

三菱电机株式会社 伺服放大器
MELSERVO-JE 系列
MR-JE-B

样本画面说明书

三菱电机株式会社

关于样本的使用

在使用样本画面及其说明书等文件之前，请首先同意以下各项。

- (1) 只有正在使用公司产品或有意使用公司产品的用户才能使用。
- (2) 本公司提供的文件的知识产权归属本公司所有。
- (3) 禁止对本公司提供的文件进行窜改、转载、转让、销售。
但是，可以将部分或全部内容用于用户制作的机器或系统内的公司产品上。也可以转载、复制、引用、重新排版于本公司用户制作的规格书、设计书、嵌入式产品的使用说明书中。
- (4) 使用本公司提供的文件或从其抽出的数据所造成的任何损失，本公司不予负责。
请用户自行承担。
- (5) 请遵守本公司提供的文件中的使用条件。
- (6) 本公司有权利不经通知修改或删除文件。
- (7) 使用本公司提供的文件时，请务必熟读产品手册以及手册中介绍的相关手册。
同时请务必充分注意安全事宜，正确使用。

目录

修订记录.....	5
1. 概要	6
2. 系统构成	6
3. 关于 GOT	6
3.1 所需的系统应用程序	6
3.2 画面创建软件的连接机器设置	7
3.3 画面创建软件的以太网设置	7
3.4 画面创建软件的重叠窗口/叠加窗口设置.....	7
3.5 关于时钟设置	7
4. 关于伺服放大器.....	7
4.1 伺服放大器的参数设置	7
5. 画面规格	8
5.1 显示语言	8
5.2 画面切换	8
5.3 画面说明	15
5.3.1 菜单(B-30001)	15
5.3.2 监视菜单(B-30011)	16
5.3.3 运行监视(B-30013)	17
5.3.4 输入输出监视(B-30015)	18
5.3.5 诊断/调整菜单(B-30021)	19
5.3.6 调谐(B-30023)	20
5.3.7 滤波器设置 1/2 (B-30025).....	21
5.3.8 滤波器设置 2/2 (B-30026).....	22
5.3.9 抑制振动控制设置(B-30027)	23
5.3.10 一键式调整(B-30029)	24
5.3.11 机械诊断(B-30031)	25
5.3.12 放大器寿命诊断(B-30033)	26
5.3.13 报警(B-30035)	27
5.3.14 参数设置(ROM)菜单(B-30041)	28
5.3.15 基本设置参数(ROM) (B-30043)	29
5.3.16 增益/滤波器参数(ROM) (B-30046~30048)	30
5.3.17 扩展设置 1 参数(ROM) (B-30049)	31
5.3.18 输入输出设置参数(ROM) (B-30052)	32
5.3.19 扩展设置 2 参数(ROM) (B-30055)	33
5.3.20 扩展设置 3 参数(ROM) (ROM) (B-30058)	34
5.3.21 参数设置(RAM)菜单(B-30071)	35
5.3.22 基本设置参数(RAM) (B-30073)	36
5.3.23 增益/滤波器参数(RAM) (B-30076~30078)	37
5.3.24 扩展设置 1 参数(RAM) (B-30079)	38
5.3.25 输入输出设置参数(RAM) (B-30082)	39
5.3.26 扩展设置 2 参数(RAM) (B-30085)	40
5.3.27 扩展设置 3 参数(RAM) (B-30088)	41
5.3.28 测试运行菜单(B-30101)	42
5.3.29 JOG 运行(B-30103).....	43
5.3.30 定位运行(B-30105)	44
5.3.31 输出信号(DO)强制输出(B-30109)	45

5.3.32	语言设置(W-30002)	46
5.3.33	报警发生时状态显示(W-30011~30012)	47
5.3.34	一键式调整进度显示(W-30013)	48
5.3.35	设置临界值(W-30015)	49
5.3.36	保存推断值(W-30017)	50
5.3.37	滤波器 1~5 陷波宽度(W-30020、W-30022、W-30024、W-30026、W-30028)	51
5.3.38	滤波器 1~5 陷波深度(W-30021、W-30023、W-30025、W-30027、W-30029)	52
5.3.39	低通滤波器设置(W-30030)	53
5.3.40	轴共振抑制滤波器设置(W-30031)	54
5.3.41	轴共振抑制滤波器 频率(W-30032)	55
5.3.42	轴共振抑制滤波器 陷波深度(W-30033)	56
5.3.43	状态显示(W-30101~30102)	57
5.4	使用软元件一览表	58
5.5	注释一览表	66
5.6	配方一览表	68
5.7	软元件数据传送一览	71
5.8	脚本一览	74
6.	其他	108
6.1	系统应用程序的手动选择方法	108
6.2	使用 MELSEC iQ-R 系列可编程控制器时的设置	109
6.3	关于 GOT 监视速度的注意事项	110

修订记录

样本画面说明书

修订日期	管理编号*	修订内容
2016/8	BCN-P5999-0697	初版

* 管理编号记载在右下方。

工程数据

修订日期	工程数据	GT Designer3*	修订内容
2016/8	GS21_MITSUBISHI_MR-JE-B_V_Ver1_C.GTX	1.155M	初版

* 制作工程数据时使用的画面创建软件的版本。打开文件时请使用相同版本或更高版本的画面创建软件。

1. 概要

是将 GS 系列与 MELSEC iQ-F 系列可编程控制器通过以太网连接，再经由简单运动控制模块通过 SSCNETIII/H 与 MELSERVO-JE 系列 (MR-JE-B) 连接，对伺服放大器的参数进行更改、监视、实施测试运行等的样本画面说明书。

2. 系统构成



*1: 关于电缆的详细内容，请参照「GOT2000系列 连接手册(三菱电机机器连接篇)」。

*2: 通过更改连接机器设置，该样本也可支持使用MELSEC iQ-R系列可编程控制器。关于更改方法，请参照「6.2 使用MELSEC iQ-R系列可编程控制器时的设置」。

3. 关于 GOT

3.1 所需的系统应用程序

种类	系统应用程序名称	
基本功能	基本系统应用程序	
	标准字体	中文(简体)
	TrueType 数值字体	
通讯驱动程序	以太网连接	以太网 (MELSEC), Q17nNC, CRnD-700, 网关
扩展功能	标准字体	日语 *1

*1: 将系统应用程序写入到 GOT 时，请以手动方法勾选[日语]。关于手动选择方法的详细内容，请参照「6.1 系统应用程序的手动选择方法」

3.2 画面创建软件的连接机器设置

项 目	设置值	备 注
GOT 网络号	1	
GOT 站号	2	
GOT 标准以太网设置	参照下表	
GOT 机器通讯用端口号	5001	
重试次数(次)	3	
启动时间(秒)	3	
通讯超时时间(秒)	3	
发送延迟时间(ms)	0	

GOT 标准以太网设置

项 目	设置值	备 注
将 GOT 标准以太网设置反映到 GOT 本体	勾选	
GOT IP 地址	192.168.3.18	
子网掩码	255.255.255.0	
默认网关	0.0.0.0	
周边 S/W 通讯用端口号	5015	
透明传送用端口号	5014	

3.3 画面创建软件的以太网设置

	本站	网络号	站号	机器	IP 地址	端口号	通讯方式
1	*	1	1	FX5CPU	192.168.3.39	5562	TCP

3.4 画面创建软件的重叠窗口/叠加窗口设置

为了在切换基本画面时关闭窗口画面，在[画面切换/窗口]的重叠窗口/叠加窗口的[详细设置]中把[切换基本画面的同时关闭窗口]设置成了有效。

3.5 关于时钟设置

使用实用菜单可以设置时钟，但时钟数据不保存。重新接通电源的同时时钟数据会消失，因此请再次执行时钟设置。通过一对多连接带有时钟的机器时，可以使用时间校准从连接机器校准 GS 的时钟。时钟的有无请参照「GOT2000 系列连接手册」。

4. 关于伺服放大器

4.1 伺服放大器的参数设置

本公司在进行动作确认时的设置值如下所示。

项目	设置值	备注
功能选择 A-1	2100	不使用 EM2/EM1。
其他	初始值	

5. 画面规格

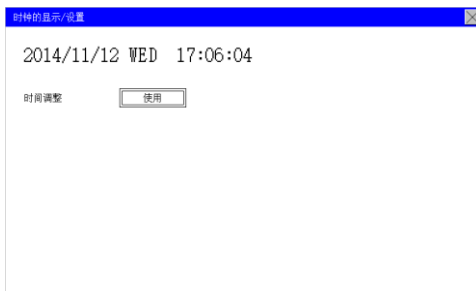
5.1 显示语言

画面可以显示中文(简体)/日语/英语 3 种语言。如下所示各种语言的字符串，登录在注释组号 499~500 的列号 1~3 中。将列号写入语言切换软件中即可显示与列号相应的语言。

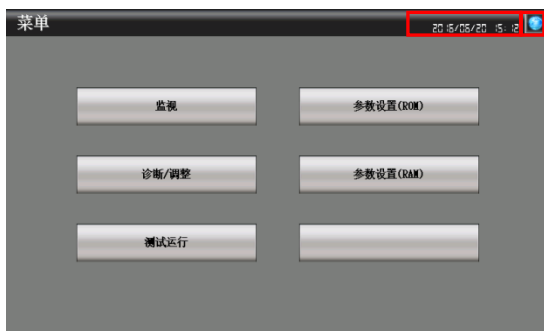
列号	语言
1	中文(简体)
2	日语
3	英语

5.2 画面切换

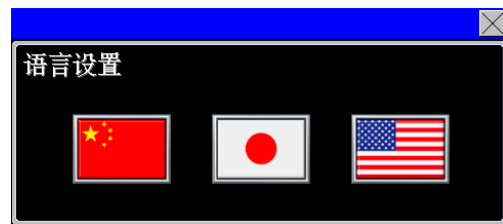
5.2.1 画面一览/切换(公共)



实用菜单：时钟的显示/设置

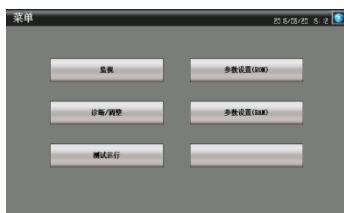


基本画面 B-30001：菜单及全部基本画面



窗口画面 W-30002：语言设置

5.2.2 画面一览/切换(个别)

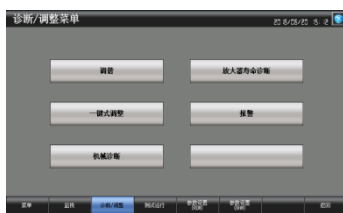


基本画面 B-30001: 菜单



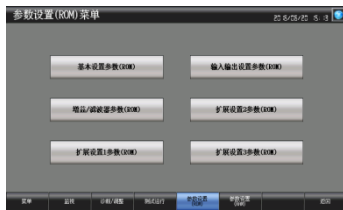
基本画面 B-30011: 监视菜单

→ 参照 10 页



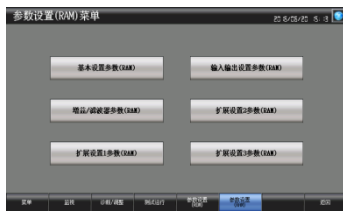
基本画面 B-30021:
诊断/调整菜单

→ 参照 11 页



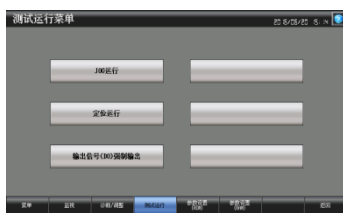
基本画面 B-30041:
参数设置 (ROM) 菜单

→ 参照 12 页



基本画面 B-30071:
参数设置 (RAM) 菜单

→ 参照 13 页

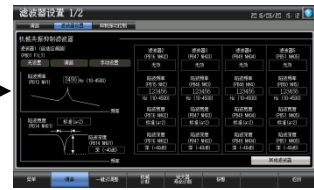


基本画面 B-30101:
测试运行菜单

→ 参照 14 页



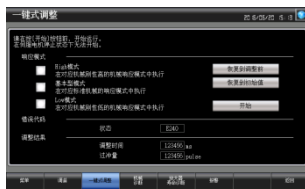
基本画面 B-30023:
调谐



基本画面 B-30025~30026:
滤波器设置



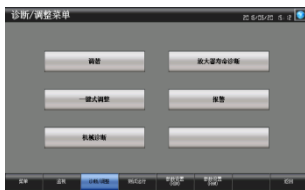
基本画面 B-30027:
抑制振动控制设置



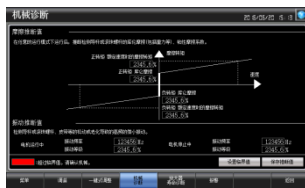
基本画面 B-30029:
一键式调整



窗口画面 W-30013:
一键式调整进度显示



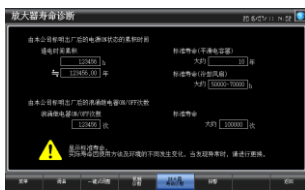
基本画面 B-30021:
诊断/调整菜单



基本画面 B-30031:
机械诊断



窗口画面 W-30015:
设置临界值



基本画面 B-30033:
放大器寿命诊断



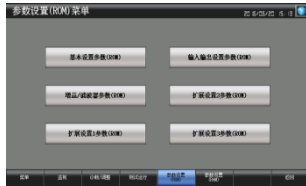
窗口画面 W-30017:
保存推断值



基本画面 B-30035:
报警



窗口画面 W-30011~30012:
报警发生时状态显示



基本画面 B-30041:
参数设置 (ROM) 菜单



基本画面 B-30043:
基本设置参数 (ROM)



基本画面 B-30046~30048:
增益/滤波器参数 (ROM)



基本画面 B-30049:
扩展设置 1 参数 (ROM)



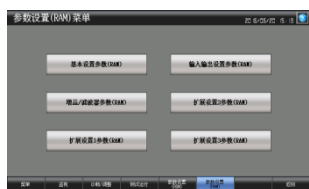
基本画面 B-30052:
输入输出设置参数 (ROM)



基本画面 B-30055:
扩展设置 2 参数 (ROM)



基本画面 B-30058:
扩展设置 3 参数 (ROM)



基本画面 B-30071:
参数设置 (RAM) 菜单



基本画面 B-30073:
基本设置参数 (RAM)



基本画面 B-30076~30078:
增益/滤波器参数 (RAM)



基本画面 B-30079:
扩展设置 1 参数 (RAM)



基本画面 B-30082:
输入输出设置参数 (RAM)



基本画面 B-30085:
扩展设置 2 参数 (RAM)



基本画面 B-30088:
扩展设置 3 参数 (RAM)



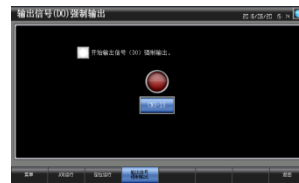
基本画面 B-30101:
测试运行菜单



基本画面 B-30103: JOG 运行



基本画面 B-30105: 定位运行



基本画面 B-30109:
输出信号(DO)强制输出

5.3 画面说明

5.3.1 菜单(B-30001)



概要

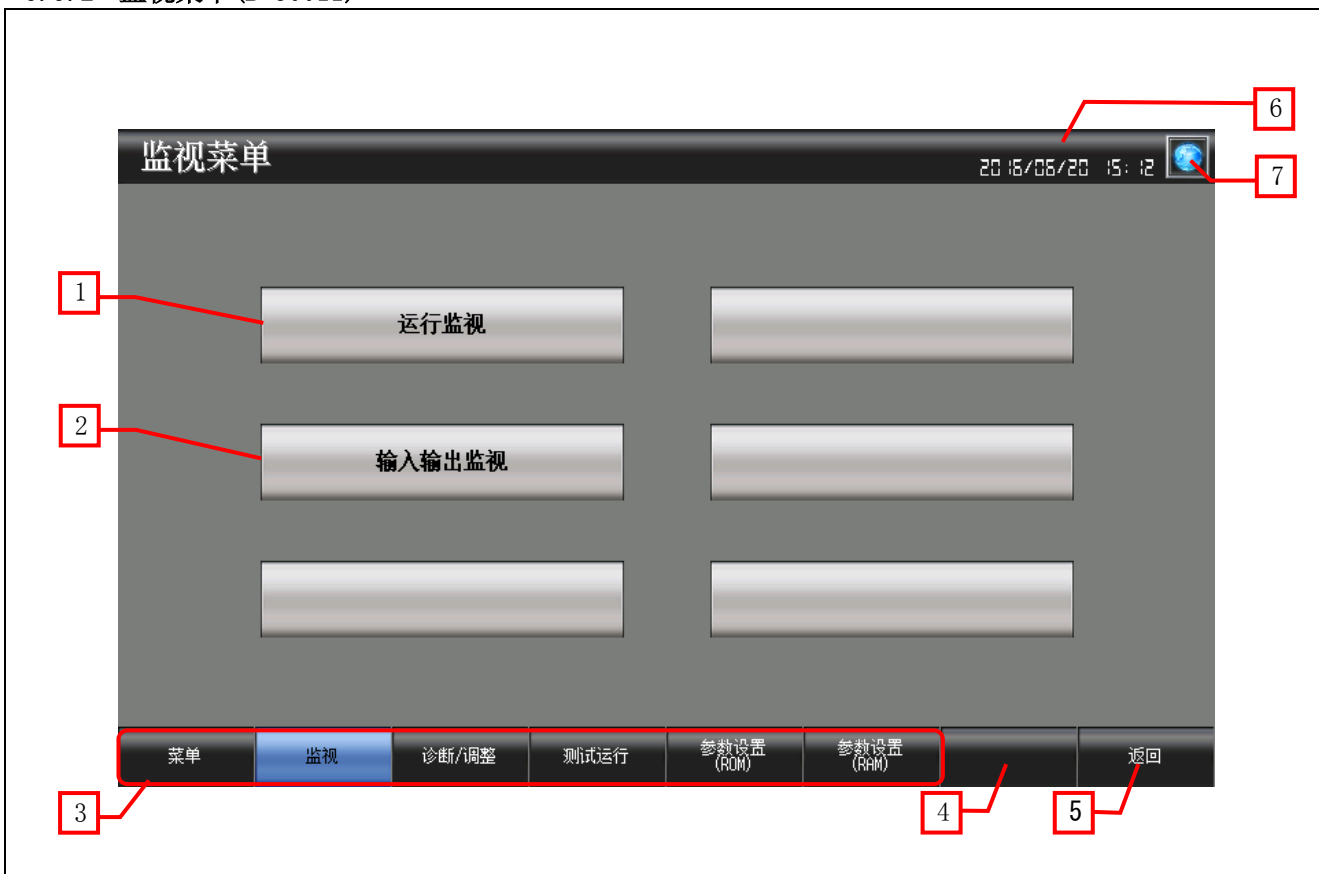
菜单画面。

详细

1. 切换至监视画面。
2. 切换至诊断/调整画面。
3. 切换至测试运行画面。
4. 切换至参数设置(ROM)画面。
5. 切换至参数设置(RAM)画面。
6. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
7. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.2 监视菜单(B-30011)



概要

关于监视的菜单画面。

详细

1. 切换至运行监视画面。
2. 切换至输入输出监视画面。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
4. 未使用的基本画面切换开关。
5. 切换至上次显示画面。
6. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
7. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.3 运行监视 (B-30013)



概要

显示运行中的伺服放大器的状态。

详细

1. 显示各项目的当前值。
2. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
3. 未使用的基本画面切换开关。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
6. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.4 输入输出监视(B-30015)



概要

显示输入输出信号的状态。

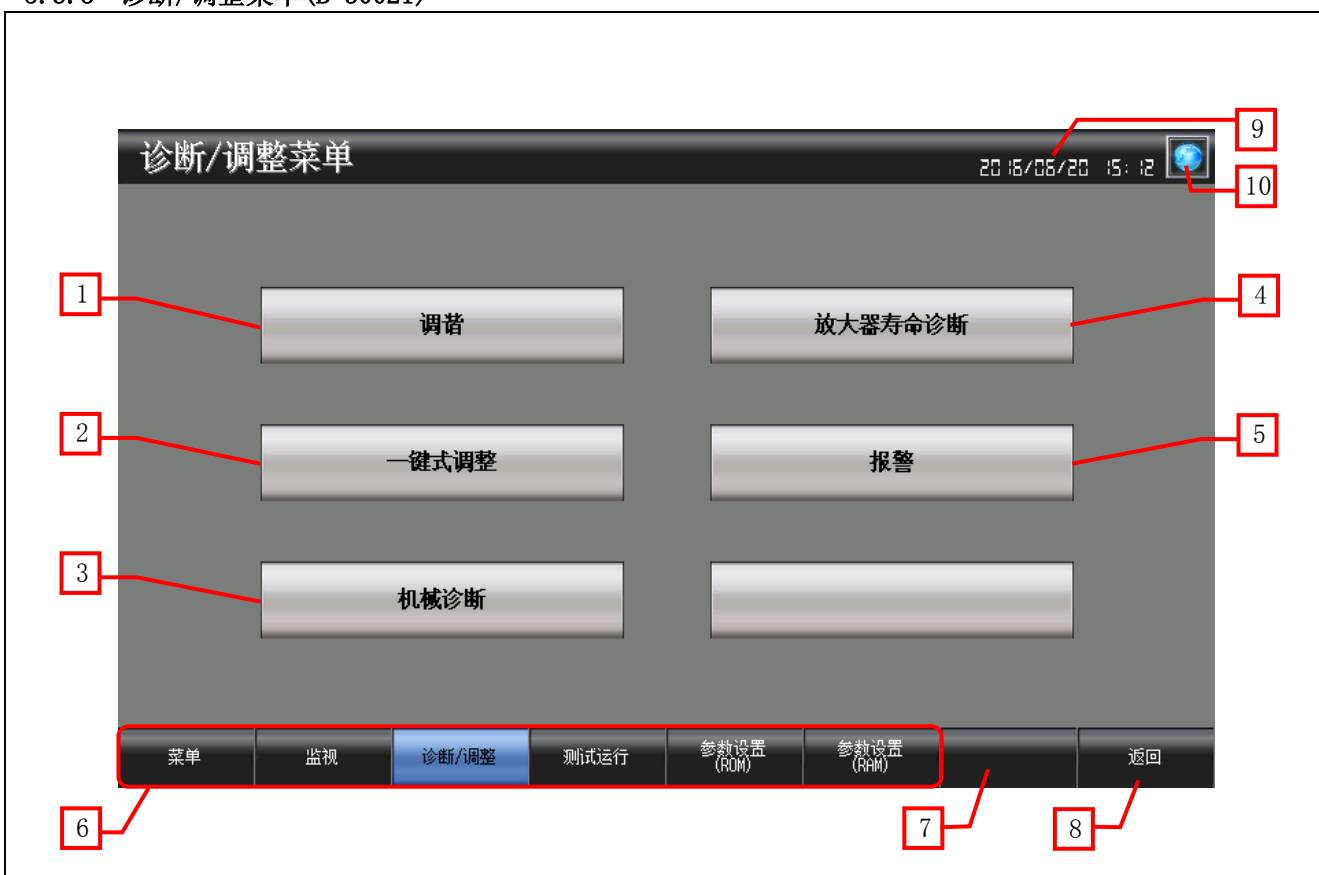
详细

1. 显示输入信号的状态。
2. 显示输入软元件的状态。
3. 显示输出信号的状态。
4. 显示输出软元件的状态。
5. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
6. 未使用的基本画面切换开关。
7. 切换至上次显示画面。
8. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
9. 显示语言设置窗口。

备注

- 通过画面脚本读取输入输出软元件。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。

5.3.5 诊断/调整菜单(B-30021)



概要

关于诊断/调整的菜单画面。

详细

1. 切换至调谐画面。
2. 切换至一键式调整画面。
3. 切换至机械诊断画面。
4. 切换至放大器寿命诊断画面。
5. 切换至报警画面。
6. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
7. 未使用的基本画面切换开关。
8. 切换至上次显示画面。
9. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
10. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.6 调谐(B-30023)



概要

设置增益调整必要的参数。

详细

1. 切换至各画面。抑制振动控制画面仅在增益调整模式选择为自动调谐模式 2、2 增益调整模式 2、手动模式时方可切换。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
2. 选择增益调整模式。根据选择的模式不同能够设置的项目也不同。
3. 设置负载惯量比。
4. 设置自动调谐响应性。
5. 设置增益参数。
6. 设置过冲量补偿。
7. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
8. 未使用的基本画面切换开关。
9. 切换至上次显示画面。
10. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
11. 显示语言设置窗口。

备注

- 通过画面脚本，根据所选择的增益调整模式控制各参数的输入许可。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。

5.3.7 滤波器设置 1/2 (B-30025)



概要

设置滤波器必要的参数。

详细

1. 切换至各画面。抑制振动控制画面仅在增益调整模式选择为自动调谐模式 2、2 增益调整模式 2、手动模式时方可切换。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
2. 设置滤波器 1（自适应调谐）。
3. 设置各滤波器。Robust 滤波器使用中时不能设置滤波器 5。
4. 显示项目切换至其他滤波器。
5. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
6. 未使用的基本画面切换开关。
7. 切换至上次显示画面。
8. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
9. 显示语言设置窗口。

备注

- 通过画面脚本控制滤波器设置的参数设置、输入许可。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。
- 在参数设置完成前，不能切换画面。

5.3.8 滤波器设置 2/2 (B-30026)



概要

设置滤波器必要的参数。

详细

1. 切换至各画面。抑制振动控制画面仅在增益调整模式选择为自动调谐模式 2、2 增益调整模式 2、手动模式时方可切换。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
2. 设置低通滤波器。
3. 设置轴共振抑制滤波器。机械共振抑制滤波器的滤波器 4 使用中时不能设置。
4. 设置 Robust 滤波器。
5. 显示项目切换至机械共振抑制滤波器。
6. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
7. 未使用的基本画面切换开关。
8. 切换至上次显示画面。
9. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
10. 显示语言设置窗口。

备注

- 通过画面脚本控制滤波器设置的参数设置、输入许可。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。
- 在参数设置完成前，不能切换画面。

5.3.9 抑制振动控制设置(B-30027)



概要

设置抑制振动控制必要的参数。

详细

1. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换
2. 选择抑制振动控制模式。
3. 设置抑制振动控制 1。
4. 设置抑制振动控制 2。抑制振动控制模式为标准模式、低响应模式时不能设置。
5. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
6. 未使用的基本画面切换开关。
7. 切换至上次显示画面。
8. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
9. 显示语言设置窗口。

备注

- 通过画面脚本控制抑制振动控制设置的参数设置、输入许可。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。

5.3.10 一键式调整(B-30029)

一键式调整

2018/05/20 15:13

请在按[开始]按钮前，开始运行。
在伺服电机停止状态下无法开始。

1

响应模式

- High模式
在对应机械刚性高的机械响应模式中执行
- 基本型模式
在对应标准机械的响应模式中执行
- Low模式
在对应机械刚性低的机械响应模式中执行

恢复到调整前 3

恢复到初始值 4

开始 5

错误代码

2

调整结果

状态 E240

调整时间 123456 ms 6

过冲量 123456 pulse

7

菜单 调谐 一键式调整 机械诊断 放大器寿命诊断 报警 返回 8 9

10

11

概要

执行一键式调整。

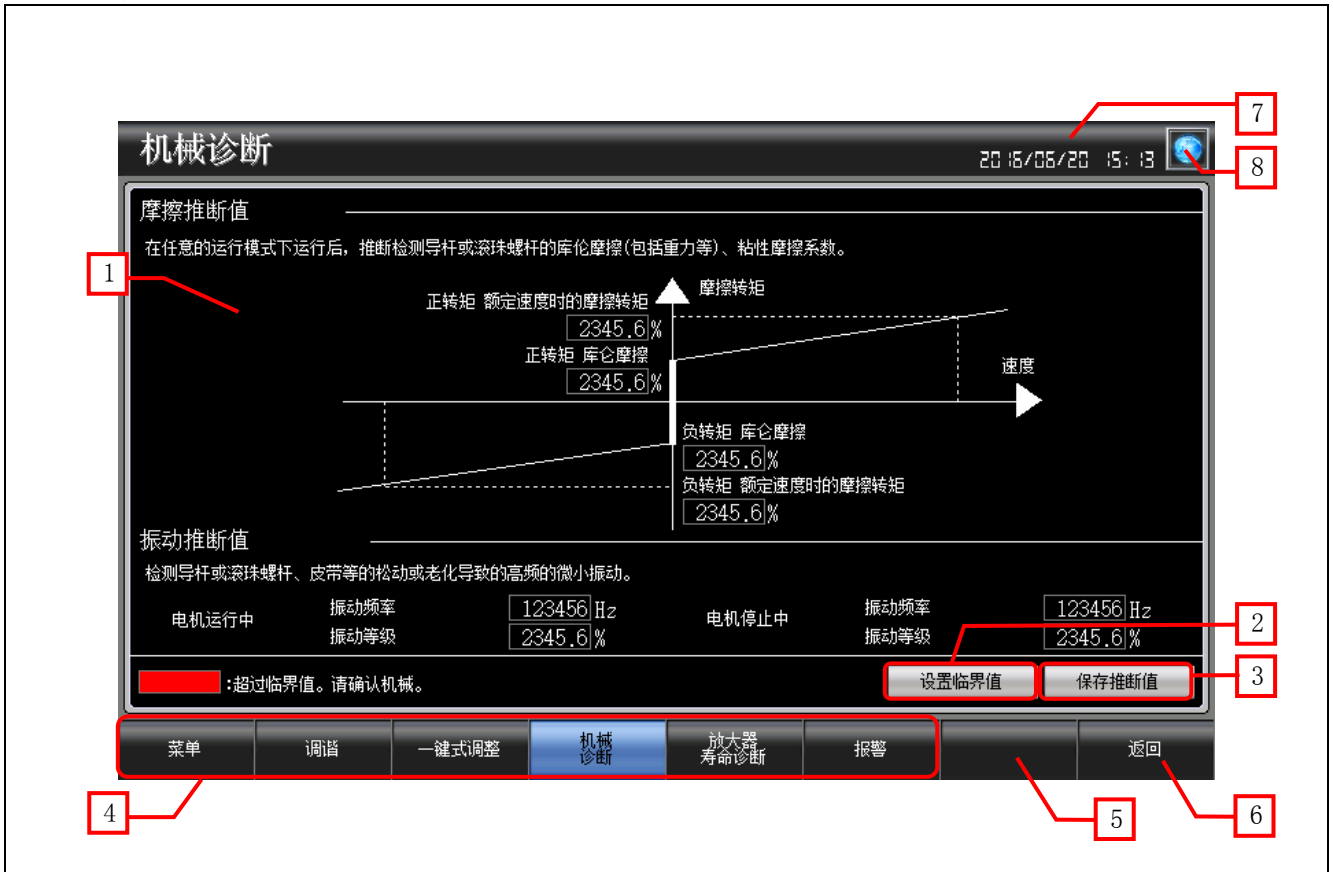
详细

1. 选择响应模式。
2. 显示错误代码。
3. 返回一键式调整前的状态。
4. 返回初始值的状态。
5. 按所选响应模式执行一键式调整。执行时显示一键式调整进度显示窗口。
6. 显示调整结果。
7. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
8. 未使用的基本画面切换开关。
9. 切换至上次显示画面。
10. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
11. 显示语言设置窗口。

备注

- 通过画面脚本根据所选择的响应模式执行一键式调整。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。

5.3.11 机械诊断(B-30031)



概要

显示、保存机械诊断的推断值，设置临界值。

详细

1. 当机械诊断推断结束时，显示推断值。
当推断值超过临界值时，推断值的数值区域变为红色。
2. 显示设置临界值窗口。
3. 显示保存推断值窗口。
4. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
5. 未使用的基本画面切换开关。
6. 切换至上次显示画面。
7. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
8. 显示语言设置窗口。

备注

- 推断未结束时保存推断值，不定值替换为[999]。
- 使用了配方功能、软元件数据传送功能和画面脚本来保存推断值。关于配方功能的详细内容请参照「5.6 配方一览表」。关于软元件数据传送功能的详细内容，请参照「5.7 软元件数据传送一览表」。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。
- 使用了配方功能和画面脚本来设置、执行临界值。关于配方功能的详细内容请参照「5.6 配方一览表」。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。

5.3.12 放大器寿命诊断(B-30033)

放大器寿命诊断

2018/05/20 15:13

1 由本公司标明出厂后的电源ON状态的累积时间

通电时间累积

123456 h

123456.00 年

标准寿命(平滑电容器)

大约 10 年

标准寿命(冷却风扇)

大约 50000-70000 h

由本公司标明出厂后的浪涌继电器ON/OFF次数

浪涌继电器ON/OFF次数

123456 次

标准寿命

大约 100000 次

显示标准寿命。
实际寿命因使用方法及环境的不同发生变化，当发现异常时，请进行更换。

2 3 4 5 6

菜单 调谐 一键式调整 机械诊断 放大器寿命诊断 报警 返回

概要

显示放大器寿命诊断。

详细

1. 显示放大器的寿命诊断结果。
2. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
3. 未使用的基本画面切换开关。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
6. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.13 报警(B-30035)



概要

对报警的显示、记录实施确认。

详细

1. 显示当前发生中报警的编号。
2. 显示当前发生中报警的内容。
3. 显示以往发生过的报警。
显示最新(最后发生的报警)至第8次(此前第9次所发生的报警)。
4. 在窗口画面中显示报警发生时的状态数据。
5. 长按3秒钟,使当前发生中的报警复位。
6. 长按3秒钟,清除报警记录。
7. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面,所以显示中的画面不被切换。
8. 未使用的基本画面切换开关。
9. 切换至上次显示画面。
10. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
11. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.14 参数设置(ROM)菜单(B-30041)



概要

参数设置(ROM)菜单画面。

详细

1. 切换至基本设置参数(ROM)画面。
2. 切换至增益/滤波器参数(ROM)画面。
3. 切换至扩展设置1参数(ROM)画面。
4. 切换至输入输出设置参数(ROM)画面。
5. 切换至扩展设置2参数(ROM)画面。
6. 切换至扩展设置3参数(ROM)画面。
7. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
8. 未使用的基本画面切换开关。
9. 切换至上次显示画面。
10. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
11. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.15 基本设置参数(ROM) (B-30043)

基本设置参数(ROM) 2015/05/20 15:13

No.	简称	名称	设置值	单位
PA02	**REG	再生选件	1234 h	
PA03	*ABS	绝对位置检测系统	1234 h	
PA04	*AOP1	功能选择A-1	1234 h	
PA08	ATU	自动调音模式	1234 h	
PA09	RSP	自动调音响应性	12345678	
PA10	INP	到位范围	12345678	pulse
PA14	*POL	旋转方向选择	12345678	
PA19	*BLK	参数写入禁止	1234 h	
PA20	*TDS	Tough drive设置	1234 h	
PA21	*AOP3	功能选择A-3	1234 h	
PA23	DRAT	驱动记录器任意报警触发设置	1234 h	
PA24	AOP4	功能选择A-4	1234 h	
PA25	OTH0V	一键式调整 过冲允许等级	12345678	%
PA26	*AOP5	功能选择A-5	1234 h	
PA27	*HTL	热线强制停止功能	1234 h	

标有*的参数，设置后关闭电源并重新开启或进行控制器复位时有效。
标有**的参数，设置后关闭电源并重新开启时有效。

至RAM

菜单 基本设置 (ROM) 增益/滤波器 (ROM) 扩展设置1 (ROM) 输入输出设置 (ROM) 扩展设置2 (ROM) 扩展设置3 (ROM) 返回

概要

对伺服放大器内EEP-ROM的基本设置参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示和设置参数的设置值。
(对未带h的设置值，以10进制数，对带有h的设置值，以16进制数进行设置。)
2. 切换至所显示画面的RAM画面。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
6. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.16 增益/滤波器参数(ROM) (B-30046~30048)



概要

对伺服放大器内EEP-ROM的增益/滤波器参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示和设置参数的设置值。
(对未带h的设置值,以10进制数,对带有h的设置值,以16进制数进行设置。)
2. 切换增益·滤波器参数的显示项目。
3. 切换至所显示画面的RAM画面。
4. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面,所以显示中的画面不被切换。
5. 切换至上次显示画面。
6. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
7. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.17 扩展设置1参数(ROM) (B-30049)

No.	简称	名称	设置值	单位
PC01	ERZ	误差过大报警等级	12345678	rev
PC02	MBR	电磁制动耐控程序输出	12345678	ms
PC04	**COP1	功能选择C-1	1234 h	
PC05	**COP2	功能选择C-2	1234 h	
PC06	*COP3	功能选择C-3	1234 h	
PC07	ZSP	零速度	12345678	r/min
PC08	OSL	过速报警检测等级	12345678	r/min
PC17	**COP4	功能选择C-4	1234 h	
PC18	*COP5	功能选择C-5	1234 h	
PC20	*COP7	功能选择C-7	1234 h	
PC21	*BPS	报警履历清除	1234 h	
PC24	RSBR	强制停止时 减速时间常数	12345678	ms
PC29	*COP8	功能选择C-8	1234 h	
PC31	RSUP1	垂直轴提升量	12345678	0.0001rev
PC38	ERW	误差过大警告等级	12345678	rev

标有*的参数, 设置后关闭电源并重新开启或进行控制器复位时有效。
标有**的参数, 设置后关闭电源并重新开启时有效。

至RAM

菜单 基本设置 (ROM) 增益/滤波器 (ROM) **扩展设置1 (ROM)** 输入输出设置 (ROM) 扩展设置2 (ROM) 扩展设置3 (ROM) 返回

概要

对伺服放大器内EEP-ROM的扩展设置1参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示和设置参数的设置值。
(对未带h的设置值, 以10进制数, 对带有h的设置值, 以16进制数进行设置。)
2. 切换至所显示画面的RAM画面。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面, 所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
6. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.18 输入输出设置参数(ROM) (B-30052)



概要

对伺服放大器内EEP-ROM的输入输出设置参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示和设置参数的设置值。
(对未带h的设置值，以10进制数，对带有h的设置值，以16进制数进行设置。)
2. 切换至所显示画面的RAM画面。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
6. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.19 扩展设置2参数(ROM) (B-30055)

扩展设置2参数(ROM) 2018/06/20 15:13

No.	简称	名称	设置值	单位
PE41	EOP3	功能选择E-3	1234 h	
PE44	LMCP	丢失运动控制正侧补偿值选择	12345678	0.01%
PE45	LMCN	丢失运动控制负侧补偿值选择	12345678	0.01%
PE46	LMFLT	丢失运动控制滤波器设置	12345678	0.1ms
PE47	TOF	转矩偏置	12345678	0.01%
PE48	*LMOP	丢失运动控制补偿功能选择	1234 h	
PE49	LMCD	丢失运动控制补偿时机	12345678	0.1ms
PE50	LMCT	丢失运动控制补偿无信号	12345678	

标有*的参数, 设置后关闭电源并重新开启或进行控制器复位时有效。
标有**的参数, 设置后关闭电源并重新开启时有效。

至RAM

菜单 基本设置 (ROM) 增益/滤波器 (ROM) 扩展设置1 (ROM) 输入输出设置 (ROM) 扩展设置2 (ROM) 扩展设置3 (ROM) 返回

概要

对伺服放大器内EEP-ROM的扩展设置2参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示和设置参数的设置值。
(对未带h的设置值, 以10进制数, 对带有h的设置值, 以16进制数进行设置。)
2. 切换至所显示画面的RAM画面。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面, 所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
6. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.20 扩展设置3参数(ROM) (ROM) (B-30058)

No.	简称	名称	设置值	单位
PF06	*FOP5	功能选择F-5	1234 h	
PF12	DBT	电子式动态制动运行时间	12345678	ms
PF21	DRT	驱动记录器切换时间设置	12345678	s
PF23	OSCL1	振动Tough drive 振动检测等级	12345678	%
PF24	*OSCL2	振动Tough drive 功能选择	1234 h	
PF25	CVAT	瞬间停止Tough drive检测时间	12345678	ms
PF31	FRIC	机械诊断功能 低速时摩擦推断范围判定速度	12345678	r/min

标有h的参数，设置后关闭电源并重新开启进行控制器复位时有效。
标有*h的参数，设置后关闭电源并重新开启时有效。

至RAM

菜单 基本设置 (ROM) 增益/滤波器 (ROM) 扩展设置1 (ROM) 输入输出设置 (ROM) 扩展设置2 (ROM) 扩展设置3 (ROM) 返回

概要

对伺服放大器内EEP-ROM的扩展设置3参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示和设置参数的设置值。
(对未带h的设置值，以10进制数，对带有h的设置值，以16进制数进行设置。)
2. 切换至所显示画面的RAM画面。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
6. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.21 参数设置(RAM)菜单(B-30071)



概要

参数设置 (RAM) 菜单画面。

详细

1. 切换至基本设置参数 (RAM) 画面。
2. 切换至增益/滤波器参数 (RAM) 画面。
3. 切换至扩展设置 1 参数 (RAM) 画面。
4. 切换至输入输出设置参数 (RAM) 画面。
5. 切换至扩展设置 2 参数 (RAM) 画面。
6. 切换至扩展设置 3 参数 (RAM) 画面。
7. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
8. 未使用的基本画面切换开关。
9. 切换至上次显示画面。
10. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
11. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.22 基本设置参数(RAM) (B-30073)

基本设置参数(RAM) 2016/05/20 15:13

No.	简称	名称	设置值	单位
PA02	**REG	再生选件	1234 h	
PA03	*ABS	绝对位置检测系统	1234 h	
PA04	*AOP1	功能选择A-1	1234 h	
PA08	ATU	自动调谐模式	1234 h	
PA09	RSP	自动调谐响应性	12345678	
PA10	INP	到位范围	12345678	pulse
PA14	*POL	旋转方向选择	12345678	
PA19	*BLK	参数写入禁止	1234 h	
PA20	*TDS	Tough drive设置	1234 h	
PA21	*AOP3	功能选择A-3	1234 h	
PA23	DRAT	驱动记录器任意报警触发设置	1234 h	
PA24	AOP4	功能选择A-4	1234 h	
PA25	OTH0V	一键式调整 过冲允许等级	12345678	%
PA26	*AOP5	功能选择A-5	1234 h	
PA27	*HTL	热线强制停止功能	1234 h	

请注意，写入RAM的参数，在关闭伺服放大器的电源后会消失。

至ROM

菜单 基本设置 (RAM) 增益/滤波器 (RAM) 扩展设置1 (RAM) 输入输出设置 (RAM) 扩展设置2 (RAM) 扩展设置3 (RAM) 返回

概要

对伺服放大器内 RAM 的基本设置参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示和设置参数的设置值。
(对未带 h 的设置值，以 10 进制数，对带有 h 的设置值，以 16 进制数进行设置。)
2. 切换至所显示画面的 ROM 画面。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
6. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.23 增益/滤波器参数(RAM) (B-30076~30078)

增益/滤波器参数(RAM) 1/3 2018/06/20 15:13

No.	简称	名称	设置值	单位
PB01	FILT	自适应调谐(自适应滤波器 II)	1234 h	
PB02	VRFT	抑制振动控制调谐(高级抑制振动控制 II)	1234 h	
PB03	TFBGN	转矩反馈增益	12345678	rad/s
PB04	FFC	前馈增益	12345678	%
PB06	GD2	负载惯量比	123.45	倍
PB07	PG1	模型环增益	12345.6	rad/s
PB08	PG2	位置环增益	12345.6	rad/s
PB09	VG2	速度环增益	12345678	rad/s
PB10	VIC	速度积分补偿	12345.6	ms
PB11	VDC	速度微分补偿	12345678	
PB12	OVA	过冲量补偿	12345678	%
PB13	NH1	机械共振抑制滤波器1	12345678	Hz
PB14	NHQ1	陷波波形选择1	1234 h	
PB15	NH2	机械共振抑制滤波器2	12345678	Hz
PB16	NHQ2	陷波波形选择2	1234 h	
PB17	NHF	轴共振抑制滤波器	1234 h	
PB18	LPF	低通滤波器设置	12345678	rad/s
PB19	VRFT1	抑制振动控制1 振动频率设置	12345.6	Hz

请注意, 写入RAM的参数, 在关闭伺服放大器的电源后会消失。

至ROM

菜单 基本设置 (RAM) **增益/滤波器 (RAM)** 扩展设置1 (RAM) 输入输出设置 (RAM) 扩展设置2 (RAM) 扩展设置3 (RAM) 返回

概要

对伺服放大器内 RAM 的增益/滤波器参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示和设置参数的设置值。
(对未带 h 的设置值, 以 10 进制数, 对带有 h 的设置值, 以 16 进制数进行设置。)
2. 切换增益/滤波器参数的显示项目。
3. 切换至所显示画面的 ROM 画面。
4. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面, 所以显示中的画面不被切换。
5. 切换至上次显示画面。
6. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
7. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.24 扩展设置1参数(RAM) (B-30079)

扩展设置1参数(RAM) 2018/05/20 15:14

No.	简称	名称	设置值	单位
PC01	ERZ	误差过大报警等级	12345678	rev
PC02	MBR	电磁制动附加控制程序输出	12345678	ms
PC04	**COP1	功能选择C-1	1234 h	
PC05	**COP2	功能选择C-2	1234 h	
PC06	*COP3	功能选择C-3	1234 h	
PC07	ZSP	零速度	12345678	r/min
PC08	OSL	超速报警检测等级	12345678	r/min
PC17	**COP4	功能选择C-4	1234 h	
PC18	*COP5	功能选择C-5	1234 h	
PC20	*COP7	功能选择C-7	1234 h	
PC21	*BPS	报警履历清除	1234 h	
PC24	RSBR	强制停止时 减速时间常数	12345678	ms
PC29	*COPB	功能选择C-B	1234 h	
PC31	RSUP1	垂直轴提升量	12345678	0.0001rev
PC38	ERW	误差过大警告等级	12345678	rev

请注意, 写入RAM的参数, 在关闭伺服放大器的电源后会消失。

至ROM

菜单 基本设置 (RAM) 增益/滤波器 (RAM) **扩展设置1 (RAM)** 输入输出设置 (RAM) 扩展设置2 (RAM) 扩展设置3 (RAM) 返回

概要

对伺服放大器内 RAM 的扩展设置 1 参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示和设置参数的设置值。
(对未带 h 的设置值, 以 10 进制数, 对带有 h 的设置值, 以 16 进制数进行设置。)
2. 切换至所显示画面的 ROM 画面。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面, 所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
6. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.25 输入输出设置参数(RAM) (B-30082)



概要

对伺服放大器内 RAM 的输入输出设置参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示和设置参数的设置值。
(对未带 h 的设置值，以 10 进制数，对带有 h 的设置值，以 16 进制数进行设置。)
2. 切换至所显示画面的 ROM 画面。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
6. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.26 扩展设置2参数(RAM) (B-30085)

No.	简称	名称	设置值	单位
PE41	EOP3	功能选择E-3	1234 h	
PE44	LMCP	丢失运动控制正侧补偿值选择	12345678	0.01%
PE45	LMCN	丢失运动控制负侧补偿值选择	12345678	0.01%
PE46	LMFLT	丢失运动控制滤波器设置	12345678	0.1ms
PE47	TOF	转矩偏置	12345678	0.01%
PE48	*LMOP	丢失运动控制补偿功能选择	1234 h	
PE49	LMCD	丢失运动控制补偿时机	12345678	0.1ms
PE50	LMCT	丢失运动控制补偿无信号	12345678	

请注意, 写入RAM的参数, 在关闭伺服放大器的电源后会消失。

至ROM

菜单 基本设置 (RAM) 增益/滤波器 (RAM) 扩展设置1 (RAM) 输入输出设置 (RAM) **扩展设置2 (RAM)** 扩展设置3 (RAM) 返回

概要

对伺服放大器内 RAM 的扩展设置 2 参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示和设置参数的设置值。
(对未带 h 的设置值, 以 10 进制数, 对带有 h 的设置值, 以 16 进制数进行设置。)
2. 切换至所显示画面的 ROM 画面。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面, 所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
6. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.27 扩展设置3参数(RAM) (B-30088)



概要

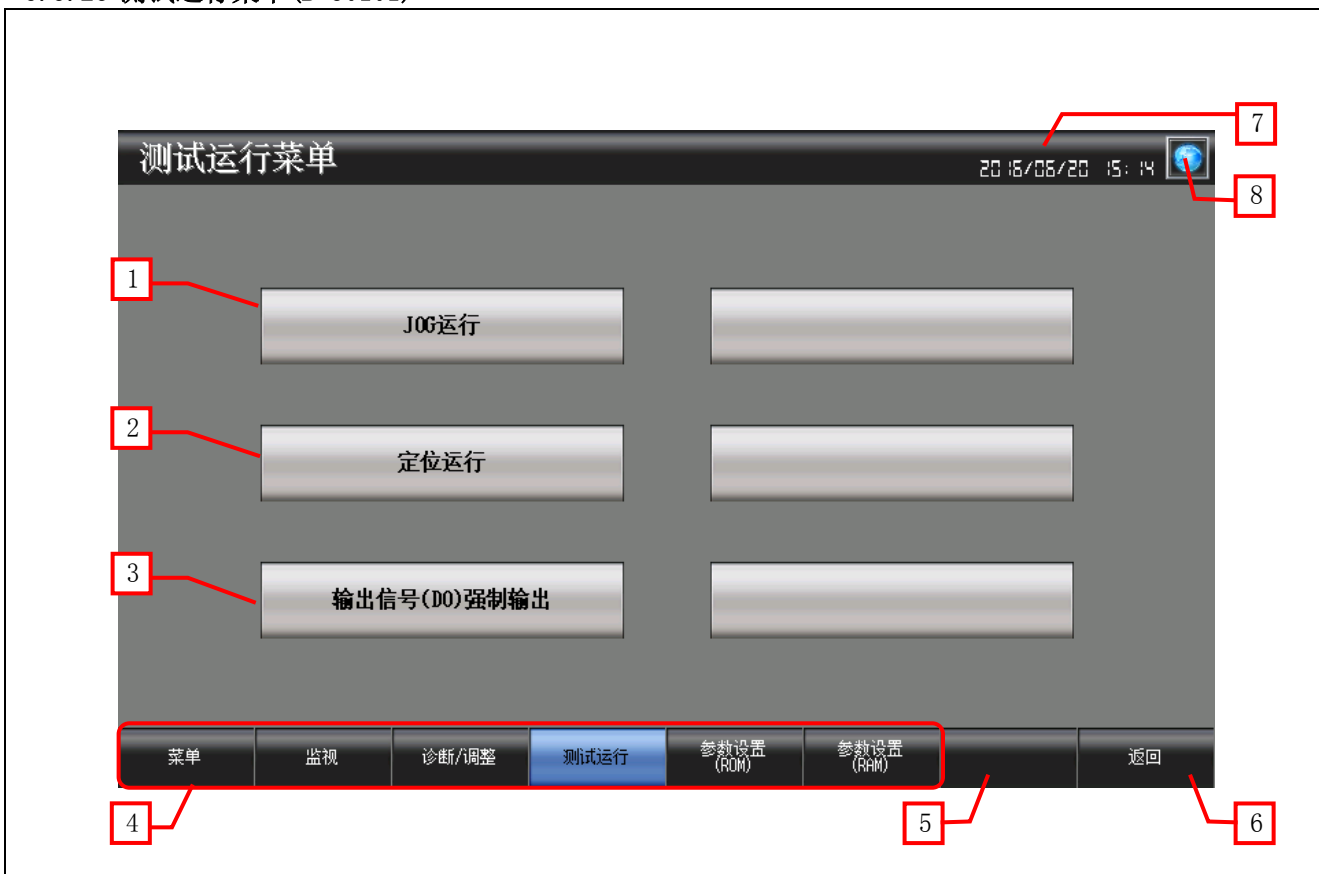
对伺服放大器内 RAM 的扩展设置 3 参数的值进行显示、设置。

详细

1. 显示和设置参数的设置值。
(对未带 h 的设置值, 以 10 进制数, 对带有 h 的设置值, 以 16 进制数进行设置。)
2. 切换至所显示画面的 ROM 画面。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面, 所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
6. 显示语言设置窗口。

备注

5.3.28 测试运行菜单(B-30101)



概要

测试运行菜单画面。

详细

1. 切换至 JOG 运行画面。
2. 切换至定位运行画面。
3. 切换至输出信号(DO)强制输出画面。
4. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
5. 未使用的基本画面切换开关。
6. 切换至上次显示画面。
7. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
8. 显示语言设置窗口。

备注

5. 3. 29 JOG 运行(B-30103)



概要

进行 JOG 运行测试。

详细

1. 显示伺服电机的状态。
2. 切换至 JOG 运行模式。JOG 运行模式中再次触摸后解除测试运行模式。
3. 设置电机转速、加减速时间常数。
4. 对状态显示的显示项目进行切换。
5. 操作 JOG 运行。
 正转 : 在触摸期间, 以正转动作开始 JOG 运行。
 反转 : 在触摸期间, 以反转动作开始 JOG 运行。
6. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面, 所以显示中的画面不被切换。
7. 未使用的基本画面切换开关
8. 切换至上次显示画面。
9. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
10. 显示语言设置窗口。

备注

- 伺服电机的状态显示是使用叠加窗口。此外, JOG 运行模式的切换、电机转速、加减速时间常数的设置、正转、反转动作是画面脚本控制的。关于脚本的详细内容, 请参照「5.8 脚本一览表」。
- 测试运行中不能进行画面切换。

5.3.30 定位运行 (B-30105)



概要

进行定位运行测试。

详细

1. 显示伺服电机的状态。
2. 切换至定位运行模式。定位运行模式中再次触摸后解除测试运行模式。
3. 设置电机转速、加减速时间常数、移动量。
4. 对状态显示的显示项目进行切换。
5. 操作定位运行。
 - 正转 : 以正转动作开始定位运行。
 - 反转 : 以反转动作开始定位运行。
 - 暂停 : 暂时停止执行中的定位运行。
 - 剩余距离的重新启动 : 使暂停中的定位运行重新启动。
 - 剩余距离的清除 : 使暂停中的定位运行清零。
6. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
7. 未使用的基本画面切换开关。
8. 切换至上次显示画面。
9. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
10. 显示语言设置窗口。

备注

- 伺服电机的状态显示是使用叠加窗口。此外，定位运行模式的切换、电机转速、加减速时间常数、移动量的设置是画面脚本控制的。关于脚本的详细内容，请参照「5.8 脚本一览表」。
- 测试运行中不能进行画面切换。

5.3.31 输出信号(DO)强制输出(B-30109)



概要

将输出信号强制输出。

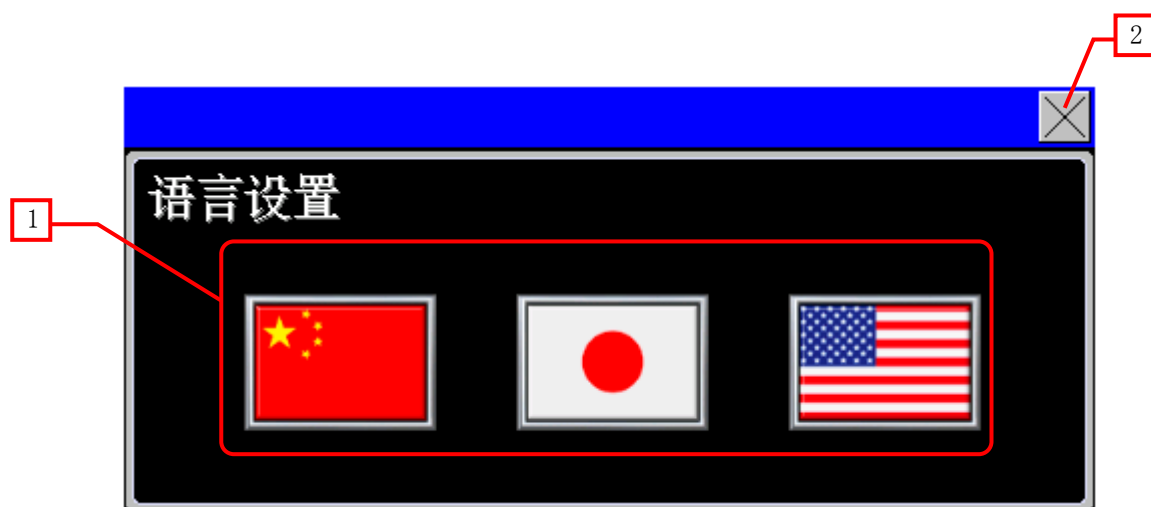
详细

1. 切换至输出信号(DO)强制输出模式。输出信号(DO)强制输出模式中再次触摸后解除测试运行模式。
2. 通过触摸开关,将输出信号强制输出。输出中信号的指示灯亮灯。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面,所以显示中的画面不被切换。
4. 未使用的基本画面切换开关。
5. 切换至上次显示画面。
6. 显示当前日期和时间。触摸即显示实用菜单中的时钟的显示/设置。
7. 显示语言设置窗口。

备注

- 输出信号(DO)强制输出模式的切换、输出信号的设置是画面脚本控制的。关于脚本的详细内容,请参照「5.8 脚本一览表」。
- 测试运行中不能进行画面切换。

5. 3. 32 语言设置 (W-30002)



概要

选择 GOT 显示语言。

详细

1. 切换语言，并关闭窗口画面。
2. 关闭窗口画面。

备注

- 画面显示语言与系统语言同步切换。

5.3.33 报警发生时状态显示 (W-30011~30012)

项目	当前值	单位
反馈脉冲累积	1234567890	pulse
伺服电机转速	123456	r/min
滞留脉冲	1234567890	pulse
指令脉冲累积	1234567890	pulse
指令脉冲频率	123456	kpulse/s
再生负载率	123456	%
实际负载率	123456	%
峰值负载率	123456	%
瞬间发生转矩	123456	%
一转内位置	1234567890	pulse
ABS计数器	123456	rev
负载惯量比	12.34	倍

概要

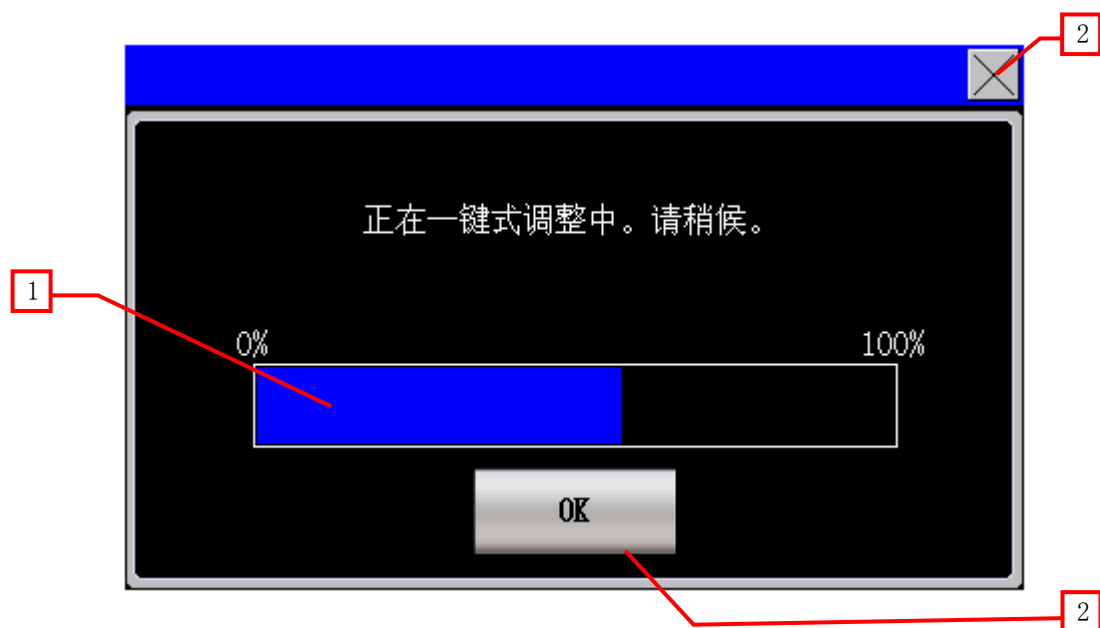
显示报警发生时的状态。

详细

1. 显示报警发生时各项目的当前值。
2. 对显示项目进行切换。
3. 关闭窗口画面。

备注

5.3.34 一键式调整进度显示 (W-30013)



概要

显示一键式调整的进度状况。

详细

1. 显示一键式调整的进度状况。
2. 关闭窗口画面。

备注

5.3.35 设置临界值(W-30015)



概要

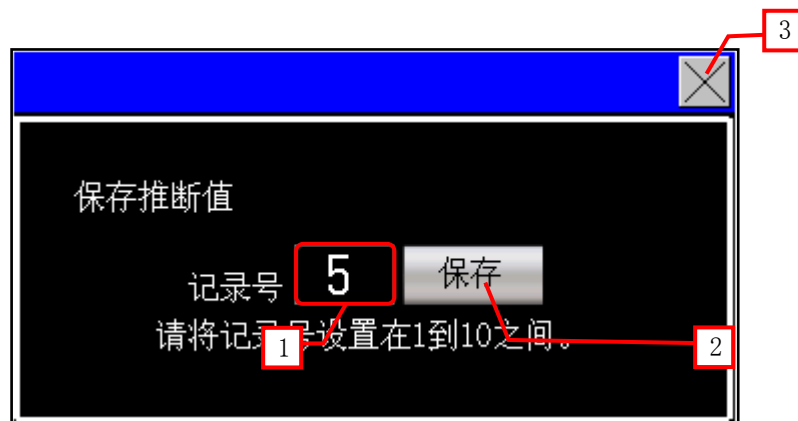
设置机械诊断的临界值。

详细

1. 显示当前值。
2. 显示、设置临界值。
3. 临界值不保存至配方并关闭窗口画面。
4. 临界值保存至配方并关闭窗口画面。
5. 关闭窗口画面。

备注

5.3.36 保存推断值(W-30017)



概要

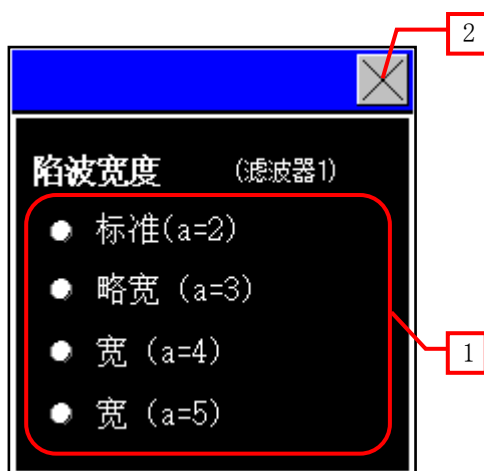
保存机械诊断的推断值。

详细

1. 设置保存的记录号。
2. 推断值保存至配方并关闭窗口画面。
3. 关闭窗口画面

备注

5. 3. 37 滤波器 1~5 陷波宽度(W-30020、W-30022、W-30024、W-30026、W-30028)



概要

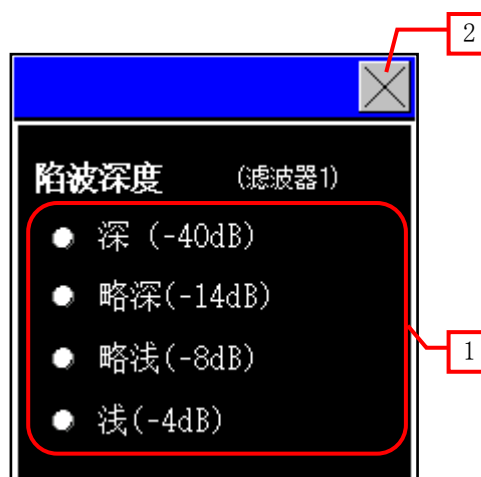
设置机械共振抑制滤波器的陷波宽度。

详细

1. 触摸即设置陷波宽度，并关闭窗口画面。
2. 关闭窗口画面。

备注

5.3.38 滤波器 1~5 陷波深度(W-30021、W-30023、W-30025、W-30027、W-30029)



概要

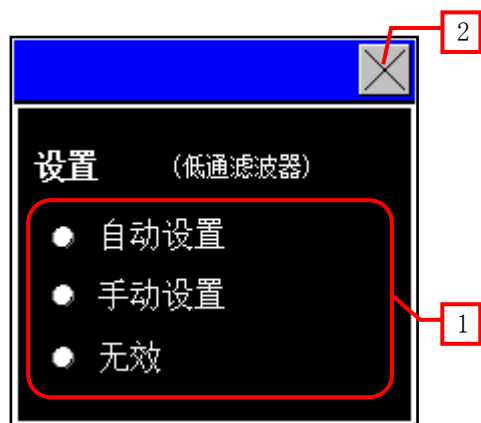
设置机械共振抑制滤波器的陷波深度。

详细

1. 触摸即设置陷波深度，并关闭窗口画面。
2. 关闭窗口画面。

备注

5. 3. 39 低通滤波器设置(W-30030)



概要

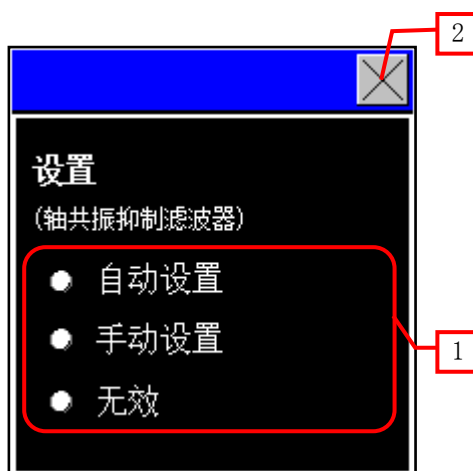
更改低通滤波器的设置。

详细

1. 触摸即更改低通滤波器的设置，并关闭窗口画面。
2. 关闭窗口画面。

备注

5.3.40 轴共振抑制滤波器设置(W-30031)



概要

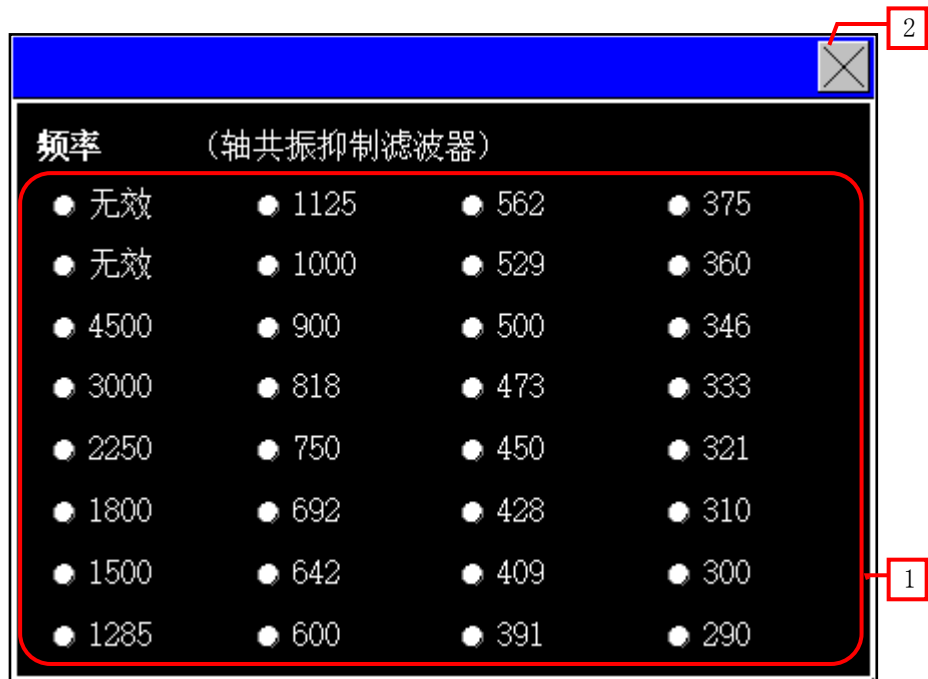
更改轴共振抑制滤波器的设置。

详细

1. 触摸即更改轴共振抑制滤波器的设置，并关闭窗口画面。
2. 关闭窗口画面。

备注

5. 3. 41 轴共振抑制滤波器 频率(W-30032)



概要

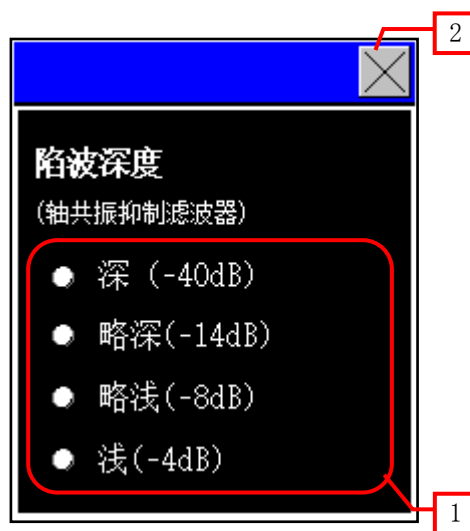
设置轴共振抑制滤波器的频率。

详细

1. 触摸即设置频率，并关闭窗口画面。
2. 关闭窗口画面。

备注

5. 3. 42 轴共振抑制滤波器 陷波深度 (W-30033)



概要

设置轴共振抑制滤波器的陷波深度。

详细

1. 触摸即设置陷波深度，并关闭窗口画面。
2. 关闭窗口画面。

备注

5.3.43 状态显示(W-30101~30102)

反馈脉冲累积	1234567890	pulse
伺服电机转速	123456	r/min
滞留脉冲	1234567890	pulse
指令脉冲累积	1234567890	pulse
指令脉冲频率	123456	kpulse/s
再生负载率	123456	%
实际负载率	123456	%
峰值负载率	123456	%
瞬间发生转矩	123456	%
一转内位置	1234567890	pulse
ABS计数器	123456	rev
负载惯量比	12.34	倍

1

概要

显示伺服放大器的状态。

详细

1. 显示各项目的当前值。

备注

5.4 使用软元件一览表

画面上的开关和指示灯等使用的软元件，有些同时也在脚本等的公共设置中被使用。统一更改此类软元件时，推荐使用[批量更改]。关于[批量更改]的详细内容，请参照「GT Designer3 (GOT2000) 画面设计手册」。

5.4.1 连接机器的软元件

类型	软元件编号	用途
位	SP1	当前报警的清除
	SP2	报警记录的删除
	OM0	正常模式(测试运行模式解除)
	OM1	JOG 运行
	OM2	定位运行
	OM4	输出信号(DO)强制输出
	TMB1	暂停指令
	TMB2	开动指令
	TMB3	定位方向的选择(正转)
	TMB4	定位方向的选择(反转)
	TMB5	剩余距离的重新启动
	TMB6	剩余距离的清除
	OTI0	一键式调整(基本模式)
	OTI1	一键式调整(High 模式)
	OTI2	一键式调整(Low 模式)
	OTI4	一键式调整(恢复到初始值)
OTI5	一键式调整(恢复到调整前)	
字	PA2、PA1002	再生选件
	PA3、PA1003	绝对位置检测系统
	PA4、PA1004	功能选择 A-1
	PA8、PA1008	自动调谐模式
	PA9、PA1009	自动调谐响应性
	PA10、PA1010	到位范围
	PA14、PA1014	旋转方向选择
	PA19、PA1019	参数写入禁止
	PA20、PA1020	Tough drive 设置
	PA21、PA1021	功能选择 A-3
	PA23、PA1023	驱动记录器任意报警触发设置
	PA24、PA1024	功能选择 A-4
	PA25、PA1025	一键式调整 过冲允许等级
	PA26、PA1026	功能选择 A-5
	PA27、PA1027	热线强制停止功能
	PB1、PB1001	自适应调谐(自适应滤波器 II)
	PB2、PB1002	抑制振动控制调谐(高级抑制振动控制 II)
	PB3、PB1003	转矩反馈环增益
	PB4、PB1004	前馈增益
	PB6、PB1006	负载惯量比
	PB7、PB1007	模型环增益
	PB8、PB1008	位置环增益
	PB9、PB1009	速度环增益
	PB10、PB1010	速度积分补偿
	PB11、PB1011	速度微分补偿
	PB12、PB1012	过冲量补偿
	PB13、PB1013	机械共振抑制滤波器 1
	PB14、PB1014	陷波波形选择 1
	PB15、PB1015	机械共振抑制滤波器 2
	PB16、PB1016	陷波波形选择 2

类型	软元件编号	用途
字	PB17、PB1017	轴共振抑制滤波器
	PB18、PB1018	低通滤波器设置
	PB19、PB1019	抑制振动控制 1 振动频率设置
	PB20、PB1020	抑制振动控制 1 共振频率设置
	PB21、PB1021	抑制振动控制 1 振动频率转存设置
	PB22、PB1022	抑制振动控制 1 共振频率转存设置
	PB23、PB1023	低通滤波器选择
	PB24、PB1024	微振动抑制控制
	PB25、PB1025	功能选择 B-1
	PB26、PB1026	增益切换功能
	PB27、PB1027	增益切换条件
	PB28、PB1028	增益切换时间常数
	PB29、PB1029	增益切换 负载惯量比
	PB30、PB1030	增益切换 位置环增益
	PB31、PB1031	增益切换 速度环增益
	PB32、PB1032	增益切换 速度积分补偿
	PB33、PB1033	增益切换 抑制振动控制 1 振动频率设置
	PB34、PB1034	增益切换 抑制振动控制 1 共振频率设置
	PB35、PB1035	增益切换 抑制振动控制 1 振动频率转存设置
	PB36、PB1036	增益切换 抑制振动控制 1 共振频率转存设置
	PB45、PB1045	指令陷波滤波器
	PB46、PB1046	机械共振抑制滤波器 3
	PB47、PB1047	陷波波形选择 3
	PB48、PB1048	机械共振抑制滤波器 4
	PB49、PB1049	陷波波形选择 4
	PB50、PB1050	机械共振抑制滤波器 5
	PB51、PB1051	陷波波形选择 5
	PB52、PB1052	抑制振动控制 2 振动频率设置
	PB53、PB1053	抑制振动控制 2 共振频率设置
	PB54、PB1054	抑制振动控制 2 振动频率转存设置
	PB55、PB1055	抑制振动控制 2 共振频率转存设置
	PB56、PB1056	增益切换 抑制振动控制 2 振动频率设置
	PB57、PB1057	增益切换 抑制振动控制 2 共振频率设置
	PB58、PB1058	增益切换 抑制振动控制 2 振动频率转存设置
	PB59、PB1059	增益切换 抑制振动控制 2 共振频率转存设置
	PB60、PB1060	增益切换 模型环增益
	PC1、PC1001	误差过大报警等级
	PC2、PC1002	电磁制动顺控程序输出
	PC4、PC1004	功能选择 C-1
	PC5、PC1005	功能选择 C-2
	PC6、PC1006	功能选择 C-3
	PC7、PC1007	零速度
	PC8、PC1008	过速报警检测等级
	PC17、PC1017	功能选择 C-4
	PC18、PC1018	功能选择 C-5
	PC20、PC1020	功能选择 C-7
PC21、PC1021	报警履历清除	
PC24、PC1024	强制停止时 减速时间常数	
PC29、PC1029	功能选择 C-B	
PC31、PC1031	垂直轴提升量	
PC38、PC1038	误差过大警告等级	
PD7、PD1007	输出软元件选择 1	
PD11、PD1011	输入滤波器设置	

类型	软元件编号	用途
字	PD13、PD1013	功能选择 D-2
	PD14、PD1014	功能选择 D-3
	PE41、PE1041	功能选择 E-3
	PE44、PE1044	丢失运动控制正侧补偿值选择
	PE45、PE1045	丢失运动控制负侧补偿值选择
	PE46、PE1046	丢失运动控制滤波器设置
	PE47、PE1047	转矩偏置
	PE48、PE1048	丢失运动控制补偿功能选择
	PE49、PE1049	丢失运动控制补偿时机
	PE50、PE1050	丢失运动控制补偿无信号
	PF6、PF1006	功能选择 F-5
	PF12、PF1012	电子式动态制动运行时间
	PF21、PF1021	驱动记录器切换时间设置
	PF23、PF1023	振动 Tough drive 振动检测等级
	PF24、PF1024	振动 Tough drive 功能选择
	PF25、PF1025	瞬间停止 Tough drive 检测时间
	PF31、PF1031	机械诊断功能 低速时摩擦推断范围判定速度
	ST0	反馈脉冲累积
	ST1	伺服电机转速
	ST2	滞留脉冲
	ST3	指令脉冲累积
	ST4	指令脉冲频率
	ST7	再生负载率
	ST8	实际负载率
	ST9	峰值负载率
	ST10	瞬时发生转矩
	ST11	1 转内位置
	ST12	ABS 计数器
	ST13	负载惯性动量比
	ST14	母线电压
	ST32	编码器内空气温度
	ST33	调整时间
	ST34	振动检测频率
	ST35	Tough drive 次数
	ST40	模块消耗量 1
	ST41	模块累计电量 1
	ALM0	当前报警编号的读取
	ALM1	当前报警详细数据的读取
	ALM11	报警发生时的状态 反馈脉冲累积
	ALM12	报警发生时的状态 伺服电机速度
	ALM13	报警发生时的状态 滞留脉冲
	ALM14	报警发生时的状态 指令脉冲累积
	ALM15	报警发生时的状态 指令脉冲频率
	ALM18	报警发生时的状态 再生负载率
ALM19	报警发生时的状态 实际负载率	
ALM20	报警发生时的状态 峰值负载率	
ALM21	报警发生时的状态 瞬时发生转矩	
ALM22	报警发生时的状态 1 转内位置	
ALM23	报警发生时的状态 ABS 计数器	
ALM24	报警发生时的状态 负载惯性动量比	
ALM25	报警发生时的状态 母线电压	
ALM43	报警发生时的编码器内空气温度	
ALM44	报警发生时的调整时间	

类型	软元件编号	用途
字	ALM45	报警发生时的振动检测频率
	ALM46	报警发生时的 Tough drive 次数
	ALM51	报警发生时的模块消耗电量 1
	ALM52	报警发生时的模块累计电量 1
	ALM200	报警记录的报警编号读取 最新报警
	ALM201	报警记录的报警编号读取 1 次之前的报警
	ALM202	报警记录的报警编号读取 2 次之前的报警
	ALM203	报警记录的报警编号读取 3 次之前的报警
	ALM204	报警记录的报警编号读取 4 次之前的报警
	ALM205	报警记录的报警编号读取 5 次之前的报警
	ALM206	报警记录的报警编号读取 6 次之前的报警
	ALM207	报警记录的报警编号读取 7 次之前的报警
	ALM208	报警记录的报警编号读取 8 次之前的报警
	ALM220	报警记录发生时间的读取 最新报警
	ALM221	报警记录发生时间的读取 1 次之前的报警
	ALM222	报警记录发生时间的读取 2 次之前的报警
	ALM223	报警记录发生时间的读取 3 次之前的报警
	ALM224	报警记录发生时间的读取 4 次之前的报警
	ALM225	报警记录发生时间的读取 5 次之前的报警
	ALM226	报警记录发生时间的读取 6 次之前的报警
	ALM227	报警记录发生时间的读取 7 次之前的报警
	ALM228	报警记录发生时间的读取 8 次之前的报警
	ALM240	报警记录报警详细数据 最新报警
	ALM241	报警记录报警详细数据 1 次之前的报警
	ALM242	报警记录报警详细数据 2 次之前的报警
	ALM243	报警记录报警详细数据 3 次之前的报警
	ALM244	报警记录报警详细数据 4 次之前的报警
	ALM245	报警记录报警详细数据 5 次之前的报警
	ALM246	报警记录报警详细数据 6 次之前的报警
	ALM247	报警记录报警详细数据 7 次之前的报警
	ALM248	报警记录报警详细数据 8 次之前的报警
	MD2	机械诊断数据·机械诊断状态读取
	MD3	机械诊断数据 正转转矩时 静摩擦的读取
	MD4	机械诊断数据 正转转矩时 动摩擦(额定速度时)的读取
	MD5	机械诊断数据 反转转矩时 静摩擦的读取
	MD6	机械诊断数据 正转转矩时 动摩擦(额定速度时)的读取
	MD7	机械诊断数据 停止/伺服锁时 振动频率的读取
	MD8	机械诊断数据 停止/伺服锁时 振动等级的读取
	MD9	机械诊断数据 运转中 振动频率的读取
	MD10	机械诊断数据 运转中 振动等级的读取
	OTS0	一键式调谐的状态确认的读取
	OTS1	错误代码的取得的读取
	OTS2	调整时间的读取
	OTS3	过冲量的读取
	DI0	输入软元件状态
	DI1	输入软元件状态
	DI3	外部输入位状态
	DO0	输出软元件状态
DO1	输出软元件状态	
DO4	外部输出位状态	
ALDO	通电时间累积	
ALD1	浪涌继电器 ON/OFF 次数	
TMIO	测试运行时输入信号	

类型	软元件编号	用途
字	TM00	信号位的强制输出
	TMD0	测试运行模式所用数据（电机转速）
	TMD1	测试运行模式所用数据（加减速时间常数）
	TMD3	测试运行模式所用数据（移动量）

5.4.2 GOT 内部软元件

类型	软元件编号	用途
位	GB40	通常 ON（在脚本触发器上使用）
	GB100	响应模式选择 脚本触发
	GB110	测试运行 JOG 运行开始/结束 脚本触发
	GB111	测试运行 电机旋转速度 写入结束信号
	GB112	测试运行 加减速时间常数 写入结束信号
	GB113	测试运行 正转动作 脚本触发
	GB114	测试运行 反转动作 脚本触发
	GB115	测试运行 定位运行开始/结束 脚本触发
	GB116	测试运行 移动量 写入结束信号
	GB117	测试运行 输出信号(DO)强制输出开始开关
	GB1000	推断结束信号(MD3~4)
	GB1001	推断结束信号(MD5~6)
	GB1002	推断结束信号(MD7~10)
	GB1050	临界值超过信号 MD3
	GB1051	临界值超过信号 MD4
	GB1052	临界值超过信号 MD5
	GB1053	临界值超过信号 MD6
	GB1054	临界值超过信号 MD9
	GB1055	临界值超过信号 MD10
	GB1056	临界值超过信号 MD7
	GB1057	临界值超过信号 MD8
	GB1070	推断值传送设置 脚本触发
	GB1071	推断值传送 1 保存结束信号 (MD3~4)
	GB1072	推断值传送 2 保存结束信号 (MD5~6)
	GB1073	推断值传送 3 保存结束信号 (MD7~10)
	GB1100	配方 2 配方写入触发
	GB1101	配方 2 配方读取触发
	GB1150	配方 1 配方写入触发
	GB1151	配方 1 配方读取触发
	GB1160	推断值传送 1 脚本触发
	GB1161	推断值传送 2 脚本触发
	GB1162	推断值传送 3 脚本触发
	GB1165	推断值传送 1 传送开始标志
	GB1166	推断值传送 2 传送开始标志
	GB1167	推断值传送 3 传送开始标志
	GB1170	保存推断值配方 脚本触发
	GB1180	临界值 窗口显示中信号
	GB1200	滤波器 1 设置 脚本触发
	GB1201	滤波器 1 陷波宽度 脚本触发
	GB1202	滤波器 1 陷波深度 脚本触发
	GB1203	滤波器 2 设置 脚本触发
	GB1204	滤波器 2 陷波宽度 脚本触发
	GB1205	滤波器 2 陷波深度 脚本触发
	GB1206	滤波器 3 设置 脚本触发
	GB1207	滤波器 3 陷波宽度 脚本触发
	GB1208	滤波器 3 陷波深度 脚本触发

类型	软元件编号	用途
位	GB1209	滤波器 4 设置 脚本触发
	GB1210	滤波器 4 陷波宽度 脚本触发
	GB1211	滤波器 4 陷波深度 脚本触发
	GB1212	滤波器 5 设置 脚本触发
	GB1213	滤波器 5 陷波宽度 脚本触发
	GB1214	滤波器 5 陷波深度 脚本触发
	GB1215	低通滤波器 设置 脚本触发
	GB1216	轴共振抑制滤波器 设置 脚本触发
	GB1217	轴共振抑制滤波器 频率 脚本触发
	GB1218	轴共振抑制滤波器 陷波宽度 脚本触发
	GB1219	Robust 滤波器 设置 脚本触发
	GB1220	抑制振动模式选择 脚本触发
	GB1221	控制设置 1 脚本触发
	GB1222	控制设置 2 脚本触发
	GB1250	滤波器设置・抑制振动控制 输入结束信号
	GB1300	滤波器设置 画面切换控制位
	GD1110. b0	配方公共设置 写入完成通知信号
	GD1110. b1	配方公共设置 读取完成通知信号
	GD1140. b0~b4	增益调整输入许可位
	GD1351. b0	输出信号 (DO) 强制输出 触摸开关&脚本触发
	GD1450. b0	软元件数据传送 推断值传送 1 触发软元件
	GD1451. b0	软元件数据传送 推断值传送 1 处理中通知信号
	GD1452. b0	软元件数据传送 推断值传送 2 触发软元件
	GD1453. b0	软元件数据传送 推断值传送 2 处理中通知信号
	GD1454. b0	软元件数据传送 推断值传送 3 触发软元件
	GD1455. b0	软元件数据传送 推断值传送 3 处理中通知信号
	GD1551. b0~b3	滤波器 1 设置 代入用软元件
	GD1553. b4~b7	滤波器 1 陷波深度 代入用软元件
	GD1553. b8~b11	滤波器 1 陷波宽度 代入用软元件
	GD1555. b0	滤波器 2 设置 触摸开关
	GD1556. b0~b3	滤波器 2 设置 代入用软元件
	GD1556. b4~b7	滤波器 2 陷波深度 代入用软元件
	GD1556. b8~b11	滤波器 2 陷波宽度 代入用软元件
	GD1559. b0	滤波器 3 设置 触摸开关
	GD1560. b0~b3	滤波器 3 设置 代入用软元件
	GD1560. b4~b7	滤波器 3 陷波深度 代入用软元件
	GD1560. b8~b11	滤波器 3 陷波宽度 代入用软元件
	GD1563. b0	滤波器 4 设置 触摸开关
	GD1564. b0~b3	滤波器 4 设置 代入用软元件
	GD1564. b4~b7	滤波器 4 陷波深度 代入用软元件
	GD1564. b8~b11	滤波器 4 陷波宽度 代入用软元件
	GD1567. b0	滤波器 5 设置 触摸开关
	GD1568. b0~b3	滤波器 5 设置 代入用软元件
	GD1568. b4~b7	滤波器 5 陷波深度 代入用软元件
	GD1568. b8~b11	滤波器 5 陷波宽度 代入用软元件
	GD1572. b4~b7	低通滤波器 设置 代入用软元件
	GD1574. b0~b3	轴共振抑制滤波器 设置 代入用软元件
	GD1576. b0~b7	轴共振抑制滤波器 频率 代入用软元件
	GD1576. b8~b11	轴共振抑制滤波器 陷波深度 代入用软元件
	GD1578. b0	Robust 滤波器 设置 触摸开关
GD1579. b0~b3	Robust 滤波器 设置 代入用软元件	
GD1609. b0、GD1616. b0	轴共振抑制滤波器 输入许可位	
GD1612. b0、GD1619. b0	滤波器 5 输入许可位	

类型	软元件编号	用途
位	GD1621.b0~b3	抑制振动模式选择 代入用软元件
	GD1623.b0~b3	控制设置 1 代入用软元件
	GD1623.b4~b7	控制设置 2 代入用软元件
	GD1625.b0、GD1627.b1	控制设置 2 输入许可位
	GD1626.b1	控制设置 1 输入许可位
字	GD100	基本画面切换
	GD101	重叠窗口 1 画面切换
	GD104	重叠窗口 2 画面切换
	GD116	叠加窗口 1 画面切换
	GD121	语言切换
	GD122	系统语言切换
	GD1100	配方 2 记录号软元件
	GD1110	配方公共设置 外部通知软元件
	GD1130	响应模式选择
	GD1140	增益调节模式选择
	GD1201	测试运行 电机转速 数值输入
	GD1203	测试运行 加减速时间常数 数值输入
	GD1205	测试运行 移动量 数值输入
	GD1351	测试运行 强制输出虚拟软元件
	GD1352	测试运行 强制输出状态比较软元件
	GD1400	临界值 MD3
	GD1402	临界值 MD4
	GD1404	临界值 MD5
	GD1406	临界值 MD6
	GD1408	临界值 MD9
	GD1410	临界值 MD10
	GD1412	临界值 MD7
	GD1414	临界值 MD8
	GD1420	推定值 MD3
	GD1422	推定值 MD4
	GD1424	推定值 MD5
	GD1426	推定值 MD6
	GD1428	推定值 MD9
	GD1430	推定值 MD10
	GD1432	推定值 MD7
	GD1434	推定值 MD8
	GD1450	软元件数据传送 推断值传送 1
	GD1451	软元件数据传送 推断值传送 1 外部通知信号
	GD1452	软元件数据传送 推断值传送 2
	GD1453	软元件数据传送 推断值传送 2 外部通知信号
	GD1454	软元件数据传送 推断值传送 3
	GD1455	软元件数据传送 推断值传送 3 外部通知信号
	GD1500~GD1506	输入软元件监视显示用
	GD1510~GD1518	输出软元件监视显示用
	GD1550	滤波器 1 设置 输入用软元件
	GD1551	滤波器 1 设置 代入用软元件
	GD1552	滤波器 1 陷波宽度 输入用软元件
	GD1553	滤波器 1 陷波宽度·陷波深度 输入用软元件
	GD1554	滤波器 1 陷波深度 输入用软元件
	GD1555	滤波器 2 设置 输入用软元件
GD1556	滤波器 2 代入用软元件	
GD1557	滤波器 2 陷波宽度 输入用软元件	
GD1558	滤波器 2 陷波深度 输入用软元件	

类型	软元件编号	用途
字	GD1559	滤波器 3 设置 输入用软元件
	GD1560	滤波器 3 代入用软元件
	GD1561	滤波器 3 陷波宽度 输入用软元件
	GD1562	滤波器 3 陷波深度 输入用软元件
	GD1563	滤波器 4 设置 输入用软元件
	GD1564	滤波器 4 代入用软元件
	GD1565	滤波器 4 陷波宽度 输入用软元件
	GD1566	滤波器 4 陷波深度 输入用软元件
	GD1567	滤波器 5 设置 输入用软元件
	GD1568	滤波器 5 代入用软元件
	GD1569	滤波器 5 陷波宽度 输入用软元件
	GD1570	滤波器 5 陷波深度 输入用软元件
	GD1571	低通滤波器 设置 输入用软元件
	GD1572	低通滤波器 设置 代入用软元件
	GD1573	轴共振抑制滤波器 设置 输入用软元件
	GD1574	轴共振抑制滤波器 设置 代入用软元件
	GD1575	轴共振抑制滤波器 频率 输入用软元件
	GD1576	轴共振抑制滤波器 频率·陷波深度 代入用软元件
	GD1577	轴共振抑制滤波器 陷波深度 输入用软元件
	GD1578	Robust 滤波器 设置 输入用软元件
	GD1579	Robust 滤波器 设置 代入用软元件
	GD1600	滤波器 1 设置 监视用软元件
	GD1601	滤波器 1 陷波宽度 监视用软元件
	GD1602	滤波器 1 陷波深度 监视用软元件
	GD1603	滤波器 2 设置 监视用软元件
	GD1604	滤波器 2 陷波宽度 监视用软元件
	GD1605	滤波器 2 陷波深度 监视用软元件
	GD1606	滤波器 3 设置 监视用软元件
	GD1607	滤波器 3 陷波宽度 监视用软元件
	GD1608	滤波器 3 陷波深度 监视用软元件
	GD1609	滤波器 4 设置 监视用软元件
	GD1610	滤波器 4 陷波宽度 监视用软元件
	GD1611	滤波器 4 陷波深度 监视用软元件
	GD1612	滤波器 5 设置 监视用软元件
	GD1613	滤波器 5 陷波宽度 监视用软元件
	GD1614	滤波器 5 陷波深度 监视用软元件
	GD1615	低通滤波器 设置 监视用软元件
	GD1616	轴共振抑制滤波器 设置 监视用软元件
	GD1617	轴共振抑制滤波器 频率 监视用软元件
	GD1618	轴共振抑制滤波器 陷波深度 监视用软元件
	GD1619	Robust 滤波器 设置 监视用软元件
	GD1620	抑制振动模式选择 输入用软元件
	GD1621	抑制振动模式选择 代入用软元件
	GD1622	抑制振动控制 1 输入用软元件
	GD1623	抑制振动控制 1·抑制振动控制 2 代入用软元件
	GD1624	抑制振动控制 2 输入用软元件
	GD1625	抑制振动模式选择 监视用软元件
	GD1626	抑制振动控制 1 监视用软元件
	GD1627	抑制振动控制 2 监视用软元件
	TMP160~TMP164	脚本运算用

5.5 注释一览表

注释组号	注释号	使用处
499	No. 1~250、2184、10000 ~10001	B-30035
500	No. 1	全部基本画面
	No. 2~6	B-30001
	No. 7~8	B-30011
	No. 10~15	B-30021
	No. 16~18	B-30101
	No. 19~24	B-30041
	No. 25~30	B-30071
	No. 35~39	B-30011、B-30021、B-30041、B-30071、B-30101
	No. 40~41	B-30013~B-30015
	No. 43~48	B-30023~B-30035
	No. 49~51	B-30103~B-30109
	No. 52~57	B-30043~B-30058
	No. 58~63	B-30073~B-30088
	No. 70	B-30011~B-30109
	No. 72	B-30011
	No. 73	B-30021
	No. 74	B-30041
	No. 75	B-30071
	No. 76	B-30101
	No. 80~No. 82	B-30043~B-30058、B-30073~B-30088
	No. 83	B-30013、B-30103、B-30105、W-30011~W-30012
	No. 84	B-30043~B-30058、B-30073~B-30088
	No. 85	B-30013、B-30103、B-30105、W-30011~W-30012
	No. 86	B-30013、B-30043~B-30058、B-30073~B-30088、B-30103 B-30105、W-30011~W-30012
	No. 87	B-30013、B-30046~B-30047、B-30076~B-30077、W-30011 W-30101
	No. 88	B-30013、W-30012、W-30102
	No. 90	B-30043~B-30058
	No. 91	B-30073~B-30088
	No. 92	B-30043~B-30058
	No. 93	B-30073~B-30088
	No. 100~119	B-30013
	No. 150~154	B-30015
	No. 250~272	B-30023
	No. 290~292	B-30023~B-30027
	No. 300~326	B-30025
	No. 330~348	B-30026
	No. 351~375	B-30027
	No. 400~416	B-30029
	No. 450~468	B-30031
	No. 500~511	B-30033
	No. 550~564	B-30035
No. 600	B-30043	
No. 601	B-30073	
No. 602~616	B-30043、B-30073	
No. 650	B-30046	
No. 651	B-30047	
No. 652	B-30048	
No. 653	B-30076	

注释组号	注释号	使用处
500	No. 654	B-30077
	No. 655	B-30078
	No. 656~673	B-30046、B-30076
	No. 674~691	B-30047、B-30077
	No. 692~706	B-30048、B-30078
	No. 750	B-30049
	No. 751	B-30079
	No. 752~766	B-30049、B-30079
	No. 850	B-30052
	No. 851	B-30082
	No. 852~855	B-30052、B-30082
	No. 900	B-30055
	No. 901	B-30085
	No. 902~909	B-30055、B-30085
	No. 950	B-30058
	No. 951	B-30088
	No. 952~958	B-30058、B-30088
	No. 1050	B-30103
	No. 1051~1052	B-30103、B-30105
	No. 1053~155	B-30103
	No. 1100~2207	B-30105
	No. 1150~1151	B-30109
	No. 1211	W-30002
	No. 1251~1260	W-30003
	No. 1301~1302	W-30001
	No. 1351~1353	W-30013
	No. 1400~1414	W-30015
	No. 1451~1454	W-30017
	No. 1500~1529	B-30026、W-30032
	No. 1530	W-30020~W-30021
	No. 1531	W-30022~W-30023
	No. 1532	W-30024~W-30025
	No. 1533	W-30026~W-30027
	No. 1534	W-30028~W-30029
	No. 1535	W-30030
	No. 1536	W-30031、W-30033
	No. 1537~1541	W-30020、W-30022、W-30024、W-30026、W-30028
	No. 1542~1546	W-30021、W-30023、W-30025、W-30027、W-30029、W-30033
	No. 1547~1549	W-30030~W-30031
	No. 1550	W-30030~W-30032
	No. 1551	W-30032
No. 1552	W-30032	

5.6 配方一览表

5.6.1 公共设置

外部通知信息	
外部通知软元件	GD1110
配方号通知软元件	GD1111
记录号通知软元件	GD1112

5.6.2 个别设置

配方号 30001 配方 1

项 目		设 置
配方文件	配方文件	使用配方文件(执行写入·读取)
	文件格式	G2P(二进制)
	驱动器名	A:标准 SD 卡
	文件夹名	Package1\recipe
	文件名	ARP30001.G2P
触发软元件	写入触发软元件 1	GB1150 ON
	读取触发软元件 1	GB1151 ON
	记录号软元件	未使用
块数		8
记录数		1
块 1	软元件	GD1402
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 2	软元件	GD1400
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 3	软元件	GD1404
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 4	软元件	GD1406
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 5	软元件	GD1408
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 6	软元件	GD1410

项 目		设 置
块 6	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 7	软元件	GD1412
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 8	软元件	GD1414
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1

配方号 30002 配方 2

项 目		设 置
配方文件	配方文件	使用配方文件(执行写入•读取)
	文件格式	G2P(二进制)
	驱动器名	A:标准 SD 卡
	文件夹名	Package1\recipe
	文件名	ARP30002.G2P
触发软元件	写入触发软元件 1	GB1100 ON
	读取触发软元件 1	GB1101 ON
	记录号软元件	GD1100
块数		8
记录数		10
块 1	软元件	GD1422
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 2	软元件	GD1420
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 3	软元件	GD1424
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 4	软元件	GD1426
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1

项 目		设 置
块 5	软元件	GD1428
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 6	软元件	GD1430
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 7	软元件	GD1432
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
块 8	软元件	GD1434
	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1

5.7 软元件数据传送一览

ID: 1 推断值传送 1

项 目		设 置
软元件数据传送触发	触发类型	上升沿
	外部控制软元件	GD1450
	触发软元件	GD1450. b0
	传送源目标互换标志	GD1450. b1
外部通知信息	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知软元件	GD1451
	软元件数据传送处理中通知信号	GD1451. b0
	BCD 转换错误通知信号	GD1451. b14
	软元件数据传送错误通知信号	GD1451. b15
软元件	块数	2
块 1	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
	传送源软元件	U01-A1-MD3
	传送目标软元件	GD1420
	偏置	无
块 2	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
	传送源软元件	U01-A1-MD4
	传送目标软元件	GD1422
	偏置	无

ID: 2 推断值传送 2

项 目		设 置
软元件数据传送触发	触发类型	上升沿
	外部控制软元件	GD1452
	触发软元件	GD1452. b0
	传送源目标互换标志	GD1452. b1
外部通知信息	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知软元件	GD1453
	软元件数据传送处理中通知信号	GD1453. b0
	BCD 转换错误通知信号	GD1453. b14
	软元件数据传送错误通知信号	GD1453. b15
软元件	块数	2

项 目		设 置
块 1	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
	传送源软元件	U01-A1-MD5
	传送目标软元件	GD1424
	偏置	无
块 2	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
	传送源软元件	U01-A1-MD6
	传送目标软元件	GD1426
	偏置	无

ID: 3 推断值传送 3

项 目		设 置
软元件数据传送触发	触发类型	上升沿
	外部控制软元件	GD1454
	触发软元件	GD1454. b0
	传送源目标互换标志	GD1454. b1
外部通知信息	<input checked="" type="checkbox"/> 外部通知软元件	GD1455
	软元件数据传送处理中通知信号	GD1455. b0
	BCD 转换错误通知信号	GD1455. b14
	软元件数据传送错误通知信号	GD1455. b15
软元件	块数	4
块 1	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
	传送源软元件	U01-A1-MD9
	传送目标软元件	GD1428
	偏置	无
块 2	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
	传送源软元件	U01-A1-MD10
	传送目标软元件	GD1430
	偏置	无
块 3	软元件类型	有符号 BIN16

项 目		设 置
块 3	点数	1
	传送源软元件	U01-A1-MD7
	传送目标软元件	GD1432
	偏置	无
块 4	软元件类型	有符号 BIN16
	点数	1
	传送源软元件	U01-A1-MD8
	传送目标软元件	GD1434
	偏置	无

5.8 脚本一览

项目	设置
工程脚本	有
画面脚本	B-30015、B-30023、B-30025、B-30026、B-30027、B-30029、B-30031、B-30103、B-30105、B-30109

5.8.1 工程脚本

脚本号	30001	脚本名	Script30001
注释	初期设置		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
[w:GD1130] = 2; //One-touch tuning initial selection (basic mode)			
[w:GD1100] =1; //Machine diagnosis estimated value record No. setting			

5.8.2 画面脚本

基本画面 30015

脚本号	30050	脚本名	Script30050
注释	输入输出软元件监控处理		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>//Input device //EMG [u32:TMP100] = [u32:U01-A1-DI0] & 0x00020000; //Calculate bit17 of DI0 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD1500] = [u32:TMP100] >> 17; //Shift TMP to right by 17 and store it in GD1500 //EM2/1 [u32:TMP101] = [u32:U01-A1-DI0] & 0x00040000; //Calculate bit18 of DI0 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD1501] = [u32:TMP101] >> 18; //Shift TMP to right by 18 and store it in GD1501 //CRDY [u32:TMP102] = [u32:U01-A1-DI0] & 0x00080000; //Calculate bit19 of DI0 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD1502] = [u32:TMP102] >> 19; //Shift TMP to right by 19 and store it in GD1502 //CDP [u32:TMP103] = [u32:U01-A1-DI0] & 0x08000000; //Calculate bit27 of DI0 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD1503] = [u32:TMP103] >> 27; //Shift TMP to right by 27 and store it in GD1503 //FLS [u32:TMP104] = [u32:U01-A1-DI1] & 0x00010000; //Calculate bit16 of DI1 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD1504] = [u32:TMP104] >> 16; //Shift TMP to right by 16 and store it in GD1504 //RLS [u32:TMP105] = [u32:U01-A1-DI1] & 0x00020000; //Calculate bit17 of DI1 with logical conjunction and store it in TMP [w:GD1505] = [u32:TMP105] >> 17; //Shift TMP to right by 17 and store it in GD1505 //DOG [u32:TMP106] = [u32:U01-A1-DI1] & 0x00040000; //Calculate bit18 of DI1 with logical conjunction and</pre>			

```

store it in TMP
[w:GD1506] = [u32:TMP106] >> 18;           //Shift TMP to right by 18 and store it in GD1506

//Output device

//ALM2
[u32:TMP110] = [u32:U01-A1-D00] & 0x00010000; //Calculate bit16 of D00 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD1510] = [u32:TMP110] >> 16;           //Shift TMP to right by 16 and store it in GD1510

//RDY
[u32:TMP111] = [u32:U01-A1-D00] & 0x00080000; //Calculate bit19 of D00 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD1511] = [u32:TMP111] >> 19;           //Shift TMP to right by 19 and store it in GD1511

//STO
[u32:TMP112] = [u32:U01-A1-D00] & 0x00200000; //Calculate bit21 of D00 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD1512] = [u32:TMP112] >> 21;           //Shift TMP to right by 21 and store it in GD1512

//CDPS
[u32:TMP113] = [u32:U01-A1-D00] & 0x02000000; //Calculate bit25 of D00 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD1513] = [u32:TMP113] >> 25;           //Shift TMP to right by 25 and store it in GD1513

//ABSV
[u32:TMP114] = [u32:U01-A1-D00] & 0x08000000; //Calculate bit27 of D00 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD1514] = [u32:TMP114] >> 27;           //Shift TMP to right by 27 and store it in GD1514

//IPF
[u32:TMP115] = [u32:U01-A1-D00] & 0x20000000; //Calculate bit29 of D00 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD1515] = [u32:TMP115] >> 29;           //Shift TMP to right by 29 and store it in GD1515

//SPC
[u32:TMP116] = [u32:U01-A1-D00] & 0x40000000; //Calculate bit30 of D00 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD1516] = [u32:TMP116] >> 30;           //Shift TMP to right by 30 and store it in GD1516

//MTTR
[u32:TMP117] = [u32:U01-A1-D00] & 0x80000000; //Calculate bit31 of D00 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD1517] = [u32:TMP117] >> 31;           //Shift TMP to right by 31 and store it in GD1517

//SSV3
[u32:TMP118] = [u32:U01-A1-D01] & 0x00800000; //Calculate bit23 of D01 with logical conjunction and
store it in TMP
[w:GD1518] = [u32:TMP118] >> 23;           //Shift TMP to right by 23 and store it in GD1518

```

基本画面 30023~30026

脚本号	30145	脚本名	Script30145
注释	增益调整模式选择		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>//Change the trigger in accordance with the selected gain adjustment mode switch([w:U01-A1-PA1008]) { case 0x0000: //2 gain adjustment mode 1 [w:GD1140] = 1; break; case 0x0001: //Auto tuning mode 1 [w:GD1140] = 2; break; case 0x0002: //Auto tuning mode 2 [w:GD1140] = 4; break; case 0x0003: //Manual mode [w:GD1140] = 8; break; case 0x0004: //2 gain adjustment mode 2 [w:GD1140] = 16; break; }</pre>			

基本画面 30025

脚本号	30150	脚本名	Script30150
注释	滤波器设置监视		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>//Filter 1 [w:GD1600] = [w:U01-A1-PB1001] & 0x000F; [w:TMP150] = [w:U01-A1-PB1014] & 0x0F00; [w:GD1601] = [w:TMP150] >>8 ; [w:TMP151] = [w:U01-A1-PB1014] & 0x00F0; [w:GD1602] = [w:TMP151] >>4 ; //Filter 2 [w:GD1603] = [w:U01-A1-PB1016] & 0x000F; [w:TMP152] = [w:U01-A1-PB1016] & 0x0F00; [w:GD1604] = [w:TMP152] >>8 ; [w:TMP153] = [w:U01-A1-PB1016] & 0x00F0; [w:GD1605] = [w:TMP153] >>4 ; //Filter 3 [w:GD1606] = [w:U01-A1-PB1047] & 0x000F; [w:TMP154] = [w:U01-A1-PB1047] & 0x0F00; [w:GD1607] = [w:TMP154] >>8 ; [w:TMP155] = [w:U01-A1-PB1047] & 0x00F0; [w:GD1608] = [w:TMP155] >>4 ;</pre>			

```

//Filter 4
[w:GD1609] = [w:U01-A1-PB1049] & 0x000F;

[w:TMP156] = [w:U01-A1-PB1049] & 0x0F00;
[w:GD1610] = [w:TMP156] >>8 ;

[w:TMP157] = [w:U01-A1-PB1049] & 0x00F0;
[w:GD1611] = [w:TMP157] >>4 ;

//Filter 5
if( [w:GD1619] == 1 ){ //When the robust filter is ON
    [w:GD1612] = 2;
}
else {
    [w:GD1612] = [w:U01-A1-PB1051] & 0x000F;
}

[w:TMP158] = [w:U01-A1-PB1051] & 0x0F00;
[w:GD1613] = [w:TMP158] >>8 ;

[w:TMP159] = [w:U01-A1-PB1051] & 0x00F0;
[w:GD1614] = [w:TMP159] >>4 ;

//Robust filter
[w:GD1619] = [w:U01-A1-PE1041] & 0x000F;

//Screen switching control

if ( ([b:GB1200]==OFF) && ([b:GB1201]==OFF) && ([b:GB1202]==OFF) && ([b:GB1203]==OFF) &&
([b:GB1204]==OFF) &&
    ([b:GB1205]==OFF) && ([b:GB1206]==OFF) && ([b:GB1207]==OFF) && ([b:GB1208]==OFF) &&
([b:GB1209]==OFF) &&
    ([b:GB1210]==OFF) && ([b:GB1211]==OFF) && ([b:GB1212]==OFF) && ([b:GB1213]==OFF) &&
([b:GB1214]==OFF)) {

    rst ([b:GB1300]);
}

```

脚本号	30151	脚本名	Script30151
注释	滤波器 1 设置		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1200

```

[w:GD1551]=[w:U01-A1-PB1001];

switch([w:GD1550]) {
    case 0: //Input 0000 in GD1551
        [b:GD1551.b0]=0;
        [b:GD1551.b1]=0;
        [b:GD1551.b2]=0;
        [b:GD1551.b3]=0;
        set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
        break;
}

```

```

case 1: //Input 0001 in GD1551
[b:GD1551.b0]=1;
[b:GD1551.b1]=0;
[b:GD1551.b2]=0;
[b:GD1551.b3]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 2: //Input 0002 in GD1551
[b:GD1551.b0]=0;
[b:GD1551.b1]=1;
[b:GD1551.b2]=0;
[b:GD1551.b3]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U01-A1-PB1001]=[w:GD1551]; //Substitute GD1551 in PB1001
rst([b:GB1200]);
rst([b:GB1250]);
}

```

脚本号	30152	脚本名	Script30152
注释	滤波器 1 陷波宽度		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1201

```

[w:GD1553]=[w:U01-A1-PB1014];

switch([w:GD1552]) {
case 0: //Input 0000 in GD1553
[b:GD1553.b8]=0;
[b:GD1553.b9]=0;
[b:GD1553.b10]=0;
[b:GD1553.b11]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 1: //Input 0100 in GD1553
[b:GD1553.b8]=1;
[b:GD1553.b9]=0;
[b:GD1553.b10]=0;
[b:GD1553.b11]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 2: //Input 0200 in GD1553
[b:GD1553.b8]=0;
[b:GD1553.b9]=1;
[b:GD1553.b10]=0;
[b:GD1553.b11]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 3: //Input 0300 in GD1553
[b:GD1553.b8]=1;

```

```

[b:GD1553.b9]=1;
[b:GD1553.b10]=0;
[b:GD1553.b11]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U01-A1-PB1014]=[w:GD1553]; //Substitute GD1553 in PB1014
rst([b:GB1201]);
rst([b:GB1250]);
}

```

脚本号	30153	脚本名	Script30153
注释	滤波器 1 陷波深度		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1202

```

[w:GD1553]=[w:U01-A1-PB1014];

switch([w:GD1554]) {
case 0: //Input 0000 in GD1553
[b:GD1553.b4]=0;
[b:GD1553.b5]=0;
[b:GD1553.b6]=0;
[b:GD1553.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 1: //Input 0010 in GD1553
[b:GD1553.b4]=1;
[b:GD1553.b5]=0;
[b:GD1553.b6]=0;
[b:GD1553.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 2: //Input 0020 in GD1553
[b:GD1553.b4]=0;
[b:GD1553.b5]=1;
[b:GD1553.b6]=0;
[b:GD1553.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 3: //Input 0030 in GD1553
[b:GD1553.b4]=1;
[b:GD1553.b5]=1;
[b:GD1553.b6]=0;
[b:GD1553.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U01-A1-PB1014]=[w:GD1553]; //Substitute GD1553 in PB1014
rst([b:GB1202]);
}

```

<pre> rst([b:GB1250]); } </pre>			
脚本号	30154	脚本名	Script30154
注释	滤波器 2 设置		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1203
<pre> [w:GD1556]=[w:U01-A1-PB1016]; switch([w:GD1555]) { case 0: //Input 0000 in GD1556 [b:GD1556.b0]=0; [b:GD1556.b1]=0; [b:GD1556.b2]=0; [b:GD1556.b3]=0; set([b:GB1250]); //Turn on the input signal break; case 1: //Input 0001 in GD1556 [b:GD1556.b0]=1; [b:GD1556.b1]=0; [b:GD1556.b2]=0; [b:GD1556.b3]=0; set([b:GB1250]); //Turn on the input signal break; } if ([b:GB1250] == ON) { //When turning on the input signal [w:U01-A1-PB1016]=[w:GD1556]; //Substitute GD1556 in PB1016 rst([b:GB1203]); rst([b:GB1250]); } </pre>			
脚本号	30155	脚本名	Script30155
注释	滤波器 2 陷波宽度		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1204
<pre> [w:GD1556]=[w:U01-A1-PB1016]; switch([w:GD1557]) { case 0: //Input 0000 in GD1556 [b:GD1556.b8]=0; [b:GD1556.b9]=0; [b:GD1556.b10]=0; [b:GD1556.b11]=0; set([b:GB1250]); //Turn on the input signal break; case 1: //Input 0100 in GD1556 [b:GD1556.b8]=1; [b:GD1556.b9]=0; [b:GD1556.b10]=0; [b:GD1556.b11]=0; set([b:GB1250]); //Turn on the input signal break; case 2: //Input 0200 in GD1556 [b:GD1556.b8]=0; [b:GD1556.b9]=1; [b:GD1556.b10]=0; </pre>			

```

[b:GD1556.b11]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 3: //Input 0300 in GD1556
[b:GD1556.b8]=1;
[b:GD1556.b9]=1;
[b:GD1556.b10]=0;
[b:GD1556.b11]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U01-A1-PB1016]=[w:GD1556]; //Substitute GD1556 in PB1016
rst([b:GB1204]);
rst([b:GB1250]);
}

```

脚本号	30156	脚本名	Script30156
注释	滤波器 2 陷波深度		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1205

```

[w:GD1556]=[w:U01-A1-PB1016];

switch([w:GD1558]) {
case 0: //Input 0000 in GD1556
[b:GD1556.b4]=0;
[b:GD1556.b5]=0;
[b:GD1556.b6]=0;
[b:GD1556.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 1: //Input 0010 in GD1556
[b:GD1556.b4]=1;
[b:GD1556.b5]=0;
[b:GD1556.b6]=0;
[b:GD1556.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 2: //Input 0020 in GD1556
[b:GD1556.b4]=0;
[b:GD1556.b5]=1;
[b:GD1556.b6]=0;
[b:GD1556.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 3: //Input 0030 in GD1556
[b:GD1556.b4]=1;
[b:GD1556.b5]=1;
[b:GD1556.b6]=0;
[b:GD1556.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal

```

<pre> break; } if ([b:GB1250] == ON) { //When turning on the input signal [w:U01-A1-PB1016]=[w:GD1556]; //Substitute GD1556 in PB1016 rst([b:GB1205]); rst([b:GB1250]); } </pre>			
脚本号	30157	脚本名	Script30157
注释	滤波器 3 设置		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1206
<pre> [w:GD1560]=[w:U01-A1-PB1047]; switch([w:GD1559]){ case 0: //Input 0000 in GD1560 [b:GD1560.b0]=0; [b:GD1560.b1]=0; [b:GD1560.b2]=0; [b:GD1560.b3]=0; set([b:GB1250]); //Turn on the input signal break; case 1: //Input 0001 in GD1560 [b:GD1560.b0]=1; [b:GD1560.b1]=0; [b:GD1560.b2]=0; [b:GD1560.b3]=0; set([b:GB1250]); //Turn on the input signal break; } if ([b:GB1250] == ON) { //When turning on the input signal [w:U01-A1-PB1047]=[w:GD1560]; //Substitute GD1560 in PB1047 rst([b:GB1206]); rst([b:GB1250]); } </pre>			
脚本号	30158	脚本名	Script30158
注释	滤波器 3 陷波宽度		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1207
<pre> [w:GD1560]=[w:U01-A1-PB1047]; switch([w:GD1561]){ case 0: //Input 0000 in GD1560 [b:GD1560.b8]=0; [b:GD1560.b9]=0; [b:GD1560.b10]=0; [b:GD1560.b11]=0; set([b:GB1250]); //Turn on the input signal break; case 1: //Input 0100 in GD1560 [b:GD1560.b8]=1; [b:GD1560.b9]=0; [b:GD1560.b10]=0; [b:GD1560.b11]=0; </pre>			

```

set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 2: //Input 0200 in GD1560
[b:GD1560.b8]=0;
[b:GD1560.b9]=1;
[b:GD1560.b10]=0;
[b:GD1560.b11]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 3: //Input 0300 in GD1560
[b:GD1560.b8]=1;
[b:GD1560.b9]=1;
[b:GD1560.b10]=0;
[b:GD1560.b11]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U01-A1-PB1047]=[w:GD1560]; //Substitute GD1560 in PB1047
rst([b:GB1207]);
rst([b:GB1250]);
}

```

脚本号	30159	脚本名	Script30159
注释	滤波器 3 陷波深度		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1208

```

[w:GD1560]=[w:U01-A1-PB1047];

switch([w:GD1562]) {
case 0: //Input 0000 in GD1560
[b:GD1560.b4]=0;
[b:GD1560.b5]=0;
[b:GD1560.b6]=0;
[b:GD1560.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 1: //Input 0010 in GD1560
[b:GD1560.b4]=1;
[b:GD1560.b5]=0;
[b:GD1560.b6]=0;
[b:GD1560.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 2: //Input 0020 in GD1560
[b:GD1560.b4]=0;
[b:GD1560.b5]=1;
[b:GD1560.b6]=0;
[b:GD1560.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
}

```

```

case 3: //Input 0030 in GD1560
[b:GD1560.b4]=1;
[b:GD1560.b5]=1;
[b:GD1560.b6]=0;
[b:GD1560.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U01-A1-PB1047]=[w:GD1560]; //Substitute GD1560 in PB1047
rst([b:GB1208]);
rst([b:GB1250]);
}

```

脚本号	30160	脚本名	Script30160
注释	滤波器 4 设置		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1209

```

[w:GD1564]=[w:U01-A1-PB1049];

switch([w:GD1563]) {
case 0: //Input 0000 in GD1564
[b:GD1564.b0]=0;
[b:GD1564.b1]=0;
[b:GD1564.b2]=0;
[b:GD1564.b3]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 1: //Input 0001 in GD1564
[b:GD1564.b0]=1;
[b:GD1564.b1]=0;
[b:GD1564.b2]=0;
[b:GD1564.b3]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U01-A1-PB1049]=[w:GD1564]; //Substitute GD1564 in PB1049
rst([b:GB1209]);
rst([b:GB1250]);
}

```

脚本号	30161	脚本名	Script30161
注释	滤波器 4 陷波宽度		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1210

```

[w:GD1564]=[w:U01-A1-PB1049];

switch([w:GD1565]) {
case 0: //Input 0000 in GD1564
[b:GD1564.b8]=0;
[b:GD1564.b9]=0;
[b:GD1564.b10]=0;
[b:GD1564.b11]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal

```

```

break;

case 1: //Input 0100 in GD1564
[b:GD1564.b8]=1;
[b:GD1564.b9]=0;
[b:GD1564.b10]=0;
[b:GD1564.b11]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 2: //Input 0200 in GD1564
[b:GD1564.b8]=0;
[b:GD1564.b9]=1;
[b:GD1564.b10]=0;
[b:GD1564.b11]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 3: //Input 0300 in GD1564
[b:GD1564.b8]=1;
[b:GD1564.b9]=1;
[b:GD1564.b10]=0;
[b:GD1564.b11]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U01-A1-PB1049]=[w:GD1564]; //Substitute GD1564 in PB1049
rst([b:GB1210]);
rst([b:GB1250]);
}

```

脚本号	30162	脚本名	Script30162
注释	滤波器 4 陷波深度		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1211

```

[w:GD1564]=[w:U01-A1-PB1049];

switch([w:GD1566]){
case 0: //Input 0000 in GD1564
[b:GD1564.b4]=0;
[b:GD1564.b5]=0;
[b:GD1564.b6]=0;
[b:GD1564.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 1: //Input 0010 in GD1564
[b:GD1564.b4]=1;
[b:GD1564.b5]=0;
[b:GD1564.b6]=0;
[b:GD1564.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 2: //Input 0020 in GD1564

```

```

[b:GD1564.b4]=0;
[b:GD1564.b5]=1;
[b:GD1564.b6]=0;
[b:GD1564.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 3: //Input 0030 in GD1564
[b:GD1564.b4]=1;
[b:GD1564.b5]=1;
[b:GD1564.b6]=0;
[b:GD1564.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U01-A1-PB1049]=[w:GD1564]; //Substitute GD1564 in PB1049
rst([b:GB1211]);
rst([b:GB1250]);
}

```

脚本号	30163	脚本名	Script30163
注释	滤波器 5 设置		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1212

```

[w:GD1568]=[w:U01-A1-PB1051];

switch([w:GD1567]){
case 0: //Input 0000 in GD1568
[b:GD1568.b0]=0;
[b:GD1568.b1]=0;
[b:GD1568.b2]=0;
[b:GD1568.b3]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 1: //Input 0001 in GD1568
[b:GD1568.b0]=1;
[b:GD1568.b1]=0;
[b:GD1568.b2]=0;
[b:GD1568.b3]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U01-A1-PB1051]=[w:GD1568]; //Substitute GD1568 in PB1051
rst([b:GB1212]);
rst([b:GB1250]);
}

```

脚本号	30164	脚本名	Script30164
注释	滤波器 5 陷波宽度		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1213

```

[w:GD1568]=[w:U01-A1-PB1051];

switch([w:GD1569]){

```

```

case 0: //Input 0000 in GD1568
[b:GD1568.b8]=0;
[b:GD1568.b9]=0;
[b:GD1568.b10]=0;
[b:GD1568.b11]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 1: //Input 0100 in GD1568
[b:GD1568.b8]=1;
[b:GD1568.b9]=0;
[b:GD1568.b10]=0;
[b:GD1568.b11]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 2: //Input 0200 in GD1568
[b:GD1568.b8]=0;
[b:GD1568.b9]=1;
[b:GD1568.b10]=0;
[b:GD1568.b11]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 3: //Input 0300 in GD1568
[b:GD1568.b8]=1;
[b:GD1568.b9]=1;
[b:GD1568.b10]=0;
[b:GD1568.b11]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U01-A1-PB1051]=[w:GD1568]; //Substitute GD1568 in PB1051
rst([b:GB1213]);
rst([b:GB1250]);
}

```

脚本号	30165	脚本名	Script30165
注释	滤波器 5 陷波深度		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1214

```

[w:GD1568]=[w:U01-A1-PB1051];

switch([w:GD1570]) {
case 0: //Input 0000 in GD1568
[b:GD1568.b4]=0;
[b:GD1568.b5]=0;
[b:GD1568.b6]=0;
[b:GD1568.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 1: //Input 0010 in GD1568
[b:GD1568.b4]=1;
[b:GD1568.b5]=0;

```

```

[b:GD1568.b6]=0;
[b:GD1568.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 2: //Input 0020 in GD1568
[b:GD1568.b4]=0;
[b:GD1568.b5]=1;
[b:GD1568.b6]=0;
[b:GD1568.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 3: //Input 0030 in GD1568
[b:GD1568.b4]=1;
[b:GD1568.b5]=1;
[b:GD1568.b6]=0;
[b:GD1568.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U01-A1-PB1051]=[w:GD1568]; //Substitute GD1568 in PB51
rst([b:GB1214]);
rst([b:GB1250]);
}

```

基本画面 30026

脚本号	30170	脚本名	Script30170
注释	滤波器设置监视 2		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre> //Low-pass filter [w:TMP160] = [w:U01-A1-PB1023] & 0x00F0; [w:GD1615] = [w:TMP160] >>4 ; //Shaft resonance suppression filter if ([w:GD1609] == 1){ //When filter 4 is ON [w:GD1616] =3; } else { [w:GD1616] = [w:U01-A1-PB1023] & 0x000F; } [w:GD1617] = [w:U01-A1-PB1017] & 0x00FF; [w:TMP161] = [w:U01-A1-PB1017] & 0x0F00; [w:GD1618] = [w:TMP161] >>8 ; //Robust filter [w:GD1619] = [w:U01-A1-PE1041] & 0x000F; </pre>			

```
//Filter 4
[w:GD1609] = [w:U01-A1-PB1049] & 0x000F;

//Screen switching control

if ( ([b:GB1215]==OFF) && ([b:GB1216]==OFF) && ([b:GB1217]==OFF) && ([b:GB1218]==OFF) && ([b:GB1219]==OFF) ) {
    rst ([b:GB1300]);
}

```

脚本号	30171	脚本名	Script30171
注释	低通滤波器 设置		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1215

```
[w:GD1572]=[w:U01-A1-PB1023];

switch([w:GD1571]) {
    case 0: //Input 0000 in GD1572
        [b:GD1572.b4]=0;
        [b:GD1572.b5]=0;
        [b:GD1572.b6]=0;
        [b:GD1572.b7]=0;
        set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
        break;

    case 1: //Input 0010 in GD1572
        [b:GD1572.b4]=1;
        [b:GD1572.b5]=0;
        [b:GD1572.b6]=0;
        [b:GD1572.b7]=0;
        set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
        break;

    case 2: //Input 0020 in GD1572
        [b:GD1572.b4]=0;
        [b:GD1572.b5]=1;
        [b:GD1572.b6]=0;
        [b:GD1572.b7]=0;
        set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
        break;

}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //When turning on the input signal
    [w:U01-A1-PB1023]=[w:GD1572]; //Substitute GD1572 in PB1023
    rst ([b:GB1215]);
    rst ([b:GB1250]);
}

```

脚本号	30172	脚本名	Script30172
注释	轴共振抑制滤波器 设置		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1216

```
[w:GD1574]=[w:U01-A1-PB1023];

switch([w:GD1573]) {

```

```

case 0: //Input 0000 in GD1574
[b:GD1574.b0]=0;
[b:GD1574.b1]=0;
[b:GD1574.b2]=0;
[b:GD1574.b3]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 1: //Input 0001 in GD1574
[b:GD1574.b0]=1;
[b:GD1574.b1]=0;
[b:GD1574.b2]=0;
[b:GD1574.b3]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 2: //Input 0002 in GD1574
[b:GD1574.b0]=0;
[b:GD1574.b1]=1;
[b:GD1574.b2]=0;
[b:GD1574.b3]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U01-A1-PB1023]=[w:GD1574]; //Substitute GD1574 in PB1023
rst([b:GB1216]);
rst([b:GB1250]);
}

```

脚本号	30173	脚本名	Script30173
注释	轴共振抑制滤波器 频率		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1217

```

[w:GD1576]=[w:U01-A1-PB1017];

switch([w:GD1575]) {
case 0: //Input 0000 in GD1576
[b:GD1576.b0]=0;
[b:GD1576.b1]=0;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=0;
[b:GD1576.b4]=0;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 1: //Input 0001 in GD1576
[b:GD1576.b0]=1;
[b:GD1576.b1]=0;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=0;
[b:GD1576.b4]=0;
[b:GD1576.b5]=0;

```

```
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
```

```
case 2: //Input 0002 in GD1576
```

```
[b:GD1576.b0]=0;
[b:GD1576.b1]=1;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=0;
[b:GD1576.b4]=0;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
```

```
case 3: //Input 0003 in GD1576
```

```
[b:GD1576.b0]=1;
[b:GD1576.b1]=1;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=0;
[b:GD1576.b4]=0;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
```

```
case 4: //Input 0004 in GD1576
```

```
[b:GD1576.b0]=0;
[b:GD1576.b1]=0;
[b:GD1576.b2]=1;
[b:GD1576.b3]=0;
[b:GD1576.b4]=0;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
```

```
case 5: //Input 0005 in GD1576
```

```
[b:GD1576.b0]=1;
[b:GD1576.b1]=0;
[b:GD1576.b2]=1;
[b:GD1576.b3]=0;
[b:GD1576.b4]=0;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
```

```
case 6: //Input 0006 in GD1576
```

```
[b:GD1576.b0]=0;
[b:GD1576.b1]=1;
```

```
[b:GD1576.b2]=1;
[b:GD1576.b3]=0;
[b:GD1576.b4]=0;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 7: //Input 0007 in GD1576
[b:GD1576.b0]=1;
[b:GD1576.b1]=1;
[b:GD1576.b2]=1;
[b:GD1576.b3]=0;
[b:GD1576.b4]=0;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 8: //Input 0008 in GD1576
[b:GD1576.b0]=0;
[b:GD1576.b1]=0;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=0;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 9: //Input 0009 in GD1576
[b:GD1576.b0]=1;
[b:GD1576.b1]=0;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=0;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 10: //Input 000A in GD1576
[b:GD1576.b0]=0;
[b:GD1576.b1]=1;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=0;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
```

```
case 11: //Input 000B in GD1576
[b:GD1576.b0]=1;
[b:GD1576.b1]=1;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=0;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
```

```
case 12: //Input 000C in GD1576
[b:GD1576.b0]=0;
[b:GD1576.b1]=0;
[b:GD1576.b2]=1;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=0;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
```

```
case 13: //Input 000D in GD1576
[b:GD1576.b0]=1;
[b:GD1576.b1]=0;
[b:GD1576.b2]=1;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=0;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
```

```
case 14: //Input 000E in GD1576
[b:GD1576.b0]=0;
[b:GD1576.b1]=1;
[b:GD1576.b2]=1;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=0;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
```

```
case 15: //Input 000F in GD1576
[b:GD1576.b0]=1;
[b:GD1576.b1]=1;
[b:GD1576.b2]=1;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=0;
[b:GD1576.b5]=0;
```

```
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
```

```
case 16: //Input 0010 in GD1576
[b:GD1576.b0]=0;
[b:GD1576.b1]=0;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=0;
[b:GD1576.b4]=1;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
```

```
case 17: //Input 0011 in GD1576
[b:GD1576.b0]=1;
[b:GD1576.b1]=0;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=0;
[b:GD1576.b4]=1;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
```

```
case 18: //Input 0012 in GD1576
[b:GD1576.b0]=0;
[b:GD1576.b1]=1;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=0;
[b:GD1576.b4]=1;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
```

```
case 19: //Input 0013 in GD1576
[b:GD1576.b0]=1;
[b:GD1576.b1]=1;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=0;
[b:GD1576.b4]=1;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
```

```
case 20: //Input 0014 in GD1576
[b:GD1576.b0]=0;
[b:GD1576.b1]=0;
```

```
[b:GD1576.b2]=1;
[b:GD1576.b3]=0;
[b:GD1576.b4]=1;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 21: //Input 0015 in GD1576
[b:GD1576.b0]=1;
[b:GD1576.b1]=0;
[b:GD1576.b2]=1;
[b:GD1576.b3]=0;
[b:GD1576.b4]=1;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 22: //Input 0016 in GD1576
[b:GD1576.b0]=0;
[b:GD1576.b1]=1;
[b:GD1576.b2]=1;
[b:GD1576.b3]=0;
[b:GD1576.b4]=1;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 23: //Input 0017 in GD1576
[b:GD1576.b0]=1;
[b:GD1576.b1]=1;
[b:GD1576.b2]=1;
[b:GD1576.b3]=0;
[b:GD1576.b4]=1;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 24: //Input 0018 in GD1576
[b:GD1576.b0]=0;
[b:GD1576.b1]=0;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=1;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
```

```
case 25: //Input 0019 in GD1576
[b:GD1576.b0]=1;
[b:GD1576.b1]=0;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=1;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
```

```
case 26: //Input 001A in GD1576
[b:GD1576.b0]=0;
[b:GD1576.b1]=1;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=1;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
```

```
case 27: //Input 001B in GD1576
[b:GD1576.b0]=1;
[b:GD1576.b1]=1;
[b:GD1576.b2]=0;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=1;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
```

```
case 28: //Input 001C in GD1576
[b:GD1576.b0]=0;
[b:GD1576.b1]=0;
[b:GD1576.b2]=1;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=1;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
```

```
case 29: //Input 001D in GD1576
[b:GD1576.b0]=1;
[b:GD1576.b1]=0;
[b:GD1576.b2]=1;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=1;
[b:GD1576.b5]=0;
```

```

[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 30: //Input 001E in GD1576
[b:GD1576.b0]=0;
[b:GD1576.b1]=1;
[b:GD1576.b2]=1;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=1;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 31: //Input 001F in GD1576
[b:GD1576.b0]=1;
[b:GD1576.b1]=1;
[b:GD1576.b2]=1;
[b:GD1576.b3]=1;
[b:GD1576.b4]=1;
[b:GD1576.b5]=0;
[b:GD1576.b6]=0;
[b:GD1576.b7]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U01-A1-PB1017]=[w:GD1576]; //Substitute GD1576 in PB1017
rst([b:GB1217]);
rst([b:GB1250]);
}

```

脚本号	30174	脚本名	Script30174
注释	轴共振抑制滤波器 陷波深度		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1218

```

[w:GD1576]=[w:U01-A1-PB1017];

switch([w:GD1577]) {
case 0: //Input 0000 in GD1576
[b:GD1576.b8]=0;
[b:GD1576.b9]=0;
[b:GD1576.b10]=0;
[b:GD1576.b11]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 1: //Input 0100 in GD1576
[b:GD1576.b8]=1;
[b:GD1576.b9]=0;
[b:GD1576.b10]=0;
[b:GD1576.b11]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal

```

```

break;

case 2: //Input 0200 in GD1576
[b:GD1576.b8]=0;
[b:GD1576.b9]=1;
[b:GD1576.b10]=0;
[b:GD1576.b11]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 3: //Input 0300 in GD1576
[b:GD1576.b8]=1;
[b:GD1576.b9]=1;
[b:GD1576.b10]=0;
[b:GD1576.b11]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U01-A1-PB1017]=[w:GD1576]; //Substitute GD1576 in PB1017
rst([b:GB1218]);
rst([b:GB1250]);
}
}

```

脚本号	30175	脚本名	Script30175
注释	Robust 滤波器 设置		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB61219

```

[w:GD1579]=[w:U01-A1-PE1041];

switch([w:GD1578]){
case 0: //Input 0000 in GD1579
[b:GD1579.b0]=0;
[b:GD1579.b1]=0;
[b:GD1579.b2]=0;
[b:GD1579.b3]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 1: //Input 0001 in GD1579
[b:GD1579.b0]=1;
[b:GD1579.b1]=0;
[b:GD1579.b2]=0;
[b:GD1579.b3]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U01-A1-PE1041]=[w:GD1579]; //Substitute GD1579 in PE41
rst([b:GB1219]);
rst([b:GB1250]);
}
}

```

基本画面 30027

脚本号	30180	脚本名	Script30180
注释	抑制振动控制监视		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常
<pre>//Select the vibration suppression control mode [w:GD1625] = [w:U01-A1-PA1024] & 0x000F; //Vibration suppression control 1 [w:GD1626] = [w:U01-A1-PB1002] & 0x000F; //Vibration suppression control 2 [w:TMP165] = [w:U01-A1-PB1002] & 0x00F0; [w:GD1627] = [w:TMP165] >>4 ;</pre>			
脚本号	30181	脚本名	Script30181
注释	控制设置 1		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1221
<pre>[w:GD1623]=[w:U01-A1-PB1002]; switch([w:GD1622]){ case 0: //Input 0000 in GD1623 [b:GD1623.b0]=0; [b:GD1623.b1]=0; [b:GD1623.b2]=0; [b:GD1623.b3]=0; set([b:GB1250]); //Turn on the input signal break; case 1: //Input 0001 in GD1623 [b:GD1623.b0]=1; [b:GD1623.b1]=0; [b:GD1623.b2]=0; [b:GD1623.b3]=0; set([b:GB1250]); //Turn on the input signal break; case 2: //Input 0002 in GD1623 [b:GD1623.b0]=0; [b:GD1623.b1]=1; [b:GD1623.b2]=0; [b:GD1623.b3]=0; set([b:GB1250]); //Turn on the input signal break; } if ([b:GB1250] == ON) { //When turning on the input signal [w:U01-A1-PB1002]=[w:GD1623]; //Substitute GD1623 in PB1002 rst([b:GB1221]); rst([b:GB1250]); }</pre>			

脚本号	30182	脚本名	Script30182
注释	控制设置 2		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1222
<pre>[w:GD1623]=[w:U01-A1-PB1002]; switch([w:GD1624]) { case 0: //Input 0000 in GD1623 [b:GD1623.b4]=0; [b:GD1623.b5]=0; [b:GD1623.b6]=0; [b:GD1623.b7]=0; set([b:GB1250]); //Turn on the input signal break; case 1: //Input 0010 in GD1623 [b:GD1623.b4]=1; [b:GD1623.b5]=0; [b:GD1623.b6]=0; [b:GD1623.b7]=0; set([b:GB1250]); //Turn on the input signal break; case 2: //Input 0020 in GD1623 [b:GD1623.b4]=0; [b:GD1623.b5]=1; [b:GD1623.b6]=0; [b:GD1623.b7]=0; set([b:GB1250]); //Turn on the input signal break; } if ([b:GB1250] == ON) { //When turning on the input signal [w:U01-A1-PB1002]=[w:GD1623]; //Substitute GD1623 in PB1002 rst([b:GB1222]); rst([b:GB1250]); }</pre>			
脚本号	30183	脚本名	Script30183
注释	抑制振动模式选择		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1220
<pre>[w:GD1621]=[w:U01-A1-PA1024]; switch([w:GD1620]) { case 0: //Input 0000 in GD1621 [b:GD1621.b0]=0; [b:GD1621.b1]=0; [b:GD1621.b2]=0; [b:GD1621.b3]=0; set([b:GB1250]); //Turn on the input signal break; case 1: //Input 0001 in GD1621 [b:GD1621.b0]=1; [b:GD1621.b1]=0; [b:GD1621.b2]=0; [b:GD1621.b3]=0;</pre>			

```

set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;

case 2: //Input 0002 in GD1621
[b:GD1621.b0]=0;
[b:GD1621.b1]=1;
[b:GD1621.b2]=0;
[b:GD1621.b3]=0;
set([b:GB1250]); //Turn on the input signal
break;
}

if ( [b:GB1250] == ON ) { //When turning on the input signal
[w:U01-A1-PA1024]=[w:GD1621]; //Substitute GD1621 in PA1024
rst([b:GB1220]);
rst([b:GB1250]);
}

```

基本画面 30029

脚本号	30115	脚本名	Script30115
注释	响应模式选择		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB100
<pre> rst([b:GB100]); //Start the tuning in accordance with the selected response mode switch([w:GD1130]){ case 1: set([b:U01-A1-OTI1]); //High mode break; case 2: set([b:U01-A1-OTI0]); //Basic mode break; case 3: set([b:U01-A1-OTI2]); //Low mode break; } </pre>			

基本画面 30031

脚本号	30104	脚本名	Script30104
注释	初次读取临界值		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
<pre> //Read the threshold value when the screen appears. set([b:GB1150]); </pre>			
脚本号	30105	脚本名	Script30105
注释	读取临界值		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	下降沿 GB1180
<pre> //When the threshold value setting window is closed, the saved value will be applied. set([b:GB1150]); </pre>			
脚本号	30100	脚本名	Script30100
注释	机械诊断设置		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	通常
<pre> //Display the estimated value [w:TMP160] = [w:U01-A1-MD2]&0x000F; </pre>			

```

if ([w:TMP160] == 1) { //When 1 is stored
  set([b:GB1000]); } //Display the estimated value
else{
  rst([b:GB1000]);
}

[w:TMP161] = [w:U01-A1-MD2]&0x00F0;
[w:TMP162] = [w:TMP161] >> 4; //Shift by 4 to right and store in TMP962
if ([w:TMP162] == 1) { //When 1 is stored
  set([b:GB1001]); } //Display the estimated value
else{
  rst([b:GB1001]);
}

[w:TMP163] = [w:U01-A1-MD2]&0x0F00;
[w:TMP164] = [w:TMP163] >> 8; //Shift by 8 to right and store in TMP964
if ([w:TMP164] == 1) { //When 1 is stored
  set([b:GB1002]); } //Display the estimated value
else{
  rst([b:GB1002]);
}

//Reset the recipe trigger
if( [b:GD1110.b0] == ON ){ //When the Write-in-progress signal is ON
  rst([b:GB1150]); //Threshold value write trigger OFF
}

if( [b:GD1110.b1] == ON ){ //When the Read-in-progress signal is ON
  rst([b:GB1101]); //Estimated value read trigger OFF
  rst([b:GB1151]); //Threshold value read trigger OFF
}

```

脚本号	30101	脚本名	Script30101
注释	临界值超过判定 1		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1000

```

//Determine if the estimated value has exceeded the threshold value.

//MD3
if( [w:U01-A1-MD3] > [w:GD1400] ) { //When MD3 has exceeded the threshold value
  set ([b:GB1050]); //Change the background color of the numerical display
}
else{ //When MD3 has not exceeded the threshold value
  rst ([b:GB1050]);
}

//MD4
if( [w:U01-A1-MD4] > [w:GD1402] ) { //When MD4 has exceeded the threshold value
  set ([b:GB1051]); //Change the background color of the numerical display
}
else{ //When MD4 has not exceeded the threshold value
  rst ([b:GB1051]);
}

```

脚本号	30102	脚本名	Script30102
注释	临界值超过判定 2		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1001
<pre>//Determine if the estimated value has exceeded the threshold value. //MD5 if([w:U01-A1-MD5] < [w:GD1404]) { //When MD5 has exceeded the threshold value set ([b:GB1052]); //Change the background color of the numerical display } else{ //When MD5 has not exceeded the threshold value rst ([b:GB1052]); } //MD6 if([w:U01-A1-MD6] < [w:GD1406]) { //When MD6 has exceeded the threshold value set ([b:GB1053]); //Change the background color of the numerical display } else{ //When MD6 has not exceeded the threshold value rst ([b:GB1053]); }</pre>			
脚本号	30103	脚本名	Script30103
注释	临界值超过判定 3		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1002
<pre>//Determine if the estimated value has exceeded the threshold value. //MD7 if([w:U01-A1-MD7] > [w:GD1412]) { //When MD7 has exceeded the threshold value set ([b:GB1056]); //Change the background color of the numerical display } else{ //When MD7 has not exceeded the threshold value rst ([b:GB1056]); } //MD8 if([w:U01-A1-MD8] > [w:GD1414]) { //When MD8 has exceeded the threshold value set ([b:GB1057]); //Change the background color of the numerical display } else{ //When MD8 has not exceeded the threshold value rst ([b:GB1057]); } //MD9 if([w:U01-A1-MD9] > [w:GD1408]) { //When MD9 has exceeded the threshold value set ([b:GB1054]); //Change the background color of the numerical display } else{ //When MD9 has not exceeded the threshold value rst ([b:GB1054]); } //MD10 if([w:U01-A1-MD10] > [w:GD1410]) { //When MD10 has exceeded the threshold value set ([b:GB1055]); //Change the background color of the numerical display }</pre>			

<pre> else{ //When MD10 has not exceeded the threshold value rst ([b:GB1055]); } </pre>			
脚本号	30106	脚本名	Script30106
注释	推断值传送设置		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB1070
<pre> //Transfer the estimated value to GD //MD3-4 if([b:GB1000]==ON){ //When the value has been estimated set([b:GD1450.b0]); //Device data transfer start trigger ON set([b:GB1160]); //Script start trigger ON } else{ //When the value has not been estimated [w:GD1420]=9990; [w:GD1422]=9990; set([b:GB1071]); //Movement completed } //MD5-6 if([b:GB1001]==ON){ //When the value has been estimated set([b:GD1452.b0]); //Device data transfer start trigger ON set([b:GB1161]); //Script start trigger ON } else{ //When the value has not been estimated [w:GD1424]=9990; [w:GD1426]=9990; set([b:GB1072]); //Movement completed } //MD7-10 if([b:GB1002]==ON){ //When the value has been estimated set([b:GD1454.b0]); //Device data transfer start trigger ON set([b:GB1162]); //Script start trigger ON } else{ //When the value has not been estimated [w:GD1428]=999; [w:GD1430]=9990; [w:GD1432]=999; [w:GD1434]=9990; set([b:GB1073]); //Movement completed } //Estimated value recipe save script trigger ON set([b:GB1170]); </pre>			
脚本号	30107	脚本名	Script30107
注释	推断值传送 1		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1160
<pre> if([b:GD1451.b0]==ON){ //When the Transfer-in-progress signal is ON set([b:GB1165]); //Transfer start flag ON rst([b:GD1450.b0]); //Transfer trigger OFF } if([b:GB1165]==ON&&[b:GD1451.b0]==OFF){ </pre>			

<pre> set([b:GB1071]); //Transfer completed flag ON rst([b:GB1165]); //Transfer start flag OFF rst([b:GB1160]); //Script trigger OFF } </pre>			
脚本号	30108	脚本名	Script30108
注释	推断值传送 2		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1161
<pre> if([b:GD1453.b0]==ON) { //When the Transfer-in-progress signal is ON set([b:GB1166]); //Transfer start flag ON rst([b:GD1452.b0]); //Transfer trigger OFF } if([b:GB1166]==ON&&[b:GD1453.b0]==OFF) { set([b:GB1072]); //Transfer completed flag ON rst([b:GB1166]); //Transfer start flag OFF rst([b:GB1161]); //Script trigger OFF } </pre>			
脚本号	30109	脚本名	Script30109
注释	推断值传送 3		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1162
<pre> if([b:GD1455.b0]==ON) { //When the Transfer-in-progress signal is ON set([b:GB1167]); //Transfer start flag ON rst([b:GD1454.b0]); //Transfer trigger OFF } if([b:GB1167]==ON&&[b:GD1455.b0]==OFF) { set([b:GB1073]); //Transfer completed flag ON rst([b:GB1167]); //Transfer start flag OFF rst([b:GB1162]); //Script trigger OFF } </pre>			
脚本号	30110	脚本名	Script30110
注释	保存推断值配方		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	ON 中 GB1170
<pre> if([b:GB1071]==ON&&[b:GB1072]==ON&&[b:GB1073]==ON) { //When all of the transfer completed flags are ON set([b:GB1101]); //Estimated value recipe read trigger ON //All flags OFF rst([b:GB1071]); rst([b:GB1072]); rst([b:GB1073]); rst([b:GB1070]); //Estimated value save switch rst([b:GB1170]); //Recipe save script trigger } </pre>			

基本画面 30103

脚本号	30125	脚本名	Script30125
注释	JOG 运行开始/结束		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GB110
<pre> //Start the operation if([b:GB110] == ON) { set([b:U01-A1-OM1]); //Switch to JOG operation mode. set([b:GB111]); //Turn ON the trigger for transferring the motor speed set([b:GB112]); //Turn ON the trigger for transferring the acceleration/deceleration time constant } </pre>			

}else{ set([b:U01-A1-OM0]); //End the test operation mode }			
脚本号	30126	脚本名	Script30126
注释	电机旋转速度传送		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	上升沿 GB111
[u32:U01-A1-TMD0] = [w:GD1201]; //Substitute the value of GD1201 in TMD0 device rst([b:GB111]); //Turn OFF the trigger			
脚本号	30127	脚本名	Script30127
注释	加减速时间常数传送		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	上升沿 GB112
[u32:U01-A1-TMD1] = [w:GD1203]; //Substitute the value of GD1203 in TMD1 device rst([b:GB112]); //Turn OFF the trigger			
脚本号	30128	脚本名	Script30128
注释	正转动作		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GB113
if([b:GB113] == ON){ //When the trigger signal rises [u32:U01-A1-TMI0] = 0x0000801; //Substitute 2049(0x0801) in TMI0 device }else{ //When the trigger signal falls [u32:U01-A1-TMI0] = 0x0000001; //Substitute 1(0x0001) in TMI0 device }			
脚本号	30129	脚本名	Script30129
注释	反转动作		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GB114
if([b:GB114] == ON){ //When the trigger signal rises [u32:U01-A1-TMI0] = 4097; //Substitute 4097(0x1001) in TMI0 device }else{ //When the trigger signal falls [u32:U01-A1-TMI0] = 1; //Substitute 1(0x0001) in TMI0 device }			
脚本号	30120	脚本名	Script30120
注释	叠加窗口控制		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
//Display the status display screen [w:GD116]=30101;			

基本画面 30105

脚本号	30130	脚本名	Script30130
注释	定位运行开始/结束		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GB115
//Start the operation if([b:GB115] == ON){ set([b:U01-A1-OM2]); //Switch to the positioning operation mode set([b:GB111]); //Turn ON the trigger for transferring the motor speed set([b:GB112]); //Turn ON the trigger for transferring the acceleration/deceleration time constant set([b:GB116]); //Turn ON the trigger for transferring the travel distance }else{ set([b:U01-A1-OM0]); //End the test operation mode }			

脚本号	30126	脚本名	Script30126
注释	电机旋转速度传送		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	上升沿 GB111
[u32:U01-A1-TMD0] = [w:GD1201]; //Substitute the value of GD1201 in TMD0 device rst([b:GB111]); //Turn OFF the trigger			
脚本号	30127	脚本名	Script30127
注释	加减速时定数传送		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	上升沿 GB112
[u32:U01-A1-TMD1] = [w:GD1203]; //Substitute the value of GD1203 in TMD1 device rst([b:GB112]); //Turn OFF the trigger			
脚本号	30131	脚本名	Script30131
注释	移动量传送		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	上升沿 GB116
[u32:U01-A1-TMD3] = [w:GD1205]; //Substitute the value of GD1205 in TMD3 device [b:GB116] = OFF; //Turn OFF the trigger			
脚本号	30120	脚本名	Script30120
注释	叠加窗口控制		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿 GB40
//Display the status display screen [w:GD116]=30101;			

基本画面 30109

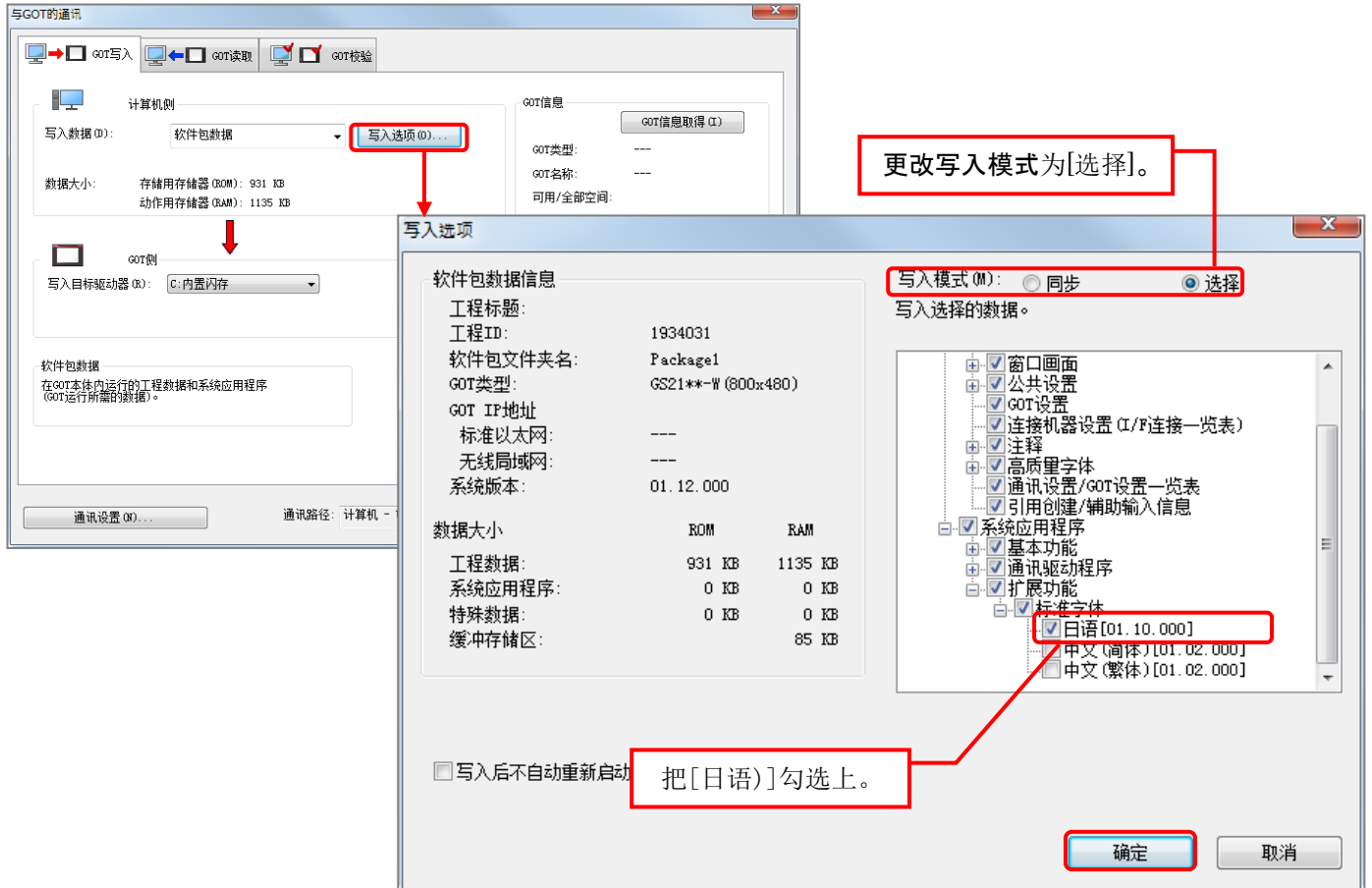
脚本号	30135	脚本名	Script30135
注释	输出信号强制输出开始/结束		
数据类型	有符号 BIN16	触发类型	上升沿/下降沿 GB117
//Start the operation if([b:GB117] == ON){ [w:GD1351] = 0; //Clear the dummy device [w:GD1352] = 0; //Clear the dummy device set([0-100:b:U01-A1-OM4]); //Switch to the output signal (DO) forced output mode }else{ [w:GD1351] = 0; //Clear the dummy device [w:GD1352] = 0; //Clear the dummy device set([b:U01-A1-OM0]); //End the test operation mode }			
脚本号	30136	脚本名	Script30136
注释	输出信号选择		
数据类型	无符号 BIN32	触发类型	ON 中 GB117
if([w:GD1352] != [w:GD1351]){ //When the signal has changed [u32:U01-A1-TM00] = [w:GD1351]; //Store the value in TM00 [w:GD1352] = [w:GD1351]; //Store the value in the comparison device }			

6. 其他

6.1 系统应用程序的手动选择方法

对于在软件包数据写入 GOT 时没有被自动选上的系统应用程序，可以按照以下步骤进行选择。

例：选择日语时



6.2 使用 MELSEC iQ-R 系列可编程控制器时的设置

使用 MELSEC iQ-R 系列可编程控制器连接时，需要更改连接机器设置和画面上的伺服放大器的软元件。

- (1) 结合系统构成，更改连接机器设置。
- (2) 通过[软元件批量更改]，结合系统构成更改伺服放大器的软元件中设置的[模块号]。更改设置的伺服放大器的软元件时，请将全部画面、公共设置、全部脚本作为对象。关于伺服放大器的软元件的详细内容，请参照「5.4 使用软元件一览表」。

软元件批量更改

属性
 软元件 (D) 网络设置 (W) CH No. (H)
 颜色 (C) 图形 (S)

对象
 全部画面 (A)
 编辑画面内 (E)
画面范围内 (N): From: 1 To: 32767 基本画面
 分类 (G): 开关
 选择范围内 (T)
 公共设置 (M) (不包含画面单位的设置)
 脚本文本 (P): 全部脚本

显示方法 (Y): 个别 批量

	软元件	更改前	更改后	点数
163	位	U01-A1-TMB6	U01-A1-TMB6	1
164	位	U01-A1-OTI4	U01-A1-OTI4	1
165	位	U01-A1-OTI5	U01-A1-OTI5	1
166	字	U01-A1-PA1002	U01-A1-PA1002	1
167	字	U01-A1-PA1003	U01-A1-PA1003	1
168	字	U01-A1-PA1004	U01-A1-PA1004	1
169	字	U01-A1-PA1008	U01-A1-PA1008	1
170	字	U01-A1-PA1009	U01-A1-PA1009	1
171	字	U01-A1-PA1010	U01-A1-PA1010	1
172	字	U01-A1-PA1014	U01-A1-PA1014	1

<有符号BIN16> CH1 MELSEC iQ-F

软元件
PA 1002

7 8 9 D E F
4 5 6 A B C
1 2 3
0 Back CL

简单运动控制 模块号: 01 轴编号: 1

网络设置
 本站 其他站

切换到软元件注释画面

说明
【类型】
WORD
【范围】
软元件:
1-32
1001-1032
模块号:
01-10
轴编号:
1-32

结合系统构成，更改模块号。

6.3 关于 GOT 监视速度的注意事项

含有伺服放大器的软元件的画面显示时，有可能无法及时在后台收集报警数据、日志数据等。