

駆動機器連携機能(詳細)一覧

●：対応あり ー：対応なし

No.	工程	適用シーン	機能名	GT27/GT25			GT21			GT SoftGOT2000 (シングルチャンネル接続)			GT SoftGOT2000 (マルチチャンネル接続) NEW			
				ユーザ 作成画面	サンプル 画面*1	専用機能	ユーザ 作成画面	サンプル 画面*1	専用機能	ユーザ 作成画面	サンプル 画面*1	専用機能	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	●	●	ー	●	●	ー	●	ー	ー	●	●	ー	
2			ゲイン・フィルタパラメータ	●	●	ー	●	●	ー	●	ー	ー	●	●	ー	
3			拡張設定1パラメータ	●	●	ー	●	●	ー	●	ー	ー	●	●	ー	
4			拡張設定2パラメータ	●	●	ー	●	●	ー	●	ー	ー	●	●	ー	
5			拡張設定3パラメータ	●	●	ー	●	●	ー	●	ー	ー	●	●	ー	
6			入出力設定パラメータ	●	●	ー	●	●	ー	●	ー	ー	●	●	ー	
7			リニアサーボ/DDモータ設定	●	●	ー	●	●	ー	●	ー	ー	●	●	ー	
8			モータ拡張設定	●	●	ー	●	ー	ー	ー	ー	ー	●	●	ー	
9			ネットワーク設定	●	●	ー	●	●	ー	ー	ー	ー	●	●	ー	
10			オプション設定	●	●	ー	●	ー	ー	ー	ー	ー	●	●	ー	
11			位置決め制御	●	●	ー	●	ー	ー	ー	ー	ー	●	●	ー	
12			位置決め拡張設定	●	●	ー	●	ー	ー	ー	ー	ー	●	●	ー	
13			ポイントテーブル	●	●	ー	●	ー	ー	ー	ー	ー	●	ー	ー	
14		テスト運転	JOG運転	●	●	ー	●	●	ー	●	ー	ー	●	●	ー	
15			位置決め運転	●	●	ー	●	●	ー	●	ー	ー	●	●	ー	
16			モータなし運転	●	●	ー	●	ー	ー	●	ー	ー	●	●	ー	
17			出力信号(DO)強制出力	●	●	ー	●	●	ー	●	ー	ー	●	●	ー	
18		調整	ワンタッチ調整機能	●	●	ー	●	●	ー	●	ー	ー	●	●	ー	
19			チューニング機能	●	●	ー	●	●	ー	●	ー	ー	●	●	ー	
20			サーボアンプグラフ機能(立上げ・調整)	ー	ー	●	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	●	
21			FAトランスペアレント機能	ー	ー	●	ー	ー	●	ー	ー	ー	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	ー	ー	●	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	●	
23			ドライブレコーダ機能	ー	ー	●	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	●
24			サーボアンプのデータ解析	ー	ー	●	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	●
25			サーボアンプグラフ機能(保全)	ー	ー	●	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	●
26			バックアップ/リストア機能	ー	ー	●	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー
27			モニタ機能	●	●	ー	●	●	ー	●	ー	ー	●	●	ー	ー
28			Rモーションモニタ機能	ー	ー	●	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー
29			Qモーションモニタ機能	ー	ー	●	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー
30			RモーションSFCモニタ機能	ー	ー	●	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー
31			QモーションSFCモニタ機能	ー	ー	●	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー
32			モーションプログラム編集機能	ー	ー	●	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー
33			サーボアンプモニタ機能	ー	ー	●	●	●	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー
34			インテリジェントユニットモニタ機能	ー	ー	●	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー
35			アラーム表示機能	●	●	ー	●	●	ー	●	ー	ー	●	●	ー	ー
36			予知保全	機械診断(摩擦推定・振動推定)	●	●	ー	●	●	ー	ー	ー	ー	●	●	ー
37				機械診断(張力推定)	●	●	ー	●	ー	ー	ー	ー	ー	●	●	ー
38				ギア故障診断	●	●	ー	●	ー	ー	ー	ー	ー	●	●	ー
39		機械診断(総移動量)		●	●	ー	●	ー	ー	ー	ー	ー	●	●	ー	
40		エンコーダ通信回路診断		●	●	ー	●	ー	ー	ー	ー	ー	●	●	ー	
41		機械診断機能		●	●	ー	●	●	ー	●	ー	ー	●	●	ー	
42		故障予測機能のデバイス値のモニタ		●	●	ー	●	ー	ー	ー	ー	ー	●	●	ー	
43		アンプ寿命診断機能		●	●	ー	●	●	ー	●	ー	ー	●	●	ー	
44	サーボアンプの軸番号(局番)切り換え	●	●	ー	●	●	ー	●	ー	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。