [w:GD61254] = 248; [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692]; break; case 8: //リアル仮想切換えエラー [w:GD61254] = 251; //エラーコードが特殊な場合、代用コメント No. に置き換える switch([0-FF/2:w:#8692]) { case -4094: [w:GD61264] = 4094; break; case -4095: [w:GD61264] = 4095; break; case -4096: [w:GD61264] = 4096; break; default: [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692]; } break; case 11: //WDT エラー [w:GD61254] = 252; [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692]; break; case 13: //自己診断エラー [w:GD61254] = 253; [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692]; break; case 14: //自己診断エラー [w:GD61254] = 253; [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692]; </pre>			

```

break;
case 20: //モーション SFC エラー
[w:GD61254] = 250;
[w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
break;
case 21: //モーション SFC エラー
[w:GD61254] = 250;
[w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
break;
case 22: //モーション SFC エラー
[w:GD61254] = 250;
[w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
break;
case 23: //モーション SFC エラー
[w:GD61254] = 250;
[w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
break;
case 50: //安全監視エラー
[w:GD61254] = 254;
[w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
break;
case 51: //安全監視エラー
[w:GD61254] = 254;
//警告とエラーで表示するコメントを切り換える
if([0-FF/2:w:#8692] == 10) {
[w:GD61264] = 1010;
}else{
[w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
}
break;
default: //履歴クリア実行時にエラーコメントをリセットする
[w:GD61264] = 0;
}

```

オブジェクト	ワードランプ	オブジェクト ID *1	10114
スクリプトユーザ ID	13		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時

//エラー種別により、表示するコメントグループを決定する

//エラーコードをもとに、コメント No. を決定する

```

switch([0-FF/2:w:#8677])
{
case 3: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61255] = 247;
[w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
break;
case 4: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61255] = 247;
[w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
break;
case 5: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61255] = 247;
[w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
break;
case 6: //サーボエラー
[w:GD61255] = 249;
[w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
break;
}

```



```

case 7: //サーボプログラムエラー
    [w:GD61255] = 248;
    [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
    break;
case 8: //リアル仮想切換えエラー
    [w:GD61255] = 251;
    //エラーコードが特殊な場合、代用コメント No. に置き換える
    switch([0-FF/2:w:#8680]) {
        case -4094:
            [w:GD61265] = 4094;
            break;
        case -4095:
            [w:GD61265] = 4095;
            break;
        case -4096:
            [w:GD61265] = 4096;
            break;
        default:
            [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
    }
    break;
case 11: //WDT エラー
    [w:GD61255] = 252;
    [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
    break;
case 13: //自己診断エラー
    [w:GD61255] = 253;
    [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
    break;
case 14: //自己診断エラー
    [w:GD61255] = 253;
    [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
    break;
case 20: //モーション SFC エラー
    [w:GD61255] = 250;
    [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
    break;
case 21: //モーション SFC エラー
    [w:GD61255] = 250;
    [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
    break;
case 22: //モーション SFC エラー
    [w:GD61255] = 250;
    [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
    break;
case 23: //モーション SFC エラー
    [w:GD61255] = 250;
    [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
    break;
case 50: //安全監視エラー
    [w:GD61255] = 254;
    [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
    break;
case 51: //安全監視エラー
    [w:GD61255] = 254;
    //警告とエラーで表示するコメントを切り換える

```

```

if([0-FF/2:w:#8680] == 10) {
    [w:GD61265] = 1010;
}else{
    [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
}
break;
default: //履歴クリア実行時にエラーコメントをリセットする
    [w:GD61265] = 0;
}

```

オブジェクト	ワードランプ	オブジェクト ID *1	10115
スクリプトユーザ ID	14		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時

```

//エラー種別により、表示するコメントグループを決定する
//エラーコードをもとに、コメント No. を決定する
switch([0-FF/2:w:#8665])
{
    case 3: //軽度エラーor 重度エラー
        [w:GD61256] = 247;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
    case 4: //軽度エラーor 重度エラー
        [w:GD61256] = 247;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
    case 5: //軽度エラーor 重度エラー
        [w:GD61256] = 247;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
    case 6: //サーボエラー
        [w:GD61256] = 249;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
    case 7: //サーボプログラムエラー
        [w:GD61256] = 248;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
    case 8: //リアル仮想切換えエラー
        [w:GD61256] = 251;
        //エラーコードが特殊な場合、代用コメント No. に置き換える
        switch([0-FF/2:w:#8668]) {
            case -4094:
                [w:GD61266] = 4094;
                break;
            case -4095:
                [w:GD61266] = 4095;
                break;
            case -4096:
                [w:GD61266] = 4096;
                break;
            default:
                [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        }
        break;
    case 11: //WDT エラー
        [w:GD61256] = 252;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
}

```

```

break;
case 13: //自己診断エラー
[w:GD61256] = 253;
[w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
break;
case 14: //自己診断エラー
[w:GD61256] = 253;
[w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
break;
case 20: //モーション SFC エラー
[w:GD61256] = 250;
[w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
break;
case 21: //モーション SFC エラー
[w:GD61256] = 250;
[w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
break;
case 22: //モーション SFC エラー
[w:GD61256] = 250;
[w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
break;
case 23: //モーション SFC エラー
[w:GD61256] = 250;
[w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
break;
case 50: //安全監視エラー
[w:GD61256] = 254;
[w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
break;
case 51: //安全監視エラー
[w:GD61256] = 254;
//警告とエラーで表示するコメントを切り換える
if([0-FF/2:w:#8668] == 10) {
[w:GD61266] = 1010;
}else{
[w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
}
break;
default: //履歴クリア実行時にエラーコメントをリセットする
[w:GD61266] = 0;
}

```

オブジェクト	ワードランブ	オブジェクト ID *1	10116
スクリプトユーザ ID	15		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時

```

//エラー種別により、表示するコメントグループを決定する
//エラーコードをもとに、コメント No. を決定する
switch([0-FF/2:w:#8653])
{
case 3: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61257] = 247;
[w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
break;
case 4: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61257] = 247;
[w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
break;
}

```

```

case 5: //軽度エラーor 重度エラー
    [w:GD61257] = 247;
    [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
    break;
case 6: //サーボエラー
    [w:GD61257] = 249;
    [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
    break;
case 7: //サーボプログラムエラー
    [w:GD61257] = 248;
    [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
    break;
case 8: //リアル仮想切換えエラー
    [w:GD61257] = 251;
    //エラーコードが特殊な場合、代用コメント No. に置き換える
    switch([0-FF/2:w:#8656]) {
        case -4094:
            [w:GD61267] = 4094;
            break;
        case -4095:
            [w:GD61267] = 4095;
            break;
        case -4096:
            [w:GD61267] = 4096;
            break;
        default:
            [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
    }
    break;
case 11: //WDT エラー
    [w:GD61257] = 252;
    [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
    break;
case 13: //自己診断エラー
    [w:GD61257] = 253;
    [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
    break;
case 14: //自己診断エラー
    [w:GD61257] = 253;
    [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
    break;
case 20: //モーション SFC エラー
    [w:GD61257] = 250;
    [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
    break;
case 21: //モーション SFC エラー
    [w:GD61257] = 250;
    [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
    break;
case 22: //モーション SFC エラー
    [w:GD61257] = 250;
    [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
    break;
case 23: //モーション SFC エラー
    [w:GD61257] = 250;
    [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];

```

```

break;
case 50: //安全監視エラー
[w:GD61257] = 254;
[w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
break;
case 51: //安全監視エラー
[w:GD61257] = 254;
//警告とエラーで表示するコメントを切り換える
if([0-FF/2:w:#8656] == 10) {
[w:GD61267] = 1010;
}else{
[w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
}
break;
default: //履歴クリア実行時にエラーコメントをリセットする
[w:GD61267] = 0;
}

```

オブジェクト	ワードランプ	オブジェクト ID *1	10117
スクリプトユーザ ID	16		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時

```

//エラー種別により、表示するコメントグループを決定する
//エラーコードをもとに、コメント No. を決定する
switch([0-FF/2:w:#8641])
{
case 3: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61258] = 247;
[w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
break;
case 4: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61258] = 247;
[w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
break;
case 5: //軽度エラーor 重度エラー
[w:GD61258] = 247;
[w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
break;
case 6: //サーボエラー
[w:GD61258] = 249;
[w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
break;
case 7: //サーボプログラムエラー
[w:GD61258] = 248;
[w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
break;
case 8: //リアル仮想切換えエラー
[w:GD61258] = 251;
//エラーコードが特殊な場合、代用コメント No. に置き換える
switch([0-FF/2:w:#8644]) {
case -4094:
[w:GD61268] = 4094;
break;
case -4095:
[w:GD61268] = 4095;
break;
case -4096:
[w:GD61268] = 4096;
}
}

```

```

        break;
    default:
        [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
    }
    break;
case 11: //WDT エラー
    [w:GD61258] = 252;
    [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
    break;
case 13: //自己診断エラー
    [w:GD61258] = 253;
    [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
    break;
case 14: //自己診断エラー
    [w:GD61258] = 253;
    [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
    break;
case 20: //モーション SFC エラー
    [w:GD61258] = 250;
    [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
    break;
case 21: //モーション SFC エラー
    [w:GD61258] = 250;
    [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
    break;
case 22: //モーション SFC エラー
    [w:GD61258] = 250;
    [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
    break;
case 23: //モーション SFC エラー
    [w:GD61258] = 250;
    [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
    break;
case 50: //安全監視エラー
    [w:GD61258] = 254;
    [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
    break;
case 51: //安全監視エラー
    [w:GD61258] = 254;
    //警告とエラーで表示するコメントを切り換える
    if([0-FF/2:w:#8644] == 10) {
        [w:GD61268] = 1010;
    }else{
        [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
    }
    break;
default: //履歴クリア実行時にエラーコメントをリセットする
    [w:GD61268] = 0;
}

```

ベース画面 30091

オブジェクト	数値表示	オブジェクト ID *1	10000
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	ON 中 GD61403. b0
<pre>//軸番号指定スイッチ押下時 if([b:GD61502. b0] == ON){ [w:GD61401] = [w:GD61501]; //軸番号を格納する [w:GD61402] = 20 * ([w:GD61401] - 1); //軸番号の分だけオフセットする [w:GD61404] = 1001 + ([w:GD61401] - 1); //タイトルを軸に合わせて変更する }</pre>			
オブジェクト	ワードコメント	オブジェクト ID *1	10097
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
<pre>//エラーコードが特殊な場合、代用コメント No. に置き換える switch([0-FF/2:w:SD504]) { case -4094: [w:GD61405] = 4094; break; case -4095: [w:GD61405] = 4095; break; case -4096: [w:GD61405] = 4096; break; default: [w:GD61405] = [0-FF/2:w:SD504]; }</pre>			

ベース画面 30093

オブジェクト	数値表示	オブジェクト ID *1	10000
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	ON 中 GD61453. b0
<pre>//軸番号指定スイッチ押下時 if([b:GD61502. b0] == ON){ [w:GD61451] = [w:GD61501]; //軸番号を格納する [w:GD61452] = 20 * ([w:GD61451] - 1); //軸番号の分だけオフセットする }</pre>			
オブジェクト	数値表示	オブジェクト ID *1	10054
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	ON 中 GD61456. b0
<pre>//軸番号指定スイッチ押下時 if([b:GD61502. b0] == ON){ [w:GD61454] = [w:GD61501]; //軸番号を格納する [w:GD61455] = 10 * ([w:GD61454] - 1); //軸番号の分だけオフセットする }</pre>			
オブジェクト	数値表示	オブジェクト ID *1	10056
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	ON 中 GD61459. b0
<pre>//軸番号指定スイッチ押下時 if([b:GD61502. b0] == ON){ [w:GD61457] = [w:GD61501]; //軸番号を格納する [w:GD61458] = 10 * ([w:GD61457] - 1); //軸番号の分だけオフセットする }</pre>			

オブジェクト	ワードコメント	オブジェクト ID *1	10022
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	ON 中 GD61459. b0
<pre>//エラーコードが特殊な場合、代用コメント No. に置き換える switch([0-FF/2:w:SD504]) { case -4094: [w:GD61460] = 4094; break; case -4095: [w:GD61460] = 4095; break; case -4096: [w:GD61460] = 4096; break; default: [w:GD61460] = [0-FF/2:w:SD504]; }</pre>			

ベース画面 30500

オブジェクト	スイッチ	オブジェクト ID *1	20032
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	デバイス書き込み時
<pre>//ページ数がドキュメントの総ページ数を超えないようにします。 if([u16:GD60081] >= [u16:GD60082]) { [u16:GD60081] = [u16:GD60082] - 1; }</pre>			

ウィンドウ画面 30003

オブジェクト	数値表示	オブジェクト ID *1	20017
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 [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</pre>			


```
[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	数値表示	オブジェクト ID *1	20018
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	数値表示	オブジェクト ID *1	20019
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	数値表示	オブジェクト ID *1	20020
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	数値表示	オブジェクト ID *1	20021
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	数値表示	オブジェクト ID *1	20022
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
<pre>// 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;</pre>			

*1 オブジェクト ID は画面流用時に変更される場合があります。

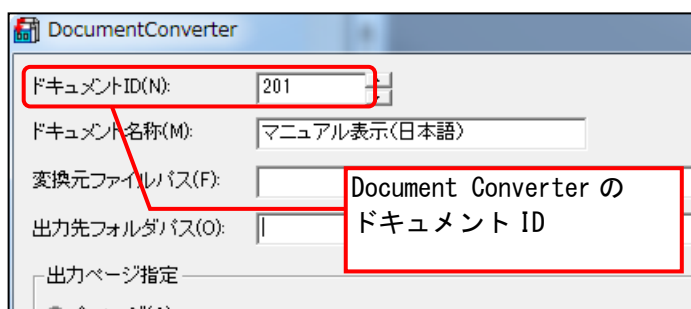
6. マニュアル表示について

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。ドキュメント表示機能は言語切り換えに非対応のため、サンプル画面では選択した表示言語にあわせてドキュメント ID を変更することで、ドキュメントの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：マニュアル表示に日本語のマニュアル(ドキュメント)を表示する場合

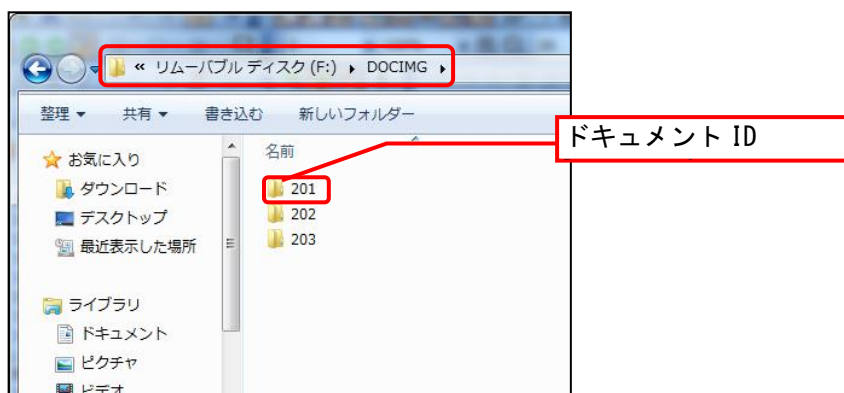
- (1) 表示するマニュアル(Word や Excel など)を Document Converter を使用してドキュメント表示機能用のドキュメントデータ(JPEG ファイル)に変換します。Document Converter の[ドキュメント ID]に 201 を設定します。
※ドキュメント ID と表示言語の対応は下記表を参照してください。



コメントグループ列 No.	言語	ドキュメント ID
1	日本語	201
2	英語	202
3	中国語(簡体)	203

※Document Converter は 2.09K 以降のバージョンを使用してください。2.08J 以前のバージョンでは総ページ数とページ切り換えスイッチが正しく動作しません。

- (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

備考：総ページ数が 100 ページ以上の場合

本サンプルは総ページ数が 99 ページまでのドキュメントを想定しています。100 ページ以上の場合は、総ページ数および現在表示中ページ番号の表示を行う数値表示の書式文字列(#の数)を修正してください。