

FACTORY AUTOMATION

三菱电机人机界面 GOT2000系列与驱动机器(伺服)关联的解决方案

GOT Drive



MITSUBISHI GRAPHIC OPERATION TERMINAL

GOT2000

MITSUBISHI ELECTRIC SERVO SYSTEM
MELSERVO-J5

MITSUBISHI SERVO AMPLIFIERS & MOTORS
MELSERVO-J4

MITSUBISHI ELECTRIC SERVO SYSTEM
MELSERVO-JET

MITSUBISHI SERVO AMPLIFIERS & MOTORS
MELSERVO-JE



**Automating
the World**

自在菱活



我们的工业自动化业务聚焦 " 实现自动化的世界 "，旨在打造一个更美好、更可持续性的环境，为制造业和整个社会的发展提供助力，尊重多样性，努力履行自己的职责并积极作出贡献。

三菱电机业务涉及如下众多领域：

能源和电力系统

从发电机到大型显示器的各种电力和电气产品。

电子设备

适用于各类系统和产品的尖端半导体器件。

家用电器

可靠的消费产品，如空调和家庭娱乐系统。

信息和通信系统

面向商业和消费者的设备、产品和系统。

工业自动化系统

利用尖端的自动化技术最大限度地提高生产力和效率。



三菱电机集团正通过为生产基地提供节能设备和自动化系统的解决方案，积极解决脱碳和劳动力短缺等社会问题，为实现社会的可持续发展作出贡献。

目录

1. 实现了GOT与伺服系统关联的系统配置	5
2. 支持系统配置的机种一览表	10
3. 关联功能一览表	22
4. 启动/调整	26
参数设置	26
测试运行	28
一键式调整功能	29
调谐功能	30
伺服放大器图表功能(启动/调整)	31
FA透明传送功能	31
5. 保全	32
系统桌面启动器(伺服网络)功能	32
驱动记录器功能	33
分析伺服放大器的数据	33
伺服放大器图表功能(保全)	34
备份/恢复功能	34
监视功能	35
R运动控制器监视功能/Q运动控制器监视功能	36
R运动控制器SFC监视功能/Q运动控制器SFC监视功能	36
运动控制器程序编辑功能	37
伺服放大器监视功能	37
智能模块监视功能	38
报警显示功能	38
编码器通信电路诊断	39
机械诊断(摩擦推断/振动推断)	39
机械诊断(张力推断)	40
机械诊断(总移动量)	40
齿轮故障诊断	41
机械诊断功能	42
监视故障预测功能的软元件值	43
放大器寿命诊断功能	44
伺服放大器的轴编号(站号)切换	44
6. 画面创建	45
7. HMI产品阵容	46

GOT与驱动机器(伺服)关联的解决方案

1

实现了GOT与伺服系统关联的系统配置

MITSUBISHI GRAPHIC OPERATION TERMINAL
GOT2000

GOT Drive

GOT2000搭载部分MR Configurator2的功能!

实现了作业现场的无计算机化,有助于提高启动作业、调整作业、预防保全、维护作业的效率并降低成本。

GOT2000帮助用户解决存在作业现场中的诸多难题。



GOT2000与驱动机器
关联的解决方案视频



MITSUBISHI ELECTRIC SERVO SYSTEM
MELSERVO-J5



MITSUBISHI SERVO AMPLIFIERS & MOTORS
MELSERVO-J4



MITSUBISHI ELECTRIC SERVO SYSTEM
MELSERVO-JET

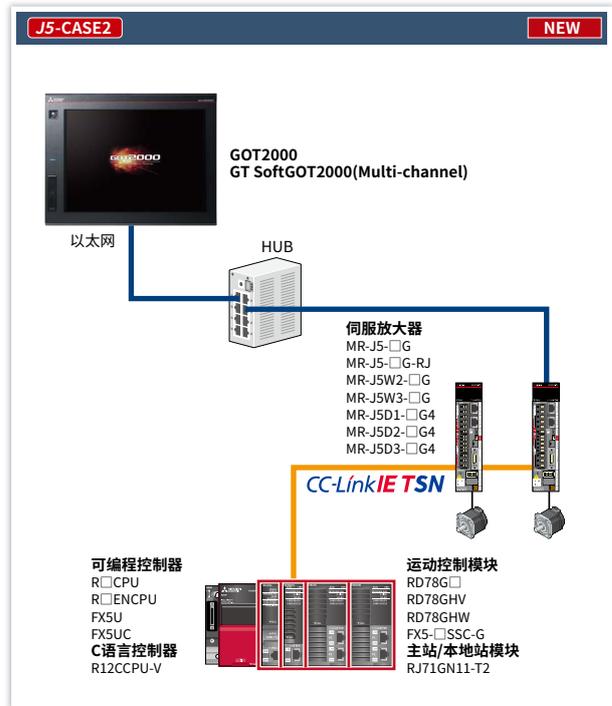
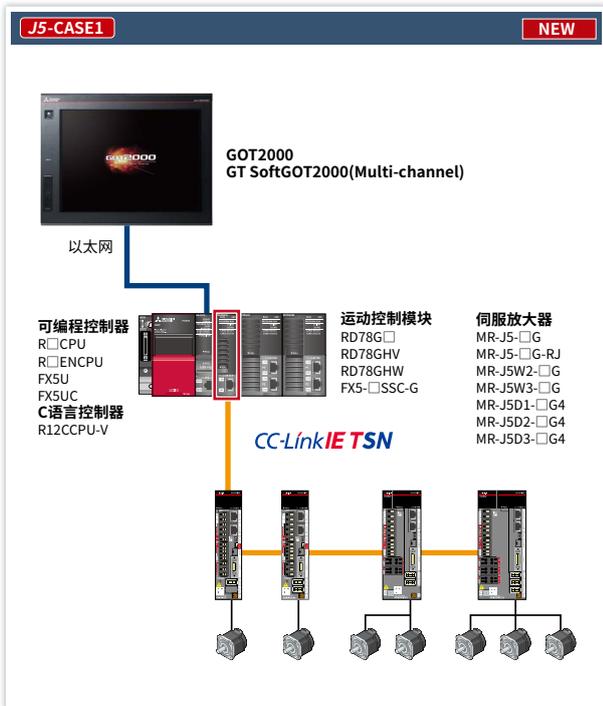


MITSUBISHI SERVO AMPLIFIERS & MOTORS
MELSERVO-JE



■ 实现了GOT与伺服系统关联的系统配置

MELSERVO-J5



* 支持的功能、规格因使用的机器而异, 详情请参照手册。

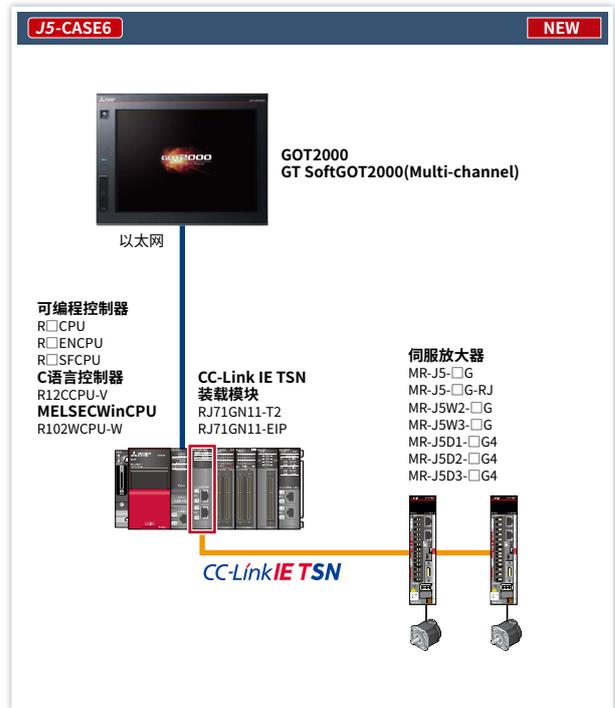
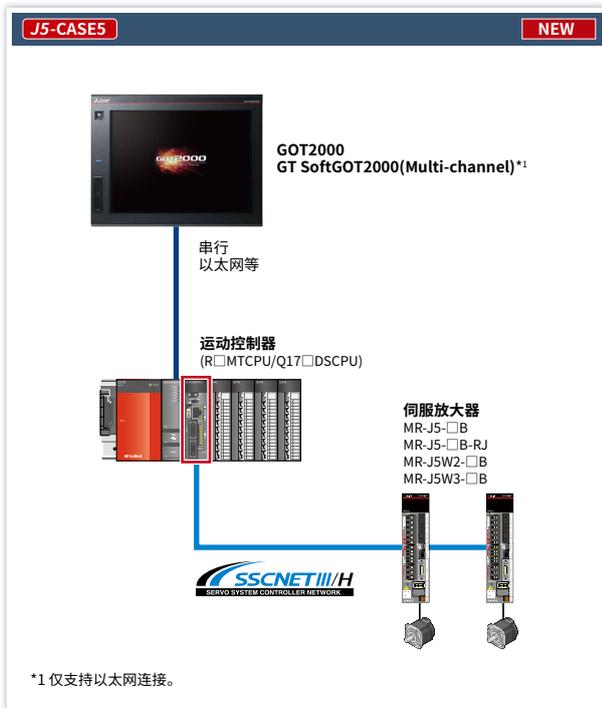
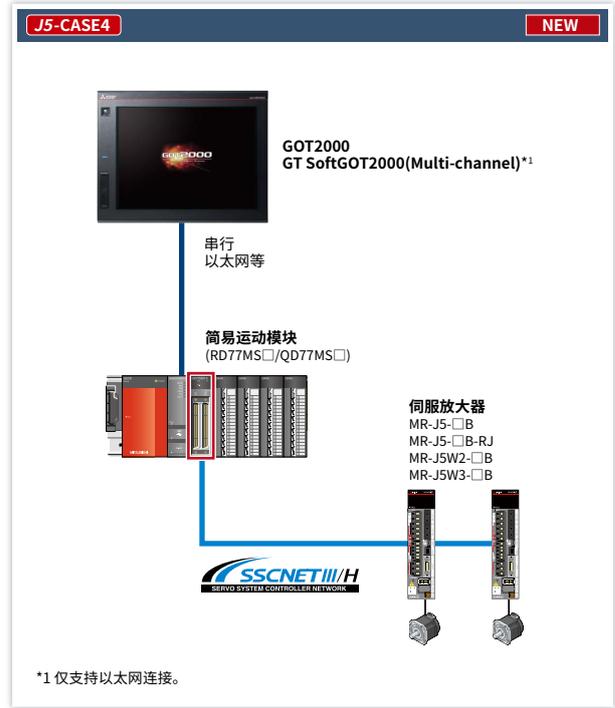
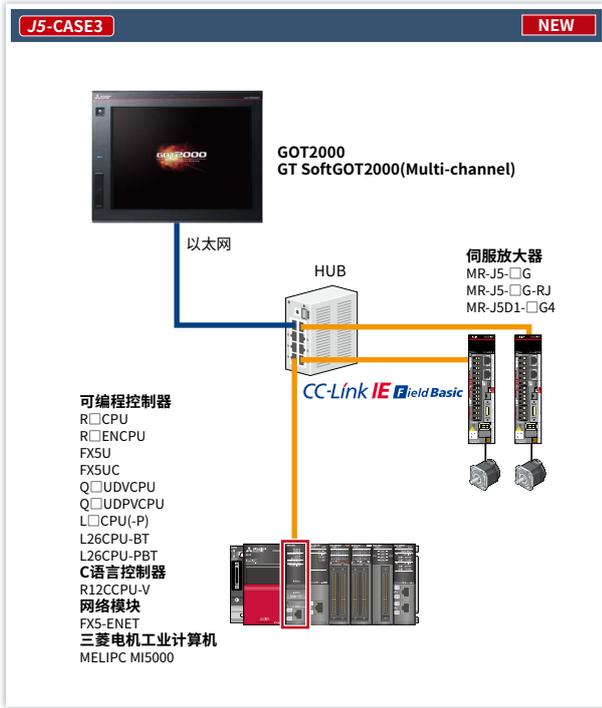
其他系统配置请参见P.6-9



■ 实现了GOT与伺服系统关联的系统配置

MELSERVO-J5

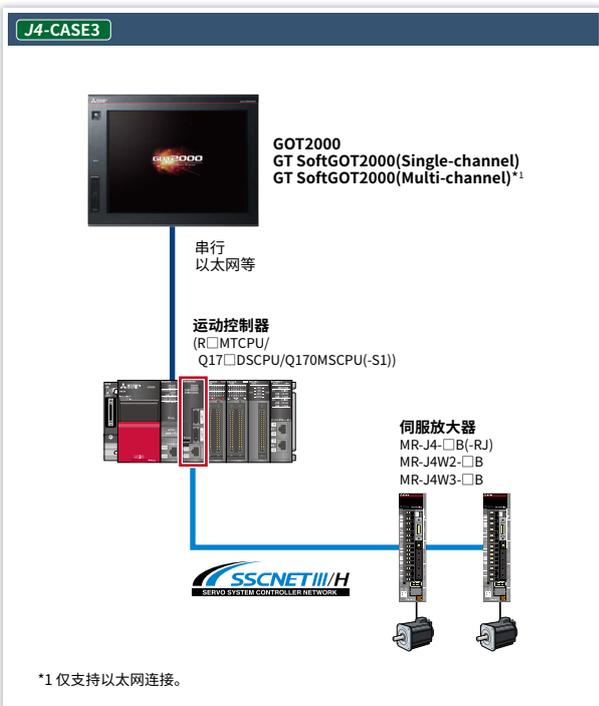
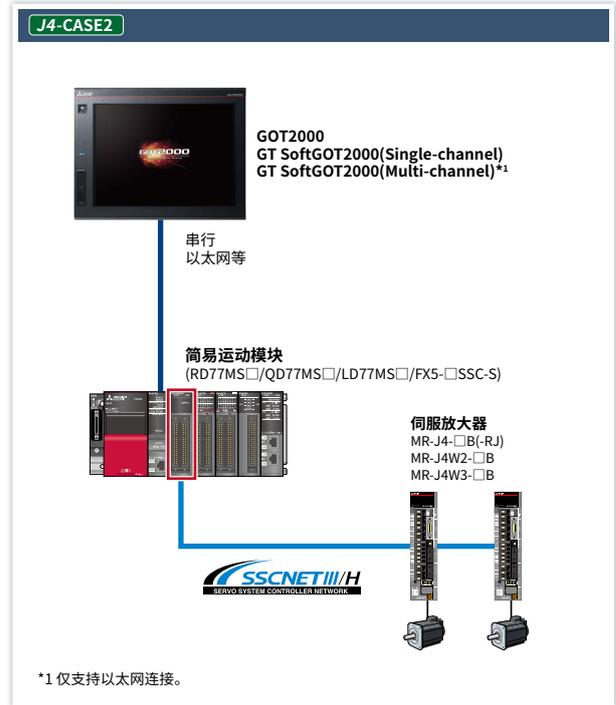
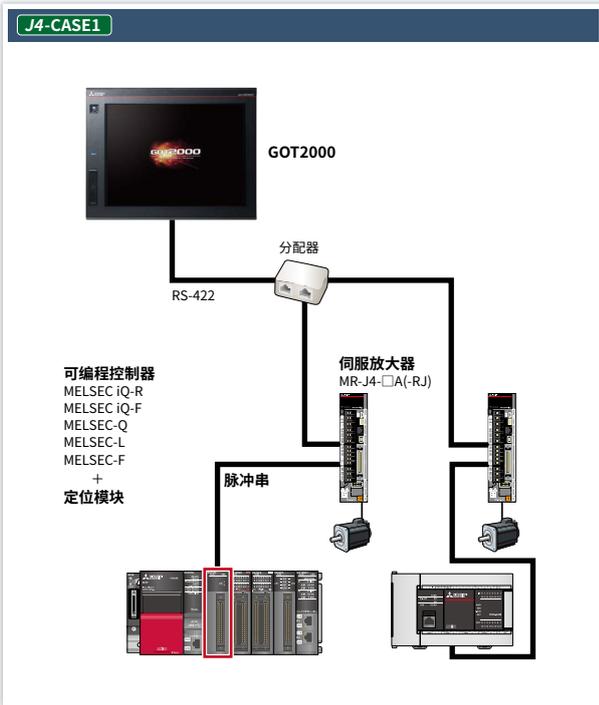
1 实现了GOT与伺服系统关联的系统配置



■ 实现了GOT与伺服系统关联的系统配置

MELSERVO-J4

1 实现了GOT与伺服系统关联的系统配置

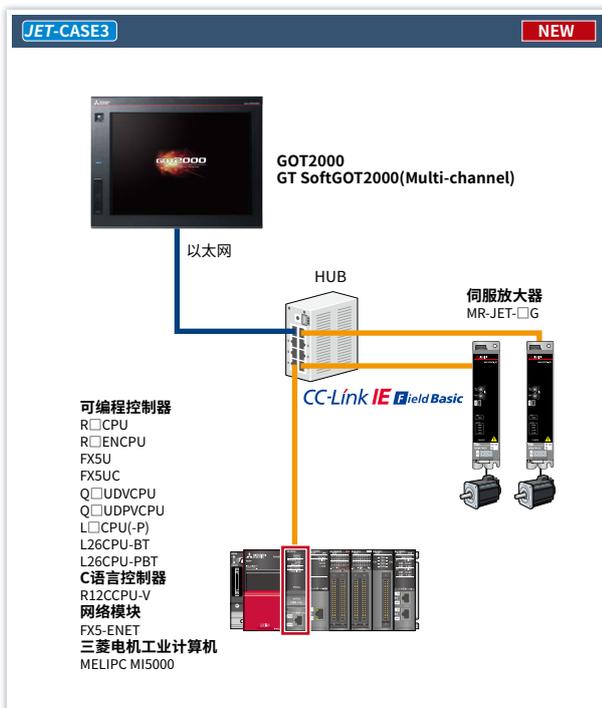
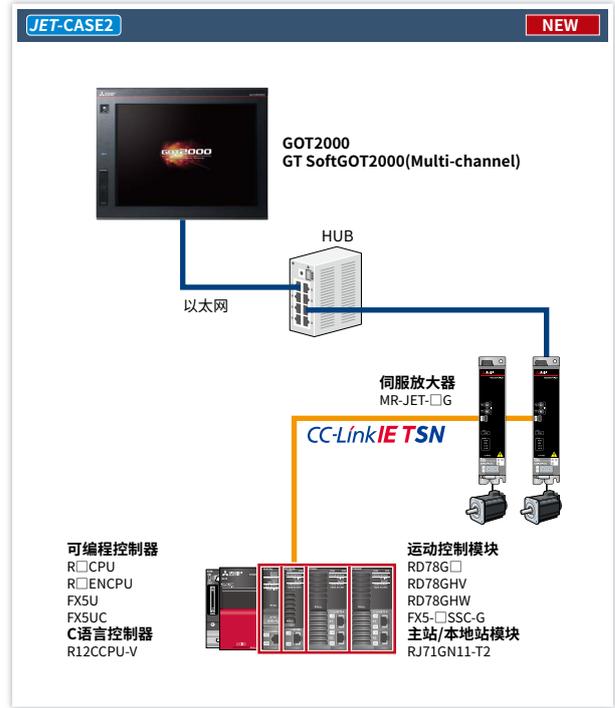
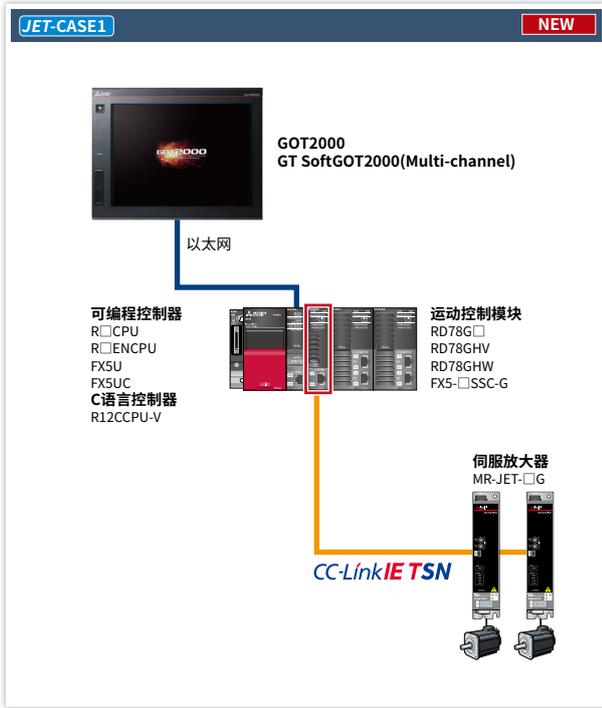


* 支持的功能、规格因使用的机器而异，详情请参照手册。

■ 实现了GOT与伺服系统关联的系统配置

MELSERVO-JET

1 实现了GOT与伺服系统关联的系统配置

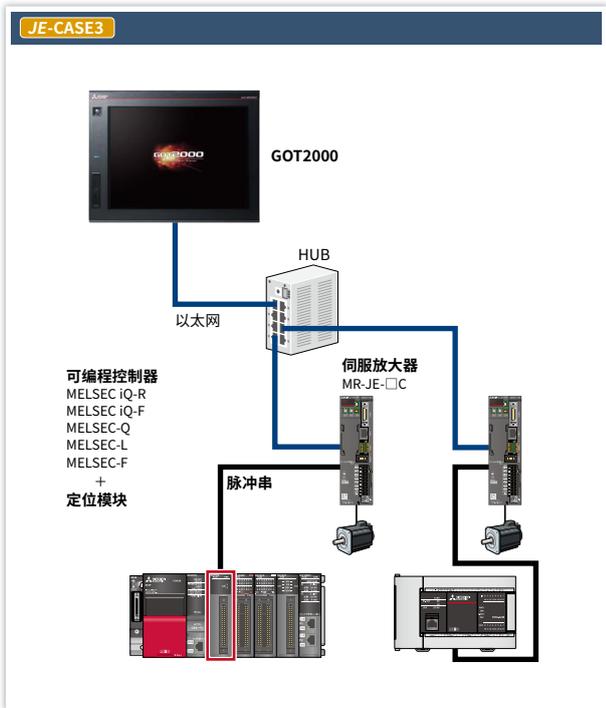
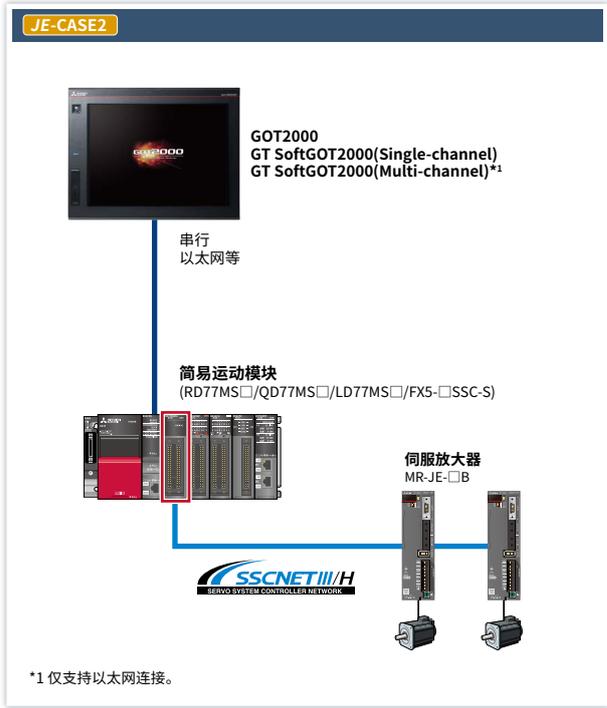
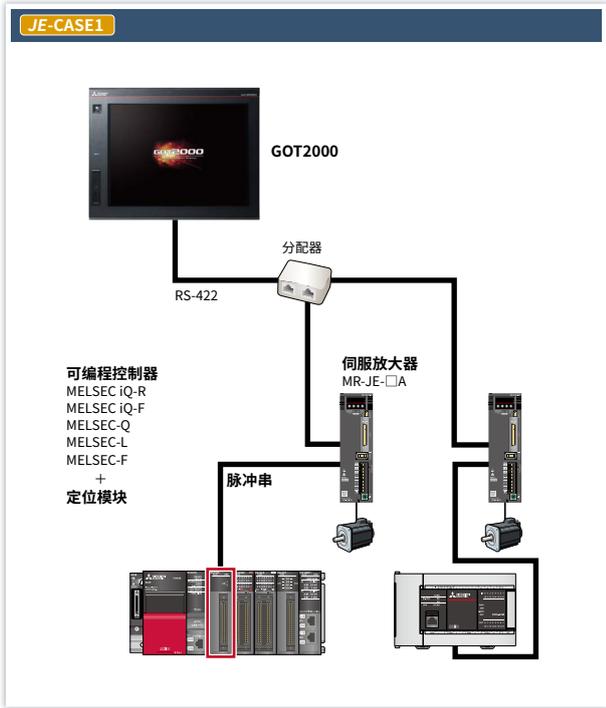


* 支持的功能、规格因使用的机器而异, 详情请参照手册。

■ 实现了GOT与伺服系统关联的系统配置

MELSERVO-JE

1 实现了GOT与伺服系统关联的系统配置



* 支持的功能、规格因使用的机器而异，详情请参照手册。

支持系统配置的机种一览表

支持的GOT机种、功能会根据系统配置而有所不同。请参照以下的一览表确认详情。

■用语说明

用语	说明
用户创建画面	无需使用样本画面,可通过数值显示、指示灯等对象自由地配置想要显示的参数或各种信息。 支持用户创建画面的GT Works3版本会根据系统配置而有所不同。
样本画面	样本画面是随GT Works3附带的画面数据。(2024年1月) 仅限于GT27**-V(640×480)、GT2104-R(480×272)、GS21**-W-N(800×480)。 使用其他GOT时,可更改GOT类型并将其引用于不同分辨率的GOT。 支持样本画面的GT Works3版本会根据系统配置而有所不同。
专用画面	专用画面是GOT扩展功能所提供的画面,无需用户创建的画面。 支持GT Works3的版本会根据连接机种、可连接形态而有所不同。
FA透明传送功能	本功能是无需直接连接FA机器与计算机,将计算机连接到GOT,即可从计算机进行FA机器的启动、调整作业的功能。 支持GT Works3的版本会根据连接机种、可连接形态而有所不同。详情请参照GOT2000系列连接手册。

■GT27/GT25

●:支持 -:不支持

CASE	系统配置				指令接口	名称	形式	用户创建画面	样本画面	专用画面	FA透明传送功能	
	与GOT、GT SoftGOT2000直接连接的机器	名称	形式	名称								
J5-CASE1 NEW	以太网	可编程控制器CPU+运动控制模块	R□CPU/ R□ENCPU	RD78G□/ RD78GH□	CC-Link IE TSN	伺服放大器	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G	●	●	●*4	-	
			FX5U/ FX5UC	FX5-□SSC-G			MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4	●	-	●*4	-	
			R12CCPU-V	RD78G□/ RD78GH□			MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G	●	●*3	●*4	-	
							MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4	●	-	●*4	-	
J5-CASE2 NEW	以太网	伺服放大器	MR-J5-□G/ MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/ MR-J5W3-□G		CC-Link IE TSN	可编程控制器CPU+运动控制模块	R□CPU/ R□ENCPU RD78G□/ RD78GH□	●	●*3	-	-	
							FX5U/ FX5UC	FX5-□SSC-G	●	●*3	-	-
							R□CPU/ R□ENCPU	RD78G□/ RD78GH□	●	-	-	-
							MR-J5D1-□G4/ MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4	FX5U/ FX5UC	FX5-□SSC-G	●	-	-
J5-CASE3 NEW	以太网	伺服放大器	MR-J5-□G/ MR-J5-□G-RJ		CC-Link IE 现场网络 Basic	可编程控制器CPU	R□CPU/R□ENCPU/ FX5U/FX5UC/ Q□UDVPCPU/Q□UDPVCPU/ L□CPU(-P)/L26CPU-BT/L26CPU-PBT	●	●*3	-	-	
							C语言控制器(MELSEC iQ-R系列)	R12CCPU-V	●	●*3	-	-
							以太网模块(MELSEC iQ-F系列)	FX5-ENET	●	●*3	-	-
							MELIPC	MI5122-VW	●	●*3	-	-
							可编程控制器CPU	R□CPU/R□ENCPU/ FX5U/FX5UC/ Q□UDVPCPU/Q□UDPVCPU/ L□CPU(-P)/L26CPU-BT/L26CPU-PBT	●	-	-	-
							C语言控制器(MELSEC iQ-R系列)	R12CCPU-V	●	-	-	-
J5-CASE4 NEW	串行、以太网等	可编程控制器CPU+简易运动模块	R□CPU	RD77MS□	SSCNETⅢ/H	伺服放大器	MR-J5-□B/MR-J5-□B-RJ/ MR-J5W2-□B/ MR-J5W3-□B	●	●*3	●*4	-	
			Q□CPU	QD77MS□			●	●	●*4	-		
J5-CASE5 NEW	串行、以太网等	可编程控制器CPU+运动控制器	R□CPU	R□MTCPU	SSCNETⅢ/H	伺服放大器	MR-J5-□B/MR-J5-□B-RJ/ MR-J5W2-□B/ MR-J5W3-□B	●	●*3	●*4	-	
			Q□CPU	Q17□DSCPU			●	●*3	●*4	-		
J5-CASE6 NEW	以太网	可编程控制器CPU+CC-Link IE TSN 装载模块	R□CPU/ R□ENCPU/ R□SFCPU/ R12CCPU-V/ R102WPCPU-W	RJ71GN11-T2	CC-Link IE TSN	伺服放大器	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G/ MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4	●	-	-	-	
			R□CPU/ R□ENCPU	RJ71GN11-EIP			●	-	-	-		

*3 样本画面是假设特定的系统配置而设置的。例如,GOT与可编程控制器CPU连接,由运动控制模块控制伺服放大器等。使用样本画面时,需要按照实际的系统配置来更改设置。引用GT27**-V(640×480)用的样本画面。

*4 支持的专用画面会根据系统配置或伺服放大器而有所不同,详情请参照“GOT2000系列连接手册(三菱电机机器连接篇)”、“GOT2000系列主机使用说明书(监视篇)”。

关于样本画面的注意事项

根据所使用的系统配置(P.5 ~)、伺服放大器,样本画面可能不支持该系统配置。符合上述情形时,请参照P.45 用户创建画面。
 本公司将不定期更新样本画面,部分画面可能与本文中的嵌入式画面不同、或未曾刊登的功能画面。
 关于最新的样本画面,敬请垂询当地销售公司。

■GT27/GT25

●:支持 -:不支持

CASE	系统配置				指令接口	名称	形式	用户创建画面	样本画面	专用画面	FA透明传送功能
	连接形态	名称	形式	与GOT、GT SoftGOT2000直接连接的机器							
J4-CASE1	RS-422	伺服放大器	MR-J4-□A/ MR-J4-□A-RJ		脉冲串(串行)	可编程控制器CPU+定位模块	MELSEC iQ-R系列可编程控制器CPU+RD75D□等/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器CPU(内置定位功能)/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器CPU+FX5-20PG-P等/ MELSEC-Q系列可编程控制器CPU+QD75D□/ MELSEC-L系列可编程控制器CPU+LD75D□等/ MELSEC-F系列可编程控制器CPU(内置定位功能)/ MELSEC-F系列可编程控制器CPU+FX3U-1PG等	●	●	●*1+4	-
J4-CASE2	串行、以太网等	可编程控制器CPU+简易运动模块	R□CPU	RD77MS□	SSCNETⅢ/H	伺服放大器	MR-J4-□B/ MR-J4-□B-RJ/ MR-J4W2-□B/ MR-J4W3-□B	●	●	●*4	-
			FX5CPU	FX5-□SSC-S				●	-	●*4	-
			L□HCPU	LD77MS□				●	-	●*4	-
			Q□CPU	QD77MS□				●	●*3	●*4	-
			L□CPU	LD77MS□				●	-	●*4	-
J4-CASE3	串行、以太网等	可编程控制器CPU+运动控制器	R□CPU	R□MTCPU	SSCNETⅢ/H	伺服放大器	MR-J4-□B/ MR-J4-□B-RJ/ MR-J4W2-□B/ MR-J4W3-□B	●	●*3	●*4	●
			Q□CPU	Q17□DSCPU				●	●*3	●*4	●
			Q□CPU	Q170MSCPU				●	-	●*4	●
J4-CASE4	串行、以太网等	可编程控制器CPU+CC-Link IE现场网络简易运动模块	R□CPU	RD77GF□	CC-Link IE现场网络	伺服放大器	MR-J4-□GF/ MR-J4-□GF-RJ	●	-	●*4	-
			Q□CPU	QD77GF□				●	-	●*4	-
		可编程控制器CPU+CC-Link IE现场网络主站/本地站模块	R□CPU	RJ71GF11-T2				●	-	●*4	-
			Q□CPU	QJ71GF11-T2				●	-	●*4	-
		CC-Link IE内置CPU模块	R□ENCPU	●				-	●*4	-	
		可编程控制器CPU+CC-Link IE内置以太网模块	R□CPU	RJ71EN71				●	-	●*4	-

*1 使用专用画面“智能模块监视功能”时,需要在可编程控制器与GOT间追加电缆。

*3 样本画面是假设特定的系统配置而设置的。例如,GOT与可编程控制器CPU连接,由运动控制模块控制伺服放大器等。使用样本画面时,需要按照实际的系统配置来更改设置。引用GT27**-(640×480)用的样本画面。

*4 支持的专用画面会根据系统配置或伺服放大器而有所不同,详情请参照“GOT2000系列连接手册(三菱电机机器连接篇)”、“GOT2000系列主机使用说明书(监视篇)”。

GOT与驱动器(伺服)关联的解决方案

2

支持系统配置的机种一览表

■GT27/GT25

●:支持 -:不支持

CASE	系统配置				指令接口	控制器/伺服放大器		用户创建画面	样本画面	专用画面	FA透明传送功能	
	连接形态	名称	形式			名称	形式					
JET-CASE1 NEW	以太网	可编程控制器CPU+运动控制模块	R□CPU/ R□ENCPU	RD78G□/ RD78GH□	CC-Link IE TSN	伺服放大器	MR-JET-□G	●	-	●*4	-	
			FX5U/ FX5UC	FX5-□SSC-S				●	-	●*4	-	
			R12CCPU-V	RD78G□/ RD78GH□				●	-	-	-	
JET-CASE2 NEW	以太网	伺服放大器	MR-JET-□G		CC-Link IE TSN	可编程控制器CPU+运动控制模块	R□CPU/ R□ENCPU	RD78G□/ RD78GH□	●	●*5	-	-
							FX5U/ FX5UC	FX5-□SSC-G	●	●*5	-	-
JET-CASE3 NEW	以太网	伺服放大器	MR-JET-□G		CC-Link IE 现场网络 Basic	可编程控制器CPU	R□CPU/R□ENCPU/ FX5U/FX5UC/ Q□UDVCPU/Q□UDPVCPU/ L□CPU(-P)/L26CPU-BT/L26CPU-PBT	●	●*5	-	-	
							C语言控制器 (MELSEC iQ-R系列)	R12CCPU-V	●	●*5	-	-
							以太网模块 (MELSEC iQ-F系列)	FX5-ENET	●	●*5	-	-
							MELIPC	MI5122-VW	●	●*5	-	-
JET-CASE4 NEW	以太网	可编程控制器CPU+CC-Link IE TSN 装载模块	R□CPU/ R□ENCPU/ R□SFCPU/ R12CCPU-V/ R102WCPU-W	RJ71GN11-T2	CC-Link IE TSN	伺服放大器	MR-JET-□G	●	-	-	-	
			R□CPU/ R□ENCPU	RJ71GN11-EIP				●	-	-	-	
JE-CASE1	RS-422	伺服放大器	MR-JE-□A		脉冲串 (串行)	可编程控制器CPU+定位模块	MELSEC iQ-R系列可编程控制器CPU+RD75D□等/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器CPU(内置定位功能)/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器CPU+FX5-20PG-P等/ MELSEC-Q系列可编程控制器CPU+QD75D□/ MELSEC-L系列可编程控制器CPU+LD75D□等/ MELSEC-F系列可编程控制器CPU(内置定位功能)/ MELSEC-F系列可编程控制器CPU+FX3U-1PG等	●	-	●*1*4	-	
JE-CASE2	串行、以太网等	可编程控制器CPU+简易运动模块	R□CPU	RD77MS□	SSCNETⅢ/H	伺服放大器	MR-JE-□B	●	●*3	●*4	●	
			FX5CPU	FX5-□SSC-S				●	●	●*4	-	
			L□HCPU	LD77MS□				●	-	●*4	-	
			Q□CPU	QD77MS□				●	-	●*4	●	
			L□CPU	LD77MS□				●	-	●*4	●	
JE-CASE3	以太网	伺服放大器	MR-JE-□C		脉冲串 (串行)	可编程控制器CPU+定位模块	MELSEC iQ-R系列可编程控制器CPU+RD75D□等/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器CPU(内置定位功能)/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器CPU+FX5-20PG-P等/ MELSEC-Q系列可编程控制器CPU+QD75D□/ MELSEC-L系列可编程控制器CPU+LD75D□等/ MELSEC-F系列可编程控制器CPU(内置定位功能)/ MELSEC-F系列可编程控制器CPU+FX3U-1PG等	●	-	●	-	

*1 使用专用画面“智能模块监视功能”时,需要在可编程控制器与GOT间追加电缆。

*3 样本画面是假设特定的系统配置而设置的。例如,GOT与可编程控制器CPU连接,由运动控制模块控制伺服放大器等。使用样本画面时,需要按照实际的系统配置来更改设置。引用GT27**-V(640×480)用的样本画面。

*4 支持的专用画面会根据系统配置或伺服放大器而有所不同,详情请参照“GOT2000系列连接手册(三菱电机机器连接篇)”、“GOT2000系列主机使用说明书(监视篇)”。

*5 样本画面是假设特定的系统配置而设置的。例如,GOT与可编程控制器CPU连接,由运动控制模块控制伺服放大器等。使用样本画面时,需要按照实际的系统配置来更改设置。引用GS21**-W-N(800×480)用的样本画面。

关于样本画面的注意事项

根据所使用的系统配置(P.5 ~)、伺服放大器,样本画面可能不支持该系统配置。符合上述情形时,请参照P.45 用户创建画面。
 本公司将不定期更新样本画面,部分画面可能与本文中的嵌入式画面不同、或未曾刊登的功能画面。
 关于最新的样本画面,敬请垂询当地销售公司。

GT21

●:支持 -:不支持

CASE	系统配置				指令接口	控制器/伺服放大器		用户创建画面	样本画面	专用画面	FA透明传送功能	
	连接形态	名称	形式			名称	形式					
J5-CASE1 NEW	以太网	可编程控制器CPU+运动控制模块	R□CPU/ R□ENCPU	RD78G□/ RD78GH□	CC-Link IE TSN	伺服放大器	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G	●	-	-	-	
			FX5U/ FX5UC	FX5-□SSC-G			MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4	●	-	-	-	
			R12CCPU-V	RD78G□/ RD78GH□			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	以太网	伺服放大器	MR-J5-□G/ MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/ MR-J5W3-□G		CC-Link IE TSN	可编程控制器CPU+运动控制模块	R□CPU/ R□ENCPU	RD78G□/ RD78GH□	●	-	-	-
							FX5U/ FX5UC	FX5-□SSC-G	●	-	-	-
			MR-J5D1-□G4/ MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4				R□CPU/ R□ENCPU	RJ71GN11-T2	●	-	-	-
							FX5U/ FX5UC	FX5-□SSC-G	●	-	-	-
J5-CASE3 NEW	以太网	伺服放大器	MR-J5-□G/ MR-J5-□G-RJ		CC-Link IE 现场网络 Basic	可编程控制器CPU	R□CPU/R□ENCPU/ FX5U/FX5UC/ Q□UDVCPU/Q□UDPVCPU/ L□CPU(-)/L26CPU-BT/L26CPU-PBT	●	-	-	-	
							C语言控制器 (MELSEC iQ-R系列)	R12CCPU-V	●	-	-	-
								以太网模块 (MELSEC iQ-F系列)	FX5-ENET	●	-	-
			MR-J5D1-□G4			可编程控制器CPU			R□CPU/R□ENCPU/ FX5U/FX5UC/ Q□UDVCPU/Q□UDPVCPU/ L□CPU(-)/L26CPU-BT/L26CPU-PBT	●	-	-
							C语言控制器 (MELSEC iQ-R系列)		R12CCPU-V	●	-	-
								以太网模块 (MELSEC iQ-F系列)	FX5-ENET	●	-	-
J5-CASE4 NEW	串行、以太网等	可编程控制器CPU+简易运动模块	R□CPU	RD77MS□	SSCNETⅢ/H	伺服放大器			MR-J5-□B/MR-J5-□B-RJ/ MR-J5W2-□B/ MR-J5W3-□B	-	-	-
			Q□CPU	QD77MS□			MR-J5-□B/MR-J5-□B-RJ/ MR-J5W2-□B/ MR-J5W3-□B		●	-	-	-
J5-CASE5 NEW	串行、以太网等	可编程控制器CPU+运动控制器	R□CPU	R□MTCPU	SSCNETⅢ/H	伺服放大器	MR-J5-□B/MR-J5-□B-RJ/ MR-J5W2-□B/ MR-J5W3-□B	-	-	-	-	
			Q□CPU	Q17□DSCPU			MR-J5-□B/MR-J5-□B-RJ/ MR-J5W2-□B/ MR-J5W3-□B	●	-	-	-	
J5-CASE6 NEW	以太网	可编程控制器CPU+CC-Link IE TSN 装载模块	R□CPU/ R□ENCPU/ R□SFCPU/ R12CCPU-V/ R102WCPU-W	RJ71GN11-T2	CC-Link IE TSN	伺服放大器	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G/ MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4	●	-	-	-	
			R□CPU/ R□ENCPU	RJ71GN11-EIP				●	-	-	-	

GOT与驱动器(伺服)关联的解决方案

■GT21

●:支持 -:不支持

CASE	系统配置				指令接口	名称	形式	用户创建画面	样本画面	专用画面	FA透明传送功能
	连接形态	名称	形式								
J4-CASE1	RS-422	伺服放大器	MR-J4-□A/ MR-J4-□A-RJ		脉冲串(串行)	可编程控制器CPU+定位模块	MELSEC iQ-R系列可编程控制器CPU+RD75D□等/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器CPU(内置定位功能)/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器CPU+FX5-20PG-P等/ MELSEC-Q系列可编程控制器CPU+QD75D□/ MELSEC-L系列可编程控制器CPU+LD75D□等/ MELSEC-F系列可编程控制器CPU(内置定位功能)/ MELSEC-F系列可编程控制器CPU+FX3U-1PG等	●	●	-	-
J4-CASE2	串行、以太网等	可编程控制器CPU+简易运动模块	R□CPU	RD77MS□	SSCNETⅢ/H	伺服放大器	MR-J4-□B/ MR-J4-□B-RJ/ MR-J4W2-□B/ MR-J4W3-□B	●	●*6	-	-
			FX5CPU	FX5-□SSC-S				●	●	-	-
			L□HCPU	LD77MS□				●	-	-	-
			Q□CPU	QD77MS□				●	-	-	-
			L□CPU	LD77MS□				●	-	-	-
J4-CASE3	串行、以太网等	可编程控制器CPU+运动控制器	R□CPU	R□MTCPU	SSCNETⅢ/H	伺服放大器	MR-J4-□B/ MR-J4-□B-RJ/ MR-J4W2-□B/ MR-J4W3-□B	●	-	-	●*2
			Q□CPU	Q17□DSCPU				●	-	-	●*2
			Q□CPU	Q170MSCPU				●	-	-	●*2
J4-CASE4	串行、以太网等	可编程控制器CPU+CC-Link IE现场网络简易运动模块	R□CPU	RD77GF□	CC-Link IE现场网络	伺服放大器	MR-J4-□GF/ MR-J4-□GF-RJ	●	-	-	-
			Q□CPU	QD77GF□				●	-	-	-
		可编程控制器CPU+CC-Link IE现场网络主站/本地站模块	R□CPU	RJ71GF11-T2				●	-	-	-
			Q□CPU	QJ71GF11-T2				●	-	-	-
		CC-Link IE内置CPU模块	R□ENCPU					●	-	-	-
		可编程控制器CPU+CC-Link IE内置以太网模块	R□CPU	RJ71EN71				●	-	-	-

*2 无法访问伺服放大器或向伺服放大器传送数据。

*6 样本画面是假设特定的系统配置而设置的。例如，GOT与可编程控制器CPU连接，由运动控制模块控制伺服放大器等。使用样本画面时，需要按照实际的系统配置来更改设置。引用GT2104-R(480×272)用的样本画面。

关于样本画面的注意事项

根据所使用的系统配置(P.5 ~)、伺服放大器,样本画面可能不支持该系统配置。符合上述情形时,请参照P.45 用户创建画面。
 本公司将不定期更新样本画面,部分画面可能与本文中的嵌入式画面不同、或未曾刊登的功能画面。
 关于最新的样本画面,敬请垂询当地销售公司。

GT21

●:支持 -:不支持

CASE	系统配置				指令接口	控制器/伺服放大器		用户创建画面	样本画面	专用画面	FA透明传送功能	
	连接形态	名称	形式			名称	形式					
JET-CASE1 NEW	以太网	可编程控制器CPU+运动控制模块	R□CPU/ R□ENCPU	RD78G□/ RD78GH□	CC-Link IE TSN	伺服放大器	MR-JET-□G	●	-	-	-	
			FX5U/ FX5UC	FX5-□SSC-S				●	-	-	-	
			R12CCPU-V	RD78G□/ RD78GH□				●	-	-	-	
JET-CASE2 NEW	以太网	伺服放大器	MR-JET-□G		CC-Link IE TSN	可编程控制器CPU+运动控制模块	R□CPU/ R□ENCPU	RD78G□/ RD78GH□	●	●*5	-	-
							FX5U/ FX5UC	FX5-□SSC-G	●	●*5	-	-
JET-CASE3 NEW	以太网	伺服放大器	MR-JET-□G		CC-Link IE 现场网络 Basic	可编程控制器CPU	R□CPU/R□ENCPU/ FX5U/FX5UC/ Q□UDVCPU/Q□UDPVCPU/ L□CPU(-P)/L26CPU-BT/L26CPU-PBT	●	●*5	-	-	
							C语言控制器 (MELSEC iQ-R系列)	R12CCPU-V	●	●*5	-	-
							以太网模块 (MELSEC iQ-F系列)	FX5-ENET	●	●*5	-	-
							MELIPC	MI5122-VW	●	●*5	-	-
JET-CASE4 NEW	以太网	可编程控制器CPU+CC-Link IE TSN 装载模块	R□CPU/ R□ENCPU/ R□SFCPU/ R12CCPU-V/ R102WCPU-W	RJ71GN11-T2	CC-Link IE TSN	伺服放大器	MR-JET-□G	●	-	-	-	
			R□CPU/ R□ENCPU	RJ71GN11-EIP				●	-	-	-	
JE-CASE1	RS-422	伺服放大器	MR-JE-□A		脉冲串 (串行)	可编程控制器CPU+定位模块	MELSEC iQ-R系列可编程控制器CPU+RD75D□等/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器CPU(内置定位功能)/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器CPU+FX5-20PG-P等/ MELSEC-Q系列可编程控制器CPU+QD75D□/ MELSEC-L系列可编程控制器CPU+LD75D□等/ MELSEC-F系列可编程控制器CPU(内置定位功能)/ MELSEC-F系列可编程控制器CPU+FX3U-1PG等	●	-	-	-	
JE-CASE2	串行、以太网等	可编程控制器CPU+简易运动模块	R□CPU	RD77MS□	SSCNETⅢ/H	伺服放大器	MR-JE-□B	●	-	-	-	
			FX5CPU	FX5-□SSC-S				●	-	-	-	
			L□HCPU	LD77MS□				●	-	-	-	
			Q□CPU	QD77MS□				●	-	-	-	
			L□CPU	LD77MS□				●	-	-	-	
JE-CASE3	以太网	伺服放大器	MR-JE-□C		脉冲串 (串行)	可编程控制器CPU+定位模块	MELSEC iQ-R系列可编程控制器CPU+RD75D□等/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器CPU(内置定位功能)/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器CPU+FX5-20PG-P等/ MELSEC-Q系列可编程控制器CPU+QD75D□/ MELSEC-L系列可编程控制器CPU+LD75D□等/ MELSEC-F系列可编程控制器CPU(内置定位功能)/ MELSEC-F系列可编程控制器CPU+FX3U-1PG等	●	-	-	-	

5 样本画面是假设特定的系统配置而设置的。例如,GOT与可编程控制器CPU连接,由运动控制模块控制伺服放大器等。使用样本画面时,需要按照实际的系统配置来更改设置。引用GS21-W-N(800×480)用的样本画面。

GOT与驱动器(伺服)关联的解决方案

2

支持系统配置的机种一览表

■GT SoftGOT2000(单CH连接)

●:支持 -:不支持

CASE	系统配置				指令接口	控制器/伺服放大器		用户创建画面	样本画面	专用画面	FA透明传送功能
	连接形态	名称	形式			名称	形式				
J5-CASE1	以太网	可编程控制器CPU+运动控制模块	R□CPU/ R□ENCPU	RD78G□/ RD78GH□	CC-Link IE TSN	伺服放大器	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G	-	-	-	-
			FX5U/ FX5UC	FX5-□SSC-G			MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4	-	-	-	-
			R12CCPU-V	RD78G□/ RD78GH□			MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G	-	-	-	-
J5-CASE2	以太网	伺服放大器	MR-J5-□G/ MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/ MR-J5W3-□G	CC-Link IE TSN	可编程控制器CPU+运动控制模块	R□CPU/ R□ENCPU	RD78G□/ RD78GH□	-	-	-	-
						FX5U/ FX5UC	FX5-□SSC-G	-	-	-	-
			MR-J5D1-□G4/ MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4			R□CPU/ R□ENCPU/ R12CCPU-V	RJ71GN11-T2	-	-	-	-
						FX5U/ FX5UC	FX5-□SSC-G	-	-	-	-
J5-CASE3	以太网	伺服放大器	MR-J5-□G/ MR-J5-□G-RJ	CC-Link IE 现场网络 Basic	可编程控制器CPU	R□CPU/R□ENCPU/ FX5U/FX5UC/ Q□UDVCPU/Q□UDPVCPU/ L□CPU(-P)/L26CPU-BT/L26CPU-PBT	-	-	-	-	
						C语言控制器 (MELSEC iQ-R系列)	R12CCPU-V	-	-	-	-
						以太网模块 (MELSEC iQ-F系列)	FX5-ENET	-	-	-	-
			MR-J5D1-□G4			MELIPC	MI5122-VW	-	-	-	-
						R□CPU/R□ENCPU/ FX5U/FX5UC/ Q□UDVCPU/Q□UDPVCPU/ L□CPU(-P)/L26CPU-BT/L26CPU-PBT	-	-	-	-	
						C语言控制器 (MELSEC iQ-R系列)	R12CCPU-V	-	-	-	-
以太网	可编程控制器CPU+简易运动模块	R□CPU	RD77MS□	SSCNETⅢ/H	伺服放大器	MR-J5-□B/MR-J5-□B-RJ/ MR-J5W2-□B/ MR-J5W3-□B	-	-	-	-	
		Q□CPU	QD77MS□			-	-	-	-		
以太网	可编程控制器CPU+运动控制器	R□CPU	R□MTCPU	SSCNETⅢ/H	伺服放大器	MR-J5-□B/MR-J5-□B-RJ/ MR-J5W2-□B/ MR-J5W3-□B	-	-	-	-	
		Q□CPU	Q17□DSCPU			-	-	-	-		
以太网	可编程控制器CPU+CC-Link IE TSN 装载模块	R□CPU/ R□ENCPU/ R□SFCPU/ R12CCPU-V/ R102WCPU-W	RJ71GN11-T2	CC-Link IE TSN	伺服放大器	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G/ MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4	-	-	-	-	
		R□CPU/ R□ENCPU	RJ71GN11-EIP			-	-	-	-		

关于样本画面的注意事项

根据所使用的系统配置(P.5 ~)、伺服放大器,样本画面可能不支持该系统配置。符合上述情形时,请参照P.45 用户创建画面。
 本公司将不定期更新样本画面,部分画面可能与本文中的嵌入式画面不同、或未曾刊登的功能画面。
 关于最新的样本画面,敬请垂询当地销售公司。

■GT SoftGOT2000(单CH连接)

●:支持 -:不支持

CASE	系统配置				指令接口	名称	形式	用户创建画面	样本画面	专用画面	FA透明传送功能
	连接形态	名称	形式								
J4-CASE1	RS-422	伺服放大器	MR-J4-□A/ MR-J4-□A-RJ		脉冲串 (串行)	可编程控制器CPU+ 定位模块	MELSEC iQ-R系列可编程控制器 CPU+RD75D□等/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器 CPU(内置定位功能)/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器 CPU+FX5-20PG-P等/ MELSEC-Q系列可编程控制器 CPU+QD75D□/ MELSEC-L系列可编程控制器 CPU+LD75D□等/ MELSEC-F系列可编程控制器 CPU(内置定位功能)/ MELSEC-F系列可编程控制器 CPU+FX3U-1PG等	-	-	-	-
J4-CASE2	串行、 以太网 等	可编程控制器CPU+ 简易运动模块	R□CPU	RD77MS□	SSCNETⅢ/H	伺服放大器	MR-J4-□B/ MR-J4-□B-RJ/ MR-J4W2-□B/ MR-J4W3-□B	●	-	-	-
			FX5CPU	FX5-□SSC-S				●	-	-	-
			L□HCPU	LD77MS□				-	-	-	-
			Q□CPU	QD77MS□				-	-	-	-
J4-CASE3	串行、 以太网 等	可编程控制器CPU+ 运动控制器	R□CPU	R□MTCPU	SSCNETⅢ/H	伺服放大器	MR-J4-□B/ MR-J4-□B-RJ/ MR-J4W2-□B/ MR-J4W3-□B	●	-	-	-
			Q□CPU	Q17□DSCPU				-	-	-	-
			Q□CPU	Q170MSCPU				-	-	-	-
J4-CASE4	以太网	可编程控制器CPU+ CC-Link IE 现场网络 简易运动模块	R□CPU	RD77GF□	CC-Link IE 现场网络	伺服放大器	MR-J4-□GF/ MR-J4-□GF-RJ	-	-	-	-
			Q□CPU	QD77GF□				-	-	-	-
		可编程控制器CPU+ CC-Link IE 现场网络 主站/本地站模块	R□CPU	RJ71GF11-T2				-	-	-	-
			Q□CPU	QJ71GF11-T2				-	-	-	-
		CC-Link IE内置 CPU模块	R□ENCPU					-	-	-	-
		可编程控制器CPU+ CC-Link IE内置 以太网模块	R□CPU	RJ71EN71				-	-	-	-

GOT与驱动器(伺服)关联的解决方案

2

支持系统配置的机种一览表

■GT SoftGOT2000(单CH连接)

●:支持 -:不支持

CASE	系统配置				指令接口	控制器/伺服放大器		用户创建画面	样本画面	专用画面	FA透明传送功能	
	连接形态	名称	形式			名称	形式					
JET-CASE1	以太网	可编程控制器CPU+运动控制模块	R□CPU/ R□ENCPU	RD78G□/ RD78GH□	CC-Link IE TSN	伺服放大器	MR-JET-□G	-	-	-	-	
			FX5U/ FX5UC	FX5-□SSC-S				-	-	-	-	
			R12CCPU-V	RD78G□/ RD78GH□				-	-	-	-	
JET-CASE2	以太网	伺服放大器	MR-JET-□G		CC-Link IE TSN	可编程控制器CPU+运动控制模块	R□CPU/ R□ENCPU	RD78G□/ RD78GH□	-	-	-	-
							FX5U/ FX5UC	FX5-□SSC-G	-	-	-	-
JET-CASE3	以太网	伺服放大器	MR-JET-□G		CC-Link IE 现场网络 Basic	可编程控制器CPU	R□CPU/R□ENCPU/ FX5U/FX5UC/ Q□UDVCPU/Q□UDPVCPU/ L□CPU(-P)/L26CPU-BT/L26CPU-PBT	-	-	-	-	
							C语言控制器 (MELSEC iQ-R系列)	R12CCPU-V	-	-	-	-
JET-CASE4	以太网	可编程控制器CPU+CC-Link IE TSN 装载模块	R□CPU/ R□ENCPU/ R□SFCPU/ R12CCPU-V/ R102WCPU-W	RJ71GN11-T2	CC-Link IE TSN	伺服放大器	MR-JET-□G	-	-	-	-	
			R□CPU/ R□ENCPU	RJ71GN11-EIP				-	-	-	-	
JE-CASE1	RS-422	伺服放大器	MR-JE-□A		脉冲串 (串行)	可编程控制器CPU+定位模块	MELSEC iQ-R系列可编程控制器CPU+RD75D□等/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器CPU(内置定位功能)/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器CPU+FX5-20PG-P等/ MELSEC-Q系列可编程控制器CPU+QD75D□/ MELSEC-L系列可编程控制器CPU+LD75D□等/ MELSEC-F系列可编程控制器CPU(内置定位功能)/ MELSEC-F系列可编程控制器CPU+FX3U-1PG等	-	-	-	-	
JE-CASE2	串行、以太网等	可编程控制器CPU+简易运动模块	R□CPU	RD77MS□	SSCNETⅢ/H	伺服放大器	MR-JE-□B	●	-	-	-	
			FX5CPU	FX5-□SSC-S				●	-	-	-	
			L□HCPU	LD77MS□				-	-	-	-	
			Q□CPU	QD77MS□				-	-	-	-	
JE-CASE3	以太网	伺服放大器	MR-JE-□C		脉冲串 (串行)	可编程控制器CPU+定位模块	MELSEC iQ-R系列可编程控制器CPU+RD75D□等/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器CPU(内置定位功能)/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器CPU+FX5-20PG-P等/ MELSEC-Q系列可编程控制器CPU+QD75D□/ MELSEC-L系列可编程控制器CPU+LD75D□等/ MELSEC-F系列可编程控制器CPU(内置定位功能)/ MELSEC-F系列可编程控制器CPU+FX3U-1PG等	-	-	-	-	

关于样本画面的注意事项

根据所使用的系统配置(P.5 ~)、伺服放大器,样本画面可能不支持该系统配置。符合上述情形时,请参照P.45 用户创建画面。
 本公司将不定期更新样本画面,部分画面可能与本文中的嵌入式画面不同、或未曾刊登的功能画面。
 关于最新的样本画面,敬请垂询当地销售公司。

■GT SoftGOT2000(多CH连接) NEW

●:支持 -:不支持

CASE	系统配置				指令接口	名称	形式	用户创建画面	样本画面	专用画面	FA透明传送功能		
	连接形态	名称	形式									控制器/伺服放大器	
J5-CASE1	以太网	可编程控制器CPU+运动控制模块	R□CPU/ R□ENCPU	RD78G□/ RD78GH□	CC-Link IE TSN	伺服放大器	MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G	●	●*3	●*4	-		
			FX5U/ FX5UC	FX5-□SSC-G			MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4	●	-	●*4	-		
							MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G	●	●*3	●*4	-		
							MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4	●	-	●*4	-		
			R12CCPU-V	RD78G□/ RD78GH□			MR-J5-□G/MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/MR-J5W3-□G	●	-	-	-		
							MR-J5D1-□G4/MR-J5D2-□G4/ MR-J5D3-□G4	●	-	-	-		
J5-CASE2	以太网	伺服放大器	MR-J5-□G/ MR-J5-□G-RJ/ MR-J5W2-□G/ MR-J5W3-□G	CC-Link IE TSN	可编程控制器CPU+运动控制模块	R□CPU/ R□ENCPU	RD78G□/ RD78GH□	●	-	-	-		
						FX5U/ FX5UC	FX5-□SSC-G	●	-	-	-		
						R□CPU/ R□ENCPU	R□ENCPU/ R12CCPU-V	RJ71GN11-T2	●	-	-	-	
								可编程控制器CPU+运动控制模块	R□CPU/ R□ENCPU	RD78G□/ RD78GH□	●	-	-
J5-CASE3	以太网	伺服放大器	MR-J5-□G/ MR-J5-□G-RJ	CC-Link IE 现场网络 Basic	可编程控制器CPU	R□CPU/R□ENCPU/ FX5U/FX5UC/ Q□UDVCPU/Q□UDPVCPU/ L□CPU(-)/L26CPU-BT/L26CPU-PBT	●	-	-	-			
						C语言控制器(MELSEC iQ-R系列)	R12CCPU-V	●	-	-	-		
						以太网模块(MELSEC iQ-F系列)	FX5-ENET	●	-	-	-		
						MELIPC	MI5122-VW	●	-	-	-		
J5-CASE4	以太网	可编程控制器CPU+简易运动模块	R□CPU	RD77MS□	SSCNETⅢ/H	伺服放大器	MR-J5-□B/MR-J5-□B-RJ/ MR-J5W2-□B/ MR-J5W3-□B	●	●*3	●*4	-		
							Q□CPU	QD77MS□	●	●*3	●*4	-	
							R□CPU	R□MTCPU	MR-J5-□B/MR-J5-□B-RJ/ MR-J5W2-□B/ MR-J5W3-□B	●	●*3	●*4	-
									Q□CPU	Q17□DSCPU	●	●*3	●*4
J5-CASE5	以太网	可编程控制器CPU+运动控制器	R□CPU	R□MTCPU	SSCNETⅢ/H	伺服放大器	MR-J5-□B/MR-J5-□B-RJ/ MR-J5W2-□B/ MR-J5W3-□B	●	●*3	●*4	-		
							Q□CPU	Q17□DSCPU	●	●*3	●*4	-	
							R□CPU/ R□ENCPU/ R□SFCPU/ R12CCPU-V/ R102WCPU-W	R□CPU/ R□ENCPU	RJ71GN11-T2	●	-	-	-
									RJ71GN11-EIP	●	-	-	-
J5-CASE6	以太网	可编程控制器CPU+CC-Link IE TSN 装载模块	R□CPU/ R□ENCPU/ R□SFCPU/ R12CCPU-V/ R102WCPU-W	R□CPU/ R□ENCPU	CC-Link IE TSN	伺服放大器	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	●	-	-	-		

*3 样本画面是假设特定的系统配置而设置的。例如, GOT与可编程控制器CPU连接,由运动控制模块控制伺服放大器等。使用样本画面时,需要按照实际的系统配置来更改设置。引用GT27**-V(640×480)用的样本画面。

*4 支持的专用画面会根据系统配置或伺服放大器而有所不同,详情请参照“GOT2000系列连接手册(三菱电机机器连接篇)”、“GOT2000系列主机使用说明书(监视篇)”。

GOT与驱动器(伺服)关联的解决方案

2

支持系统配置的机种一览表

■GT SoftGOT2000(多CH连接) NEW

●:支持 -:不支持

CASE	系统配置				指令接口	名称	形式	用户创建画面	样本画面	专用画面	FA透明传送功能
	连接形态	名称	形式								
J4-CASE1	RS-422	伺服放大器	MR-J4-□A/ MR-J4-□A-RJ		脉冲串(串行)	可编程控制器CPU+定位模块	MELSEC iQ-R系列可编程控制器CPU+RD75D□等/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器CPU(内置定位功能)/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器CPU+FX5-20PG-P等/ MELSEC-Q系列可编程控制器CPU+QD75D□/ MELSEC-L系列可编程控制器CPU+LD75D□等/ MELSEC-F系列可编程控制器CPU(内置定位功能)/ MELSEC-F系列可编程控制器CPU+FX3U-1PG等	-	-	-	-
J4-CASE2	以太网	可编程控制器CPU+简易运动模块	R□CPU	RD77MS□	SSCNETⅢ/H	伺服放大器	MR-J4-□B/ MR-J4-□B-RJ/ MR-J4W2-□B/ MR-J4W3-□B	●	●*3	●*4	-
			FX5CPU	FX5-□SSC-S				●	-	●*4	-
			L□HCPU	LD77MS□				-	-	●*4	-
			Q□CPU	QD77MS□				●	-	●*4	-
J4-CASE3	以太网	可编程控制器CPU+运动控制器	R□CPU	R□MTCPU	SSCNETⅢ/H	伺服放大器	MR-J4-□B/ MR-J4-□B-RJ/ MR-J4W2-□B/ MR-J4W3-□B	●	●*3	●*4	-
			Q□CPU	Q17□DSCPU				●	-	●*4	-
			Q□CPU	Q170MSCPU				●	-	●*4	-
J4-CASE4	以太网	可编程控制器CPU+CC-Link IE现场网络简易运动模块	R□CPU	RD77GF□	CC-Link IE现场网络	伺服放大器	MR-J4-□GF/ MR-J4-□GF-RJ	●	-	●*4	-
			Q□CPU	QD77GF□				●	-	●*4	-
		可编程控制器CPU+CC-Link IE现场网络主站/本地站模块	R□CPU	RJ71GF11-T2				●	-	●*4	-
			Q□CPU	QJ71GF11-T2				●	-	●*4	-
		CC-Link IE内置CPU模块	R□ENCPU					●	-	●*4	-
可编程控制器CPU+CC-Link IE内置以太网模块	R□CPU	RJ71EN71	●	-	●*4	-					

*3 样本画面是假设特定的系统配置而设置的。例如，GOT与可编程控制器CPU连接，由运动控制模块控制伺服放大器等。使用样本画面时，需要按照实际的系统配置来更改设置。引用GT27**-(640×480)用的样本画面。

*4 支持的专用画面会根据系统配置或伺服放大器而有所不同，详情请参照“GOT2000系列连接手册(三菱电机机器连接篇)”、“GOT2000系列主机使用说明书(监视篇)”。

关于样本画面的注意事项

根据所使用的系统配置(P.5 ~)、伺服放大器,样本画面可能不支持该系统配置。符合上述情形时,请参照P.45 用户创建画面。
 本公司将不定期更新样本画面,部分画面可能与本文中的嵌入式画面不同、或未曾刊登的功能画面。
 关于最新的样本画面,敬请垂询当地销售公司。

■GT SoftGOT2000(多CH连接) NEW

●:支持 -:不支持

CASE	系统配置				指令接口	名称	形式	用户创建画面	样本画面	专用画面	FA透明传送功能
	连接形态	名称	形式								
JET-CASE1	以太网	可编程控制器CPU+运动控制模块	R□CPU/ R□ENCPU	RD78G□/ RD78GH□	CC-Link IE TSN	伺服放大器	MR-JET-□G	●	-	●*4	-
			FX5U/ FX5UC	FX5-□SSC-S				●	-	●*4	-
			R12CCPU-V	RD78G□/ RD78GH□				●	-	-	-
JET-CASE2	以太网	伺服放大器	MR-JET-□G	CC-Link IE TSN	可编程控制器CPU+运动控制模块	R□CPU/ R□ENCPU	RD78G□/ RD78GH□	●	●*5	-	-
						FX5U/ FX5UC	FX5-□SSC-G	●	●*5	-	-
JET-CASE3	以太网	伺服放大器	MR-JET-□G	CC-Link IE 现场网络 Basic	可编程控制器CPU	R□CPU/R□ENCPU/ FX5U/FX5UC/ Q□UDVCPU/Q□UDPVCPU/ L□CPU(-P)/L26CPU-BT/L26CPU-PBT	●	●*5	-	-	
						C语言控制器 (MELSEC iQ-R系列)	R12CCPU-V	●	●*5	-	-
						以太网模块 (MELSEC iQ-F系列)	FX5-ENET	●	●*5	-	-
						MELIPC	MI5122-VW	●	●*5	-	-
JET-CASE4	以太网	可编程控制器CPU+CC-Link IE TSN 装载模块	R□CPU/ R□ENCPU/ R□SFCPU/ R12CCPU-V/ R102WCPU-W	RJ71GN11-T2	CC-Link IE TSN	伺服放大器	MR-JET-□G	●	-	-	-
			R□CPU/ R□ENCPU	RJ71GN11-EIP				●	-	-	-
JE-CASE1	RS-422	伺服放大器	MR-JE-□A	脉冲串 (串行)	可编程控制器CPU+定位模块	MELSEC iQ-R系列可编程控制器CPU+RD75D□等/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器CPU(内置定位功能)/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器CPU+FX5-20PG-P等/ MELSEC-Q系列可编程控制器CPU+QD75D□/ MELSEC-L系列可编程控制器CPU+LD75D□等/ MELSEC-F系列可编程控制器CPU(内置定位功能)/ MELSEC-F系列可编程控制器CPU+FX3U-1PG等	-	-	-	-	
JE-CASE2	以太网	可编程控制器CPU+简易运动模块	R□CPU	RD77MS□	SSCNETⅢ/H	伺服放大器	MR-JE-□B	●	-	●*4	-
			FX5CPU	FX5-□SSC-S				●	-	●*4	-
			L□HCPU	LD77MS□				-	-	●*4	-
			Q□CPU	QD77MS□				●	-	●*4	-
			L□CPU	LD77MS□				●	-	●*4	-
JE-CASE3	以太网	伺服放大器	MR-JE-□C	脉冲串 (串行)	可编程控制器CPU+定位模块	MELSEC iQ-R系列可编程控制器CPU+RD75D□等/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器CPU(内置定位功能)/ MELSEC iQ-F系列可编程控制器CPU+FX5-20PG-P等/ MELSEC-Q系列可编程控制器CPU+QD75D□/ MELSEC-L系列可编程控制器CPU+LD75D□等/ MELSEC-F系列可编程控制器CPU(内置定位功能)/ MELSEC-F系列可编程控制器CPU+FX3U-1PG等	-	-	-	-	

*4 支持的专用画面会根据系统配置或伺服放大器而有所不同,详情请参照“GOT2000系列连接手册(三菱电机机器连接篇)”、“GOT2000系列主机使用说明书(监视篇)”。

*5 样本画面是假设特定的系统配置而设置的。例如,GOT与可编程控制器CPU连接,由运动控制模块控制伺服放大器等。使用样本画面时,需要按照实际的系统配置来更改设置。引用GS21**-W-N(800×480)用的样本画面。

关联功能一览表

支持的关联功能会根据GOT机种而有所不同。请参照以下的一览表确认各机种的支持状况。

■GT27/GT25

●:支持 -:不支持

No.	工序	适用场景	功能名	参照页数	用户创建画面	样本画面*1	专用功能
1	启动/调整	参数设置	基本设置参数	P.26	●	●	-
2			增益/滤波器参数	P.26	●	●	-
3			扩展设置1参数	P.26	●	●	-
4			扩展设置2参数	P.26	●	●	-
5			扩展设置3参数	P.26	●	●	-
6			输入输出设置参数	P.26	●	●	-
7			线性伺服电机/DD电机设置	P.26	●	●	-
8			电机扩展设置	P.26	●	●	-
9			网络设置	P.26	●	●	-
10			选项设置	P.26	●	●	-
11			定位控制	P.26	●	●	-
12			定位扩展设置	P.26	●	●	-
13			点位表	P.26	●	●	-
14		测试运行	JOG运行	P.28	●	●	-
15			定位运行	P.28	●	●	-
16			无电机运行	P.28	●	●	-
17			输出信号(DO)强制输出	P.28	●	●	-
18		调整	一键式调整功能	P.29	●	●	-
19			调谐功能	P.30	●	●	-
20			伺服放大器图表功能(启动/调整)	P.31	-	-	●
21			FA透明传送功能	P.31	-	-	●
22	保全	故障排除	系统桌面启动器(伺服网络)功能	P.32	-	-	●
23			驱动记录器功能	P.33	-	-	●
24			分析伺服放大器的数据	P.33	-	-	●
25			伺服放大器图表功能(保全)	P.34	-	-	●
26			备份/恢复功能	P.34	-	-	●
27			监视功能	P.35	●	●	-
28			R运动控制器监视功能	P.36	-	-	●
29			Q运动控制器监视功能	P.36	-	-	●
30			R运动控制器SFC监视功能	P.36	-	-	●
31			Q运动控制器SFC监视功能	P.36	-	-	●
32			运动控制器程序编辑功能	P.37	-	-	●
33			伺服放大器监视功能	P.37	●	●	●
34			智能模块监视功能	P.38	-	-	●
35		报警显示功能	P.38	●	●	-	
36		编码器通信电路诊断	P.39	●	●	-	
37		预知保全	机械诊断(摩擦推断/振动推断)	P.39	●	●	-
38			机械诊断(张力推断)	P.40	●	●	-
39			机械诊断(总移动量)	P.40	●	●	-
40			齿轮故障诊断	P.41	●	●	-
41			机械诊断功能	P.42	●	●	-
42	监视故障预测功能的软件件值		P.43	●	●	-	
43	放大器寿命诊断功能		P.44	●	●	-	
44	伺服放大器的轴编号(站号)切换		P.44	●	●	-	

*1 样本画面是假设特定的系统配置而设置的。例如，GOT与可编程控制器CPU连接，由运动控制模块控制伺服放大器等。使用样本画面时，需要按照实际的系统配置来更改设置。

关于样本画面的注意事项
 根据所使用的系统配置(P.5 ~)、伺服放大器,样本画面可能不支持该系统配置。符合上述情形时,请参照P.45 用户创建画面。
 本公司将不定期更新样本画面,部分画面可能与本文中的嵌入式画面不同、或未曾刊登的功能画面。
 关于最新的样本画面,敬请垂询当地销售公司。

■GT21

●:支持 -:不支持

No.	工序	适用场景	功能名	参照页数	用户创建画面	样本画面*1	专用功能
1	启动/调整	参数设置	基本设置参数	P.26	●	●	-
2			增益/滤波器参数	P.26	●	●	-
3			扩展设置1参数	P.26	●	●	-
4			扩展设置2参数	P.26	●	●	-
5			扩展设置3参数	P.26	●	●	-
6			输入输出设置参数	P.26	●	●	-
7			线性伺服电机/DD电机设置	P.26	●	●	-
8			电机扩展设置	P.26	●	-	-
9			网络设置	P.26	●	●	-
10			选项设置	P.26	●	●	-
11			定位控制	P.26	●	●	-
12			定位扩展设置	P.26	●	●	-
13			点位表	P.26	●	●	-
14		测试运行	JOG运行	P.28	●	●	-
15			定位运行	P.28	●	●	-
16			无电机运行	P.28	●	-	-
17			输出信号(DO)强制输出	P.28	●	●	-
18		调整	一键式调整功能	P.29	●	●	-
19			调谐功能	P.30	●	●	-
20			伺服放大器图表功能(启动/调整)	P.31	-	-	-
21			FA透明传送功能	P.31	-	-	●
22	保全	故障排除	系统桌面启动器(伺服网络)功能	P.32	-	-	-
23			驱动记录器功能	P.33	-	-	-
24			分析伺服放大器的数据	P.33	-	-	-
25			伺服放大器图表功能(保全)	P.34	-	-	-
26			备份/恢复功能	P.34	-	-	-
27			监视功能	P.35	●	●	-
28			R运动控制器监视功能	P.36	-	-	-
29			Q运动控制器监视功能	P.36	-	-	-
30			R运动控制器SFC监视功能	P.36	-	-	-
31			Q运动控制器SFC监视功能	P.36	-	-	-
32			运动控制器程序编辑功能	P.37	-	-	-
33			伺服放大器监视功能	P.37	●	●	-
34			智能模块监视功能	P.38	-	-	-
35		报警显示功能	P.38	●	●	-	
36		编码器通信电路诊断	P.39	●	-	-	
37		预知保全	机械诊断(摩擦推断/振动推断)	P.39	●	●	-
38			机械诊断(张力推断)	P.40	●	-	-
39			机械诊断(总移动量)	P.40	●	-	-
40			齿轮故障诊断	P.41	●	-	-
41			机械诊断功能	P.42	●	●	-
42			监视故障预测功能的软件件值	P.43	●	-	-
43			放大器寿命诊断功能	P.44	●	●	-
44			伺服放大器的轴编号(站号)切换	P.44	●	●	-

*1 样本画面是假设特定的系统配置而设置的。例如,GOT与可编程控制器CPU连接,由运动控制模块控制伺服放大器等。使用样本画面时,需要按照实际的系统配置来更改设置。

■GT SoftGOT2000(单CH连接)

●:支持 -:不支持

No.	工序	适用场景	功能名	参照页数	用户创建画面	样本画面*1	专用功能
1	启动/调整	参数设置	基本设置参数	P.26	●	-	-
2			增益/滤波器参数	P.26	●	-	-
3			扩展设置1参数	P.26	●	-	-
4			扩展设置2参数	P.26	●	-	-
5			扩展设置3参数	P.26	●	-	-
6			输入输出设置参数	P.26	●	-	-
7			线性伺服电机/DD电机设置	P.26	●	-	-
8			电机扩展设置	P.26	-	-	-
9			网络设置	P.26	-	-	-
10			选项设置	P.26	-	-	-
11			定位控制	P.26	-	-	-
12			定位扩展设置	P.26	-	-	-
13			点位表	P.26	-	-	-
14		测试运行	JOG运行	P.28	●	-	-
15			定位运行	P.28	●	-	-
16			无电机运行	P.28	●	-	-
17			输出信号(DO)强制输出	P.28	●	-	-
18		调整	一键式调整功能	P.29	●	-	-
19			调谐功能	P.30	●	-	-
20			伺服放大器图表功能(启动/调整)	P.31	-	-	-
21			FA透明传送功能	P.31	-	-	-
22	保全	故障排除	系统桌面启动器(伺服网络)功能	P.32	-	-	-
23			驱动记录器功能	P.33	-	-	-
24			分析伺服放大器的数据	P.33	-	-	-
25			伺服放大器图表功能(保全)	P.34	-	-	-
26			备份/恢复功能	P.34	-	-	-
27			监视功能	P.35	●	-	-
28			R运动控制器监视功能	P.36	-	-	-
29			Q运动控制器监视功能	P.36	-	-	-
30			R运动控制器SFC监视功能	P.36	-	-	-
31			Q运动控制器SFC监视功能	P.36	-	-	-
32			运动控制器程序编辑功能	P.37	-	-	-
33			伺服放大器监视功能	P.37	-	-	-
34			智能模块监视功能	P.38	-	-	-
35		报警显示功能	P.38	●	-	-	
36		编码器通信电路诊断	P.39	-	-	-	
37		预知保全	机械诊断(摩擦推断/振动推断)	P.39	-	-	-
38			机械诊断(张力推断)	P.40	-	-	-
39			机械诊断(总移动量)	P.40	-	-	-
40			齿轮故障诊断	P.41	-	-	-
41			机械诊断功能	P.42	●	-	-
42	监视故障预测功能的软件件值		P.43	-	-	-	
43	放大器寿命诊断功能		P.44	●	-	-	
44	伺服放大器的轴编号(站号)切换		P.44	●	-	-	

*1 样本画面是假设特定的系统配置而设置的。例如，GOT与可编程控制器CPU连接，由运动控制模块控制伺服放大器等。使用样本画面时，需要按照实际的系统配置来更改设置。

关于样本画面的注意事项

根据所使用的系统配置(P.5 ~)、伺服放大器,样本画面可能不支持该系统配置。符合上述情形时,请参照P.45 用户创建画面。
本公司将不定期更新样本画面,部分画面可能与本文中的嵌入式画面不同、或未曾刊登的功能画面。
关于最新的样本画面,敬请垂询当地销售公司。

GT SoftGOT2000(多CH连接) NEW

●:支持 -:不支持

No.	工序	适用场景	功能名	参照页数	用户创建画面	样本画面*1	专用功能
1	启动/调整	参数设置	基本设置参数	P.26	●	●	-
2			增益/滤波器参数	P.26	●	●	-
3			扩展设置1参数	P.26	●	●	-
4			扩展设置2参数	P.26	●	●	-
5			扩展设置3参数	P.26	●	●	-
6			输入输出设置参数	P.26	●	●	-
7			线性伺服电机/DD电机设置	P.26	●	●	-
8			电机扩展设置	P.26	●	●	-
9			网络设置	P.26	●	●	-
10			选项设置	P.26	●	●	-
11			定位控制	P.26	●	●	-
12			定位扩展设置	P.26	●	●	-
13			点位表	P.26	●	●	-
14		测试运行	JOG运行	P.28	●	●	-
15			定位运行	P.28	●	●	-
16			无电机运行	P.28	●	●	-
17			输出信号(DO)强制输出	P.28	●	●	-
18		调整	一键式调整功能	P.29	●	●	-
19			调谐功能	P.30	●	●	-
20			伺服放大器图表功能(启动/调整)	P.31	-	-	●
21			FA透明传送功能	P.31	-	-	-
22	保全	故障排除	系统桌面启动器(伺服网络)功能	P.32	-	-	●
23			驱动记录器功能	P.33	-	-	●
24			分析伺服放大器的数据	P.33	-	-	●
25			伺服放大器图表功能(保全)	P.34	-	-	●
26			备份/恢复功能	P.34	-	-	●
27			监视功能	P.35	●	●	-
28			R运动控制器监视功能	P.36	-	-	-
29			Q运动控制器监视功能	P.36	-	-	-
30			R运动控制器SFC监视功能	P.36	-	-	-
31			Q运动控制器SFC监视功能	P.36	-	-	-
32			运动控制器程序编辑功能	P.37	-	-	-
33			伺服放大器监视功能	P.37	-	-	-
34			智能模块监视功能	P.38	-	-	-
35		报警显示功能	P.38	●	●	-	
36		编码器通信电路诊断	P.39	●	●	-	
37		预知保全	机械诊断(摩擦推断/振动推断)	P.39	●	●	-
38			机械诊断(张力推断)	P.40	●	●	-
39			机械诊断(总移动量)	P.40	●	●	-
40			齿轮故障诊断	P.41	●	●	-
41			机械诊断功能	P.42	●	●	-
42			监视故障预测功能的软件件值	P.43	●	●	-
43			放大器寿命诊断功能	P.44	●	●	-
44			伺服放大器的轴编号(站号)切换	P.44	●	●	-

*1 样本画面是假设特定的系统配置而设置的。例如, GOT与可编程控制器CPU连接,由运动控制模块控制伺服放大器等。使用样本画面时,需要按照实际的系统配置来更改设置。

GOT与驱动器(伺服)关联的解决方案



MR-J5 MR-J4 MR-JET MR-JE

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

* 仅支持MR-J4-□B-(RJ)、MR-J4W2-□B、MR-J4W3-□B、MR-JE-□B。详情请参见P.16。

参数设置

样本画面显示 终端用户 组装商 启动简单

可通过现场GOT显示、设置伺服放大器各种参数的设置值。

伺服放大器的参数或点位表的值可通过GOT、GT SoftGOT2000显示、设置。

■ 样本画面

基本设置参数画面

No.	简称	名称	设定值	单位
PA01	**STY	运行模式	00003000h	
PA02	**REG	再生选件	00000000h	
PA03	*ABS	绝对位置检测系统	00000000h	
PA04	*AOP1	功能选择A-1	00002100h	
PA06	*CMX	电子齿轮分子	1	
PA07	*CDV	电子齿轮分母	1	
PA08	ATU	自动调谐模式	00000004h	
PA09	RSP	自动调谐响应性	32	
PA10	INP	到位范围	25600	
PA11	TLP	正反转转矩限制	300.0%	
PA12	TLN	反转转矩限制	300.0%	
PA14	*POL	移动方向选择	0	
PA15	*ENR	编码器输出脉冲	4000 pulse/rev	
PA16	*ENR2	编码器输出脉冲2	1	
PA17	**MSR	伺服电机系列设定	00000000h	
PA18	**MTY	伺服电机类型设定	00000000h	
PA19	*BLK	伺服参数写入禁止	000000ABh	
PA20	*TDS	Tough Drive设定	00000000h	

增益/滤波器参数画面

No.	简称	名称	设定值	单位
PB01	FILT	自适应调谐模式 (自适应滤波器 II)	00000000h	
PB02	VRFT	振动抑制控制调谐模式 (先进振动抑制控制 II)	00000000h	
PB03	TFBGN	转矩反馈增益	36000	rad/s
PB04	FFC	前馈增益	0%	
PB06	GD2	负载转动惯量比/负载质量比	0.01	倍
PB07	PG1	模型控制增益	274.0	rad/s
PB08	PG2	位置控制增益	499.0	rad/s
PB09	VG2	速度控制增益	2244	rad/s
PB10	VIC	速度积分补偿	2.5	ms
PB11	VDC	速度微分补偿	980	
PB12	OVA	过冲量补偿	0%	
PB13	NH1	机械共振抑制滤波1	4500	Hz
PB14	NH01	陷波滤波选择1	00000000h	
PB15	NH2	机械共振抑制滤波2	225	Hz
PB16	NH02	陷波滤波选择2	00001000h	
PB17	NHF	轴共振抑制滤波	00000128h	
PB18	LPF	低速滤波设定	222.10	rad/s
PB19	VRF11	振动抑制控制 I 振动频率设定	100.0	Hz

扩展设置参数画面

No.	简称	名称	设定值	单位
PC01	ERZ	误差过大报警等级	0	rev mm
PC02	MBR	电磁制动顺控输出	0	ms
PC03	*ENRS	编码器输出脉冲选择	00000000h	
PC04	**COP1	功能选择C-1	00000000h	
PC05	**COP2	功能选择C-2	00000000h	
PC06	**COP3	功能选择C-3	00000000h	
PC07	ZSP	零速度	50	r/min mm/s
PC08	OSL	过速报警检测等级	0	r/min mm/s
PC09	MOD1	模拟监视1输出	00000000h	
PC10	MOD2	模拟监视2输出	00000001h	
PC11	MO1	模拟监视1 偏置	0	mV
PC12	MO2	模拟监视2 偏置	0	mV
PC16	*COP3A	功能选择C-3A	00000000h	
PC17	**COP4	功能选择C-4	00000000h	
PC19	*COP6	功能选择C-6	00000000h	
PC20	*COP7	功能选择C-7	00000000h	
PC21	*BPS	报警记录清除	00000000h	
PC24	RSBR	强制停止时 减速时间常数	100	ms

输入输出设置参数画面

No.	简称	名称	设定值	单位
PD01	*DIA1	输入信号自动ON选择1	00000000h	
PD03	*D1	输入软元件选择1	0000000ABh	
PD04	*D2	输入软元件选择2	0000000Bh	
PD05	*D3	输入软元件选择3	00000022h	
PD07	*D01	输出软元件选择1	00000055h	
PD08	*D02	输出软元件选择2	00000004h	
PD09	*D03	输出软元件选择3	00000003h	
PD11	*DIF	输入滤波设定	00000007h	
PD12	*DOP1	功能选择D-1	00000101h	
PD13	*DOP2	功能选择D-2	00000000h	
PD14	*DOP3	功能选择D-3	00000000h	
PD38	*D14	输入软元件选择4	0000002Ch	
PD39	*D15	输入软元件选择5	0000002Dh	
PD41	*DOP4	功能选择D-4	00000000h	
PD51	*D13W2	输入软元件选择3-2	00000062h	
PD60	*DIP	DIP 脚极性选择	00000000h	

* 以上画面均为MR-J5-□G的连接样本画面。

电机扩展设置画面



网络设置画面



定位控制画面



定位扩展设置画面



* 以上画面均为MR-J5-□G的连接样本画面。

●:已支持 -:不支持

No.	功能	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)	MR-JET- □G	MR-JE- □B	MR-JE- □A	MR-JE- □C
1	基本设置伺服参数 [Pr.PA_]	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
2	增益/滤波器设置 [Pr.PB_]	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
3	扩展设置 [Pr.PC_]	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
4	输入输出设置 [Pr.PD_]	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
5	扩展设置2 [Pr.PE_]	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
6	扩展设置3 [Pr.PF_]	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
7	电机扩展设置 [Pr.PL_] NEW	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-
8	线性伺服电机/ DD电机设置 [Pr.PL_]	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-
9	网络设置 [Pr.PN_]	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	●
10	选项设置 [Pr.PO_]	●	●	-	-	-	●	-	●	-	-	-
11	定位控制设置 [Pr.PT_]	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	●
12	定位扩展设置 [Pr.PV_] NEW	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-
13	点位表	●	●	-	-	-	●	-	●	-	-	-

GOT与驱动器(伺服)关联的解决方案



MR-J5 MR-J4 MR-JET MR-JE

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

* 仅支持MR-J4-□B(-RJ)、MR-J4W2-□B、MR-J4W3-□B、MR-JE-□B。详情请参见P.16。

测试运行

样本画面显示 终端用户 组装商 启动简单

可通过现场GOT检查设备生产前的状态。

用户可在没有计算机的情况下,使用现场GOT检查伺服放大器能否在设备生产前正常运行。

■样本画面

在样本画面中,可执行JOG运行、定位运行、输出信号强制输出等与MR Configurator2同等的测试运行。

4 启动/调整

JOG运行画面



定位运行画面



无电机运行画面



输出信号(DO)强制输出画面



* 以上画面均为MR-J5-□G的连接样本画面。

●:已支持 -:不支持

No.	功能	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)	MR-JET-□G	MR-JE-□B	MR-JE-□A	MR-JE-□C
1	JOG运行	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
2	定位运行	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
3	无电机运行	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
4	输出信号(DO)强制输出	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
5	1步进给	●	●	-	-	-	●	-	●	-	-	-

一键式调整功能

样本画面显示 组装商 启动简单

伺服的调整可通过现场GOT轻松执行。

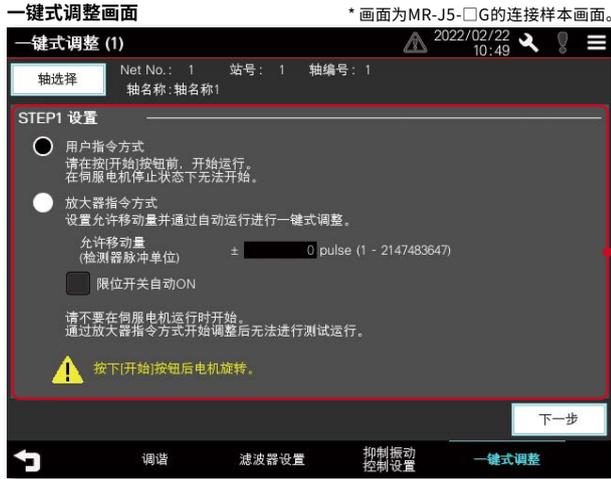
课题



伺服调整需要计算机，如何在没有计算机的情况下，调整伺服放大器。

解决方案

对于新手难以掌握的伺服调整作业，可通过GOT执行3个步骤来实现。从3种响应模式选择所需模式，即可自动调整伺服放大器。



STEP1: 选择指令方式



STEP2: 选择响应模式

STEP3: 开始调整

显示调整结果

No.	功能	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)	MR-JET-□G	MR-JE-□B	MR-JE-□A	MR-JE-□C
1	一键式调整功能	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●

●:已支持 -:不支持

* 仅支持MR-J4-□B(-RJ)、MR-J4W2-□B、MR-J4W3-□B、MR-JE-□B。详情请参见P.16。

调谐功能

样本画面显示 组装商 启动简单

可通过现场GOT调整增益。

课题

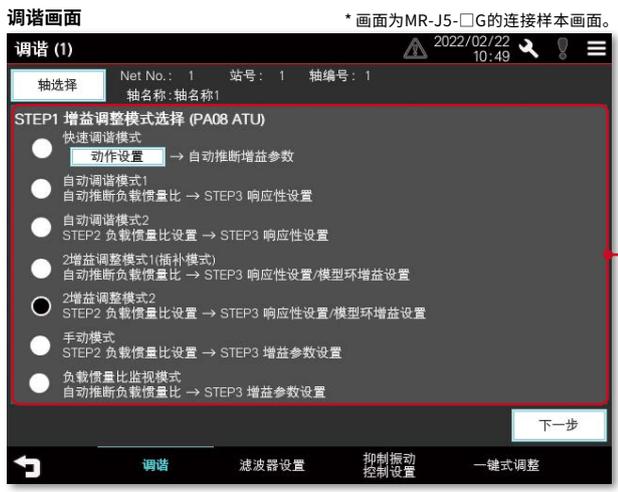


每当调整增益时,连接计算机又很麻烦。

解决方案

可通过GOT调整增益。增益的调整方法可根据启动设备的状况进行选择。调整后,可手动调整增益参数、响应性设置、过冲量补偿等。此外,也可设置滤波器来抑制设备的机械共振。

4 启动/调整



STEP1: 选择调整模式



STEP2: 设置负载惯量比
* 根据STEP1中选择的调整模式,无需设置。

STEP3: 对响应性设置、增益参数、过冲量补偿进行设置
* 根据STEP1中选择的调整模式,无需设置。

伺服放大器处于运行状态时,开始调整。



可设置滤波器以抑制机械共振

No.	功能	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)	MR-JET-□G	MR-JE-□B	MR-JE-□A	MR-JE-□C
1	调谐功能	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●

●:已支持 -:不支持

伺服放大器图表功能(启动/调整)

专用画面显示 终端用户 组装商 启动简单

可通过现场GOT中的图表波形确认增益的调整结果。

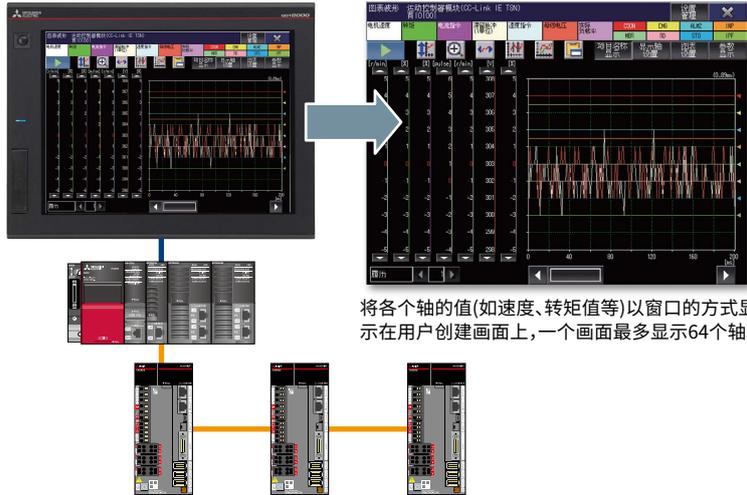
课题



如何在没有连接计算机的情况下,使用GOT确认波形数据。

解决方案

伴随着增益调整的实施,设备动作将产生变化,其变化的可视化可通过伺服放大器图表功能得以实现。用户可在没有计算机的情况下,一边确认增益调整结果或参数信息,一边启动系统,有助于提高工作效率。



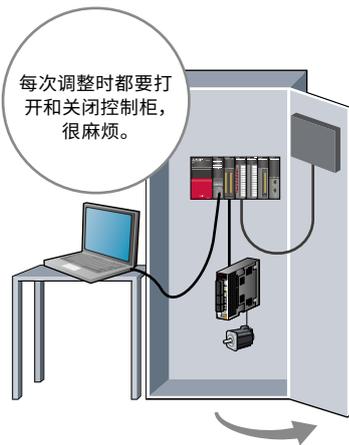
伺服放大器图表波形
将各个轴的值(如速度、转矩值等)以窗口的方式显示在用户创建画面上,一个画面最多显示64个轴。

FA透明传送功能

终端用户 组装商 维护 启动简单

无需打开控制柜即可查看参数、运行状态。

课题



每次调整时都要打开和关闭控制柜,很麻烦。

如何在不用打开控制柜的情况下,调试程序。

解决方案

连接GOT和计算机后,即可通过GOT进行伺服放大器或可编程控制器的编程、启动、调整作业。免去了打开控制柜、更换电缆的麻烦。

* GT21无法访问三菱电机伺服放大器或向其传送数据。

<支持软件>

- MELSOFT MR Configurator2
 - MELSOFT MT Works2
 - MELSOFT GX Works3
 - MELSOFT GX Works2
 - MELSOFT GX Configurator-QP等
- * 也支持上述除外的软件,关于支持软件,请参照手册。



●:已支持 -:不支持

No.	功能	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)	MR-JET-□G	MR-JE-□B	MR-JE-□A	MR-JE-□C
1	伺服放大器图表功能	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-
2	FA透明传送功能	-	-	-	●	-	-	-	-	-	-

系统桌面启动器(伺服网络)功能

专用画面显示 终端用户 组装商 维护 故障排除

可通过现场GOT中的可视化画面确认伺服系统的状态。

课题



当设备停止时,想要简单地掌握错误发生位置。

解决方案

在GOT上自动生成伺服系统的配置图,用户可通过可视化的画面确认系统状态。选择系统配置图中的伺服放大器时,即可确认报警信息或机器信息,有助于轻松掌握系统状态。

5 安全

系统桌面启动器



选择运动控制CPU、简易运动模块或运动控制模块

从功能一览表选择系统桌面启动器(伺服网络)

伺服网络配置图

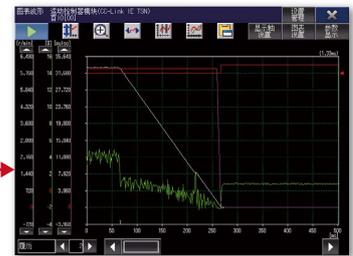


可视化异常部位,让用户容易查找异常。

选择伺服放大器



将伺服网络配置的信息输出到文本文件、CSV文件中并以邮件发送,让用户可在远离现场的地方进行确认。



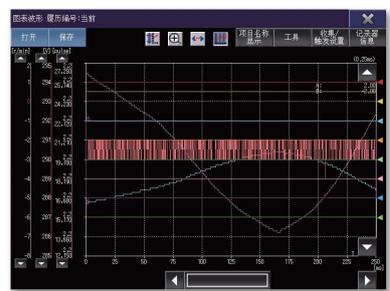
伺服放大器图表波形可显示伺服放大器的波形数据,有助于分析发生错误的原因。



系统配置显示
显示伺服放大器、电机的型号、序列号。



报警显示
显示伺服放大器中发生的报警内容。



驱动记录器图表波形
可从驱动记录器信息一览表画面显示波形,有助于分析发生错误的原因。

* 使用本功能时,请将以下的设置设为有效。
在画面创建软件GT Works3的 [公共设置(M)] → [GOT设置(G)] → [扩展设置(A)] → [系统桌面启动器(L)] 的设置中,勾选 [更新系统桌面启动器功能的设置(S)] 与 [连接机器系统桌面启动器功能设置] → [显示伺服网络配置(D)]。

●:已支持 - :不支持

No.	功能	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)	MR-JET-□G	MR-JE-□B	MR-JE-□A	MR-JE-□C
1	系统桌面启动器(伺服网络)功能	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-

驱动记录器功能

专用画面显示 终端用户 组装商 故障排除

可通过现场GOT中的波形一览表确认报警发生时的伺服数据。

课题

没有计算机的话，无法查找原因，要尽快想办法。



当设备停止时，想要轻松确认发生原因。

解决方案

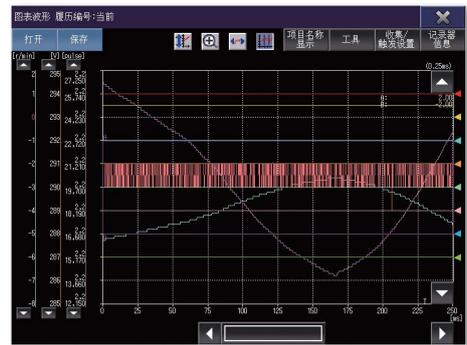
从伺服放大器读取伺服报警发生前后的伺服数据(电机电流、位置指令等)，以波形或数据一览表显示在GOT上，以便查看。用户可在没有计算机的情况下，使用现场GOT轻松掌握报警发生时的状态，从而高效排除故障。

驱动记录器信息一览表画面



设置了轴标签名时显示

图表波形画面



显示从一览表中选择的伺服报警发生时的波形数据。

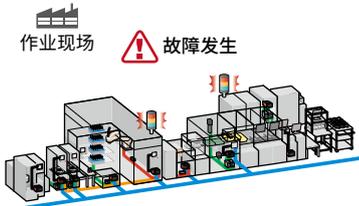
分析伺服放大器的数据

专用画面显示 终端用户 组装商 故障排除

可通过现场GOT从伺服放大器读取伺服数据。

课题

在作业现场无法判定故障原因。



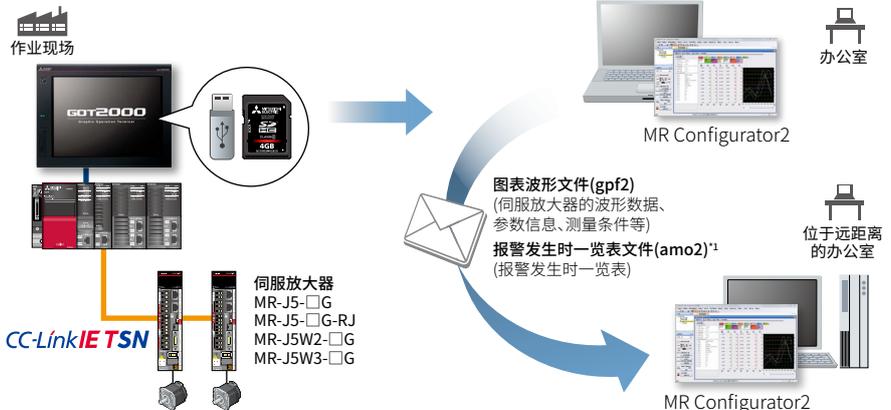
当设备停止时，如何简单地获取伺服数据并分析发生原因。

解决方案

可将伺服放大器中的伺服数据保存到GOT的SD存储卡、USB存储器中。从作业现场GOT中获取的伺服数据可传送到位于远距离的办公室，从而高效排除故障。

* MR-J5-□B(-RJ)、MR-J5W2-□B、MR-J5W3-□B、MR-J4-□GF(-RJ)不支持从伺服放大器图表功能读取图表波形文件(gpf2)。

系统配置示例



*1 报警发生时一览表文件(amo2)仅在伺服放大器为MELSERVO-J4、MELSERVO-JE时输出。

●:已支持 -:不支持

No.	功能	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)	MR-JET-□G	MR-JE-□B	MR-JE-□A	MR-JE-□C
1	驱动记录器功能	●	●	●	●	-	●	●	●	-	-
2	分析伺服放大器的数据	●	●	●	●	-	●	●	●	-	-

MR-J5 MR-J4 MR-JET MR-JE

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

伺服放大器图表功能(保全)

专用画面显示 终端用户 组装商 预防保全 故障排除

可通过现场GOT分析来自伺服放大器的波形数据。

课题

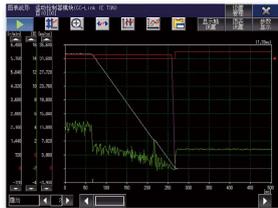
如果没有计算机的话无法查找原因，要尽快准备。



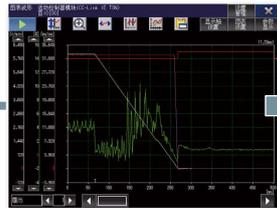
想要比较故障发生前后的数据并将其数据进行显示。

解决方案

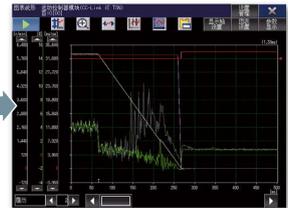
在伺服放大器图表功能的收集、触发设置中指定时间，可通过伺服放大器备份所指定时间内的波形数据或参数信息，并读取到GOT上显示。事先将正常时的波形数据作为履历保存，并以相同的测量条件进行测量时，即可简单地比较波形，有助于提高设备保全作业的效率。



正常时的图表波形



异常时的图表波形



可将正常时的图表波形与异常时的图表波形重叠显示并进行比较，其差异一目了然。

MR-J4

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

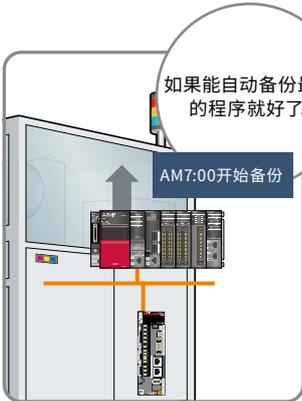
备份/恢复功能

终端用户 组装商 预防保全 故障排除

通过现场GOT备份程序、参数。即使伺服放大器发生故障也能安心。

课题

如果能自动备份最新的程序就好了。



想要定期备份伺服系统的程序、参数。

解决方案

可将运动控制器的程序或伺服放大器的参数保存(备份)/写入(恢复)到GOT的SD存储卡、USB存储器。

可指定触发软元件或时间、星期进行自动备份。

可轻松执行每天生产结束后、周末、连休前等的备份作业。此外，需要时，可将事先备份的数据恢复(写回)到伺服放大器。

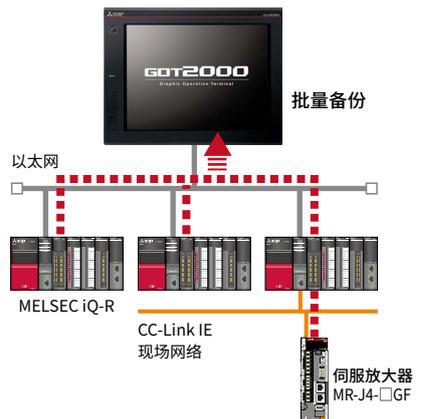
<对象机种>

- R64MTCPU/R32MTCPU/R16MTCPU
- Q173DSCPU/Q172DSCPU
- Q170MPCPU(-S1)
- Q170MPCPU(-S1)
- Q173DCPU(-S1)/Q172DCPU(-S1)
- Q173HPCPU/Q172HPCPU
- Q173CPU(N)/Q172CPU(N)
- MR-J4-□GF

* 仅运动控制CPU(MELSEC-Q系列)的本体OS为SV13/SV22时可以使用。

* 生产编号、支持QCPU的OS详情，请参照手册。

系统配置示例 J4-CASE4 时¹



*1 使用CC-Link IE现场网络以太网适配器模块时，则无法使用本功能。

●:已支持 -:不支持

No.	功能	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)	MR-JET-□G	MR-JE-□B	MR-JE-□A	MR-JE-□C
1	伺服放大器图表功能(保全)	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-
2	备份/恢复功能	-	-	-	-	-	●*	-	-	-	-

* 仅MR-J4-□GF

监视功能

样本画面显示 终端用户 组装商 故障排除

可在现场GOT上显示伺服放大器的运行状态、输入输出信号的状态。

可在GOT、GT SoftGOT2000上显示伺服放大器的伺服电机速度、转矩、母线电压、输入输出信号等状态。

■ 样本画面

运行监视画面



运行监视画面



输入输出监视画面 ※1轴用



输入输出监视画面 ※多轴用



* 以上画面均为MR-J5-□G的连接样本画面。

●:已支持 -:不支持

No.	功能	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)	MR-JET-□G	MR-JE-□B	MR-JE-□A	MR-JE-□C
1	运行监视	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
2	输入输出监视	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●

MR-J4

GT27

GT25

GT21

SoftGOT (Single-ch)

SoftGOT (Multi-ch)

R运动控制器监视功能/Q运动控制器监视功能

专用画面显示

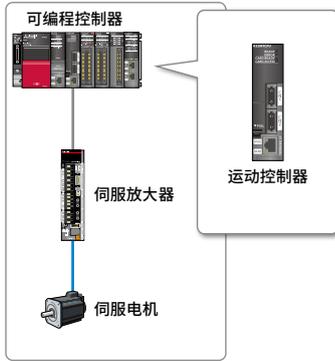
终端用户

组装商

故障排除

可通过现场GOT对运动控制器的伺服参数进行监视、编辑。

课题

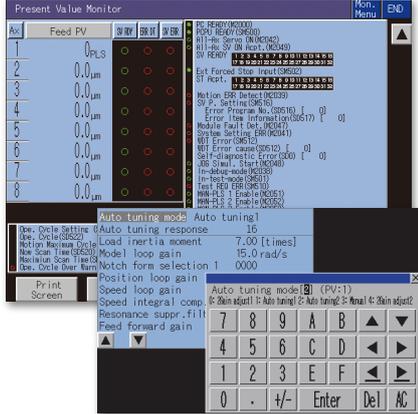


想要能轻松确认、更改运动控制器的伺服参数。

解决方案

使用R运动控制器监视功能/Q运动控制器监视功能时,可监视运动控制器、编辑伺服参数。

R运动控制器监视画面



参数设置画面

<对象机种>

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

- * 仅运动控制CPU(MELSEC-Q系列)的本地OS为SV13/SV22时可以使用。此外,因CPU的机种不同,可使用的Q运动控制器监视功能的内容有所不同。
- * 支持机种、可连接的连接形态的详情,请参照手册。

MR-J4

GT27

GT25

GT21

SoftGOT (Single-ch)

SoftGOT (Multi-ch)

R运动控制器SFC监视功能/Q运动控制器SFC监视功能

专用画面显示

终端用户

组装商

故障排除

可通过现场GOT确认运动控制器SFC程序。

课题



如何在没有计算机的情况下,查看运动控制器SFC程序。

解决方案

可监视与GOT连接的运动控制CPU(MELSEC iQ-R系列、MELSEC-Q系列)中的运动控制器SFC程序以及软元件值,也可在GOT上显示程序统一监视、活性步列表等一览表,轻松掌握整体状况。

程序切换页

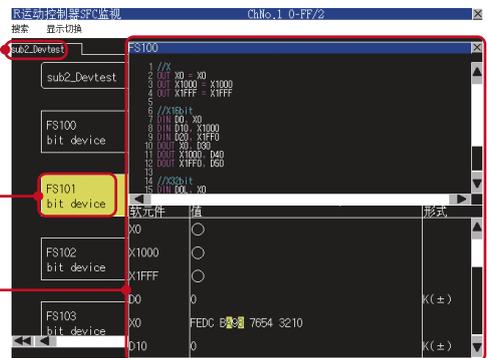
触摸时,当前显示的程序会被切换。

步/转换

激活状态时,反转显示。
触摸时,显示详细程序窗口。
根据活性步,SFC图会自动滚动显示。

详细程序窗口

显示运算控制步/转换的程序和当前值。



<支持机种>

- 运动控制CPU(MELSEC iQ-R系列、MELSEC-Q系列)
- * 使用运动控制CPU(MELSEC iQ-R系列)时,需要支持本体OS与G代码控制的插件库。
- * 仅运动控制CPU(MELSEC-Q系列)的本地OS为SV13/SV22时可以使用。
- * 生产编号、支持运动控制CPU(MELSEC iQ-R系列、MELSEC-Q系列)的OS详情,请参照手册。

●:已支持 -:不支持

No.	功能	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)	MR-JET-□G	MR-JE-□B	MR-JE-□A	MR-JE-□C
1	R运动控制器监视功能	-	-	-	●	-	-	-	-	-	-
2	Q运动控制器监视功能	-	-	-	●	-	-	-	-	-	-
3	R运动控制器SFC监视功能 NEW	-	-	-	●	-	-	-	-	-	-
4	Q运动控制器SFC监视功能	-	-	-	●	-	-	-	-	-	-

运动控制器程序编辑功能

专用画面显示

终端用户

组装商

维护

故障排除

可通过现场GOT显示、编辑运动控制器程序(G代码程序)。

课题



生产过程中异常发生。如果在现场能够立即编辑运动控制器程序(G代码程序)的话就太方便了。

解决方案

可在GOT的运动控制器程序编辑功能的专用画面中，编辑运动控制器程序(G代码程序)。

- * GOT本体的分辨率为SVGA以上的机种才能使用此功能。
- * 为了使用G代码控制，需要另行安装G代码控制插件库(付费)。

<支持机种>
●R64MTCPU/R32MTCPU/R16MTCPU (G代码控制插件库使用时效)

选择运动控制CPU并触摸“程序一览”

选择想要编辑的程序并触摸“选择”

* GT21不支持专用画面。

伺服放大器监视功能

样本画面显示

专用画面显示

终端用户

组装商

故障排除

现场GOT支援MR-J4-□A(-RJ)的启动、调整。

课题



如何简单地确认伺服放大器的状态。

解决方案

在脉冲串输出的系统建构下，通过串行(RS-422)连接GOT与伺服放大器时，可对伺服放大器进行设置、监视、报警、诊断、参数设置、试运转等。

专用画面

MR-J4 Servo amp. Monitor [031]	
Cumulative feedback pulses	-1061092 pulse
Servo motor speed	0 r/min
Droop pulses	1 pulse
Cumulative command pulses	0 pulse
Command pulse frequency	0 kbps
Analog speed command voltage	-0.05 V
Analog torque command voltage	0.00 V
Regenerative load ratio	0 %
Effective load ratio	0 %
Peak load ratio	0 %
Instantaneous torque	0 %
Within one-revolution position ABS counter	4066390 pulse
Load to motor inertia ratio	-627 rev
Bus voltage	7.00 times
Encoder internal temperature	310 V
Settling time	58 °C
Oscillation detection frequency	2 ms
Tough drive times	0 Hz
Unit power consumption	0 times
Unit total power consumption	10 W
	10 Wh

样本画面(VGA)

即使没有创建画面也能通过专用画面对其中的参数进行监视、写入。
* GT21不支持专用画面。

备有可自定义(监视、参数设置、试运转等)的样本画面。
* 备有GT21的样本画面(480×272)。

No.	功能	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)	MR-JET-□G	MR-JE-□B	MR-JE-□A	MR-JE-□C
1	运动控制器程序编辑功能	—	—	—	●	—	—	—	—	—	—
2	伺服放大器监视功能	—	—	—	—	●	—	—	—	—	—

●:已支持 —:不支持

MR-J4 MR-JE

GT27 GT25 GT21

SoftGOT (Single-ch)

SoftGOT (Multi-ch)

智能模块监视功能

专用画面显示

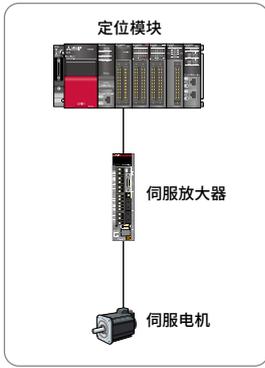
终端用户

组装商

故障排除

可通过现场GOT查看定位模块中的状态或参数。

课题

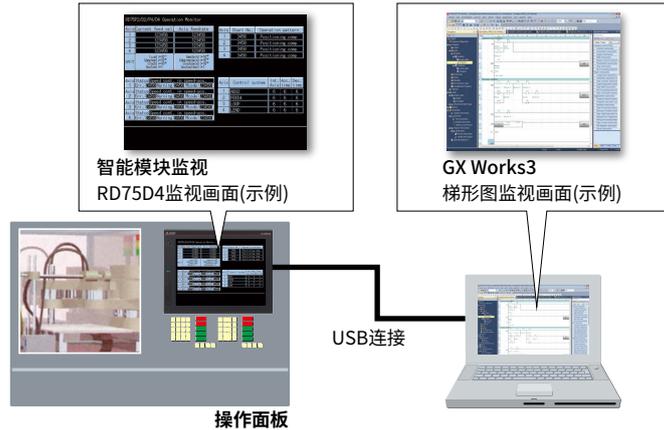


想高效地进行定位系统的调试。

解决方案

可在GOT上显示定位模块中的轴状态、参数、输入输出信息等,也可一边通过计算机监视定位用的顺控程序,一边高效地调试。

* 支持机种、可连接的连接形态的详情,请参照手册。



MR-J5 MR-J4 MR-JET MR-JE

GT27 GT25 GT21

SoftGOT (Single-ch)*

SoftGOT (Multi-ch)

报警显示功能

样本画面显示

终端用户

组装商

故障排除

当异常发生时,可在GOT上查阅报警的详细文件。

* 仅支持MR-J4-□B(-RJ)、MR-J4W2-□B、MR-J4W3-□B、MR-JE-□B。详情请参见P.16。

课题



如何通过GOT简单地确认伺服放大器报警的详情。

解决方案

可显示发生中、已发生的报警或警告,包括其编号、信息、发生时间。

此外,使用“文件显示功能”时,说明手册会显示GOT上,用户可从中查找原因并迅速采取相应措施。

* GT21不支持文件显示功能。

报警显示画面



触摸此处,即可显示手册的详细内容。

文件显示画面

* GT21不支持。



可直接登录 PDF 数据,也可确认发生报警的内容、处置方法。

* 画面为MR-J5-□G的连接样本画面。

●:已支持 —:不支持

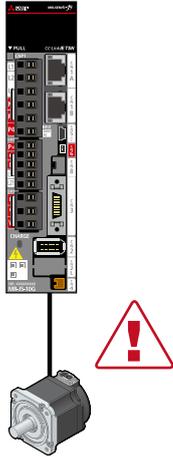
No.	功能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B(-RJ) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B(-RJ) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A(-RJ)	MR-J4-□GF(-RJ)	MR-JET-□G	MR-JE-□B	MR-JE-□A	MR-JE-□C
1	智能模块监视功能	—	—	—	●	●	●	—	●	●	●
2	报警显示功能	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●

编码器通信电路诊断

样本画面显示 终端用户 故障排除

可通过现场GOT判定与编码器通信时发生的报警原因。

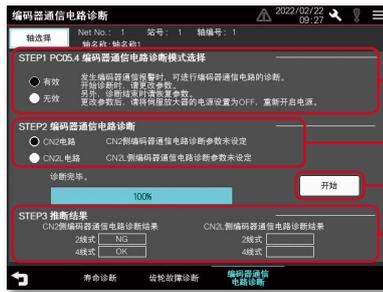
课题



编码器发生异常,需要一台计算机来查找原因。

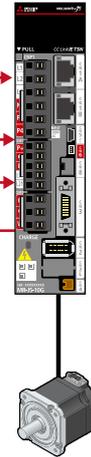
解决方案

编码器通信报警发生时,用户可在没有计算机的情况下,使用GOT诊断并判断报警原因是由伺服放大器故障还是编码器故障引起的。



STEP1 选择诊断模式
STEP2 诊断对象连接选择
STEP3 诊断开始
STEP4 诊断结果

* 画面为MR-J5-□G的连接样本画面。

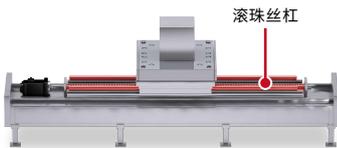


机械诊断(摩擦推断/振动推断)

样本画面显示 终端用户 预知保全 维护

可通过现场GOT判断滚珠丝杠、直线导轨等何时需要进行维护。

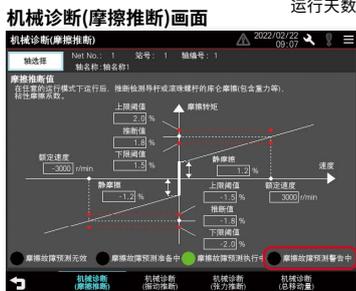
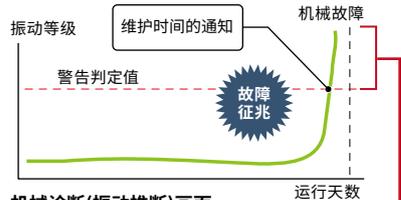
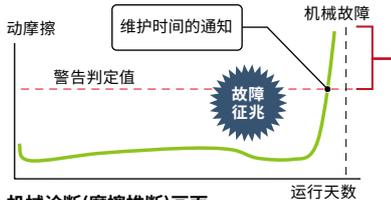
课题



想要知道什么时候要对滚珠丝杠、直线导轨等进行维护。

解决方案

伺服放大器推断驱动设备的摩擦、振动,并在GOT上显示其故障预测警告。为此,用户可在机械故障前执行维护。



* 画面为MR-J5-□G的连接样本画面。

●:已支持 -:不支持

No.	功能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5D3-□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)	MR-JET-□G	MR-JE-□B	MR-JE-□A	MR-JE-□C
1	编码器通信电路诊断	●	●	●	●	-	-	●	-	-	-
2	机械诊断 (摩擦推断/振动推断)	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-

MR-J5 MR-JET

GT27 GT25 GT21

SoftGOT (Single-ch)

SoftGOT (Multi-ch)

机械诊断(张力推断)

样本画面显示

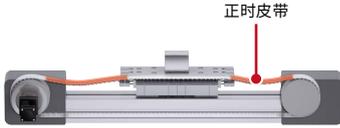
终端用户

预知保全

维护

可通过现场GOT判断皮带何时需要进行维护。

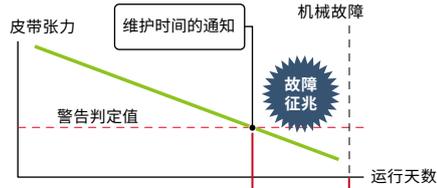
课题



想要知道什么时候要对皮带进行维护。

解决方案

伺服放大器推断与伺服电机连接的皮带的张力下降,并在GOT上显示其张力下降警告。为此,用户可在适当的时机执行维护。



机械诊断(张力推断)(1)画面



机械诊断(张力推断)(2)画面



* 画面为MR-J5-□G的连接样本画面。

MR-J5 MR-JET

GT27 GT25 GT21

SoftGOT (Single-ch)

SoftGOT (Multi-ch)

机械诊断(总移动量)

样本画面显示

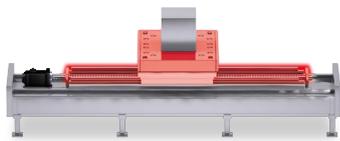
终端用户

预知保全

维护

可通过现场GOT判断伺服电机、设备机械零件的更换、维护周期。

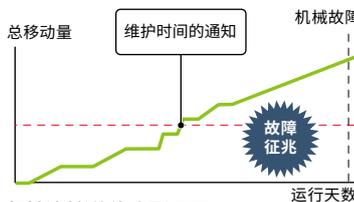
课题



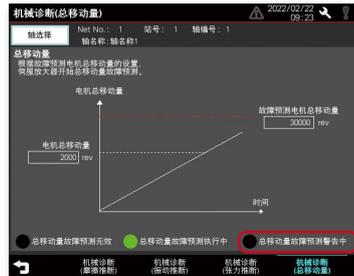
如何在没有连接计算机的情况下,使用GOT确认伺服电机的更换周期。

解决方案

在GOT上显示伺服电机总移动量,可作为伺服电机以及设备机械零件的更换、维护周期的判断标准。



机械诊断(总移动量)画面



通过设置[Pr.PF34.2 伺服电机总移动量故障预测警告选择],当伺服电机总移动量超过阈值时,将显示警告。

* 画面为MR-J5-□G的连接样本画面。

●:已支持 —:不支持

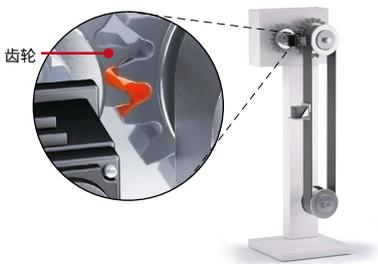
No.	功能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B(-RJ) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B(-RJ) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A(-RJ)	MR-J4-□GF(-RJ)	MR-JET-□G	MR-JE-□B	MR-JE-□A	MR-JE-□C
1	机械诊断(张力推断)	●	●	●	—	—	—	●	—	—	—
2	机械诊断(总移动量)	●	●	●	—	—	—	●	—	—	—

齿轮故障诊断

样本画面显示 终端用户 预知保全 维护

可通过现场GOT判断齿轮是否故障。

课题



如何在没有连接计算机的情况下，确认齿轮的磨损状态。

解决方案

可通过现场GOT检查并掌握从伺服放大器取得的齿轮老化信息，以防止因故障而导致的系统停机。

齿轮故障诊断画面



* 画面为MR-J5-□G的连接样本画面。

● 齿隙推断

通过在[Pr.PF66.0-3 齿隙推断用齿轮分子]与[Pr.PF66.4-7 齿隙推断用齿轮分母]中输入有效值来推断齿隙。

● 齿轮故障预测

通过在[Pr.PF67 齿隙标称值]和[Pr.PF68 齿隙阈值倍率]中输入有效值来预测齿轮故障。将推断结果的齿隙推断值与齿轮制造商提供的齿隙进行比较。

●:已支持 -:不支持

No.	功能	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)	MR-JET-□G	MR-JE-□B	MR-JE-□A	MR-JE-□C
1	齿轮故障诊断	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-



MR-J4 MR-JE

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

* 仅支持MR-J4-□B(-RJ)、MR-J4W2-□B、MR-J4W3-□B、MR-JE-□B。详情请参见P.16。

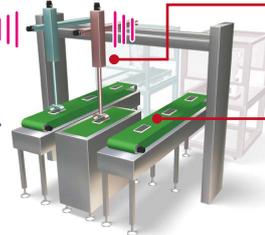
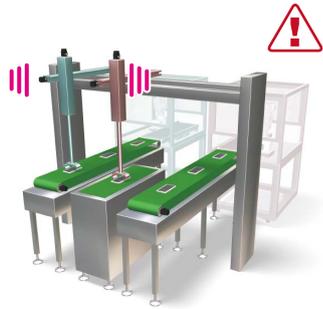
机械诊断功能

样本画面显示 终端用户 预知保全 维护

可通过现场GOT掌握设备驱动零件的维护时机。

课题

解决方案



直线导轨老化?

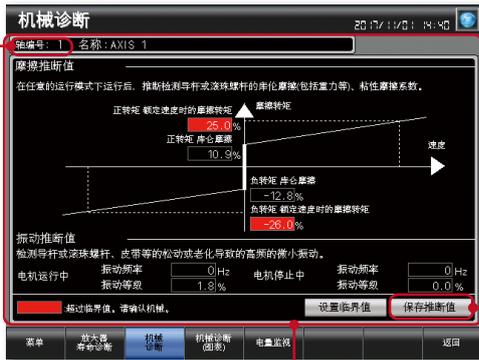
输送带松脱?

想知道负载高、加速次数多的机械的老化程度!

运转前的机械

运转后振动变大的机械

机械诊断画面



通过切换轴编号,即可在同一个画面中对多轴进行维护。

当机械诊断推断结束时,显示推断值。当推断值超过在GOT设置的临界值时,推断值的数值区域将变为红色。

机械诊断功能的画面说明

功能名	含义
摩擦推断值	在任意的运行模式下运行后,推断检测直线导轨或滚珠丝杠的静摩擦(库仑摩擦)(包含重力等)、动摩擦(粘性摩擦)系数。
额定速度时的摩擦转矩 (%)	以额定速度运行时的摩擦力。该值是指对额定转矩的比率(%)。当机械老化时,该值会变大。
静摩擦(库仑摩擦) (%)	与电机的转速无关,摩擦力是一个定值。当物体从静止的状态到运动时,需要静摩擦(库仑摩擦)以上的受力(转矩)。该值是指对额定转矩的比率(%)。当机械老化时,该值会变大。
振动推断值	在振动推断功能中,观测转矩振动来推断高频的微小振动的振动等级、振动频率。由此可确认因直线导轨或滚珠丝杠、皮带等的松动或老化造成的振动等级的增加或振动频率的变化。
振动频率 (Hz)	运行中或停止中时,机械振动的情况下的转矩振动的频率。该值是指因老化造成机械松动恶化等时,振动的情况下的频率。
振动等级 (%)	运行中或停止中时,机械振动的情况下的转矩振幅。该值是指对额定转矩的比率(%)。因老化造成机械松动恶化等时,该值会变大。

将推断值保存到文件后再与之前的数据相互比较时,可确认机械的老化程度。

使用机械诊断功能的摩擦推断

当满足以下条件时可获得摩擦推断结果。

- 电机转速或线性伺服电机速度超过参数[Pr.PF31]设置值,运行时间超过150秒。
 - 电机转速或线性伺服电机速度未满足参数[Pr.PF31]设置值,运行时间超过150秒。
- 参数[Pr.PF31]的值为绝对值。正转方向的运行时间为正数;反转方向的运行时间为负数。在图1的运行模式中,(a)+(c)和(b)都持续超过150秒正转方向运行,则可获得摩擦推断结果。

由于反方向运行时的速度未超过参数[Pr.PF31]的值,则无法获得反方向的摩擦推断。请更改参数[Pr.PF31]的值,进行摩擦推断。

此外,参数[Pr.PF31]的值为0时,阈值为额定转速或额定速度的一半。

- * PF31:机械诊断功能 低速时摩擦推断范围判定速度
- * 关于机械诊断的详情,请参照MR Configurator2的帮助。

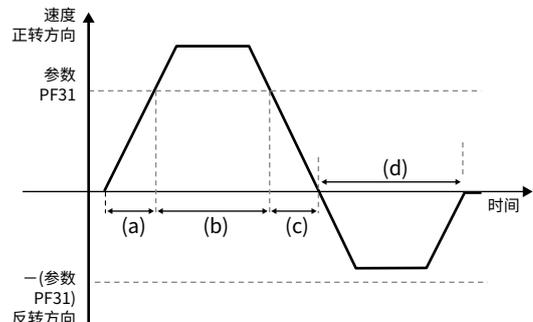


图1. 伺服放大器运行速度

●:已支持 - :不支持

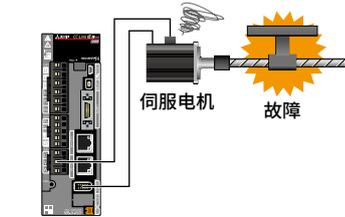
No.	功能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B(-RJ) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B(-RJ) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A(-RJ)	MR-J4-□GF(-RJ)	MR-JET-□G	MR-JE-□B	MR-JE-□A	MR-JE-□C
1	机械诊断功能	-	-	-	●	●	●	-	●	●	●

监视故障预测功能的软元件值

终端用户 预知保全 维护

可通过现场GOT通知用户设备驱动零件的维护时机。

课题



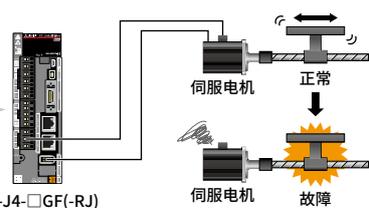
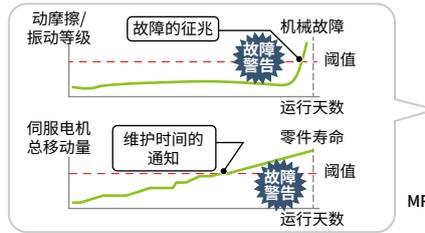
MR-J4-□GF(-RJ)

想要对设备驱动零件进行预知保全。

解决方案

将与MR Configurator2的故障预测功能相关的软元件设置到GT Works3的数值显示等,即可通过GOT掌握伺服放大器的设备驱动零件的老化程度。

* 可在软件版本A3以上的MR-J4-□GF(-RJ)伺服放大器中使用故障预测功能。本功能无法保证预测全部的故障。



MR-J4-□GF(-RJ)

MR Configurator2(版本1.68W)的画面

摩擦推断

摩擦推断画面显示了摩擦转矩、静摩擦、动摩擦等参数。图中标注了MD15、MD4、MD16、MD11、MD5等软元件值。右侧显示了PF31、PF1031、PF34、PF1034、PF41、PF1041、PF40、PF1040、PF43、PF1043、PF42、PF1042、PF19、PF1019、PF20、PF1020等故障预测参数的设置。

振动推断

振动推断画面显示了电机停止中、电机运行中、振动频率、振动等级等参数。图中标注了MD8、MD7、MD9、MD10、MD17等软元件值。右侧显示了PF34、PF1034、PF40、PF1040、PF45、PF1045、PF46、PF1046等故障预测参数的设置。

总移动量

总移动量画面显示了电机总移动量、故障预测电机总移动量等参数。图中标注了MD14、PF41、PF1041、PF34、PF1034、PF41、PF1041等软元件值。

* 详情请参照MR-J4-□GF(-RJ)伺服放大器技术资料集(运动模式篇)(SH(NA)-030233CHN)。

软元件名	项目	简称
MD3	机械诊断数据 正转转矩时静摩擦读取	-
MD4	机械诊断数据 正转转矩时动摩擦(额定速度时)读取	-
MD5	机械诊断数据 反转转矩时静摩擦读取	-
MD6	机械诊断数据 反转转矩时动摩擦(额定速度时)读取	-
MD11	机械诊断数据 额定速度读取	-
MD15	机械诊断数据 摩擦故障预测上限阈值	-
MD16	机械诊断数据 摩擦故障预测下限阈值	-
PF19、PF1019	摩擦故障预测补偿系数1	TSL
PF20、PF1020	摩擦故障预测补偿系数2	TIC
PF31、PF1031	机械诊断功能 低速时摩擦推断范围判定速度	FRIC
PF34、PF1034	机械诊断功能选择	*MFP
PF40、PF1040	机械故障预测参数	MFPP
PF41、PF1041	故障预测电机总移动量	FPMT
PF42、PF1042	摩擦故障预测平均特性	PAV
PF43、PF1043	摩擦故障预测标准偏差	PSD
MD7	机械诊断数据 停止并伺服锁定时振动频率读取	-
MD8	机械诊断数据 停止并伺服锁定时振动等级读取	-
MD9	机械诊断数据 运行中振动频率读取	-
MD10	机械诊断数据 运行中振动等级读取	-
MD17	机械诊断数据 振动等级阈值	-
PF34、PF1034	机械诊断功能选择	*MFP
PF40、PF1040	机械故障预测参数	MFPP
PF45、PF1045	振动故障预测平均特性	VAV
PF46、PF1046	振动故障预测标准偏差	VSC
MD14	机械诊断数据 电机总移动量	-
PF34、PF1034	机械诊断功能选择	*MFP
PF41、PF1041	故障预测电机总移动量	FPMT
	(图表侧)PF41×PF34的倍率	-

●:已支持 -:不支持

No.	功能	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)	MR-JET-□G	MR-JE-□B	MR-JE-□A	MR-JE-□C
1	监视故障预测功能的软元件值	-	-	-	-	-	●	-	-	-	-

MR-J5 MR-J4 MR-JET MR-JE

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

* 仅支持MR-J4-□B(-RJ)、MR-J4W2-□B、MR-J4W3-□B、MR-JE-□B。详情请参见P.16。

放大器寿命诊断功能

样本画面显示 终端用户 可视化 预知保全

支援伺服放大器的预知保全。

课题



如何在没有连接计算机的情况下,确认伺服放大器的寿命。

解决方案

可通过GOT确认接通电源时间累积、浪涌继电器ON/OFF次数、伺服放大器零件(电容器、继电器等)的预计更换周期。此外,放大器寿命诊断功能与GOT的报警功能关联后,即可通过GOT提醒作业现场人员伺服放大器零件的更换周期快到了。



定期检查

寿命诊断画面 *画面为MR-J5-□G的连接样本画面。



平滑电容器的接通电源时间、浪涌继电器ON/OFF次数一目了然。

MR-J5 MR-J4 MR-JET MR-JE

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

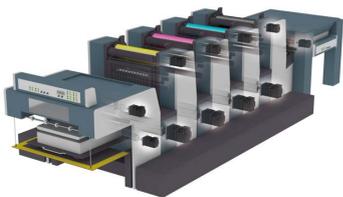
* 仅支持MR-J4-□B(-RJ)、MR-J4W2-□B、MR-J4W3-□B、MR-JE-□B。详情请参见P.16。

伺服放大器的轴编号(站号)切换

样本画面显示 终端用户 组装商 维护

可在同一个画面中对多轴进行调整、维护。

课题

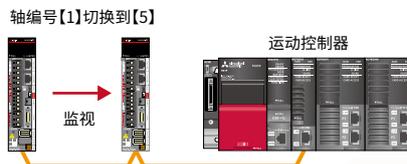


为伺服放大器的各轴创建画面既费时费力,数据容量又会增加。

解决方案

可从GOT切换伺服放大器的轴编号并进行监视,有助于用户在一个画面中对多轴进行调整、维护。此外,可减少创建的画面数以达到缩短画面创建和维护工时。

将MR-J5-□G的轴编号(站号)从[1]切换到[5]时



可更改为想要监视的伺服放大器的轴编号(站号)

Net No.: 1 站号: 1 轴编号: 1
轴名称: 轴名称 1

Net No.: 1 站号: 2 轴编号: 5
轴名称: 轴名称 5

* 画面为MR-J5-□G的连接样本画面。

●:已支持 -:不支持

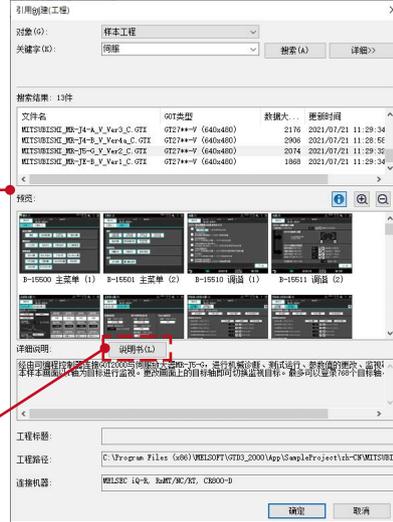
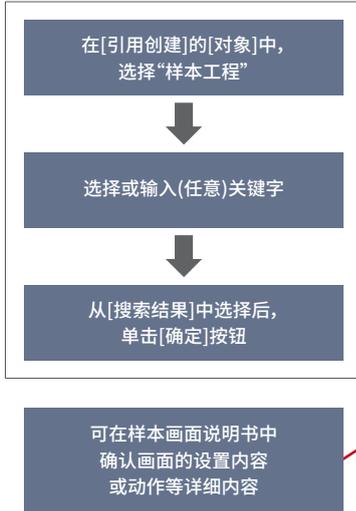
No.	功能	MR-J5-□G(-RJ) MR-J5W2-□G MR-J5W3-□G	MR-J5D1-□G4 MR-J5D2-□G4 MR-J5D3-□G4	MR-J5-□B(-RJ) MR-J5W2-□B MR-J5W3-□B	MR-J4-□B(-RJ) MR-J4W2-□B MR-J4W3-□B	MR-J4-□A(-RJ)	MR-J4-□GF(-RJ)	MR-JET-□G	MR-JE-□B	MR-JE-□A	MR-JE-□C
1	放大器寿命诊断功能	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
2	伺服放大器的轴编号(站号)切换	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●

样本画面

备有设置了各种关联功能、方便好用的样本画面。

备有可从GOT2000、GT SoftGOT2000对伺服放大器的参数值进行更改、监视、测试运行等的样本画面。引用样本画面时，以工程或画面为单位进行引用。样本画面是随GT Works3附带的画面数据。

从GT Works3的菜单中，选择[工程(P)] → [引用创建(U)]



【画面规格】

GOT类型: GT27**-V(640×480)
 GT2104-R(480×272)
 GS21**-W-N(800×480)
 *可更改GOT类型并将其引用于不同分辨率的GOT。

【支持语言】

简体中文、日语、英语

最新的样本画面的取得方法

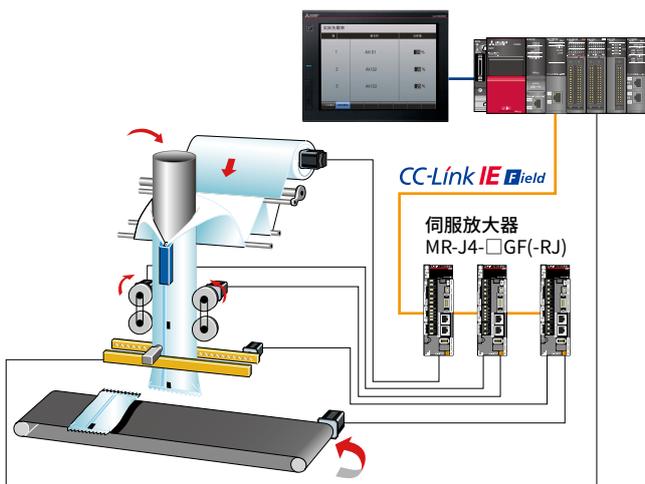
样本画面是随GT Works3附带的画面数据。关于详情，敬请垂询当地销售公司。

* 仅支持MR-J4-□B(-RJ)、MR-J4W2-□B、MR-J4W3-□B、MR-JE-□B。详情请参见P.16。

用户创建画面

用户可自由地创建监视画面。

可在用户创建画面中自由地设置想要显示的数据。对于没有样本画面的机种(MR-J4-□GF(-RJ)或MR-J5D1-□G4等)时，也可将想要监视的参数设置到数值显示、指示灯并进行显示。此外，可选择伺服放大器的多种连接形态来创建符合系统的画面。



实际负载率		
轴	轴名称	当前值
1	AXIS1	20%
2	AXIS2	30%
3	AXIS3	25%

在同一个画面中显示多轴信息的示例。
 可自由地将想要显示的信息创建于画面中。

No.	功能	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)	MR-JET-□G	MR-JE-□B	MR-JE-□A	MR-JE-□C
1	样本画面	●	—	●	●	●	—	●	●	●	—
2	用户创建画面	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●

●:已支持 —:不支持

产品宣传视频

产品阵容
(英語版)



HMI产品阵容

GOT2000系列

GT27

搭载多点触摸/手势功能的型号

以太网 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 总线 MELSECNET

*1 另售CC-Link IE现场网络通讯模块和GOT的套装品。

15英寸

TFT彩色
65536色

AC
DC



XGA
1024×768

GT2715-STBA
GT2715-STBD

12.1英寸

TFT彩色
65536色

AC
DC



SVGA
800×600

GT2712-STBA
GT2712-STBD
GT2712-STWA
[白色款]
GT2712-STWD
[白色款]

10.4英寸

TFT彩色
65536色

AC
DC



SVGA
800×600

VGA
640×480

GT2710-STBA
GT2710-STBD
GT2710-VTBA
GT2710-VTBD
GT2710-VTWA
[白色款]
GT2710-VTWD
[白色款]

8.4英寸

TFT彩色
65536色

AC
DC



SVGA
800×600

VGA
640×480

GT2708-STBA
GT2708-STBD
GT2708-VTBA
GT2708-VTBD

GT25

高性价比的中端型号

以太网 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 总线*2 MELSECNET*2

声音输出*2 外部输入输出*2

*1 另售CC-Link IE现场网络通讯模块和GOT的套装品。 *2 GT2505不支持。

12.1英寸

TFT彩色
65536色

AC
DC



SVGA
800×600

GT2512-STBA
GT2512-STBD

10.4英寸

TFT彩色
65536色

AC
DC



VGA
640×480

GT2510-VTBA
GT2510-VTBD
GT2510-VTWA
[白色款]
GT2510-VTWD
[白色款]

8.4英寸

TFT彩色
65536色

AC
DC



VGA
640×480

GT2508-VTBA
GT2508-VTBD
GT2508-VTWA
[白色款]
GT2508-VTWD
[白色款]

5.7英寸

TFT彩色
65536色

DC



VGA
640×480

GT2505-VTBD

GT25

宽屏GOT触动新体验

宽屏

以太网(两个端口) RS-232 RS-422/485 CC-Link IE Field Basic 声音输出(内置)

12.1英寸

TFT彩色
65536色

DC



WXGA
1280×800

GT2512-WXTBD
GT2512-WXTSD

10.1英寸

TFT彩色
65536色

DC



WXGA
1280×800

GT2510-WXTBD
GT2510-WXTSD

7英寸

TFT彩色
65536色

DC



WVGA
800×480

GT2507-WTBD
GT2507-WTSD

GT21

宽屏

以太网 RS-232
RS-422/485
CC-Link IE Field Basic

GT21

凝聚显示器的核心功能

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

*1 根据GOT机种,可使用的接口会有所不同,请确认型号后的[]中所记载的内容。

*2 仅支持搭载以太网端口的机种。

7英寸

TFT彩色
65536色

DC



WVGA
800×480

GT2107-WTBD
GT2107-WTSD

4.3英寸

TFT彩色
65536色

DC



480×272

GT2104-RTBD
[以太网、RS-232、RS-422/485]

3.8英寸

TFT
单色

DC



320×128

GT2103-PMBD
[以太网、RS-422/485]
GT2103-PMBDS
[RS-232、RS-422/485]
GT2103-PMBDS2
[RS-232×2ch]
GT2103-PMBLS
[RS-422]DC5V类型

多点触摸/手势 多媒体*2 视频/RGB*2 声音输出 外部输入输出

*2 GT2705不支持。

5.7英寸

TFT彩色
65536色 DC



VGA
640×480

GT2705-VTBD

GT25 开放式框架

GOT2000的“全新面貌”

以太网 RS-232 RS-422/485 CC-Link IE TSN CC-Link IE Control CC-Link IE Field CC-Link IE Field Basic CC-Link 总线 MELSECNET 声音输出 外部输入输出

12.1英寸

TFT彩色
65536色 AC DC



SVGA
800×600

GT2512F-STNA
GT2512F-STND

10.4英寸

TFT彩色
65536色 AC DC



VGA
640×480

GT2510F-VTNA
GT2510F-VTND

8.4英寸

TFT彩色
65536色 AC DC



VGA
640×480

GT2508F-VTNA
GT2508F-VTND

GT25 耐环境加强

以太网(2个端口) RS-232 RS-422/485
CC-Link IE Field Basic 声音输出(内置)

7英寸

TFT彩色
65536色 DC



WVGA
800×480

GT2507T-WTSD

GT25 手持式

精彩功能一手掌握

以太网 RS-232 RS-422/485*1 CC-Link IE Field Basic

*1 GT2505HS中仅限RS-422。

6.5英寸

TFT彩色
65536色 DC



VGA
640×480

GT2506HS-VTBD

5.7英寸

TFT彩色
65536色 DC



VGA
640×480

GT2505HS-VTBD

支持GOT2000的HMI软件

SoftGOT



USB端口用
许可证密钥



GT SoftGOT 2000 Version1

生产现场的可视化不再遥不可及

显示器画面创建软件

GT Works3



GOT Screen Design Software
MELSOFT GT Works3

选取、画面创建。靓丽画面随心所欲!

GOT2000



GOT2000

Graphic Operation Terminal

全新表现, 刮目相看

GOT的全新进化。 三菱电机人机界面GOT2000

不仅重视与其他FA机器的兼容性, 更不懈追求高操作性能的GOT2000, 有益于提升生产力与工作效率。
画面靓丽、显示更加人性化, 使用户能够直观地操作。
宛如操作平板终端般的简便功能与GOT2000卓越性能相映成辉, 创造出全新价值以满足用户需求。
在全世界实现更先进的生产性及作业性。



关于详情, 请参照 三菱电机人机界面 GOT2000系列/GOT SIMPLE系列样本 (L(NA)08271CHN)。

MELSERVO-J5



MITSUBISHI ELECTRIC SERVO SYSTEM MELSERVO-J5

与MELSERVO-J5共创全新的价值。 以整体驱动解决方案开拓未来。

一切致力于提高整体性能。
与以往产品相比, MELSERVO-J5系列伺服系统将设备的基本性能大幅提升。
实现高速高精度, 有助于提高客户设备的生产率。



关于详情, 请参照 三菱电机AC伺服系统 MELSERVO-J5样本 (L(NA)03180CHN)。

MELSERVO-J4



MITSUBISHI SERVO AMPLIFIERS & MOTORS MELSERVO-J4

三菱电机完整的系统产品线，
保证MELSERVO-J4与各种伺服配套
设备的完美结合！

三菱电机的MELSERVO-J4与三菱电机的运动控制器、伺服系统网络、显示器、可编程控制器等灵活使用，能够满足半导体液晶产品、机床、工业机器人、食品加工设备等各种应用需求。可自由构建先进的伺服系统。



关于详情，
请参照 三菱电机通用AC伺服
MELSERVO-J4样本
(L(NA)03166)。

MELSERVO-JET



MITSUBISHI ELECTRIC SERVO SYSTEM MELSERVO-JET

与MELSERVO-JET共创全新的价值。
以整体驱动解决方案开拓未来。

全新构思创造的新一代伺服系统助力于提高生产率。
一切致力于提高整体性能。
与以往产品相比，MELSERVO-JET系列伺服系统设备的基本性能大幅提升。
实现高速高精度，有助于提高客户设备的生产率。



关于详情，
请参照 三菱电机AC伺服系统
MELSERVO-JET样本
(L(NA)03188CHN)。

MELSERVO-JE



先进的性能与易用性。
MELSERVO-JE, 全球通用。

三菱电机独有的系统整体对应能力。以及全球支持力度。
现在, MELSERVO-JE可满足全球对驱动控制的需求。



关于详情,
请参照 三菱电机通用AC伺服
MELSERVO-JE样本
L(NA)03174CHN。

GOT Drive Plus(付费模板画面)

GOT Drive^{plus}



MITSUBISHI SERVO AMPLIFIERS & MOTORS
GOT2000 + MELSERVO-J4



关于详情,
请参照 三菱电机人机界面GOT2000
系列与驱动电机(伺服)关联解决方案
GOT Drive Plus
L(NA)08594ENG(英文版)。

模板工程是按系统配置划分设置、可直接使用。
无需复杂的设置或创建画面,有助于缩短画面的创建工时,可立即投入使用。

本文中出现的其他公司名、产品名均为各公司的商标或注册商标。

由于印刷关系,照片的颜色可能与实际产品的颜色有所差异。此外,本文中使用的画面为嵌入式图像,可能与实际显示有所差异。
各机种的发售日期在不同地区会稍有差异,敬请垂询当地销售公司。

使用前的注意事项

本样本对产品的典型特征和功能进行了说明,但并未涉及使用及模块组合方面的限制及其它信息。因此,使用产品前,请务必阅读产品的“用户手册”。
三菱电机对下述损害均不承担责任:并非由于三菱电机的责任造成的损害;由于三菱电机产品的故障所导致的商机损失或利益损失;由于三菱电机无法预见的一些特殊因素所造成的损坏、连带损坏及事故赔偿;非三菱电机品牌产品的损坏及其它责任。

⚠ 关于安全使用

- 为正确使用本资料中介绍的产品,请务必在使用产品前阅读相关手册。
- 这些产品均为针对一般工业用途而生产的通用产品,并非设计用于与人身安全有关的设备或系统。
- 如果要将产品应用于原子能、电力、航空、医疗或客运车辆等特殊领域,请事先垂询三菱公司。
- 这些产品是在严格的质量控制体系下生产的。但若要将产品安装于一旦产品失效将会造成重大事故或损失的场合,请在系统中设定相关的备份功能或失效保护功能。

自在菱活，共创未来



低压配电产品



变压器、中压配电产品



电力仪表·节能管理支持产品



电源·环境周边设备(产业用鼓风机, UPS)



可编程控制器 (PLC)



伺服系统 (SV) 和变频调速器 (INV)



人机界面 (HMI)



边缘计算产品



数控系统 (CNC)



工业机器人 (Robot)



加工机: 放电加工机、激光加工机



SCADA、分析和仿真软件

从控制器、驱动器到节能设备、加工机产品，三菱电机提供丰富的产品阵容，致力于帮助客户实现自动化。基于软件、数据监测和加工仿真系统，以及先进工业网络和连接 FA/IT 的 Edgexcross 等，三菱电机自动化 (FA) 携手全球合作伙伴共建生态系统，使物联网和数字制造成为现实。

当前，向清洁能源和节能、碳中和及可持续性发展的转型，已成为工厂、建筑和社会基础设施的普遍要求。凭借完整的产品组合和综合能力，在不同业务部门的携手合作下，三菱电机为企业如何应对这一挑战提供了一站式解决方案。

作为您的解决方案合作伙伴，三菱电机工业自动化期待与您携手同行，通过自动化的应用，共同实现制造业和整个社会的可持续发展。

让我们自在菱活，共创未来！

上海 上海市虹桥路1386号 三菱电机自动化中心 200336 电话: 86-21-2322-3030 传真: 86-21-2322-3000	武汉 武汉市江汉区云霞路187号泛海国际中心 A单元904B室 430022 电话: 86-27-8555-8043 传真: 86-27-8555-7883	无锡 无锡市南长区运河东路557号B栋2221室 214021 电话: 86-510-8512-6335 传真: 86-512-8512-1335
苏州 苏州市苏州工业园区苏州中心办公楼C座 06层601、608室 215021 电话: 86-512-6258-8830	常熟 江苏常熟高新技术产业开发区黄浦江路133号 215533	宁波 浙江省宁波市海曙区南站东路16号 月湖银座大厦612-613室 315000 电话: 86-574-8730-0815
合肥 合肥市蜀山区怀宁路288号置地广场D座 802-803室 230031 电话: 86-551-65151300	青岛 青岛市高新区科海路333号 办公楼一楼 266000 电话: 86-532-8790-5028	温州 温州市鹿城区大南路温州世贸中心大厦 5001室-7 325000 电话: 86-0577-88573697

深圳 深圳市龙岗区雅宝路1号星河WORLD B栋 大厦8层 518129 电话: 86-755-2399-8272 传真: 86-755-8218-4776	广州 广州市番禺区钟村街汉溪大道东276-282号 时代E-PARK A1栋1006 510030 电话: 86-20-8923-6730 传真: 86-20-8923-6715	东莞 东莞市虎门镇赤岗骏马路1号1栋710室 523900 电话: 86-769-81515230
厦门 厦门市湖里区高崎南五路212号 中骏大厦第三座304单元 361015 电话: 86-592-5728-130	长沙 长沙市岳麓区环湖路1177号 金茂广场南塔1718室 410205 电话: 86-731-8229-0957	

北京 北京市朝阳区酒仙桥路20号颐堤港一座 第5层504-506单元 100016 电话: 86-10-6518-8830 传真: 86-10-6518-8030	天津 天津市河西区友谊路35号城市大厦 3203室、3204B室 300061 电话: 86-22-2813-1015 传真: 86-22-2813-1017	西安 西安市雁塔区二环南路88号 老三届·世纪星大厦24层D-E室 710065 电话: 86-29-8730-5236 传真: 86-29-8730-5235
沈阳 沈阳市和平区和平北大街69号总统大厦 C座2302室 110003 电话: 86-24-2259-8830 传真: 86-24-2259-8030	大连 大连市经济技术开发区东北区三街5号 116600 电话: 86-411-8765-5951 传真: 86-411-8765-5952	郑州 郑州市金水区文化路68号数码港1016室 450002 电话: 86-371-6913-6201 传真: 86-371-6913-6201

重庆 重庆市九龙坡区(县)石杨路18号 江厦星光汇1幢8-4、8-5 400039 电话: 86-023-6816-2680	成都 成都市青羊区光华北三路98号光华中心C栋 15楼1501-1502号 610074 电话: 86-28-8446-8030 传真: 86-28-8446-8630	
--------------------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------------------------------------	--

三菱电机自动化(中国)有限公司

上海市虹桥路1386号 三菱电机自动化中心 200336

No.1386 Hongqiao Road, Mitsubishi Electric Automation Center, Shanghai, China, 200336

电话: 86-21-2322-3030 传真: 86-21-2322-3000

官网: <https://www.MitsubishiElectric-FA.cn> 技术支持热线: 400-821-3030

官方微信



©MITSUBISHI ELECTRIC CORPORATION
 在日本及外国均注册商標。