

GOT-A900 系列

操作手册(扩展功能篇)

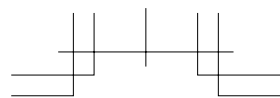


图形操作终端

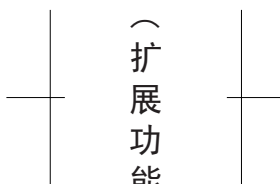
900

系列





GOT-A900 系列操作手册  
(扩展功能篇)





## ● 安全注意事项 ●

(在使用本设备之前, 请一定阅读这些说明)

在使用本产品之前, 请仔细阅读该手册以及手册中阐述的相关指南, 要注意安全, 正确操作产品。该手册所给出的指导都是与本产品有关的。欲了解可编程控制器系统的安全性指导, 请阅读 CPU 模块的用户手册。

在该手册里, 安全性指导分为“危险”和“警告”两类。

 危险	表明不正确的操作可能导致险情, 如死亡或重伤。
 警告	表明不正确的操作可能引起危险的情况, 导致中等或轻微的人体伤害。

注意“△(警告)”等级的情况根据情况不同可能导致严重的后果。因为它们都对人身安全性方面很重要, 所以要始终遵从这两个等级的指导。

请妥为保存本手册, 使其在需要时可随时到手, 一定要将其转交到最终用户手中。

### [进行测试操作时的注意事项]

#### △警告

- 在进行系统监视, 特殊模块监视和梯形图监视的测试操作(位元件的 ON/OFF, 修改字元件的当前值, 修改定时器/计数器的设置, 修改当前值, 或修改缓冲存储器的当前值)前, 仔细阅读此手册, 充分了解操作。  
此外, 在对于元件的测试操作中, 若正在对系统进行重要操作, 决不要修改其数据。  
它可能由于错误输出或故障引起事故。

再版记录

\* 封底的左下角表明了手册号。

印刷日期	* 手册号	再版记录
2000年8月	SH(NA)-080225C-A	初版
2003年8月	SH(NA)-080225C-B	<div data-bbox="571 414 705 450" style="border: 1px solid black; padding: 2px;">部分更正</div> 4.12节 <div data-bbox="571 490 705 526" style="border: 1px solid black; padding: 2px;">部分增加</div> 1.1.1节, 1.1.2节, 2.1节, 2.2节, 2.3节, 3.1节, 3.1.1节, 3.1.2节, 3.2节, 3.2.4节, 3.3节, 3.4节, 3.4.3节, 3.5节, 3.5.1节, 3.5.4节, 3.6.4节, 4.1节, 4.2节, 4.3节, 4.4节, 4.5节, 4.6节, 4.8节, 5.2节, 6.1节, 6.1.1节, 6.2.1节, 6.2.3节, 6.2.4节, 6.2.5节, 6.3.1节, 6.3.5节, 第7章, 9.1.2节, 9.1.3节, 9.2.2节, 9.3.2节, 9.4.2节, 9.5.2节, 9.6.1节, 12.1.1节, 12.1.2节, 12.3节, 17.1.1节, 17.2.1节, 17.2.2节, 17.2.3节, 17.2.4节, 17.3.1节, 17.3.2节, 17.3.3节, 17.3.4节, 17.3.5节, 17.3.6节, 17.3.7节, 23.5节, <div data-bbox="571 853 651 889" style="border: 1px solid black; padding: 2px;">增加</div> 1.1.7节, 1.1.8节, 3.6节, 3.6.1节, 3.6.2节, 3.6.3节, 3.6.4节, 3.7节, 12.32节, 22章, 23章, 24章, 25章, 26章, 27章

英文手册版本 SH-080118-G

此手册并未给予工业所有权或其它任何权利, 它也未给予任何专利授权。三菱电机公司不对由于使用此手册的内容引起的任何工业所有权问题负责。

## 介绍

感谢选择三菱图形操作终端。  
请仔细阅读此手册，以便最好地使用本设备。

## 目录

安全注意事项 .....	A - 1
再版记录 .....	A - 2
介绍 .....	A - 3
目录 .....	A - 3
有关手册 .....	A -10
手册中的缩略语和通用术语 .....	A -11

<b>1 概述</b>	<b>1 - 1 ~ 1 - 16</b>
-------------	-----------------------

1.1 特点 .....	1 - 1
1.1.1 实用屏幕功能的特点 .....	1 - 1
1.1.2 梯形图监视功能的特点 .....	1 - 3
1.1.3 系统监视功能特点 .....	1 - 5
1.1.4 特殊模块监视功能特点 .....	1 - 7
1.1.5 网络监视功能特点 .....	1 - 9
1.1.6 程序编辑功能特点 .....	1 -11
1.1.7 运动控制监视器功能的特点 .....	1 -12
1.1.8 伺服放大监视器功能的特点 .....	1 -14

<b>2 开始操作前</b>	<b>2 - 1 ~ 2- 8</b>
----------------	---------------------

2.1 各种功能启动前 .....	2 - 1
2.2 需要的设备 .....	2 - 1
2.3 使用前的注意事项 .....	2 - 2

<b>3 规格</b>	<b>3 - 1 ~ 3 -24</b>
-------------	----------------------

3.1 梯形图监视功能说明 .....	3 - 1
3.1.1 被监视的 PLC CPU .....	3 - 1
3.1.2 可监视的存取范围 .....	3 - 1
3.2 系统监视功能说明 .....	3 - 2
3.2.1 被监视的 PLC CPU .....	3 - 2
3.2.2 可监视存取范围 .....	3 - 2
3.2.3 被监视的元件名称 .....	3 - 2
3.2.4 使用系统监视功能时的注意事项 .....	3 - 2
3.3 特殊模块监视功能说明 .....	3 - 4
3.3.1 可监视存取范围 .....	3 - 4
3.3.2 被监视的特殊功能模块 .....	3 - 4
3.3.3 使用特殊模块监视功能需要的存储空间 .....	3 - 5
3.3.4 使用特殊模块监视功能时的注意事项 .....	3 - 6
3.4 网络监视功能说明 .....	3 - 9
3.4.1 可监视的网络信息 .....	3 - 9
3.4.2 可监视的存取范围 .....	3 -10
3.4.3 使用网络监视功能时的注意事项 .....	3 -10
3.5 程序编辑功能说明 .....	3 -11
A - 3	A - 3

3.5.1 允许程序编辑的 PLC CPU .....	3 -11
3.5.2 允许程序编辑的存取范围 .....	3 -11
3.5.3 使用程序编辑器功能的注意事项 .....	3 -11
3.5.4 按键的分配与功能列表 .....	3 -12
3.5.5 显示区上的显示格式 .....	3 -15
3.5.6 程序编辑功能列表 .....	3 -18
3.6 运动控制监视器功能说明 .....	3 -19
3.6.1 被监视的 PLC CPU .....	3 -19
3.6.2 可监视存取范围 .....	3 -19
3.6.3 运动监视功能使用注意事项 .....	3 -19
3.6.4 使用运动控制监视器功能需要的存储容量 .....	3 -19
3.7 伺服放大监视器功能说明 .....	3 -20
3.7.1 可被监视的伺服放大器型号列表 .....	3 -20
3.7.2 可监视存取范围 .....	3 -20
3.7.3 使用伺服放大监视器功能时的注意事项 .....	3 -21
3.7.4 伺服放大连接的系统构成 .....	3 -21
3.7.5 监视器屏幕类型和使用伺服放大监视器功能需要的存储容量 .....	3 -22

<b>4 实用功能操作</b>	<b>4 - 1 ~ 4 - 22</b>
-----------------	-----------------------

4.1 实用功能表 .....	4 - 1
4.2 选择实用功能 .....	4 - 2
4.3 选择实用屏幕菜单屏幕上所需的功能 (调节监视屏的亮度/对比度) .....	4 - 3
4.4 在内部存储器与内存卡之间拷贝监视数据/OS 数据 (屏幕和 OS 拷贝) .....	4 - 5
4.5 设置 GOT 的操作环境(设置) .....	4 - 7
4.6 运行 GOT 硬件的诊断检测(自检) .....	4 -14
4.7 显示 GOT 内存信息(内存信息) .....	4 -15
4.8 设置时钟(时钟) .....	4 -16
4.9 显示清屏后的屏幕(屏幕清屏) .....	4 -17
4.10 改变安全级别(安全密码) .....	4 -18
4.11 控制对实用菜单的有限访问(口令) .....	4 -19
4.12 调节专用屏幕上的监视屏幕的亮度 (亮度调节) .....	4 -20

## 梯形图监视功能

<b>5 梯形图监视功能的操作步骤</b>	<b>5 - 1 ~ 5 - 2</b>
-----------------------	----------------------

5.1 启动梯形图监视前的操作步骤 .....	5 - 1
5.2 从显示用户创建的监视屏幕到启动梯形图监视的操作步骤 .....	5 - 2

<b>6 各种梯形图监视屏幕操作</b>	<b>6 - 1 ~ 6 -24</b>
----------------------	----------------------

6.1 显示屏幕 .....	6 - 1
6.2 监视时的屏幕操作与屏幕变化 .....	6 - 3

6.2.1 从 PLC 读取数据 .....	6 - 3
6.2.2 梯形图读取操作 .....	6 - 9
6.2.3 使用故障搜索 .....	6 -12
6.2.4 触摸搜索操作 .....	6 -15
6.2.5 屏幕切换 .....	6 -17
6.3 梯形图监视 .....	6 -18
6.3.1 梯形图监视屏幕显示与按键功能 .....	6 -18
6.3.2 在梯形图监视时的注意事项 .....	6 -20
6.3.3 切换显示方式(十进制/十六进制)和开/关注释显示 .....	6 -21
6.3.4 改变元件值 .....	6 -22
6.3.5 关于硬拷贝输出 .....	6 -23

7 梯形图监视的出错显示与处理	7 - 1 ~ 7 - 2
-----------------	---------------

## 系统监视功能

8 系统监视功能操作步骤	8 - 1 ~ 8 - 2
--------------	---------------

8.1 系统监视启动前的操作步骤 .....	8 - 1
8.2 从显示用户创建的监视屏幕到启动系统监视的操作步骤 .....	8 - 2

9 各种系统监视屏幕操作	9 - 1 ~ 9 -22
--------------	---------------

9.1 监视时的屏幕构成、公共操作和屏幕切换 .....	9 - 1
9.1.1 基本屏幕构成和按键功能(菜单) .....	9 - 1
9.1.2 切换显示形式(十进制/十六进制)和开/关(形式)注释显示 .....	9 - 2
9.1.3 指定监视站和元件(设置) .....	9 - 4
9.1.4 更改屏幕 .....	9 - 6
9.2 登录监视 .....	9 - 7
9.2.1 基本操作 .....	9 - 7
9.2.2 登录监视屏幕显示及按键功能 .....	9 - 8
9.2.3 删除一个登录元件 .....	9 - 9
9.3 成批监视 .....	9 -10
9.3.1 基本操作 .....	9 -10
9.3.2 成批监视屏幕显示及按键功能 .....	9 -11
9.4 TC 监视 (定时器/计数器监视) .....	9 -12
9.4.1 基本操作 .....	9 -12
9.4.2 TC 监视屏幕显示及按键功能 .....	9 -13
9.5 BM 监视(缓冲存储器监视) .....	9 -14
9.5.1 基本操作 .....	9 -14
9.5.2 BM 监视屏幕显示及按键功能 .....	9 -15
9.6 测试 .....	9 -16
9.6.1 基本操作 .....	9 -16
9.6.2 快速测试功能 .....	9 -19

10 出错显示及系统监视处理	10 - 1 ~ 10 - 2
----------------	-----------------

## 特殊模块监视功能

11 特殊模块监视功能操作步骤	11 - 1 ~ 11 - 2
11.1 启动特殊模块监视前的操作步骤	11 - 1
11.2 从显示用户创建的监视屏幕到启动特殊模块监视的操作步骤	11 - 2
12 特殊模块监视屏幕操作	12 - 1 ~ 12 - 78
12.1 监视时的屏幕构成、公共操作和屏幕切换	12 - 1
12.1.1 系统构成屏幕的组成和按键功能	12 - 1
12.1.2 远程站监视设置方法	12 - 3
12.1.3 PC 信息屏幕组成和按键功能（仅适用于 QCPU(Q 模式)）	12 - 4
12.1.4 模块详细信息屏幕的组成和按键功能（仅适用于 QCPU(Q 模式)）	12 - 5
12.1.5 监视屏幕构成和按键功能	12 - 6
12.1.6 指定监视模块并选择监视菜单	12 - 7
12.1.7 特殊功能模块的测试	12 - 8
12.1.8 切换屏幕	12 - 10
12.2 A61LS 模块监视	12 - 11
12.3 AD61 模块监视	12 - 11
12.4 A1SD61 模块监视	12 - 12
12.5 A62DA-S1 模块监视	12 - 13
12.6 A1S62DA 模块监视	12 - 13
12.7 A62LS 模块监视	12 - 14
12.8 A1S62RD 模块监视	12 - 15
12.9 A1S63ADA 模块监视	12 - 16
12.10 A1S64AD 模块监视	12 - 17
12.11 A68AD 模块监视	12 - 18
12.12 A1S68AD 模块监视	12 - 19
12.13 A68ADN 模块监视	12 - 20
12.14 A68RD 模块监视	12 - 21
12.15 A1S68DAI, A1S68DAV 模块监视	12 - 22
12.16 A616AD 模块监视	12 - 23
12.17 A616DAI, A616DAV 模块监视	12 - 25
12.18 A616TD 模块监视	12 - 26
12.19 AD70, A1SD70 模块监视	12 - 29
12.20 AD70D 模块监视	12 - 31
12.21 AD71 模块监视	12 - 33
12.22 AD72, A1SD71 模块监视	12 - 36
12.23 AD75, A1SD75 模块监视	12 - 39
12.24 AJ71PT32-S3, A1SJ71PT32-S3 模块监视	12 - 45
12.25 AJ71ID1 (ID2)-R4, A1SJ71ID1 (ID2)-R4 模块监视	12 - 47
12.26 A84AD 模块监视	12 - 48
12.27 A1S64TCTT (BW)-S1, A1S64TCRT (BW)-S1 模块监视	12 - 49
12.28 Q64AD, Q68ADV, Q68ADI 模块监视	12 - 51
12.29 Q62DA, Q64DA 模块监视	12 - 52
12.30 QD62, QD62D 模块监视	12 - 53
12.31 QD75P, QD75D 模块监视	12 - 54
12.32 QD75M 模块监视	12 - 64



13 I/O 模块监视屏幕操作	13 - 1 ~ 13 - 2
-----------------	-----------------

13.1 指定被监视模块	13 - 1
13.2 监视屏幕构成及按键功能	13 - 2

14 出错显示及特殊模块监视处理	14 - 1 ~ 14 - 2
------------------	-----------------

## 网络监视功能

15 网络监视功能操作	15 - 1 ~ 15 - 2
-------------	-----------------

15.1 网络监视功能启动步骤	15 - 1
15.2 从用户创建的监视屏幕启动网络监视功能的步骤	15 - 2

16 切换网络监视屏幕	16 - 1 ~ 16 - 2
-------------	-----------------

17 使用网络监视屏幕	17 - 1 ~ 17 - 16
-------------	------------------

17.1 本站监视	17 - 1
17.1.1 显示内容及按键功能：本站监视	17 - 1
17.2 详细本站监视	17 - 3
17.2.1 显示内容及按键功能：用作 MELSECNET/B 或 MELSECNET (II) 主站	17 - 3
17.2.2 显示内容及按键功能：用作 MELSECNET/B 或 MELSECNET (II) 本地站	17 - 4
17.2.3 显示内容及按键功能：用作 MELSECNET/10 控制/普通站	17 - 5
17.2.4 显示内容及按键功能：用作一个 MELSECNET/10 远程主站	17 - 7
17.3 其它站监视	17 - 9
17.3.1 显示内容及按键功能：其它站监视菜单	17 - 9
17.3.2 显示内容及按键功能：其它站通讯状态监视	17 - 10
17.3.3 显示内容及按键功能：其它站数据链接状态监视	17 - 11
17.3.4 显示内容及按键功能：其它站参数状态监视	17 - 12
17.3.5 显示内容及按键功能：其它站 CPU 动作状态监视	17 - 13
17.3.6 显示内容及按键功能：其它站 CPU 运行状态监视	17 - 14
17.3.7 显示内容及按键功能：其它站环路状态监视	17 - 15

18 监视网络时出错显示及对策	18 - 1 ~ 18 - 2
-----------------	-----------------

## 程序编辑功能

19 程序编辑功能操作步骤	19 - 1 ~ 19 - 6
---------------	-----------------

19.1 开始程序编辑工作之前的操作步骤	19 - 1
19.2 从显示用户创建的监视屏幕到启动列表编辑的操作步骤	19 - 2
19.2.1 口令输入操作	19 - 3
19.2.2 模式选择与操作	19 - 5

20 每一列表编辑屏幕的操作 20 - 1 ~ 20 - 16

- 20.1 按键输入基本操作 ..... 20 - 1
  - 20.1.1 有效按键切换 (上/下键位表示按键的功能) ..... 20 - 1
  - 20.1.2 指令输入步骤 ..... 20 - 2
  - 20.1.3 按键输入错误时采取的措施 ..... 20 - 6
- 20.2 列表编辑基本操作 ..... 20 - 7
  - 20.2.1 读取顺控程序 ..... 20 - 7
  - 20.2.2 更改(覆盖)指令 ..... 20 - 8
  - 20.2.3 添加(插入)指令 ..... 20 - 9
  - 20.2.4 删除指令 ..... 20 - 10
  - 20.2.5 使用帮助功能 ..... 20 - 11
- 20.3 列表编辑操作步骤列表 ..... 20 - 13
  - 20.3.1 公共操作 ..... 20 - 13
  - 20.3.2 写入模式操作(W) ..... 20 - 13
  - 20.3.3 读取模式操作(R) ..... 20 - 14
  - 20.3.4 插入模式操作(I) ..... 20 - 14
  - 20.3.5 删除模式操作(D) ..... 20 - 14
  - 20.3.6 参数模式操作(P) ..... 20 - 15
  - 20.3.7 其它模式操作(O) ..... 20 - 16

21 列表编辑出错显示及对策 21 - 1 ~ 21 - 6

- 21.1 列表编辑功能检查错误 ..... 21 - 1
- 21.2 PLC CPU 出错 ..... 21 - 3
- 21.3 在系统链接上使用列表编辑功能出错 ..... 21 - 4

**运动监视控制功能**

22 运动监视功能操作步骤 22 - 1 ~ 22 - 4

- 22.1 启动运动监视前的操作步骤 ..... 22 - 1
- 22.2 从显示用户创建的监视屏幕到启动运动监视的操作步骤 ..... 22 - 2
  - 22.2.1 密码输入操作步骤 ..... 22 - 4

23 各种运动监视屏幕的操作 23 - 1 ~ 23 - 16

- 23.1 监视时的屏幕布局、公共操作和屏幕切换 ..... 23 - 1
  - 23.1.1 系统配置屏幕布局和按键功能 ..... 23 - 1
- 23.2 屏幕切换 ..... 23 - 2
- 23.3 运动监视 ..... 23 - 3
  - 23.3.1 当前值监视屏幕的显示数据及按键功能 ..... 23 - 4
  - 23.3.2 SFC 出错历史记录屏幕的显示数据及按键功能 ..... 23 - 5
  - 23.3.3 出错列表屏幕的显示数据及按键功能 ..... 23 - 6
  - 23.3.4 出错列表指定轴屏幕的显示数据及按键功能 ..... 23 - 7
  - 23.3.5 定位监视屏幕的显示数据及按键功能 ..... 23 - 9
  - 23.3.6 伺服监视屏幕的显示数据及按键功能 ..... 23 - 11
  - 23.3.7 当前值历史记录监视屏幕的显示数据及按键功能 ..... 23 - 12
- 23.4 参数设置 ..... 23 - 14

23.4.1 参数设置屏幕的显示数据及按键功能 .....	23 -14
23.4.2 参数设置操作 .....	23 -15
23.5 关于硬拷贝输出 .....	23 -16

24 出错显示及运动监视的处理	24 - 1 ~ 24 - 2
-----------------	-----------------

## 伺服放大器监视功能

25 伺服放大器监视功能操作步骤	25 -1 ~ 25 - 2
------------------	----------------

25.1 启动运动监视前的操作步骤 .....	25 - 1
25.2 从显示用户创建的监视屏幕到启动运动监视的操作步骤 .....	25 - 2

26 伺服放大器监视屏幕的操作	26 - 1 ~ 26 - 30
-----------------	------------------

26.1 屏幕切换 .....	26 - 1
26.2 关于伺服放大器监视功能 .....	26 - 2
26.3 设置 .....	26 - 3
26.3.1 设置屏幕 .....	26 - 3
26.4 监视功能 .....	26 - 4
26.4.1 监视屏幕 .....	26 - 4
26.5 报警功能 .....	26 - 6
26.5.1 报警显示屏幕 .....	26 - 7
26.5.2 报警历史记录屏幕 .....	26 - 8
26.6 诊断功能 .....	26 - 9
26.6.1 DI/DO 显示屏幕 .....	26 -11
26.6.2 功能元件显示屏幕 .....	26 -12
26.6.3 放大器信息显示屏幕 .....	26 -13
26.6.4 ABS 数据显示屏幕 .....	26 -14
26.6.5 模块组成列表显示屏幕 .....	26 -15
26.7 参数设置 .....	26 -16
26.7.1 密码输入操作程序 .....	26 -17
26.7.2 参数设置屏幕 .....	26 -18
26.7.3 参数设置操作 .....	26 -20
26.8 测试操作 .....	26 -22
26.8.1 测试操作注意事项 .....	26 -24
26.8.2 测试操作时准备 .....	26 -24
26.8.3 JOG 操作屏幕 .....	26 -25
26.8.4 定位操作屏幕 .....	26 -26
26.8.5 无电机运转屏幕 .....	26 -27
26.8.6 DO 强制输出屏幕 .....	26 -28
26.9 关于硬拷贝输出 .....	26 -29

27 伺服放大器监视出错显示及对策	27 - 1 ~ 27 - 2
-------------------	-----------------

索引	索引 - 1 ~ 索引 - 2
----	-----------------

## 有关手册

与本产品有关的下列手册可以获得。根据下表的要求获得手册。

### ● 相关手册

手册名	手册编号 (型号)
GT Works 版本 5/GT Designer 版本 5 操作手册 (启动手册) 描述如何安装 GT Works 版本 5/GT Designer 版本 5 到 PC 机和如何浏览在线手册。 (可在 GT Works 版本 5/GT Designer 版本 5 的包装中找到)	IB-0800143
GOT 900 系列操作手册 (入门篇) 针对第一次使用 GOT 的用户, 描述了如何在 GT Designer 上创建一个监视屏幕, 传送监视数据到 GOT, 并在屏幕上显示的方法。 (选用)	SH-080427C-A
GT Works 版本 5/GT Designer 版本 5 参考手册 描述 GT Works 版本 5/GT Designer 版本 5 的系统设置, GT Designer 的屏幕组成。各种监视功能, 以及在 GOT 上显示监视屏幕的程序的总体描述。 (选用)	SH-080117
GOT-A900 系列操作手册 (GT Works 版本 5/GT Designer 版本 5 兼容网关功能手册) 解释了规格, 系统设置, 设置方法和可在 GOT-A900 系列上执行的网关功能的其他事项。 (选用)	SH-080254
GT Simulator 版本 5 操作手册 解释了系统设置, 屏幕组成和 GT Simulator 的使用方法。 (选用)	SH-080120
A985GOT/A975GOT/A970GOT/A960GOT 用户手册 解释了规格, 总体系统设置, 组件元件, 部件名称, 选择模块的装载方法, 安装和方法, 维护和检测方法, 以及 A985GOT/A975GOT/A970GOT/A960GOT 模块的出错代码。 (选用)	SH-4005 (13JL70)
A950GOT/A951GOT/A953GOT/A956GOT 用户手册 解释了规格, 总体系统设置, 组件元件, 部件名称, 选择模块的装载方法, 安装和方法, 维护和检测方法, 以及 A950GOT/A951GOT/A953GOT/A956GOT 模块的出错代码。 (选用)	SH-080018
GOT 900 系列用户手册 (GT Works 版本 5/GT Designer 版本 5 兼容连接篇) 给出规格, 系统设置, 设置方法和 GOT 900 系列每个有效连接形式的连接图表。 (选用)	SH-080224C-A
GT SoftGOT 版本 5 操作手册 描述了系统设置, 屏幕设置和 GT SoftGOT 的使用。 (选用)	SH-080156

本手册中的缩略语和通用术语

本手册中使用的缩写、通用术语与专用术语描述如下：

缩略语、通用术语与专用术语		描述
GOT	A985GOT-V	A985GOT-TBA-V 与 A985GOT-TBD-V 的通用术语
	A985GOT	A985GOT-TBA 与 A985GOT-TBD 和 A985GOT-TBA-EU 的通用术语
	A975GOT	A975GOT-TBA-B, A975GOT-TBD-B, A975GOT-TBA, A975GOT-TBD 与 A975GOT-TBA-EU 的通用术语
	A970GOT	A970GOT-TBA-B A970GOT-TBD-B, A970GOT-TBA, A970GOT-TBD, A970GOT-SBA, A970GOT-SBD, A970GOT-LBA, A970GOT-LBD, A970GOT-TBA-EU 与 A970GOT-SBA-EU 的通用术语
	A97*GOT	A975GOT 与 A970GOT 通用术语
	A960GOT	A960GOT-EBA, A960GOT-EBD 与 A960GOT-EBA-EU 的通用术语
	A956GOT	A956GOT-TBD, A956GOT-SBD, A956GOT-LBD, A956GOT-TBD-M3, A956GOT-SBD-M3 与 A956GOT-LBD-M3 的通用术语
	A956WGOT	A956WGOT-TBD 的通用术语
	A953GOT	A953GOT-TBD, A953GOT-SBD, A953GOT-LBD, A953GOT-TBD-M3, A953GOT-SBD-M3 与 A953GOT-LBD-M3 的通用术语
	A951GOT	A951GOT-TBD, A951GOT-SBD, A951GOT-LBD, A951GOT-TBD-M3, A951GOT-SBD-M3 与 A951GOT-LBD-M3 的通用术语
	A951GOT-Q	A951GOT-QTBD, A951GOT-QSBD, A951GOT-QLBD, A951GOT-QTBD-M3, A951GOT-QSBD-M3 与 A951GOT-QLBD-M3 的通用术语
	A950GOT	A950GOT-TBD, A950GOT-SBD, A950GOT-LBD, A950GOT-TBD-M3, A950GOT-SBD-M3 与 A950GOT-LBD-M3 的通用术语
	A950 handy GOT	A950GOT-TBD, A950GOT-SBD, A950GOT-LBD, A950GOT-TBD-M3, A950GOT-SBD-M3 与 A950GOT-LBD-M3 的通用术语
	A95*GOT	A956GOT, A953GOT, A951GOT, A951GOT-Q 与 A950GOT 的通用术语
通讯板	总线连接板	A9GT-QBUSS, A9GT-QBUS2S, A9GT-BUSS, A9GT-BUS2S 的通用术语
	串行口通讯板	A9GT-RS4, A9GT-RS2, A9GT-RS2T 的通用术语
通讯模块	总线连接模块	A9GT-QBUS2SU, A9GT-BUS2S, A9GT-BUS2SU, A9GT-BUSS 与 A9GT-BUS2S 的通用术语
	数据链接模块	A7GT-J71AP23, A7GT-J71AR23 与 A7GT-J71AT23B 的通用术语
	网络模块	A7GT-J71LP23 与 A7GT-J71BR13 的通用术语
	CC-Link 通讯模块	A8GT-J61BT13 与 A8GT-J61BT15 的通用术语
	以太网模块	A9GT-J71E71-T 的通用术语
选项	保护板	A9GT-80PSC, A9GT-70PSC, A9GT-60PSCL, 与 A9GT-50PSC 型透明保护板的缩略语
	背景灯	A9GT-80LTT, A9GT-70LTTB, A9GT-70LTT, A9GT-70LTS 与 A9GT-50LTT 型背景灯的缩略语
	调试台	A9GT-80STAND, A9GT-70STAND 与 A9GT-50STAND 型调试台的缩略语
	PC 卡 (内存卡)	带有 PCMCIA 2.1 版本的 PC 卡的缩略语
	闪存 PC 卡	A9GTMEM-10MF, A9GTMEM-20MF 与 A9GTMEM-40MF 的通用术语
	压缩闪存 PC 卡	压缩闪存 PC 卡与压缩闪存 TM 一致
	内存板	A9GT-FNB, A9GT-FNB1M, A9GT-FNB2M, A9GT-FNB4M, A9GT-FNB8M, A9GT-QFNB, A9GT-QFNB4M, A9GT-QFNB8M 型选项功能存储板的缩略语
	附件	A77GT-96ATT/A85GT-95ATT/A87GT-96ATT/A87GT-97ATT 附件的通用术语
	十键面板	A8GT-TK 十键面板的缩略语
	A7GT-CNB	A7GT-CNB 总线连接变换箱的缩略语
	A9GT-QCNB	A9GT-QCNB 总线连接变换箱的缩略语
选项模块	外部 I/O 模块	A9GT-70KBF 与 A8GT-50KBF 型外部 I/O 接口模块的缩略语
	打印机接口模块	A9GT-50PRF 型打印机接口模块的缩略语
	内存卡接口模块	A1SD59J-MIF 内存卡接口模块的缩略语
	视频/RGB 混合输入接口模块	A9GT-80V4R1 型视频/RGB 混合输入接口模块的缩略语
	视频输入接口模块	A9GT-80V4 型视频输入接口模块的缩略语
	RGB 输入接口模块	A9GT-80R1 型 RGB 输入接口模块的缩略语
软件	GT Works 第 5 版	SW5D5C-GTWORKS-E 软件的缩略语
	GT Designer 第 5 版	SW5D5C-GOTR-PACKCL 软件包装的通用术语
	GT Designer	用于 GOT900 的图像创建软件 GT Designer 的缩略语
	GT Simulator	GT900 模拟器屏幕模拟器 GT Simulator 的缩略语
	GT Converter	用于 GOT900 的数据变换软件 GT Converter 的缩略语
	GT Debugger	调试软件 GT Debugger 的缩略语
	GT Manager	用于 GOT900 的数据编辑软件 GT Manager 的缩略语
	GT SoftGOT	GT SoftGOT 监视软件的缩略语
	GX Developer	SW□D5C-GPPW-E/SW□D5F-GPPW-E 软件包装的通用术语
GX Simulator	SW□D5C-LLT-E 梯形图测试工具功能软件包装 (SW5D5C-LLT-E 或更新版本)	

缩略语、通用术语与专用术语		描述
CPU	QCPU (Q 模式)	Q00JCPU, Q00CPU, Q01CPU, Q02CPU, Q02HCPU, Q06HCPU, Q12HCPU, Q25HCPU, Q12PHCPU 和 Q25PHCPU CPU 模块的通用术语
	QCPU (A 模式)	Q02CPU-A, Q02HCPU-A 和 Q06HCPU-A CPU 模块的通用术语
	QCPU	QCPU (Q 模式) 和 QCPU (A 模式) 的通用术语
	QnACPU (大型)	Q2ACPU, Q2ACPU-S1, Q3ACPU, Q4ACPU 和 Q4ACPU CPU 模块的通用术语
	QnACPU (小型)	Q2ASCPU, Q2ASCPU-S1, Q2ASHCPU 和 Q2ASHCPU-S1 CPU 模块的通用术语
	QnACPU	QnACPU (大型) 和 QnACPU (小型) 的通用术语
	AnUCPU	A2UCPU, A2UCPU-S1, A3UCPU 和 A4UCPU CPU 模块的通用术语
	AnACPU	A2ACPU, A2ACPU-S1 和 A3ACPU CPU 模块的通用术语
	AnNCPU	A1NCPU, A2NCPU, A2NCPU-S1 和 A3NCPU CPU 模块的通用术语
	ACPU (大型)	AnUCPU, AnACPU 和 AnNCPU CPU 模块的通用术语
	A2US(H)CPU	A2USCPU, A2USCPU-S1 和 A2USHCPU-S1 CPU 模块的通用术语
	AnS(H)CPU	A1SCPU, A1SHCPU, A2SCPU 和 A2SHCPU CPU 模块的通用术语
	A1SJ(H)CPU	A1SJCPU-S3 和 A1SJHCPU CPU 模块的通用术语
	ACPU (小型)	A2US(H)CPU, AnS(H)CPU 和 A1SJ(H)CPU CPU 模块的通用术语
	ACPU	ACPU (大型), ACP (小型) 和 A1FXCPU CPU 模块的通用术语
	FXCPU	FX0 系列, FX0N 系列, FX0S 系列, FX1 系列, FX1N 系列, FX1S 系列, FX2 系列, FX2C 系列, FX2N 系列, FX1NS 系列 与 FX2NC 系列 CPU 模块的通用术语
	运动控制器 CPU	A273UCPU, A273UHCPU, A273UHCPU-S3, A171SCPU-S3, A171SHCPU, A172SHCPU, Q172CPU, Q173CPU CPU 模块的通用术语
FA 控制器	LM610, LM7600, LM8000 CPU 模块的通用术语	
外围连接模块	G4	AJ65BT-G4-S3 的缩略语
以太网模块	E71	AJ71E71-S3, A1SJ71E71-B2-S3, A1SJ71E71-B5-S3, AJ71E71N-B2, AJ71E71N-B5T, A1SJ71E71N-B2 与 A1SJ71E71N-B5T 的通用术语
	QE71	AJ71QE71, A1SJ71QE71-B2, AJ71QE71-B5, A1SJ71QE71-B5, AJ71QE71N-B2, AJ71QE71N-B5T, A1SJ71QE71N-B2 与 A1SJ71QE71N-B5T 的通用术语
	Q 系列-兼容 E71	QJ71E71, QJ71E71-B2 与 QJ71E71-100 的通用术语
其它 PLC	欧姆龙 PLC	C200HS, C200H, C200Ha 系列 (C200HX, C200HG, C200HE), CQM1, C1000H, C2000H, CV500, CV1000, CV2000, CVM1-CPU11, CVM1-CPU21, CS1, CJ1 CPU 模块的通用术语
	安川 PLC	GL60S, GL60H, GL70H, GL120, GL130, CP-9200SH, CP-9300MS, MP-920, MP-930, MP-940, CP-9200(H) 与 PROGIC-8 CPU 模块的通用术语
	SLC500 系列	SLC500-20, SLC500-30, SLC500-40, SLC5/01 SLC5/02, SLC5/03, SLC5/04 SLC5/05 的通用术语
	MicroLogix1000 系列	1761-L10BWA, 1761-L10BWB, 1761-L16AWA, 1761-L16BWA, 1761-L16BWB, 1761-L16BBB, 1761-L32AWA, 1761-L32BWA, 1761-L32BWB, 1761-L32BBB, 1761-L32AAA, 1761-L20AWA-5A, 1761-L20BWA-5A, 1761-L20BWB-5A 的通用术语
	MicroLogix1500 系列	1764-LSP 的缩略语
	A. B. PLC	SLC 500 系列, MicroLogix1000 系列, MicroLogix1500 系列通用术语
	夏普 PLC	JW-21CU, JW-22CU, JW-31CUH, JW-32CUH, JW-33CUH, JW-50CUH, JW-70CUH, JW-100CUH CPU 模块的通用术语
	PROSEC T 系列	T2(PU224 type), T2E, T2N, T3, T3H CPU 模块的通用术语
	ROSEC V 系列	型号 3000(S3) CPU 模块的缩略语
	东芝 PLC	PROSEC T 系列 与 PROSEC V 系列的通用术语
	西门子 PLC	SIMATIC S7-300 系列 与 SIMATIC S7-400 系列 CPU 模块的通用术语
	大型 H 系列	H-302(CPU2-03H), H-702(CPU2-07H), H-1002(CPU2-10H), H-2002(CPU2-20H), H-4010(CPU3-40H), J-300(CPU-03Ha), H-700(CPU-07Ha), H-2000(CPU-20Ha) 的通用术语
	H200 ~ 252 系列	H-200(CPU-02H, CPE-02H), H-250(CPU21-02H), H-252(CPU22-02H), H-252B(CPU22-02HB), H-252C(CPU22-02HC, CPE22-02HC) 的通用术语
	H 系列板型	H-20DR, H-28DR, H-40DR, H-64DR, H-20DT, H-28DT, H-40DT, H-64DT, HL-40DR, HL-64DR 的通用术语
	EH-150 系列	EH-CPU104, EH-CPU208, EH-CPU308, EH-CPU316 的通用术语
日立 PLC (HIDIC H 系列)	large type H 系列, H-200 to 252 系列 H 系列 board type, EH-150 系列的通用术语	
松下电工 PLC	FP0-C16CT, FP0-C32CT, FP1-C24C, FP1-C40C, FP2, FP3, FP5, FP10(S), FP10SH, FP-M(C20TC) 与 FP-M(C32TC) 的通用术语	
其它	存储器	GOT 中存储器 (闪存) 的缩略语
	OS	GOT 系统软件的缩略语
	对象	为动态图像设置数据
	PC 机	相应软件包已经安装的 PC 机
	伺服放大器	MR-J2S-□A, MR-J2S-□CP 与 MR-J2M A 系列的通用术语

\* 本手册中, 下列产品被冠以新名。

旧名称	新名称	备注
GPPW	GX Developer	SW□D5C-GPPW-E/SW□D5F-GPPW-E 软件包的通用术语

## 第 1 章 概述

本手册可用于带有操作系统的 GOT。这些功能包括实用屏幕功能，梯形图监视功能，系统监视功能，特殊模块监视功能，网络监视功能与程序编辑功能，运动控制器监视功能和伺服放大器监视功能。

### 要点

请注意，某些功能在使用的 GOT 和目标 CPU 连接形式上不能运行。  
请参照第 2 章，对每个 GOT 上的有效功能和对每个目标 CPU 及连接形式的功能限制有更多的了解。

### 1.1 特点

本手册中说明的监视功能用于提高 PLC 系统的排除故障与维护操作的效率。  
每一监视功能的特点在以下各部分说明。

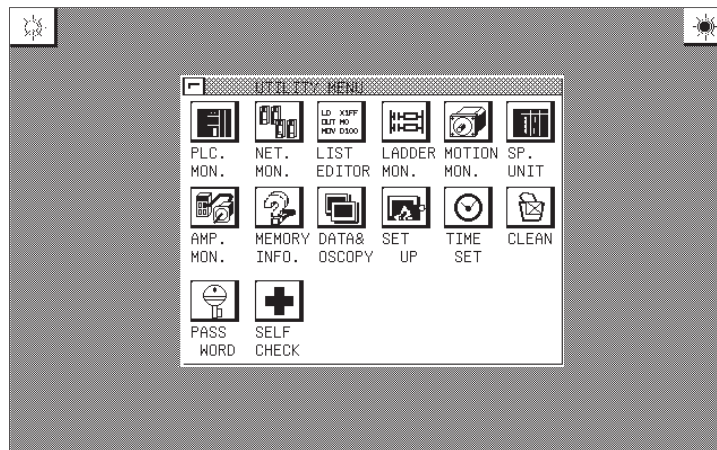
#### 1.1.1 实用屏幕功能的特点

实用屏幕功能的特点需要使用 GT Designer 在 GOT 内置的内部存储器中安装实用屏幕功能的操作系统。实用屏幕功能的特点如下所示。

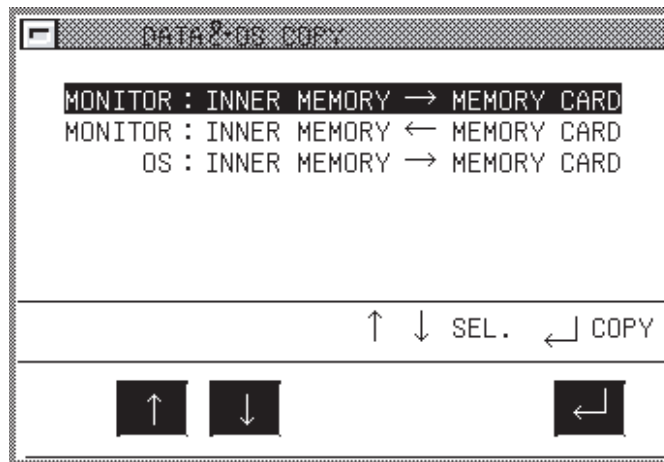
### 要点

在使用 GT SoftGOT 时某些实用屏幕功能无法使用。请参照 GT SoftGOT 版本 5 操作手册了解 GT SoftGOT 的有效的实用屏幕功能。

(1) 可调节监视屏幕的亮度(详细说明参照 4.3 节)。

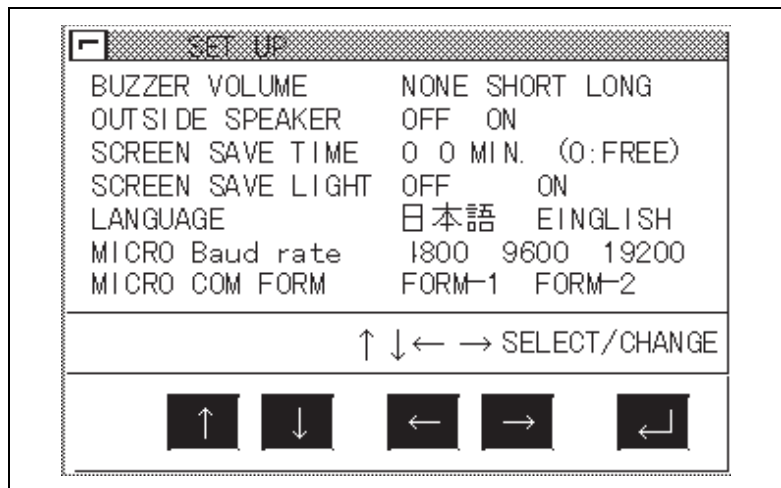


(2) 可在内部存储器与内存卡之间拷贝屏幕与 OS 的数据 (详细说明参照 4.4 节)。



监视的数据可在 GOT 内置的内部存储器或安装在 GOT 上的内存之间拷入或拷出。OS 数据只能从 GOT 拷贝到内存卡中。

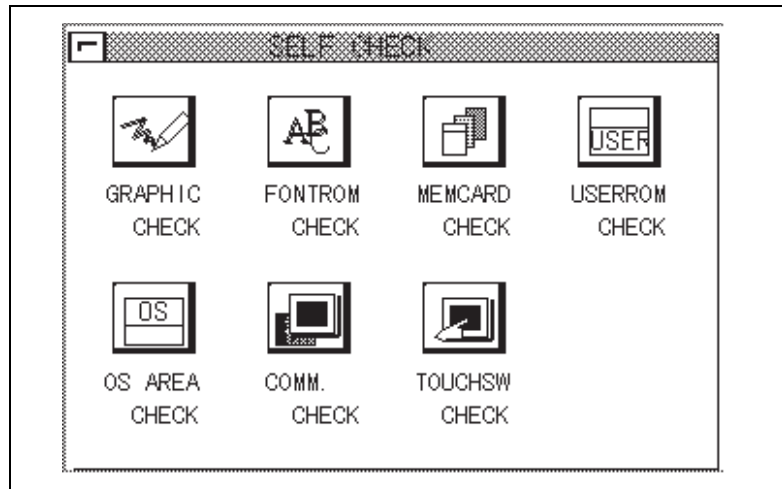
(3) 设置 GOT 使用环境 (详细说明参照 4.5 节)。



你可设置 GOT 的操作环境, 如蜂鸣声、信息显示语言与屏幕保存等待时间。在使用 A985GOT 时, 你也可以根据人体感应头进行设置。



(4) 对 GOT 硬件进行诊断检测 (详细说明参照 4.6 节)。



你可在 GOT 硬件上运行诊断检测, 包括图象检查, 字体检查, 内存卡检查等等。

(5) 其它功能 (详细说明参照 4.7 节)

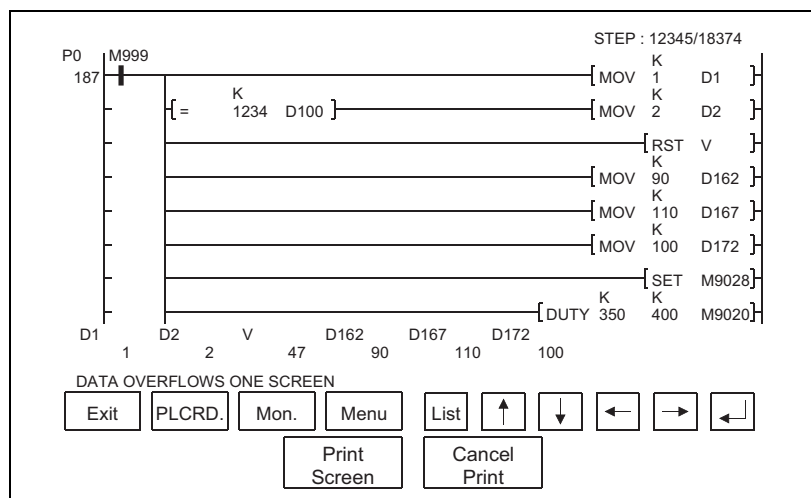
- 显示 GOT 内部存储器可利用空间的信息。
- 调整 PLC CPU 的时钟。
- 显示清屏屏幕的显示区域。
- 改变安全等级。
- 限定对使用屏幕菜单屏幕的访问。

### 1.1.2 梯形图监视功能的特点

使用 GT Designer 在 GOT 内置的存储器中安装梯形图监视功能操作系统, 以实现如下面的梯形图所示的 PLC CPU 程序的梯形图监视。梯形图监视功能的特点如下所示。

(1) 基于梯形图符号的监视 (详细说明参照 6.2 节)

(示例) 梯形图监视屏幕



### 备注

在 A956WGOT 或 GOT 的 EL 型显示屏幕上不显示 **Print Screen** 与 **Cancel Print** 按钮。

#### (1) 梯形图监视屏幕

最多 8 行的顺控程序（每行最多 11 个触点；12 个或更多触点时，换行）显示在一个屏幕上。同样，对于字元件的当前值与其它设置，最多显示 8 个元件。（若有 9 个或更多的元件，使用箭头键切换显示。）

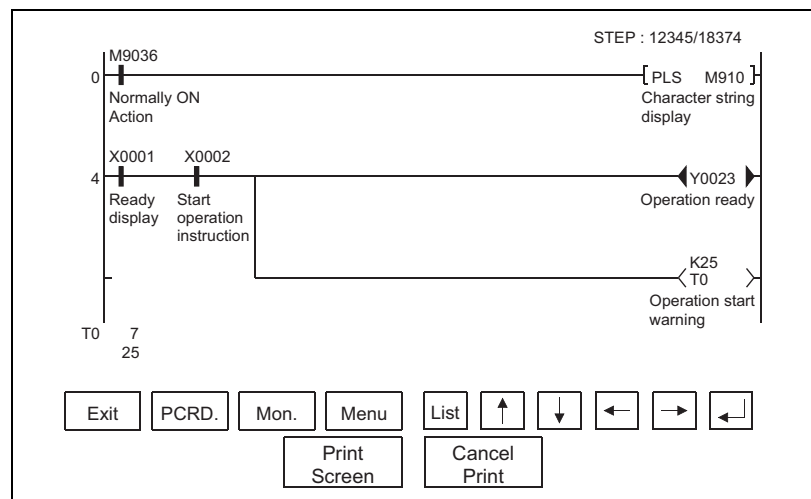
### 备注

根据 GOT 型号，MELSEC-Q 梯形图屏幕上的显示如下所示。

- A985GOT (-V) : 最多显示 15 行（1 行：最多 11 个触点）
- A956WGOT: 最多显示 5 行（1 行：最多 7 个触点）

(2) 可以变换显示格式以显示元件的注释。（详细说明参照 6.2.2 节）。

(示例) 梯形图监视屏幕



#### 1) 切换显示格式

在屏幕底部的字元件当前值的监视以十进制或十六进制格式执行。

#### 2) 显示元件的注释

显示 PLC 程序中使用的元件注释（写入 PLC CPU 的注释）。

#### (3) 监视其它站

可以监视数据链接系统、网络系统或 CC-Link 系统，包括 GOT（或者是连接到 GOT 的站）。

1.1.3 系统监视功能特点

使用 GT Designer 在 GOT 内置的存储器中安装屏幕监视功能操作系统，实现对 PLC CPU 程序与特殊功能模块的监视与测试。系统监视功能的特点如下所示。

(1) 使用 4 个专用屏幕可以实现对需要监视的元件的监视。

系统监视功能提供了登录监视器、批量监视器与缓冲存储器监视器，能够实现对任何元件的监视，具有完全灵活的应用性。

登录监视器

DEVICE MONITOR				TEST	MENU	FORM	SET
NETWK No. [ 0 ]		STATION[FF]					
D	15	-2147483648	DW				
D	10	-32767					
X	001	●					
M	25	○					
Y	70	●					
W	200	43					
R	50	68378428	DW				
D	300	30000					

批量监视器

BATCH MONITOR				TEST	MENU	FORM	SET
NETWK No. [ 0 ]		STATION[FF]					
D	10	32767	D	18	-500		
D	11	0	D	19	3234		
D	12	0	D	20	0		
D	13	-1	D	21	0		
D	14	0	D	22	0		
D	15	3	D	23	-32768		
D	16	0	D	24	0		
D	17	0	D	25	0		

- 可在一个窗口中监视用户登录的 PLC CPU 元件的最多 8 个点(参照 9.2 节)。
- 可在一个窗口中监视用户指定的 PLC CPU 元件的最多 16 个点(参照 9.3 节)。

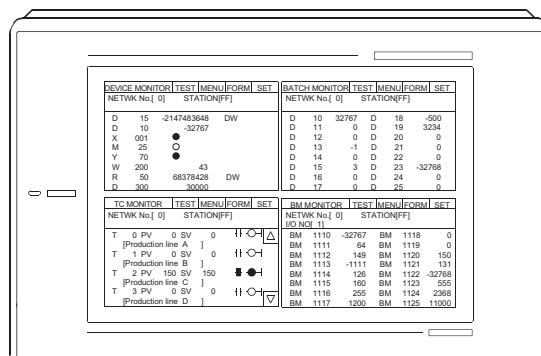
T/C 监视器

TC MONITOR				TEST	MENU	FORM	SET
NETWK No. [ 0 ]		STATION[FF]					
T	0 PV	0 SV	0	↑	○	△	
[Production line A ]							
T	1 PV	0 SV	0	↑	○		
[Production line B ]							
T	2 PV	150 SV	150	■	●		
[Production line C ]							
T	3 PV	0 SV	0	↑	○	▽	
[Production line D ]							

缓冲存储器监视器

BM MONITOR				TEST	MENU	FORM	SET
NETWK No. [ 0 ]		STATION[FF]					
I/O NO[ 1 ]							
BM	1110	-32767	BM	1118	0		
BM	1111	64	BM	1119	0		
BM	1112	149	BM	1120	150		
BM	1113	-1111	BM	1121	131		
BM	1114	126	BM	1122	-32768		
BM	1115	160	BM	1123	555		
BM	1116	255	BM	1124	2368		
BM	1117	1200	BM	1125	11000		

- 继用户指定 PLC CPU 定时器 (T) / 计数器 (C) 之后可在一个窗口中监视最多 8 个点，包括当前值、设定值、接触点和线圈(参照 9.4 节)。
- 继用户指定特殊功能模块的缓冲存储器之后，可在一个窗口中监视最多 16 个点(参照 9.5 节)。
- 使用 GOT 时，整个屏幕分为四个窗口，可在每个窗口同时进行各自的监视。

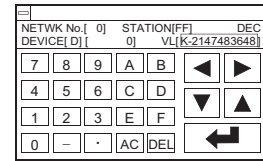
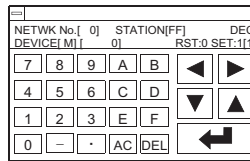


(2) 通过测试操作可以改变数据。(详细内容参照 9.6 节)。

(测试示例)

当 M0 打开时

改变 D0 的当前值时



- 1) 位元件的测试  
打开或关闭用户指定的元件。
- 2) 字元件的测试  
将指定值写入用户指定的元件中。
- 3) 定时器/计数器的测试  
将指定值作为用户指定元件的当前值或设定值写入。
- 4) 缓冲存储器的测试  
将指定值写入用户指定的缓冲存储器中。

(3) 可以改变显示格式并显示元件的注释。(详细说明参照 9.1.2 节)。

(示例显示)

对于登录监视器  
(注释显示)

对于批量监视器  
(十六进制显示)

DEVICE MONITOR	TEST	MENU	FORM	SET
NETWORK No. [ 0 ]	STATION [ FF ]			
D 200 30	[Line 1 current units ]			△
W 200 43	[Production line A ]			
R 50 68378428 DW	[link status ]			
X 3	[input switch 3 ]			▽

BATCH MONITOR	TEST	MENU	FORM	SET
NETWORK No. [ 0 ]	STATION [ FF ]			
D 10 H 7FFF	D 18 H FE0C			
D 11 H 0000	D 19 H 0CA2			
D 12 H 0000	D 20 H 0000			
D 13 H FFFF	D 21 H 0000			
D 14 H 0000	D 22 H 0000			
D 15 H 0003	D 23 H 8000			
D 16 H 0000	D 24 H 0000			
D 17 H 0000	D 25 H 0000			

- 1) 改变显示格式  
以十进制或十六进制格式监视登录监视器、批量监视器、T/C 监视器和缓冲存储器监视器的字元件值。
  - 2) 元件注释显示  
监视 PLC CPU 时，显示写入 PLC CPU 的注释。
- (4) 可监视其它站  
可以监视数据链接系统、网络系统或 CC-Link 系统，包括 GOT (或连接到 GOT 的站)。

## 1.1.4 特殊模块监视功能特点

使用 GT Designer 安装 (或卸载) 特殊模块监视功能操作系统和特殊模块监视数据于 GOT 内置存储器, 以使用专用的屏幕对特殊功能模块缓冲存储器中的数据进行监视与修改。

可以监视 I/O 模块的信号状态。

特殊模块监视功能的特点如下所示。

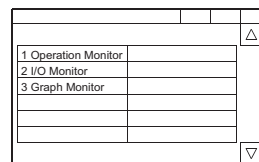
## (1) 可使用专用屏幕进行监视 (详细内容参照 12.2 节)。

使用生产商为特殊功能模块与 I/O 模块提供的专用屏幕进行监视。

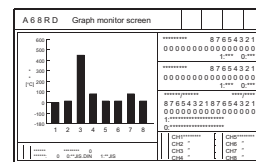
用户不必自己创建监视器屏幕。

(示例 1: 特殊功能模块)

选择模块后的屏幕菜单



选择菜单后的监视器屏幕



菜单  
选择

(示例 2: I/O 模块)

监视器屏幕

X MODULE	
Q0	0000000000000000
Q1	0000000000000000
Q2	0000000000000000
Q3	0000000000000000
Q4	0000000000000000
Q5	0000000000000000
Q6	0000000000000000
Q7	0000000000000000
Q8	0000000000000000
Q9	0000000000000000
Q10	0000000000000000
Q11	0000000000000000
Q12	0000000000000000
Q13	0000000000000000
Q14	0000000000000000
Q15	0000000000000000
Q16	0000000000000000
Q17	0000000000000000
Q18	0000000000000000
Q19	0000000000000000
Q20	0000000000000000
Q21	0000000000000000
Q22	0000000000000000
Q23	0000000000000000
Q24	0000000000000000
Q25	0000000000000000
Q26	0000000000000000
Q27	0000000000000000
Q28	0000000000000000
Q29	0000000000000000
Q30	0000000000000000
Q31	0000000000000000
Q32	0000000000000000
Q33	0000000000000000
Q34	0000000000000000
Q35	0000000000000000
Q36	0000000000000000
Q37	0000000000000000
Q38	0000000000000000
Q39	0000000000000000
Q40	0000000000000000
Q41	0000000000000000
Q42	0000000000000000
Q43	0000000000000000
Q44	0000000000000000
Q45	0000000000000000
Q46	0000000000000000
Q47	0000000000000000
Q48	0000000000000000
Q49	0000000000000000
Q50	0000000000000000
Q51	0000000000000000
Q52	0000000000000000
Q53	0000000000000000
Q54	0000000000000000
Q55	0000000000000000
Q56	0000000000000000
Q57	0000000000000000
Q58	0000000000000000
Q59	0000000000000000
Q60	0000000000000000
Q61	0000000000000000
Q62	0000000000000000
Q63	0000000000000000
Q64	0000000000000000
Q65	0000000000000000
Q66	0000000000000000
Q67	0000000000000000
Q68	0000000000000000
Q69	0000000000000000
Q70	0000000000000000
Q71	0000000000000000
Q72	0000000000000000
Q73	0000000000000000
Q74	0000000000000000
Q75	0000000000000000
Q76	0000000000000000
Q77	0000000000000000
Q78	0000000000000000
Q79	0000000000000000
Q80	0000000000000000
Q81	0000000000000000
Q82	0000000000000000
Q83	0000000000000000
Q84	0000000000000000
Q85	0000000000000000
Q86	0000000000000000
Q87	0000000000000000
Q88	0000000000000000
Q89	0000000000000000
Q90	0000000000000000
Q91	0000000000000000
Q92	0000000000000000
Q93	0000000000000000
Q94	0000000000000000
Q95	0000000000000000
Q96	0000000000000000
Q97	0000000000000000
Q98	0000000000000000
Q99	0000000000000000

## 1) 菜单屏幕

菜单仅仅按照特殊功能模块的监视条目分类显示。

通过在菜单中选择选项显示对象监视器屏幕。

## 2) 监视器屏幕

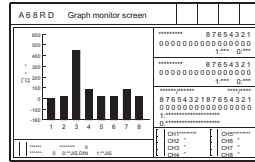
通过特殊功能模块, 缓冲存储器的内容与 PLC CPU 的 I/O 信号状态用文本、数字或图表进行监视。

使用 I/O 模块对进出外部模块的 I/O 信号状态进行监视。

(2) 通过写操作改变数据（详细内容参照 12.1.5 节）。

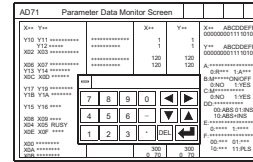
(写操作示例)

监视器屏幕



当改变可变更通道时

菜单  
选择



- 1) 通过对来自监视器的数值执行写操作将指定值写入用户指定的缓冲存储器中。
- 2) 改变缓冲存储器的数据时，应用自动显示键窗口输入数值并将其写入缓冲存储器中。

(3) 特殊模块监视器数据可作用户监视器屏幕的数据。

载入计算机的特殊模块监视器的数据可被作用户监视器屏幕的数据。为了实现此目的，需要采取以下步骤。

- 1) 使用拷贝功能，将来自另一工程的特殊模块监视器数据分配作用户监视器屏幕的数据。
- 2) 修正数据与系统匹配，该系统用于已设置的对象功能 BM 初始缓冲存储器编号。

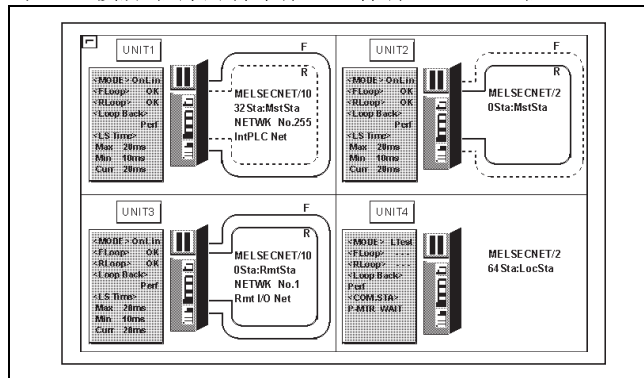
1.1.5 网络监视功能特点

为了使用网络监视功能，你首先必须使用 GT Designer 将网络监视功能的操作系统安装在你的 GOT 上。这样，就可以监视 MELSECNET/B, MELSECNET (II)和 MELSECNET/10 网络的状态了。网络监视功能的特点如下所述。

(1) 本站可以在本站监视器屏幕上选择网络监视屏幕，以监视网络上的本站与其它站点。

本站监视器屏幕可以监视与本站连接的所有网络线的状态。

本站触摸屏将会引导你通过各种监视器屏幕监视网络上的本站与其它站的状态。

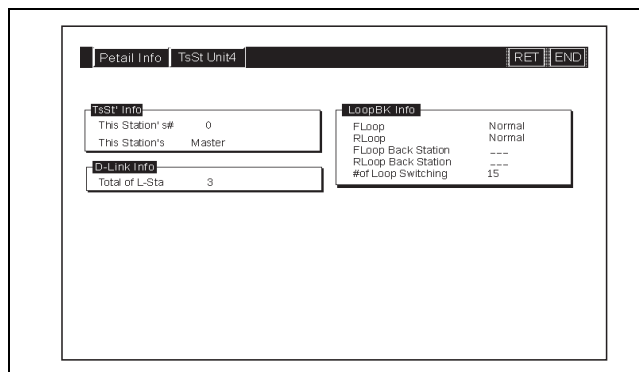


(2) 网络信息可以从本站监视器屏幕获得。

根据本站所起作用的不同，专用屏幕可以用于按站点分类的每一类别。

- 网络种类： MELSECNET/B, MELSECNET (II) 主站
- MELSECNET/B, MELSECNET (II) 本地站
- MELSECNET/10 控制站/普通站
- MELSECNET/10 远程主站

(示例) MELSECNET/B, MELSECNET (II) 主站

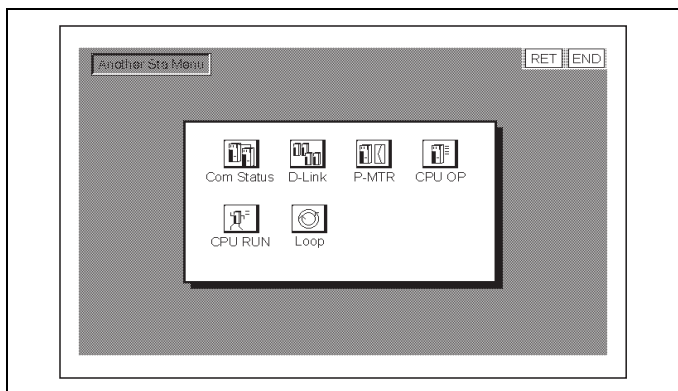


(3) 其它站点的状态可以通过其它站监视屏幕进行监视。

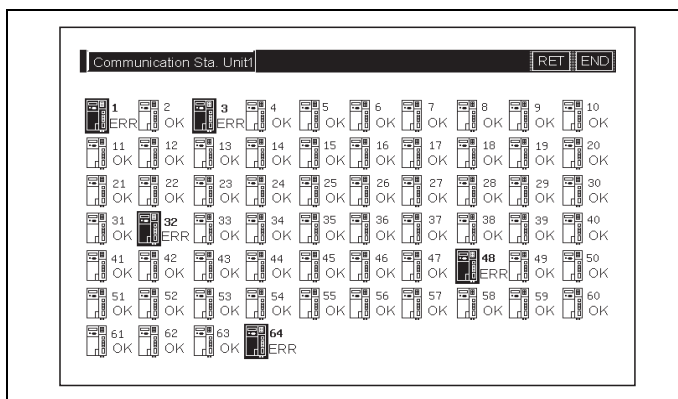
其它站监视屏幕提供了连接到网络上的其它站点状态的下列类型的信息：

- 每一站点的通讯情况
- 每一站点的数据链接状态
- 每一站点的参数状态
- 每一站点的 CPU 动作状态
- 每一站点的 CPU 运行状态
- 每一站点的环路状态

(示例) 其它站监视菜单屏幕



其它站的通讯状态监视屏幕





1.1.6 程序编辑功能的特点

使用 GT Designer 将程序编辑器功能的 OS 安装到内存中，可实现 ACPU 顺控程序的程序编辑功能。

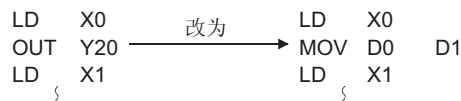
程序编辑功能的特点如下所示。

(1) 简单的参数与顺控程序的维护

使用简单的键操作就可实现对 PLC CPU 的参数与顺控程序的检查、部分修改、变更与添加。

如果除 GOT 外没有其它外部设备，则顺控程序可以被简单的编辑。

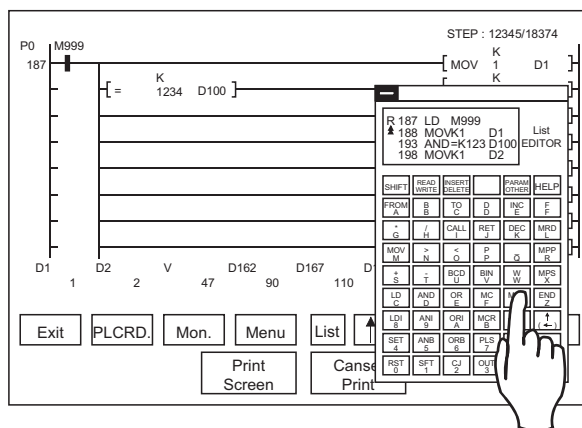
顺控程序中改变命令的示例。



(2) 与梯形图监视功能的互锁 (仅当使用 A985/97\*/960GOT 时)

只要轻触一下列表编辑器窗口就可从梯形图监视屏幕启动。在显示梯形图时可以对列表进行编辑。

列表也可提供显示于梯形图监视上的步行进行显示。



(3) 可以记录程序列表编辑器屏幕。

硬盘拷贝功能可实现对列表程序编辑屏幕的记录。

(4) 可以访问其它站。

其它站的 PLC CPU 顺控程序可被列表编辑。

(5) 有用的帮助功能

在互动的菜单选择系统中有关读取，写入，插入，删除的帮助功能是有用的。能方便简单操作。

(6) 可显示对每一元件的注释。

可以对光标所指处的元件的进行注释显示。



1.1.7 运动控制器监视功能的特点

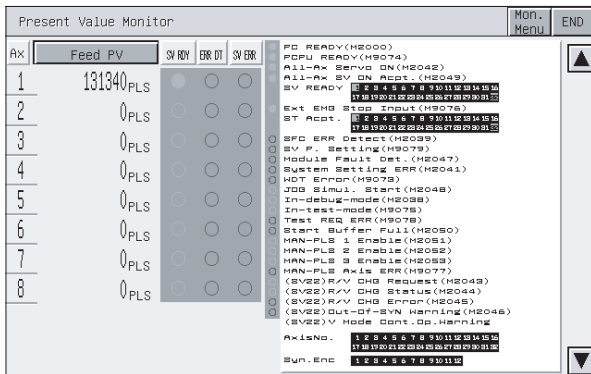
使用 GT Designer 将运动控制器监视功能的 OS 或运动控制器监视的数据下载到存储器中，可实现运动控制器 CPU(Q172CPU, Q173CPU) 伺服监视和参数设置。运动控制器监视功能的特点如下所示。

(1) 可在多个监视屏幕上显示各种伺服监视器数据 (详细内容参照 23.3 节)。

运动控制器监视功能有多个监视屏幕，在这些屏幕上可以以不同模式监视伺服数据。

(示例)

当前值监视



- 监视和显示所有运行轴的馈送当前值和实际当前值 (详细内容参照 23.3.3 节)。

出错列表

M/ D H: M	AX	SV P. NO.	Err Code	Error Definition	Set Data
7/24			SV P		
10:50		103	906	The unused axis was started.	906
7/24		Maj.		At a start, sv.app.is OFF, initial processing, the app.is	
10:50	5	20	1004	Not yet installed, a sv.err. occurred, or the cable is faulty.	
7/24			SV P		
10:50		21	4	Command speed outside the range	4
7/24			SV P		
10:50		22	906	The unused axis was started.	906
7/24			SV P		
10:50		103	906	The unused axis was started.	906
7/24		Maj.		At a start, sv.app.is OFF, initial processing, the app.is	
10:51	5	20	1004	Not yet installed, a sv.err. occurred, or the cable is faulty.	
7/24			SV P		
10:51		21	4	Command speed outside the range	4
7/24			SV P		
10:51		22	906	The unused axis was started.	906

- 显示发生在 PLC 最前面的出错历史纪录 (详细内容参照 23.3.3 节)。

定位监视

Data Item	1Ax	MON Val	Status	CMD Signal
Feed PV		359054 PLS	POS Start/Completion	Stop Command
Actual PV		358127 PLS	POS Completion	Rapid Stop Command
Dvt. Counter		927 PLS	In-Position	Forward JOG Start
EXE Prog. No.		4	Command In-Position	Reverse JOG Start
Min/Major SV ERR	0· 0· 0		Speed Controlling	Completion Sign. OFF
M Code· T Limit	0· 300		Speed/POS CHG Latch	Enable Speed/POS CHG
			Zero Point Passage	Error Reset
			Error Detection	Servo Error Reset
			Servo Error Detect.	Inval. STOP in Start
			ZERO Request	Feed PV Update Cmd.
			ZERO Completion	Servo OFF Command
			External Signal FLS	FIN Signal
			External Signal RLS	
			External Signal STOP	
			External Signal DOG/CHANGE	
			Servo ON/OFF Status	
			Torque Limiting Signal	
			M code Outputting	

- 监视设置到任何轴的定位数据的详细内容 (详细内容参照 23.3.5 节)。

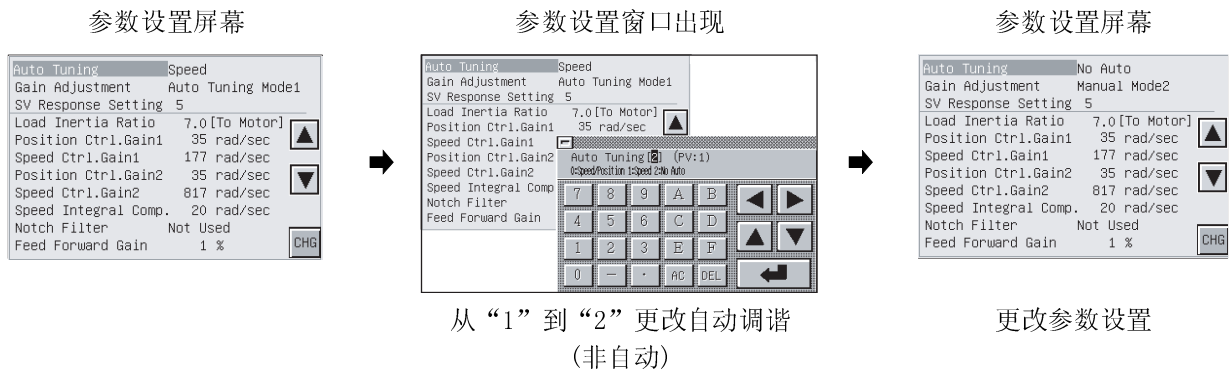
指定轴出错列表

1Ax	Err Code	Error Definition
	Min.ERR 204	PC ready/MX000/turned from OFF to ON again during deceleration made by PC ready/MX000/OFF.
	Maj.ERR 0	
	SV ERR 0	
Program No.	[ 0 ]	0
R/V CHG ERR Info(H)	0000	
PC Link COM ERR	0	
Motion CPU WDT ERR	0	
MAN-PLS Axis ERR	Each 1-Pulse IM Error	1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32
MAN-PLS Ax ERR	1 2 3	
Each MAN-PLS SM ERR	1 2 3	
Test REQ ERR	Op. Axis No. By Test Mode Req.	1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32

- 显示发生在指定轴的最新出错 (详细内容参照 23.3.4 节)。

(2) 可通过执行写操作来设置伺服参数(详细内容参照 23.4 节)

(写操作实例: 使自动调谐功能无效)



- 1) 通过从参数设置屏幕执行写操作, 将伺服参数设置(基本参数/调整参数)写入到运动控制器 CPU 中。
- 2) 更改任何伺服参数设置时, 从自动显示键窗口输入必要的数值或选项编号来更改伺服参数设置, 并将其写入到运动控制器 CPU 中。

## 1.1.8 伺服放大器监视功能的特点

可运行各种监视功能、参数设置、测试操作和其他选项用于连接到 GOT 上的伺服放大器。

伺服放大器监视功能的特点如下所示。

## (1) 实时显示伺服放大器

(详细描述: 26.4 节, 26.5 节)

连接到 GOT 的伺服放大器的状态和报警定义可以实时显示列表。

(示例: A975GOT)

监视器

MR-J2S-A 9600 bps Servo amp.Monitor [ 0St] Menu End			
Cumulative feedback pulses	0 pulse	Peak load ratio	0 %
Servo motor speed	0 r/min	Instantaneous torque	0 %
Droop pulses	0 pulse	Within one-revolution position	37812 pulse
Cumulative command pulses	0 pulse	ABS counter	20493 rev
Command pulse frequency	0 kpps	Load inertia moment ratio	3.3 times
Analog speed command voltage	0.00 V	Bus voltage	270 V
Analog torque command voltage	0.06 V		
Regenerative load ratio	0 %		
Effective load ratio	0 %		
Clear			
Print Screen		Cancel Print	

- 列表显示伺服放大器的监视数据。(详细内容参照 26.4.1 节)

报警显示

MR-J2S-A 9600 bps Servo amp.Monitor [ 0St] Menu End	
Alarm Number	No alarm
Alarm Name	
Time of Alarm	
Cause of Alarm	
Reset	
AlarmHist	
Print Screen	
Cancel Print	

- 显示当前发生在伺服放大器里的报警定义(编号、名称、发生时间、发生因素)  
同样允许报警复位。(详细内容参照 26.5.1 节)

## (2) 可在伺服放大器上运行的各种诊断

(详细描述: 26.6 节)

有多个诊断功能在连接的伺服放大器上运行各种诊断。

(示例)

DI/D0 显示

MR-J2W-A 19200bps Servo amp. Monitor [00Station] Menu End	
<input checked="" type="checkbox"/> :ON <input type="checkbox"/> :OFF	
Input Signal	Output Signal
CN1A-4 CN1A-36 CN1B-32 CN5-7 CN5-19 <b>CN1A-3</b> CN1A-27 CN1A-23	
CN1A-5 CN1A-37 CN1B-34 CN5-10 CN5-20 CN1A-6 CN1B-27 CN1A-22	
CN1A-7 CN1B-4 CN1B-36 CN5-11 CN1A-8 CN1A-25 CN1B-25	
CN1A-9 CN1B-5 CN1B-37 CN5-12 CN1A-11 CN1A-24 CN1B-24	
CN1A-10 CN1B-7 CN5-1 CN5-13 CN1A-28 CN1B-8 CN1B-23	
CN1A-12 CN1B-9 CN5-2 CN5-14 CN1A-30 CN1B-11 CN1B-22	
CN1A-29 CN1B-10 CN5-3 CN5-15 CN1A-33 CN1B-28	
CN1A-31 CN1B-12 CN5-4 CN5-16 CN1A-35 CN1B-30	
CN1A-32 CN1B-29 CN5-5 CN5-17 CN1B-3 CN1B-33	
CN1A-34 CN1B-31 CN5-6 CN5-18 CN1B-6 CN1B-35	
Do1	
Func.Dev. ABSdata UnitComp.	
Print Screen	
Cancel Print	

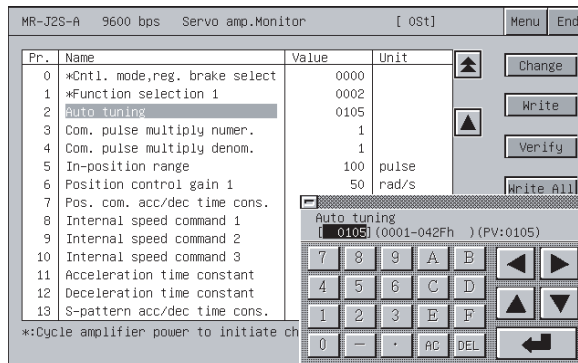
- 列表显示伺服放大器的外部 I/O 信号的 ON/OFF 状态。(详细内容参照 26.6.1 节)

放大器显示

MR-J2S-A 9600 bps Servo amp.Monitor [ 0St] Menu End	
Amplifier Firmware Version	BCD-B26W000 B0
Motor model	HC-PQ053/MF(S)053
Motor ID	02F05300
Encoder resolution	131072 pulse/rev
DI/D0 ABSdata	
Print Screen	
Cancel Print	

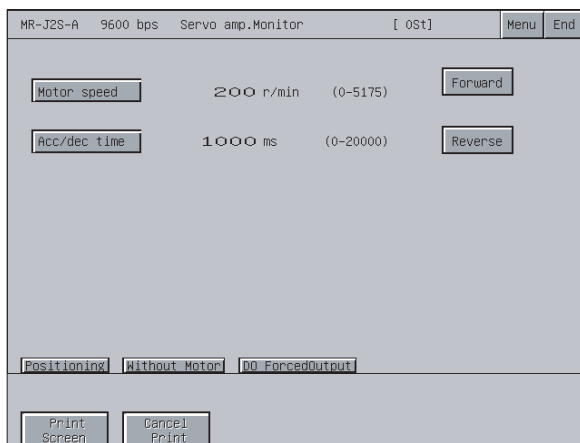
- 显示伺服放大器的软件编号和伺服电机的信息(型号, ID, 编码器分辨率)。(详细内容参照 26.6.3 节)

- (3) 可以写入的伺服参数 (详细描述: 参照 26.7 节)  
可以读取, 更改, 和写入伺服放大器的参数值。



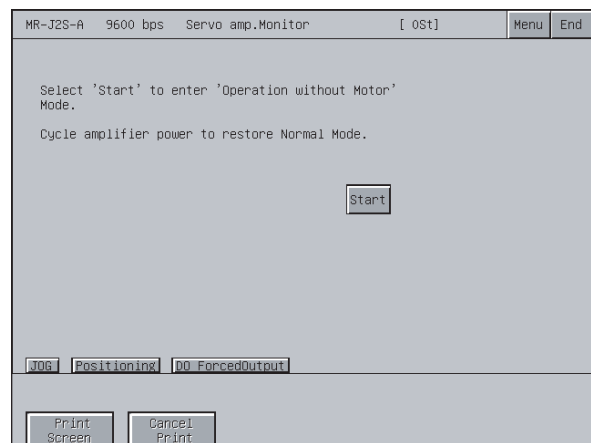
- (4) 可以执行各种测试操作 (详细描述: 参照 26.8 节)  
可对连接的伺服放大器执行各种测试操作。  
(示例)

#### JOG 运转



- 当触摸正转/反转键, 伺服放大器运转。(请参照 26.8.3 节)

#### 无电机运转



- 如果伺服电机没有连接, 将会模拟伺服放大器里的伺服电机的操作。  
(请参照 26.8.5 节)

# 备忘录

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

第 2 章 在开始操作前

本节说明了使用手册中的监视功能需要的设备。

2.1 各种功能启动前

要使用本手册，例如实用屏幕功能、梯形图监视功能、系统监视功能、特殊模块监视功能、网络监视功能、运动控制器监视功能和伺服放大器监视功能，对每个功能的操作系统 (OS) 必须首先用 GT Designer 首先安装到你的 GOT 上。  
要安装你需要的功能的 OS，参照 GT Works 版本 5/GT Designer 版本 5 参考手册。

2.2 需要的设备

下表所示为使用监视功能所需的设备。

○：需要 ×：不需要

需要的设备	使用	实用屏幕功能	梯形图监视功能	系统监视功能	特殊模块监视功能	网络监视功能	程序编辑功能	运动控制器监视功能	伺服放大器监视功能	
GOT 主模块 (A95*GOT- *BD-M3)	● 需要使用安装在 A95*GOT 上的选项功能。	×	×	×	×	○	○	○	○	
内存板 *1	● 需要执行安装在 A985/97*/960GOT 上的选项功能。		A985/97*/960 GOT		○					○
			A956WGOT		○*3					×
PLC GT Designer *2	● 用以将对象监视功能操作系统安装在 GOT 上，并下载特殊模块监视数据。 ● 有必要将 GT Designer 安装到 PLC 上。							○	○	
连接线 *2	● 当把对象监视功能操作系统安装到 GOT 上和下载特殊模块监视器数据时，用以将上述的 PLC 与 GOT 连接在一起。							○	○	

\*1 下表所示为使用选项功能时可用的内存板类型。

要使用梯形图监视功能需要存储板兼容要监视的 PLC CPU。

名称	模块	内容
选项功能的内存板	A9GT-FNB	用于选项功能 (适用于 MELSEC-A/FX 梯形图监视器)
	A9GT-QFNB	对于选项功能 (适用于 MELSEC-Q/QnA/A/FX 梯形图监视器)
选项功能的扩展内存板	A9GT-FNB1M	选项功能 (适用于 MELSEC-A/FX 梯形图监视器) + 内部存储器扩展 1MB
	A9GT-FNB2M	选项功能 (适用于 MELSEC-A/FX 梯形图监视器) + 内部存储器扩展 2MB
	A9GT-FNB4M	选项功能 (适用于 MELSEC-A/FX 梯形图监视器) + 内部存储器扩展 4MB
	A9GT-FNB8M	选项功能 (适用于 MELSEC-A/FX 梯形图监视器) + 内部存储器扩展 8MB
	A9GT-QFNB4M	选项功能 (适用于 MELSEC-Q/QnA/A/FX 梯形图监视器) + 内部存储器扩展 4MB
	A9GT-QFNB8M	选项功能 (适用于 MELSEC-Q/QnA/A/FX 梯形图监视器) + 内部存储器扩展 8MB

\*2 有关用以安装与使用 GT Designer 的 PLC 和 PLC 与 GOT 连线的信息参见 GT Works 版本 5/GT Designer 版本 5 参考手册。

\*3 仅可使用 MELSEC-Q 梯形图监视。

## 2.3 使用前的注意事项

使用前的每个功能的注意事项如下所述：

(1) 根据 GOT，会有一些无效功能。

功能分类	功能	A985GOT A97*GOT A960GOT	A956WGOT	A95*GOT	GT SoftGOT
基本功能	实用屏幕功能	○	○	○	○
扩展功能	系统监视功能	○	○	○	×*2
选项功能	梯形图监视功能	○ (需要内存板*1)	○ (需要内存板*1, *3)	×	×*2
	特殊模块监视功能	○ (需要内存板*1)	×	×	×*2
	网络监视功能	○ (需要内存板*1)	○ (需要内存板*1)	○ (使用 A95*GOT- *BD-M3)	×*2
	程序编辑功能	○ (需要内存板*1)	○ (需要内存板*1)	○ (使用 A95*GOT- *BD-M3)	×*2
	运动控制器监视功能	○ (需要内存板*1)	○ (需要内存板*1)	○*4 (使用 A95*GOT- *BD-M3)	×
	伺服放大器监视功能	○ (需要内存板*1)	○ (需要内存板*1)	○*4 (使用 A95*GOT- *BD-M3)	×

\*1 用于运行选项功能的内存板详细内容请参见 2.2 节。

\*2 在同一个 PC 机上使用 GT SoftGOT 和 GX Developer 可以执行相同的功能。

\*3 仅可使用 MELSEC-Q 梯形图监视。

\*4 当前值历史记录监视不可用。

(2) 注意，根据连接目标 CPU 和连接形式，某些功能是无效的。根据连接目标 CPU 和连接形式对每个功能有下列限制。

对于可连接的 CPU 名称和监视每个连接形式的存取范围可参照 GOT-A900 系列用户手册（GT Works 版本 5 /GT Designer 版本 5 连接篇）。



(a) 同 QCPU 的连接(Q 模式)

BT13 : 表明使用了 A8GT-J61BT13 (智能设备站)。

BT15 : 表明使用了 A8GT-J61BT15 (远程设备站)。

G4 : 表明使用了 A9GT-RS4 或 A9GT-50WRS4 (通过 G4)。

○: 可用 △: 部分限制 ×: 不可用

功能		参 考 章 节	QCPU(Q 模式)									
			总线连接	CPU 直接连接	计算机链接	MELSEC 网络连接	CC-Link 连接			以太网连接		
							BT13	BT15	G4			
实用屏幕功能		第 4 节		○			△*1	○	△*2	○	○	
梯形图 监视功能	梯形图监视功能	使用梯形图信号进行顺控程序监视	6.3.1 节					○	△*2	○	○	
	显示切换	字元件值的十进制和十六进制显示 元件注释显示	6.3.3 节		○		×	△*6	×	○	○	
	元件更改	元件值的更改	6.3.4 节				×	△*6	×	○	○	
	打印出	梯形图的打印	6.3.5 节		○		×	△*6	×	○	○	
系统监 视功能	登录监视器	通过预先登录元件值对当前值监视	9.2 节		○		×	○	△*3	○	○	
	批量监视器	对紧随特定值的当前值的 n 点监视	9.3 节		○		×	○	△*3	○	○	
	T/C 监视器	对紧随特定值的当前值、设置值、 触点和线圈的 m 点监视	9.4 节		△*9		×	△*4	×	○	○	
	BM 监视器	对紧随特定特殊模块的特定缓冲存储器的当前值的 x 点监视	9.5 节		△*9		×	○	×	○	○	
	使用测试操 作进行数据 编辑	位元件的设置/重置		9.6 节		○		×	○	×	○	○
		字元件缓冲存储器当前值的更改			○		△*5	×	○	×	○	○
		T/C 当前值的更改 (监视 T/C 时可 使用)			○		×	×	○	×	○	○
	快速测试	对 T/C 设置值的更改 (监视 T/C 时可使用)		9.6.2 节		○		×	△*6	×	○	○
使用快速测试对元件值更改			○			×	×	○	○	○	○	
显示切换	元件注释显示		9.1.2 节		○		×	△*6	×	○	○	
	字元件值和缓冲存储器值的十进制 和十六进制显示			○		×	○	○	○	○	○	
特殊模块监视功能	对专用屏幕上特殊模块的缓冲存储器的监视		第 11 章		○		○	×	○	○		
网络监视功能	对 MELSECNET/B, (II) 或 /10 网 络状态的监视		第 15 章				○					
程序编辑功能	程序编辑 APU 里的顺控程序		第 19 章				×					
运动控 制器监 视功能	伺服监视器	对伺服相关事项, 例如在各种监视 屏幕上的当前值和定位出错的监视	第 22 章		△*8			×				
参数设置	伺服参数值的更改											
伺服放大器监视功能	伺服放大器监视, 伺服参数设置更 改, 测试操作		第 25 章				○					

- \*1 当连接目标的 CPU 是 MELSECNET/10 连接的 Q00JCPU, Q00CPU 或 Q01CPU 时, 不能使用时钟设置。
- \*2 当 A8GT-J61BT13 使用时, 不能使用时钟设置 (智能设备站)。
- \*3 当 A8GT-J61BT15 使用时 (在远程设备站里), 只可监视配置到 GOT 上的链接元件。
- \*4 如果使用的 A8GT-J61BT13 的软件版本是版本 W 或更早版本, 无法监视 T/C 设置值。
- \*5 无法更改 V 或 Z 当前值。
- \*6 如果使用的 A8GT-J61BT13 的软件版本是版本 W 或更早版本, 则无法监视。
- \*7 如果使用梯形图监视测试功能监视 T/C 的设置值, 你需要重复 PC 读取程序来实施修改的显示。
- \*8 运动控制器监视功能的目标 CPU 仅是 Q172CPU 和 Q173CPU。
- \*9 当监视 Q172CPU 或 Q173CPU 时, 则无法监视该项。

(b) 同 QnACPU 或 ACPU/QCPU (A 模式) 的连接

○: 可用 △: 部分限制 ×: 不可用

功能		参 考 章 节	QnACPU				ACPU / QCPU (A 模式)							
			总线连接	CPU 直接 连接	计算机 链接	MELSEC 网络连接	CC-Link 连接	以太网 连接	总线连接	CPU 直接 连接	计算机 连接	MELSEC 网络连接	CC-Link 连接	以太网 连接
实用屏幕功能		第 4 章	○				○							
梯形图 监视功 能	梯形图监视 功能	6.3.1 节												
	显示切换	6.3.3 节	○		×	△*2	○	○	△*1	○	△*2	○		
	元件更改	6.3.4 节										△*2	○	
	打印出	6.3.5 节	○		×	△*2	○		○			△*2	○	
系统监 视功能	登录监视器	9.2 节	○		×	△*3	○					△*3	○	
	批量监视器	9.3 节												
	T/C 监视器	9.4 节												
	BM 监视器	9.5 节	○		×	△*2	○					△*2	○	
	使用测试操 作进行数据 编辑	位元件的设置/重置	9.6 节	○	△*5	×	△*2	○	○	△*5	○	△*2	○	
		T/C 当前值的更改 (监视 T/C 时可 使用)		○		×	△*2	○				△*2	○	
		对 T/C 设置值的更改 (监视 T/C 时 可使用)		○		×	△*2	○	○	×	○	△*2	○	
	快速测试	9.6.2 节	○		×	○	○		○			○	○	
显示切换	元件注释显示	9.1.2 节	○		×	△*2	○					△*2	○	
	字元件值和缓冲存储器值的十进制 和十六进制显示		○		×	○	○					○	○	
特殊模块监视功能		第 11 章	○		×	△*2	○		×	○	△*2	○		
网络监视功能		第 15 章	○		×	△*2	○				△*7	△*2	○	
程序编辑功能		第 19 章			×			△*8	○	×		△*8		
运动控 制器监 视功能	伺服监视器	第 22 章			×						×			
	参数设置													
伺服放大器监视功能		第 25 章	○											

- \*1 无法监视 A4UCPU 2, 3 子程序 (用于计算机链接)。
- \*2 当 A8GT-J61BT13 使用时, 无法监视该项 (在智能设备站里)。
- \*3 当 A8GT-J61BT15 使用时 (在远程设备站里), 只可监视配置到 GOT 上的链接元件。
- \*4 无法监视 T/C 设置值。
- \*5 无法更改 V 或 Z 当前值。
- \*6 如果使用梯形图监视测试功能监视 T/C 的设置值, 需要重复 PC 读取程序来实施修改的显示。
- \*7 当连接目标 CPU 是 AnU 型时, 监视器禁止 (MELSECNET/10 网卡已固定)。
- \*8 程序编辑功能在连接对象为 ACPU 或 E<sup>2</sup>PROM 选项被执行时无效。

(c) 同 FXCPU, 第三方 PLC 或微机的连接

○: 可用 △: 部分限制 ×: 不可用

功能		参考章节	FXCPU	其它 CPU 连接	微机连接		
			CPU 直接连接				
微机连接		第 4 章	△*1	△*2	△*3		
梯形图监视功能	梯形图监视功能	使用梯形图信号进行顺控程序监视	6.3.1 节				
	显示切换	字元件值的十进制和十六进制显示	6.3.3 节				
	元件更改	元件值的更改	6.3.4 节	○	×	×	
	打印出	梯形图的打印	6.3.5 节				
系统监视功能	登录监视器	通过预先登录元件值对当前值监视	9.2 节	○	×	×	
	批量监视器	对紧随特定值的当前值的 n 点监视	9.3 节				
	T/C 监视器	对紧随特定值的当前值、设置值、触点和线圈的 m 点监视	9.4 节	△*4	×	×	
	BM 监视器	对紧随特定特殊模块的特定缓冲存储器的当前值的 x 点监视	9.5 节	×	×	×	
	使用测试操作进行数据编辑	位元件的设置/重置		9.6 节			
		字元件缓冲存储器当前值的更改			○	×	×
		T/C 当前值的更改 (监视 T/C 时可使用)			×	×	×
	快速测试	对 T/C 设置值的更改 (监视 T/C 时可使用)			×	×	
使用快速测试对元件值更改		9.6.2 节	○	×	×		
显示切换	元件注释显示		9.1.2 节	×	×		
	字元件值和缓冲存储器值的十进制和十六进制显示		○	×	×		
特殊模块监视功能	对专用屏幕上特殊模块的缓冲存储器的监视	第 11 章	×	×	×		
网络监视功能	对 MELSECNET/B, (11) 或 10 网络状态的监视	第 15 章	×	×	×		
程序编辑功能	程序编辑 A CPU 里的顺控程序	第 19 章	×	×	×		
运动控制器监视功能	伺服监视器	对伺服相关事项, 例如在各种监视屏幕上的当前值和定位出错的监视	第 22 章	×	×	×	
	参数设置	伺服参数值的更改					
伺服放大器监视功能	伺服放大器监视, 伺服参数设置更改, 测试操作	第 25 章		○			

- \*1 当 GOT 同没有时钟功能的 PLC CPU 连接时, 不能进行时钟设置 (FX0, FX0N, FX1, FX2NC, FX0S)。仅当用于实时时钟的卡带使用时, FX2 和 FX2C 允许时钟进行设置。
- \*2 当 GOT 同没有时钟功能的 PLC CPU 连接时, 不能进行时钟设置。
- \*3 仅当你使用 A9GT-RS2T (包括表芯) 时, 可设置时钟。
- \*4 无法监视 T/C 设置值和线圈。

(3) 如果扩展或选项功能的系统程序 (OS) 没有安装, 需要 GOT 内置内部存储器的下列空间存储用户创建的监视屏幕数据。因此, 按照需要添加内存板。

因此, 安装扩展功能 OS 到 GOT 上会降低用户可用的存储空间 (对于监视屏幕数据的存储)。

如果可用空间不够, 安装扩展内存板以增加存储空间。

(a) 扩展功能和选项功能 OS 安装列表

扩展功能 OS 名称		以存储计数为单位安装所需空间	备注
系统监控		1	—
梯形图 监控	MELSEC-A 梯形图监视	1	仅可安装一个
	MELSEC-QnA 梯形图监视 <sup>*1</sup>	2	
	MELSEC-Q 梯形图监视 <sup>*1</sup>	2	
	MELSEC-FX 梯形图监视	1	
运动控制器监视 <sup>*1</sup>		2	—
特殊模块, 配方, 声音		1	—
网络监控		1	—
程序编辑(MELSEC-A) <sup>*1</sup>		2	—
网关 <sup>*1</sup>		2	—
伺服放大器监视 <sup>*1</sup>		2	—
其它	ESC 打印机, 条形码, 报告, CSV 文件, 外部键输入	1	仅可安装一个
	PCL 打印机, 条形码, 报告, CSV 文件, 外部键输入	1	
	ESC 打印机, 条形码, 报告, CSV 文件, 近接 I/O	1	
	PCL 打印机, 条形码, 报告, CSV 文件, 近接 I/O	1	
	ESC 打印机, 条形码, 报告, CSV 文件, 视频/RGB 输入	1	
	PCL 打印机, 条形码, 报告, CSV 文件, 视频/RGB 输入	1	
	中文 (大 5 码) 打印机, 条形码, 报告, CSV 文件, 外部键输入	1	
	中文 (大 5 码) 打印机, 条形码, 报告, CSV 文件, 近接 I/O	1	
	中文 (大 5 码) 打印机, 条形码, 报告, CSV 文件, 视频/RGB 输入	1	
	中文 (简体) 打印机, 条形码, 报告, CSV 文件, 外部键输入	1	
	中文 (简体) 打印机, 条形码, 报告, CSV 文件, 近接 I/O	1	
	中文 (简体) 打印机, 条形码, 报告, CSV 文件, 视频/RGB 输入	1	

\*1 安装到 GOT 时, 该 OS 使用比其他扩展功能 OS 两倍大的存储空间

\*2 使用下列功能时, 安装“其他”扩展功能 OS

- 报告功能
- 条形码功能
- 外部 I/O 功能
- 操作板功能
- 视频显示功能
- 当使用对象功能创建 CSV 格式文件时
- 打印机功能
- RGB 显示

对于这些扩展功能 OS, 请参考下列 1) 和 2) 并选择能满足要在打印机上输出的语言的 OS 或 CSV 文件和使用的可选元件。

1) 连接到 GOT 上的打印机上可输出的语言或 CSV 文件 (报警历史记录显示功能, 配方功能)

- ESC 打印机 : 以日语输出
- PLC 打印机 : 以英语输出
- 中文 (大 5 码) 打印机 : 以中文输出 (繁体字)
- 中文 (GB) 打印机 : 以中文输出 (简体字)

2) 使用的可选元件

- 外部键输入 : 操作板, 十键板 (操作板功能)
- 近接 I/O : 外部 I/O 元件 (外部 I/O 功能)
- 视频/RGB 输入 : 视频摄像头 (视频显示功能), PC 机 (RGB 显示功能)

(b) 安装到扩展功能 OS 的编号和 GOT 的内置存储器的可用空间

扩展功能 OS 的编号	使用的存储空间 [KB]	可用空间 (用户区域) [KB] *1
0	0	1152
1	256	896
2	384	768
3	640	512
4	768	384
5	1024	128
6	1152	0

\*1 由于 A95\*GOT-\*BD-M3 有 3200KB 的内置存储器, 可用空间是以上的值外加 2048KB。

要点
使用特殊模块监视器/运动控制器监视/伺服放大器监视功能时需要内置存储器有足够的存储空间来储存特殊模块监视数据/运动控制器监视, 伺服放大器监视屏幕。(请参照 3.3.3 节, 3.6.4 节和 3.7.5 节)



## 第 3 章 规格

本章中，将分别讨论梯形图监视功能、系统监视功能、特殊模块监视功能和程序监视功能的规格。

### 3.1 梯形图监视功能说明

要点	对梯形图监视功能的限制请参照 2.3 节。
----	-----------------------

#### 3.1.1 被监视的 PLC CPU

允许进行梯形图监视的 PLC CPU 是 QCPU，QnACPU，ACPU，FXCPU 和运动控制器 CPU（除了 Q172CPU 和 Q173CPU）。详细说明参照 2.3 (2)。

#### 3.1.2 可监视的存取范围

对于梯形图监视功能的存取范围，参照 GOT-A900 系列用户手册（GT Works 版本 5/GT Designer 版本 5 连接篇）。

要点	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 当参数、PLC 程序、TC 设定值、注释与扩充注释的容量为 144KB 或更多时，注释将不能正确显示。</li> <li>● 不能在 QCPU(Q 型)，QnACPU 上监视本地元件。</li> </ul>
----	--

## 3.2 系统监视功能说明

要点	
	对系统监视功能的限制请参照 2.3 节。

## 3.2.1 被监视的 PLC CPU

允许进行系统监视的 PLC CPU 是 QCPU, QnACPU, ACPUCPU, FXCPU 和运动控制器 CPU。详细说明参照 2.3 (2) 节。

## 3 3.2.2 可监视的存取范围

系统监视功能的存取范围参照 GOT-A900 系列用户手册(GT Works 版本 5/GT Designer 版本 5 连接篇)。

## 3.2.3 被监视的元件名称

运用系统监视功能进行监视的元件的名称参照 GOT-A900 系列用户手册 (GT Works 版本 5/GT Designer 版本 5 连接篇)。

## 3.2.4 使用系统监视功能时的注意事项

使用系统监视功能时应遵循的注意事项如下所示。

## (1) 实数数据的监视与测试

对实数数据不能进行监视或测试。

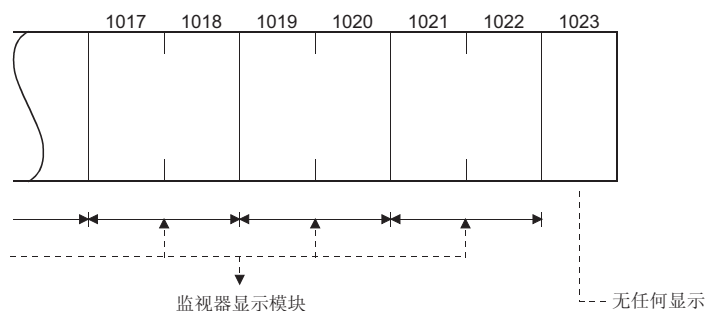
对存储了实数数据的字元件的监视通过整数数据进行(二进制数据)。

## (2) 32 位模块中的监视

在 32 位(2 字)模块中监视字元件(如 T, C, D, W)时, 最多可监视过程保持 32 位的点。而不能对保持 16 位(1 字)的点进行监视。

当把奇数指定为监视设备中的初始数字时, 就会发生这种情况。

(示例) 当监视记录在以奇数开始的 32 位模块中的 A2NCPUCPU 数据时 (D1, D3...)

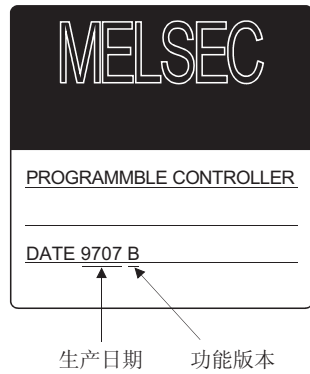




- (3) 标牌的“DATE”列显示了生产日期与功能版本号。如果上面写的是“9707 B”或其后的日期，则在使用大尺寸或小尺寸的 QnACPU 时，可以改变计时器/计数器的设置并显示元件注释。

当改变计时器/计数器的设置，进行元件注释显示时，使用上述的 CPU。

<显示标牌>



- (4) 仅有主程序用来更改 AnNCPU, AnACPU 和 AnUCPU 上的定时器/计数器设置值。
- (5) 仅有文件名显示在 T/C 监视器屏幕上的程序用来更改 QnA 和 QCPU (Q 模式) 上的定时器/计数器设置值。  
详细说明请参照 9.4.2 节。

## 3.3 特殊模块监视功能说明

要点	对特殊模块监视的限制请参照 2.3 节。
----	----------------------

## 3.3.1 可监视的存取范围

- (1) 当使用总线连接/CPU 直接连接/计算机链接时
- 可以监视基于连接站与其它站的特殊功能模块。
  - 对计算机链接的特殊模块监视可在下列组合的系统中进行。

使用的 PLC CPU	使用的计算机链接/串行口通讯模块
QCPU (Q 模式)	QJ71C24
QCPU (A 模式)	A1SJ71UC24
QCPU (A 模式)	AJ71QC24, A1SJ71QC24
QCPU (A 模式)	AJ71UC24, A1SJ71UC24

- (2) 当使用 MELSECNET (II) 连接/MELSECNET/B 连接时
- 基于主站的特殊功能模块可被监视。  
(当主站是 QnACPU 时不能进行监视。)
  - 基于本地站的特殊功能模块不能被监视。
  - 系统配置里有远程 I/O 站的, 特殊功能模块不能被监视。
- (3) 当使用 MELSECNET/10 连接时
- 基于控制站与普通站的特殊功能模块可被监视。  
(当站点为 QnACPU 时不能被监视)
  - 系统配置里有远程 I/O 站的, 特殊功能模块不能被监视。
- (4) 当使用 CC-Link 连接时(远程设备站)
- 特殊功能模块不能被监视。
- (5) 当使用 CC- Link 连接时(智能设备站/通过 G4)
- 基于主站与本地站的特殊功能模块可以被监视。
  - 系统配置里有远程 I/O 站的, 特殊功能模块不能被监视。
- (6) 当使用以太网连接时
- 基于配置到 IP 地址的 PLC CPU 的特殊功能模块可被监视。  
(配置到 GT Designer 的以太网设置的站点可以被监视。)

## 3.3.2 被监视的特殊功能模块

可进行特殊功能监视的模块仅仅是那些 3.3.3 节所示的类型。  
对除这些模块之外的其它特殊功能模块的监视可以通过系统监视功能“BM 监视器”实现。

## 3.3.3 使用特殊模块监视功能需要的存储空间

下表表明了用于特殊模块监视数据的存储空间。

将数据保存在 GOT 的内置存储器中需要的存储空间与将数据保存在 PC 机硬盘上需要的存储空间一致。

对于 QCPU (A 模式), QnACPU, ACPUCPU		对于 QCPU (Q 模式)	
存储的数据	存储空间 [KB]	存储的数据	存储空间 [KB]
特殊模块监视数据公共信息	13.4	特殊模块监视数据公共信息	13.4
A61LS	14.5	Q64AD	18.2
AD61	8.14	Q68ADV	
A62DA-S1	6.91	Q68ADI	
A62LS	69.8	Q62DA	12.9
A68AD(S2)	9.97	Q64DA	
A68ADN	15	QD62	16.2
A68RD3	17.8	QD62E	
A68RD4		QD62D	
A616AD	123	QD75P	313.5
A616DAI	33.5 *3	QD75D	
A616DAV			QD75M
A616TD	230	输入模块	0.0
AD70	20.5	输出模块	0.0
AD70D	29.3	—	—
AD71(S1/S2/S7)	546	—	—
AD72	562	—	—
A1SD71-S2(S7)		—	—
AD75P1(P2/P3) *1	520 *3	—	—
A1SD75P1(P2/P3) *2		—	—
AJ71PT32-S3	43.5	—	—
AJ71ID1(ID2)-R4	40.5	—	—
A1SJ71ID1(ID2)-R4		—	—
A84AD	20.2	—	—
A1SD61	36.9	—	—
A1S62DA	5.12	—	—
A1S62RD	12.5	—	—
A1S63ADA	16.4	—	—
A1S64AD	12.3	—	—
A1S68AD	9.75	—	—
A1S68DAI	25.8 *3	—	—
A1S68DAV		—	—
A1SD70	21.1	—	—
A1SJ71JP132-S3	43.2	—	—
A1S64TCTT/RT-S1	45.7	—	—
输入模块	0.0	—	—
输出模块	0.0	—	—

\*1: AD75M1(M2/M3) 可在 AD75P1(P2/P3) 的监视范围内进行监视。

\*2: A1SD75M1(M2/M3) 可在 A1SD75P1(P2/P3) 的监视范围内进行监视。

\*3: 下载任一数据可以监视两种特殊功能模块。

## 3.3.4 使用特殊模块监视功能时的注意事项

## 使用特殊模块监视功能时的注意事项

## (1) 无法监视的特殊功能模块

在系统配置屏幕上显示“Special”字样的模块不能用特殊模块监视功能进行监视。

对这些模块进行监视时，可使用系统监视功能“BM Monitor”。

## (2) 当连接到小型组件的 PLC CPU 上时进行显示

注意事项适用于下列情形：用于大型组件设置的扩展基板模块连接在与 GOT 相连站点的小型组件 CPU（如 A1SCPU）上。

在这种情况下，大型扩展基板模块上的特殊功能模块显示在系统配置屏幕上，它与小型组件特殊功能模块的类型名称相同。

如果没有小型组件型特殊功能模块，将显示“特殊”字样。此时，不能监视对象模块。

(示例)

[模块类型]	[显示的模块名称]
AD72	A1SD71
AJ71ID	A1SJ71ID
AJ71PT32-S3	A1SJ71PT32-S3
AD75P	A1SD75P
A68AND [CH1 ~ CH8]	A1S64AD [CH1 ~ CH4]
A68RD [CH1 ~ CH8]	A1S62RD [CH1 ~ CH4]

## (3) 监视受限制的特殊功能模块

## (a) 当监视 AD71 (S1, S2, S7) 时

当 AD71 模块前面的插槽是空插槽时，以下列方式进行监视。

1) AD71 被当作 AD72，在系统配置屏幕上显示“AD72”。

在这种情况下，当监视 AD71 时，在对象显示位置处选择 AD72。

2) 上面 1) 中被显示的监视器屏幕用作 AD72。

从 I / O 信号编号中减去 10H 得到的编号是在 0 号插槽中安装 AD71 所用的编号。

\* 如果不想把 AD71 作为 AD72 来处理，执行“正向切换 AD71 的安装位置”或“配置 I/O 时，将 AD71 的前面的空插槽配置给 16X-Y 点。”

## (b) 当监视用于小型组件 PLC CPU 上的 A68AD, A68ADN 或 A68RD 时

特殊功能模块安装在与小型组件 PLC CPU (例如：A1SCPU) 连接的大型组件扩展基板模块里，由 GOT 作为小型组件特殊功能模块来识别，和监视处理。因此，有对 A68AD, A68ADN 或 A68RD 的下列说明。

特殊功能模块	说明
A68AD	由于 A68AD 和 A1S68AD 缓冲存储图的差异，A68AD 不能够正确显示。
A68ADN	在 A68ADN 的 CH1 ~ CH8 中，由于 A1S64AD 只有 CH1 ~ CH4，CH5 ~ CH8 不能够正确显示。
A68RD	在 A68RD 的 CH1 ~ CH8 中，由于 A1S62RD 只有 CH1 和 CH2，CH3 ~ CH8 不能够正确显示。

如果以上特殊功能模块安装在和大型组件 PLC CPU 相连接的基板模块中，他们可以被适当监视。

- (c) 当监视 A1SD75M, AD75M 时  
A1SD75M/AD75M 以 A1SD75P/AD75P 显示。  
A1SD75M/AD75M 在 A1SD75P/AD75P 监视范围内被监视。

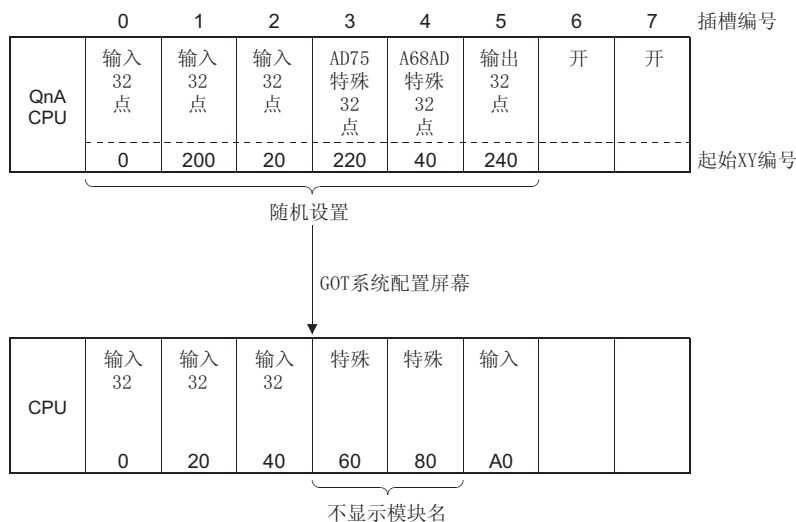
- (d) 当监视 A81CPU 时  
以下列方式监视 A81CPU。

	前半部分的 64 点	后半部分的 64 点
A81CPU 的处理	更改为不可监视模块	更改为输入模块
系统配置屏幕	显示 “Special X, Y [!!!!]”	显示 “Input 64 X [!!!!]”
监视的可能性	不可	可作为输入被监视

- (e) 当监视 I/O 合成模块时
  - 1) 使用 I/O 混合模块时, “Output [!!!!]” 显示在系统配置屏幕上, 它仅有输出信号可以被监视。  
对于输入信号, 用系统监视功能监视 PLC CPU 元件的监视器 X。

- (4) 特殊模块监视数据的编辑与分配  
显示在特殊模块监视屏幕上的数据除了可以使用在用户自创建的监视屏幕上外, 不能通过更改或增加对象的方式进行编辑。

- (5) I/O 分配的设置的注意事项
  - (a) 当连接 QnACPU 时, 如果 I/O 分配设置为随机设定 (如下所示) 时, 则在特殊模块监视系统配置屏幕上按照应该的顺序显示起始 XY 编号。  
在进行特殊模块监视时, 总是按照从 0 号插槽开始的顺序分配 I/O。



- (b) 在 I/O 分配中, 如果配置给输出的插槽与模块不匹配, GOT 显示输入 (ACPU 与 QnACPU 相同)

- (6) 不能显示包括远程 I/O 站的系统配置。

(7) 当 QA1S6□扩展基板模块用于 QCPU(Q 型)时提供显示。

下列说明是用于 QA1S6□扩展基板模块同作为 GOT 连接站的 QCPU 连接。

在这种情况下，下列任一特殊功能模块以省略格式在系统配置屏幕上显示。

可以使用模块详细信息来核实作为省略格式显示模块的格式。

无法支持的特殊功能模块显示为“Special”，并且相应模块不能被监视。

装载的模块	显示格式
A1S63ADA	63ADA
A1SJ71PT32-S3	J71PT32-
A1SJ71ID1-R4	J71ID
A1SJ71ID2-R4-S1	
A1S64TCTT(BW)-S1	64TCTT/R
A1S64TCRT(BW)-S1	

3.4 网络监视功能说明

要点	有关对网络监视功能的限制请参照 2.3 节。
----	------------------------

3.4.1 可监视的网络信息

下表所示为可被监视的网络信息类型。

表 3.1 可监视的网络信息

功能		网络信息	MELSECNET (II)/B 主站	ELSECNET (II)/B 本地站	MELSECNET /10 控制站	MELSECNET /10 普通站	MELSECNET /10 远程主站
本站监视		网络分类显示	○	○	○	○	○
		网络号显示	×	×	○	○	○
		站号显示	○	○	○	○	○
		本站操作模式	○	○	○	○	○
		本站环路接线状态	○	○	○	○	○
		环路后向执行状态	○	○	○	○	○
		链接扫描时间显示	○	×	○	○	○
		数据链接系统环路状态	○	×	○	○	○
	主站通讯状态	×	○*1	×	×	×	
详细的 本站监视	本站信息	本站的站号	○	○	○	○	○
		本站	○	○	×	×	×
		网络号	×	×	○	○	○
		组号	×	×	○	○	×
	控制站信息	指定控制站	×	×	○	○	×
		当前控制站	×	×	○	○	×
		通讯信息	×	×	○	○	×
		子控制站链接	×	×	○	○	×
	数据链接 信息	远程 I/O 主站站号	×	×	○	○	×
		链接站点总数	○	○	○	○	○
		最大的链接站	×	×	○	○	○
		最大的数据链接站	×	×	○	○	○
		通讯状态	×	○	○	○	○
		通讯阻断原因	×	×	○	○	○
	持续链接 扫描	持续链接扫描	×	×	○	○	○
	BWY 接收	来自主站的 BWY	×	○	×	×	×
	BW 接收	来自较高环路主站的 BW	×	○	×	×	×
	环路回送	F-环路状态	○	○	○*2	○*2	○*2
		R-环路状态	○	○	○*2	○*2	○*2
		F-环路回送站	○	×	○*2	○*2	○*2
		R-环路回送站	○	×	○*2	○*2	○*2
		环路切换频率	○	×	○*2	○*2	○*2
		本站状态	参数设置	×	×	○	○
	指定保留站点		×	×	○	○	○
	通讯方式		×	×	○	○	○
	指定传送		×	×	○*2	○*2	○*2
	传送状态		×	×	○*2	○*2	○*2
	其它站点的监视	每一站点的通讯状态	○	×	○	○	○
每一站点的 数据链接状态		○	×	○	○	○	
每一站点的 数据链接状态		○	×	○	○	○	
每一站点的 CPU 动作状态		○	○	○	○	×	
每一站点的 CPU 运行状态		○	○	○	○	×	
每一站点的环路状态		○	×	○*2	○*2	○*2	

\*1 仅当连接到 MELSECNET (II) 本地站上时才可访问。

\*2 仅当连接到 MELSECNET/10 光纤电缆上时才可访问。

○: 可访问    ×: 不可访问

## 3.4.2 可监视的存取范围

可监视的存取范围参照 GOT-A900 系列用户手册 (GT Works 版本 5 /GT Designer 版本 5 连接篇) 第二章。

## 3.4.3 使用网络监视功能时的注意事项

以下描述了在使用网络监视功能时应遵循的注意事项

(1) 当 GOT 连接到 AnNCPU 或 AnACPU 上时, 屏幕显示为 MELSECNET II 网络屏幕, 即使已将它连接到 MELSECNET/10 网络上 (网络屏幕显示 MELSECNET II 的显示内容)。

(2) 有可能不能使用网络监视功能, 这要取决于连接的 CPU 与采用的连接方法。

连接的 CPU	连接方法	网络监视功能		
		本站监视	详细的主站监视	其它站监视
QCPU, QnACPU, ACPU, 运动控制 cpu *3	总线连接	○	○	○
	直接 CPU 连接			
	MELSECNET 连接 *1			
	计算机链接 *2			
	CC-Link 连接			
	以太网连接			
FXCPU	CPU 直接连接	×	×	×
其它厂商的 PLC				

\*1 当与 QnACPU 连接时, 不能监视控制站与主站。

\*2 当与 AnUCPU 连接时, 不能用安装的 MELSECNET/10 网络卡进行监视。

\*3 当目标 CPU 是 Q172CPU 或 Q173CPU 时, 无法进行监视。

(3) 当接入 QnACPU 和 MELSECNET II 的主站时, 不能用定义的键进行监视。



## 3.5 程序编辑功能说明

要点	有关对程序编辑功能的限制请参照 2.3 节。
----	------------------------

## 3.5.1 允许程序编辑的 PLC CPU

允许程序编辑的 PLC CPU 或者是 QCPU(A 型), 或者是 ACPU。详细内容参照 2.3 (2) (a) 节。

要点	<p>使用 A2USH-S1/A2SH-S1/A2SH/A1SH/A1SJHCPU 时, 在程序编辑的范围内应遵循下列的程序编辑范围的限制。</p> <p>使用 A2USHCPU-S1 时 : 在 A3UCPU 的范围内</p> <p>使用 A2SH-S1/A2SH/A1SH/A1SJHCPU 时 : 在 A3NCPU 的范围内</p>
----	---

## 3.5.2 允许程序编辑的存取范围

有关允许程序清单编辑的存取范围的参照 GOT-A900 系列用户手册 (系统连接手册) 的第二章。

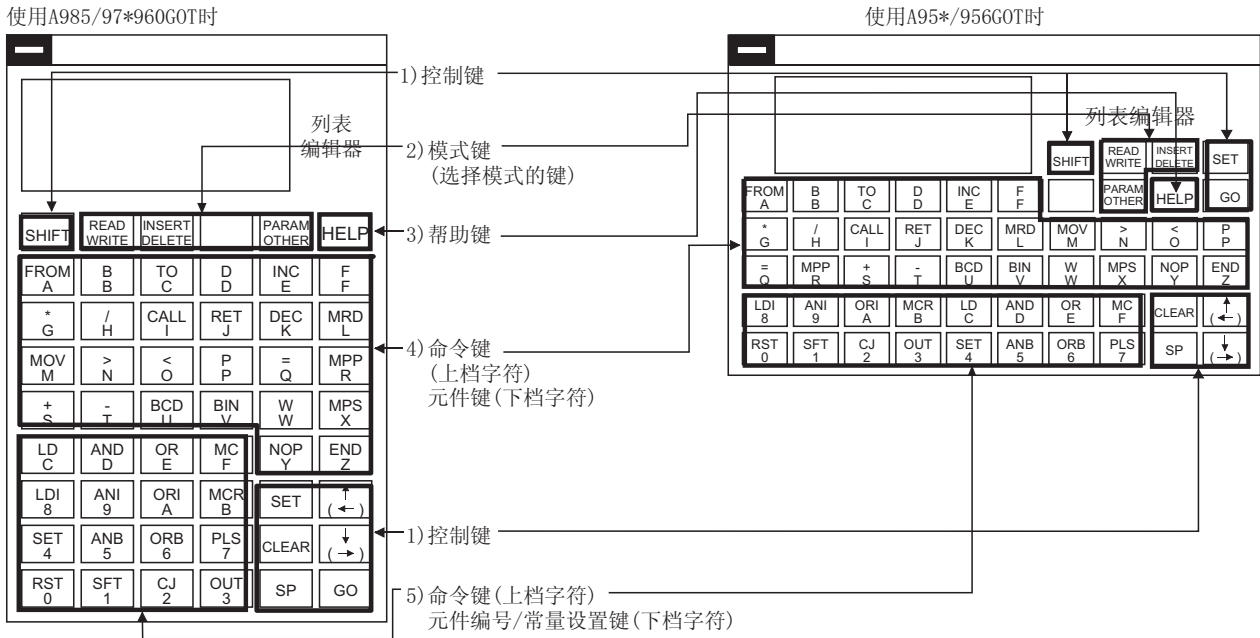
## 3.5.3 使用程序编辑功能的注意事项

程序编辑功能的注意事项如下所示:

- (1) 以指定命令读取的注意事项  
不可指定命令以读取梯形图。
- (2) 使用梯形图监视功能的注意事项  
如果在梯形图监视功能启动时进行程序编辑, 编辑的细节不会显示在梯形图监视屏幕上。  
为了显示编辑细节, 必须从 PLC 再次读取梯形图监视器。
- (3) 程序编辑的注意事项  
当相应的 PLC 处于停止状态时, 完成程序编辑。  
在 PLC 运行时不能进行程序编辑。
- (4) 其它外围设备参数变化时的注意事项  
如果在使用程序编辑功能过程中其它外围设备的设定参数发生了变化, 它们将不同于程序编辑功能的内部参数设置。  
因此, 应使 GOT 模块复位, 或者对 PC 的编号进行设置以再次读入参数。
- (5) 以太网连接的注意事项  
要使用以太网连接的程序编辑功能, GT Designer 的本站设置必须预置到 ACPU 或 QCPU(A 模式)。

3.5.4 按键的配置与功能列表

程序编辑窗口的按键配置与功能如下所示。






编号	名称	按键	功能概述	
1)	控制键	SET	声明开始步号输入或自动滚动的按键。 将具有双重功能的按键设置为下档字符键的切换键。 无论上档或下档字符都可在屏幕上检验。	
		SHIFT	将具有双重功能的每一按键设置为上档字符键的切换键。 无论上档或下档字符都可在屏幕上检验。	
		CLEAR	如果不是在系统处于参数模式、其它模式或帮助功能下按了清除键，屏幕将返回模式选择的初始状态。 (除模式外输入命令或元件编号被清除。) 如果按了不正确的键，则可以使用清除键恢复原有操作。 在参数模式下，过程被取消。重新启动后，继续操作。 在其它模式下，屏幕恢复从前的显示。 当使用帮助功能时，屏幕恢复按下 <b>HELP</b> 键时的显示。	
			SP	在命令与元件名之间加入空格的按键
			↑(←), ↓(→)	在显示(▶, ■)时移动光标或决定滚动方向的键。*
			GO	在一系列键盘操作后按下此键可执行操作。 按键前在屏幕上查看键操作的详细说明。
		2)	模式键	READ WRITE to PARAM OTHER
3)	帮助键	HELP	在支持帮助功能的模式中选择帮助功能的按键。	
4)	命令键 参考键	FROM A to END Z	在输入命令、元件名和常量时输入 K/H 的按键。 只有当上档/下档字符的有效键需要切换时，才允许使用 <b>SHIFT</b> 和 <b>SET</b> 键进行输入。	
5)	命令键 元件编号/常量设置键	RST 0 to MC F	输入命令、元件编号和常量的按键。 只有当上档/下档字符的有效键需要切换时，才允许使用 <b>SHIFT</b> 和 <b>SET</b> 键进行输入。	


\* 在步之间，在菜单选项间，在输入区域内光标键的移动说明如下。



(1) 持续按光标键以重复向指定键方向的移动。




(2) 在步之间和菜单选项之间的移动

为了在当前步号命令前或后立刻显示程序，输入  或  键。

：在指令前立刻显示程序(在 0 步后无变化)

：在指令后立刻显示程序(在最后一步后无变化)

R	0	L D	X 0 0 0 5
	1	A N D	M 2
	2	 O U T	T 0
	3	K 1 2 3	

“”用  或  键向指定方向（向上/向下）移动。




(3) 在输入区域内移动

在指令名之间，在源之间和在目标之间移动光标，输入  或  键。

W	1 1 5	M 5	
	1 2 0	L D	M 3
	1 2 1	 N O P	
P	K 2 1 4 7 4 8 3 6 4 7	D 1 0 0 0	

← 输入区

↑ DW0VP K2147483647 D1000显示例

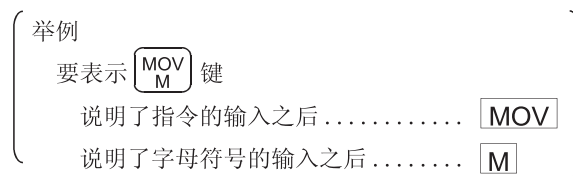
“”用  或  键向指定方向（左/右）移动。

在此操作手册中，程序编辑功能键以下列缩写形式表示。

- (1) **Key 1** → **Key 2** → ..... **Key n** 的表达式表示连续输入从 **Key 1** 到 **Key n** 的键。
- (2) **Key 1** + **Key 2** 的表达式表示同时按下 **Key 1** 与 **Key 2** 键。
- (3) 如 **RST<sub>0</sub>** 或 **MOV<sub>M</sub>** 等具有输入命令或元件名/常量的按键，或者控制程序清单编辑功能的控制键说明如下：
- (a) 描述模式指令或仅具有字母符号的按键如下所示。

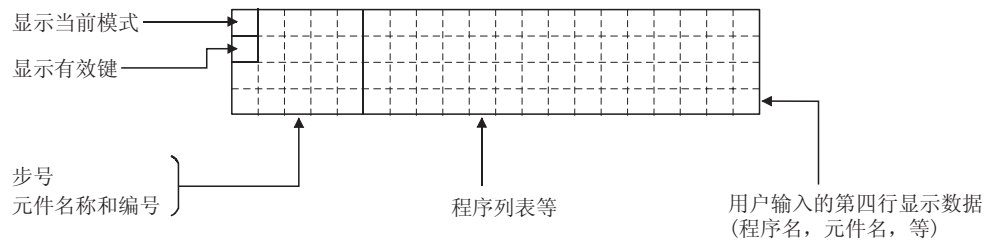


- (b) 只显示描述输入指令的指令键。(忽略了字母符号键。)  
 只显示字母符号的字母符号键。(忽略了指令键。)



3.5.5 显示区上的显示格式

在程序编辑功能提供的显示区域中每一数据区的位置与内容如下所述。

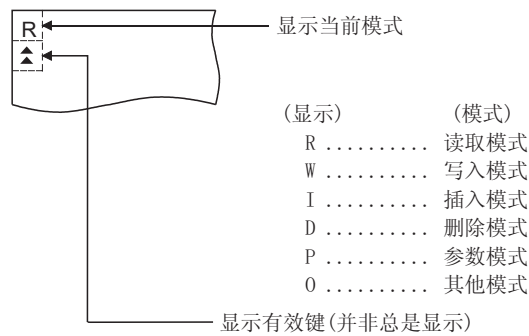


(1) 模式与有效键显示

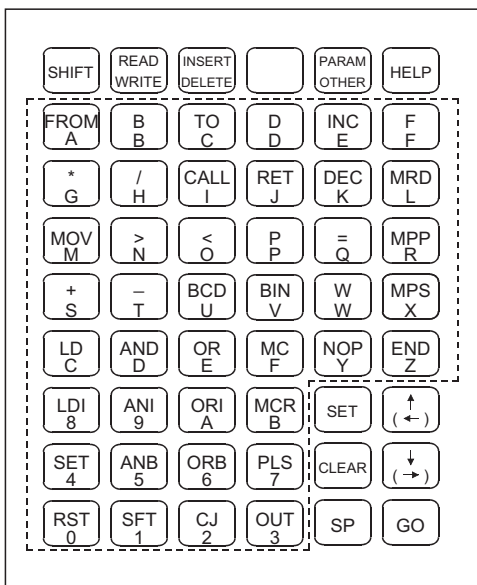
模式与有效键显示如下所述。

模式显示表示用户选择的程序编辑功能模式。

有效键显示表示当前可以使用的配置给每一键的两个功能中的哪一个：键的上部表示的功能或键的下部表示的功能。

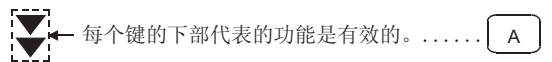
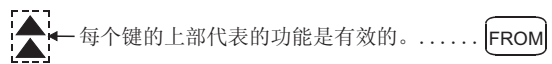


在左图虚线框中的键中，有效键显示表明对每个键所赋予的两个功能中有效的是哪一个。



- ▲ : 每个键的上部代表的功能是有有效的。
- ▼ : 每个键的下部代表的功能是有有效的。

例如：FROM 键



要点	为在键的两个功能间进行切换（键的上部或键的下部代表的功能），按 <b>SHIFT</b> 和 <b>SET</b> 键。 详细说明参照 20.1.1 节。
----	--

(2) 光标显示

当用户必须输入数据时，GOT 控制光标的显示，它在光标位置显示“■”。详细的说明参照下面第(6)段。

然而，如果光标覆盖了字符显示，字符与“■”在显示屏上交替显示。

(3) 选定行的表示

显示程序列表时，当前选定的编辑行以紧跟步号后出现的“▶”表示。



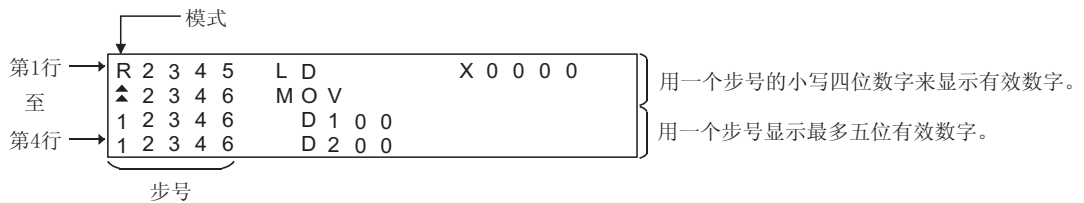
你可使用  与  键上下移动“▶”。

(4) 步号显示

步号显示为十进制数。

在显示区的第 1 行和第 2 行，显示步号的下档字符四位有效数字。

在显示区的第 3 行和第 4 行，显示步号的最多五位有效数字。



(5) 元件显示

添附到基本或应用指令的两个或更多的元件说明用同样的步号显示。

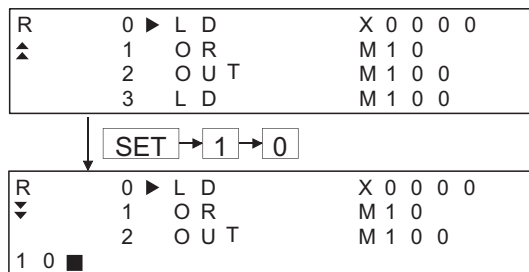
有关步号的说明参照上面第(4)部分。

(6) 按键输入数据的显示

按键输入的数据将显示在光标处。输入更多的字符时，光标向右移动。

光标显示为“■”。

示例：用户输入  →  →



- (7) 在输入程序过程中将数据向左移。

用户输入程序时，在触摸 **GO** 键前输入的代码将出现在显示区域的第 4 行（底部）。

如果代码不能显示在单独一行上，用户每次击键第 4 行上的显示将只向左移动一个字符位置。（被左移操作挤出显示区的每个字符保存在内存中。）

W	1 1 5	M 5	X 0 0 0 5
▲	1 2 0	L D	M 3
	1 2 1	▶ N 0 P	
P	K 2 1 4 7 4 8 3 6 4 7	D 1 0 0 0	■

↑ 用户输入了“DMOVP K2147483647 D1000”

- (8) 数值显示

元件中数值与用户输入程序的常量的显示如下所示。然而，注意此处仅显示几个例子。详细说明参照第 20 章。

举例：D1000 **4231H**

- 1) 以十进制格式显示

仅用零抑制显示有效数字。

M	D 1 0 0 0	1 6 4 9 5
---	-----------	-----------

- 2) 以十六进制格式显示

显示没有零抑制的四位有效数字。

M	D 1 0 0 0	H 4 2 3 1
---	-----------	-----------

- 3) 以八进制格式显示

显示没有零抑制的八位有效数字。

M	D 1 0 0 0	0 0 4 1 0 6 1
---	-----------	---------------

- 4) ASCII 码格式

以字节为单位读入指定元件中的数值，并将其转换为相应的字符代码。

如果一个数值超出了 20H ~ 7FH 和 A0H ~ DFH 的范围，将出现“..”。

M	D 1 0 0 0	a s c i i B 1
---	-----------	---------------

- (9) 出错信息显示

出错信息将出现在显示区的第 4 行上。

如果出现了出错信息，按第 21 章所述内容进行改正。

当按下任何键时显示的出错信息将被清除。然后，恢复错误信息出现之前的显示状态。

## 3.5.6 程序编辑功能列表

模式 (模式显示)	功能			动作	
写入(W)	写程序			写入，添加或修改程序。	
	改变元件			在程序的选定步处更改使用的元件。	
	帮助	写	指令帮助	显示/选择指令	显示以指定字符开头一系列指令，允许用户从中选择。
			NOP 连续		在允许用户设定步号后读取程序。
		注释显示		声明 NOP 程序的指定部分。	显示指定元件的注释。
读取(R)	读取程序			在允许用户设定步号后读取程序。 在允许用户确定使用的指令后读取程序。 在允许用户设定使用的元件后读取程序。	
	自动滚动			自动滚动已经读取到指定步的程序的显示。	
	帮助	读取	步	与程序的读取和上述的自动滚动功能相关。	
			指令		
			元件		
自动滚动					
注释显示			显示指定元件的注释。		
插入(I)	插入程序			在显示的程序中插入新程序。	
	帮助	插入	指令帮助	显示/选择指令	在显示的程序中插入新程序。
			读取步		在允许用户设定步号后读取程序。
		移动		将选定的程序部分移动到程序的指定部分。	
	复制		将选定的程序部分复制到程序的指定部分。		
注释显示			显示指定元件的注释。		
删除(D)	删除程序			在指定步处删除程序。	
	帮助	删除	指定块	在程序中删除指定块。	
			所有的 NOP		删除在“END”指令前描述的程序代码中找到的所有 NOP 指令。(NOPLF 指令不会被删除)
注释显示			显示指定元件的注释。		
参数(P)	清除所有参数			仅清除 ACPU 中的所有参数。	
	设置参数			设置或更改诸如存储器容量、计时器/计数器和锁存范围等各种参数。 设置或更改口令。	
其它(O)	改变 T/C 的设定值			改变计时器/计数器的设定值。	
	PC 检查	读错误的步		显示 ACPU 中错误的详细内容与相关的步号。	
		程序检查		检查二重线圈、指令代码和程序中的其它因子。	
	PC 系统	监视器	缓冲存储器批量监视器		对于具有指定 I/O 号的特殊功能模块，监视指定地址的缓冲存储器的内容。
			时钟监视器		监视 ACPU 时钟 (D9025 ~ D9027)。
		监视所有的清除	PC 存储器		清除 ACPU 存储器的所有内容，恢复其初始状态。
			程序		清除当前选定的程序 (主程序/子程序)。
		元件存储器		除特殊-D, 特殊-M, 和 R 外清除所有的元件存储器内容。	
	切换	PC 号设置		在每一模式的 GOT 操作中 切换目标 ACPU。	
		主程序/子程序切换		在每一模式的 GOT 操作中 切换目标程序(主程序/子程序)。	
其它	远程 RUN(运行)/STOP(停止)		在 ACPU 的运行状态 RUN 与 STOP 之间进行强行切换。		
	机器语言的读取/写入		使用机器语言对 ACPU 的存储器完成读或写操作。		



## 3.6 运动监视功能说明

要点	有关运动监视功能的限制请参照 2.3 节。
----	-----------------------

## 3.6.1 可被监视的 PLC CPU

可被监视的运动控制器型号只有 Q172CPU 和 Q173CPU。  
详细内容请参照 2.3(2)。

## 3.6.2 可被监控的存储范围

关于运动监控功能可被执行的存储范围，请参照第 2 章的 GOT-A900 系列用户手册(GT Works 版本 5/GT Designer 版本 5 连接篇)。

## 3.6.3 运动监控功能使用注意事项

当使用运动监控功能时，使用 Q172, Q173 CPU 型号运动控制器以满足下列要求。

- 安装运动控制器 OS 版本：“00E”或更新版本。
- 序列号：“K\*\*\*\*\*”或更新版本(Q172CPU)  
“J\*\*\*\*\*”或更新版本(Q173CPU)

## 3.6.4 使用运动监控功能的基本内存空间

下表说明了运动监控数据的内存空间。

内存空间用来将数据存储在 GOT 内置存储器，就象个人计算机中的将数据存储在硬盘中的存储空间。

存储的数据		内存空间 [k 字节]
运动监视数据的公共信息		13.4
	A985GOT	200
	A97*GOT	200
	A960GOT	200
	A956WGOT	115
	A95*GOT	110

## 3.7 伺服放大器监视功能说明

要点
关于伺服放大器监控功能的限制请参照 2.3 节。

## 3.7.1 可被监视的伺服放大器型号列表

下表列出了伺服放大器的型号与功能

功能		伺服放大器型号		MR-J2M A 系列	
		MR-J2S-□A	MR-J2S-□CP	MR-J2M-P8A	MR-J2M-□DU
设置	型号选择	○	○	○	○
	波特率	○	○	○	○
	站号选择	○	○	—	—
	站号设定	○	○	○	○
	IFU 站号	—	—	○	○
监视器	批量显示	○	○	○	○
报警	报警显示	○	○	○	○
	报警历史	○	○	○	○
诊断	DI/DO 显示	○	○	○	—
	功能设备显示	—	○	○	○
	放大器信息显示	○	○	○	○
	ABS 数据显示	○	○	—	○
	模块组成列表显示	—	—	○	○
参数	参数设定	○	○	—	—
	参数 (IFU)	—	—	○	○
	参数 (DRU)	—	—	○	○
测试	JOG 操作	○	○	—	○
	定位操作	○	○	—	○
	无电机运行	○	○	—	○
	DO 强制输出	○	○	○	—

○：功能有效 —：功能无效

## 3.7.2 可被监视的存储范围

可执行的伺服放大器监视功能存储范围如下：

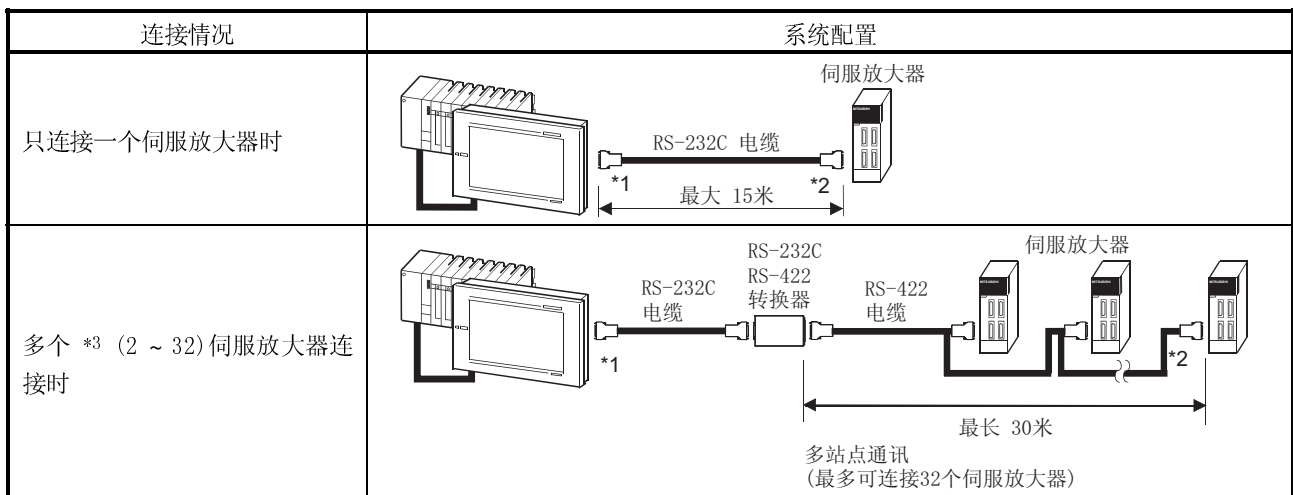
- (1) 当使用 RS-232C 通讯功能时  
只有被连接的伺服放大器被监视。
- (2) 当使用 RS-422 通讯功能时（多站点通讯）  
连接在同一总线上多达 32 个伺服放大器，从站 0 到站 31，可被监视。

## 3.7.3 使用伺服放大器监视功能时的注意事项

- (1) 在测试运行前，先阅读 26.7.1 节的注意事项。
- (2) GOT 与伺服放大器之间的最大通讯速度为 38400bps。  
将伺服端的通讯速度设定为 38400bps 或更低。
- (3) 如果连接到 GOT 的 PLC CPU 没有时钟数据，伺服放大器监视功能显示的时间则不准确。
- (4) 伺服放大器监视功能 GOT 端的设定(设定屏幕请参照 26.2.1 节) 应与伺服放大器端设定一样。  
如果不同，将不能进行正常通讯。
- (5) 当使用伺服放大器监视功能时，将不能与 GT Designer (OS 安装/监视屏数据下载) 通讯。  
要与 GT Designer 进行通讯,先终止伺服放大器监视功能。
- (6) 当连接上伺服放大器时，不能使用条形码功能。
- (7) 当安装了伺服放大器操作系统(OS)后,GOT 将不能使用透明功能。

## 3.7.4 伺服放大器连接的系统配置

伺服放大器连接的系统配置如下。



\*1 将连接器的 GOT 端接至 GOT 底部用来下载监视屏幕数据的 RS-232C 接口。

\*2 将伺服放大器端连接器连接到 CN3。

\*3 当伺服放大器被监视时，从 32 个伺服放大器中选择一个。

## 3.7.5 能够进行伺服放大器监视功能的监视器屏幕型号及内存容量

用于伺服放大器监视功能的监视屏幕根据 GOT 型号和被监视的伺服放大器型号而改变。  
下表说明了能够进行伺服放大器监视功能的监视屏幕的型号和内存容量。

## (1) 使用 A985GOT 时

详细功能	存储的屏幕数据	内存容量[字节]				
		For MR-J2S- □A 监视器	For MR-J2S- □CP 监视器	For MR-J2M- P8A 监视器	For MR-J2M- □DU 监视器	
伺服放大器监视数据公共信息		18416				
监视器	600 "Servo (A985) Monitor: ALL"	4132				
报警	报警显示	613 "Servo (A985) Alarms: ALL"				
	报警历史	615 "Servo (A985) Alarms Hist.: ALL"				
诊断功能	DI/DO 显示	617 "Servo (A985) I/O Display: S-A"	2436	—	—	—
		618 "Servo (A985) I/O Display: S-CP"	—	2608	—	—
		619 "Servo (A985) I/O Display: M-A IFU"	—	—	4522	—
		620 "Servo (A985) I/O Display: M-A D01"	—	—	—	3488
	功能元件显示	624 "Servo (A985) Function Dev.: S-CP"	—	2948	—	—
		625 "Servo (A985) Function Dev.: M-A IFU"	—	—	4808	—
		626 "Servo (A985) Function Dev.: M-A DRU"	—	—	—	4744
	放大器信息显示	628 "Servo (A985) Amp inf.: S-A"	2112	—	—	—
		629 "Servo (A985) Amp inf.: S-CP"	—	2188	—	—
		630 "Servo (A985) Amp inf.: M-A IFU"	—	—	2012	—
		631 "Servo (A985) Amp inf.: M-A DRU"	—	—	—	2204
	ABS 数据显示	635 "Servo (A985) ABS data: S-A"	2700	—	—	—
		636 "Servo (A985) ABS data: S-CP"	—	2916	—	—
		637 "Servo (A985) ABS data: M-A DRU"	—	—	—	2928
	单位构成列表显示	639 "Servo (A985) Unit Comp.: M-A IFU"	—	—	3444	—
		640 "Servo (A985) Unit Comp.: M-A DRU"	—	—	—	3432
参数设置	643 "Servo (A985) Parameters: S-*	3656		—	—	
	644 "Servo (A985) Parameters: M-A IFU"	—	—	3872		
	645 "Servo (A985) Parameters: M-A DRU"	—	—	—	4452	
测试	点动操作	678 "Servo (A985) Jog op.: S-*	2672		—	—
		679 "Servo (A985) Jog op.: M-A DRU"	—	—	—	2476
	定位操作	682 "Servo (A985) Positioning: S-*	3056		—	—
		683 "Servo (A985) Positioning: M-A DRU"	—	—	—	2860
	无电机运行	685 "Servo (A985) Motor-less op: S-*	2300		—	—
		686 "Servo (A985) Motor-less op: M-A DRU"	—	—	—	2140
	DO 强制输出	688 "Servo (A985) DO Forced Out: S-A"	2844	—	—	—
		689 "Servo (A985) DO Forced Out: S-CP"	—	2724	—	—
690 "Servo (A985) DO Forced Out: M-A IFU"		—	—	4692	—	
691 "Servo (A985) DO Forced Out: M-A D01"		—	—	2540	—	

## (2) 使用 A97\*GOT/A960GOT 时

详细功能	存储的屏幕数据	内存容量[字节]				
		MR-J2S-□A 监视	MR-J2S-□CP 监视	MR-J2M-P8A 监视	MR-J2M-□DU 监视	
伺服放大器监视数据公共信息		18416				
监视器	700 "Servo (A97*) Monitor: ALL"	4132				
报警	报警显示	713 "Servo (A97*) Alarms: ALL"				
	报警历史	715 "Servo (A97*) Alarms Hist.: ALL"				
诊断功能	DI/DO 显示	717 "Servo (A97*) I/O Display: S-A"	2436	—	—	—
		718 "Servo (A97*) I/O Display: S-CP"	—	2608	—	—
		719 "Servo (A97*) I/O Display: M-A IFU"	—	—	4452	—
		720 "Servo (A97*) I/O Display: M-A D01"	—	—	3488	—
	功能元件显示	724 "Servo (A97*) Function Dev.: S-CP"	—	2948	—	—
		725 "Servo (A97*) Function Dev.: M-A IFU"	—	—	4920	—
		726 "Servo (A97*) Function Dev.: M-A DRU"	—	—	—	4908
	放大器信息显示	728 "Servo (A97*) Amp inf.: S-A"	2112	—	—	—
		729 "Servo (A97*) Amp inf.: S-CP"	—	2188	—	—
		730 "Servo (A97*) Amp inf.: M-A IFU"	—	—	2012	—
		731 "Servo (A97*) Amp inf.: M-A DRU"	—	—	—	2204
	ABS 数据显示	735 "Servo (A97*) ABS data: S-A"	2700	—	—	—
		736 "Servo (A97*) ABS data: S-CP"	—	2916	—	—
		737 "Servo (A97*) ABS data: M-A DRU"	—	—	—	2928
单元组成列表显示	739 "Servo (A97*) Unit Comp.: M-A IFU"	—	—	3444	—	
	740 "Servo (A97*) Unit Comp.: M-A DRU"	—	—	—	3432	
参数设定	743 "Servo (A97*) Parameters: S-*"	3656		—	—	
	744 "Servo (A97*) Parameters: M-A IFU"	—	—	3872		
	745 "Servo (A97*) Parameters: M-A DRU"	—	—	—	4180	
测试	点动操作	778 "Servo (A97*) Jog op.: S-*"	2672		—	—
		779 "Servo (A97*) Jog op.: M-A DRU"	—	—	—	2476
	定位操作	782 "Servo (A97*) Positioning: S-*"	3056		—	—
		783 "Servo (A97*) Positioning: M-A DRU"	—	—	—	2860
		Motor-less operation				
		785 "Servo (A97*) Motor-less op: S-*"	2300		—	—
	786 "Servo (A97*) Motor-less op: M-A DRU"	—	—	—	2140	
	DO 强制输出	788 Servo (A97*) DO Forced Out: S-A"	2724	—	—	—
789 Servo (A97*) DO Forced Out: S-CP"		—	2724	—	—	
790 "Servo (A97*) DO Forced Out: M-A IFU"		—	—	4692	—	
791 "Servo (A97*) DO Forced Out: M-A D01"		—	—	2540	—	

## (3) 使用 A95\*GOT/A956WGOT 时

详细功能	存储的屏幕数据	内存容量[字节]				
		MR-J2S-□A 监视	MR-J2S-□CP 监视	MR-J2M-P8A 监视	MR-J2M-□DU 监视	
伺服放大器数据公共信息		18416				
监视器	800 "Servo (A95*) Monitor: ALL"	2252				
报警	报警显示	822 "Servo (A95*) Alarms: ALL"				
	报警历史	824 "Servo (A95*) Alarms Hist.: ALL"				
诊断功能	DI/DO 显示	826 "Servo (A95*) I/O Display: S-A"	1944	—	—	—
		827 "Servo (A95*) I/O Display: S-CP"	—	2124	—	—
		828 "Servo (A95*) I/O Display: M-A IFU"	—	—	3436	—
		829 "Servo (A95*) I/O Display: M-A D01"	—	—	—	2808
	功能元件显示	833 "Servo (A95*) Func. Dev.: S-CP"	—	2188	—	—
		834 "Servo (A95*) Func. Dev. In1: M-A IFU"	—	—	2740	—
		835 "Servo (A95*) Func. Dev. In2: M-A IFU"	—	—	2696	—
		836 "Servo (A95*) Func. Dev. Out1: M-A IFU"	—	—	2804	—
		837 "Servo (A95*) Func. Dev. Out2: M-A IFU"	—	—	2848	—
		838 "Servo (A95*) Func. Dev. In1: M-A DRU"	—	—	—	2792
		839 "Servo (A95*) Func. Dev. In2: M-A DRU"	—	—	—	2684
		840 "Servo (A95*) Func. Dev. Out1: M-A DRU"	—	—	—	2728
	放大器信息显示	841 "Servo (A95*) Func. Dev. Out2: M-A DRU"	—	—	—	2336
		843 "Servo (A95*) Amp inf.: S-A"	1396	—	—	—
		844 "Servo (A95*) Amp inf.: S-CP"	—	1472	—	—
		845 "Servo (A95*) Amp inf.: M-A IFU"	—	—	1296	—
	ABS 数据显示	846 "Servo (A95*) Amp inf.: M-A DRU"	—	—	—	1488
		850 "Servo (A95*) ABS data Cur.: S-A"	1744	—	—	—
		851 "Servo (A95*) ABS data Orig: S-A"	1816	—	—	—
		852 "Servo (A95*) ABS data Cur.: S-CP"	—	1960	—	—
853 "Servo (A95*) ABS data Orig: S-CP"		—	2032	—	—	
单元组成列表显示	854 "Servo (A95*) ABS data Cur.: M-A DRU"	—	—	—	1972	
	855 "Servo (A95*) ABS data Orig: M-A DRU"	—	—	—	2044	
	857 "Servo (A95*) Unit Comp.: M-A IFU"	—	—	2512	—	
参数设定	858 "Servo (A95*) Unit Comp.: M-A DRU"	—	—	—	2500	
	861 "Servo (A95*) Parameters: S-*"	2860		—	—	
	862 "Servo (A95*) Parameters: M-A IFU"	—	—	3064		
测试	点动操作	863 "Servo (A95*) Parameters: M-A DRU"	—	—	—	3300
		906 "Servo (A95*) Jog operation: S-*"	1944		—	—
	定位操作	907 "Servo (A95*) Jog operation: M-A DRU"	—	—	—	1752
		910 "Servo (A95*) Positioning: S-*"	2328		—	—
	无电机运行	911 "Servo (A95*) Positioning: M-A DRU"	—	—	—	2136
		913 "Servo (A95*) Motor-less op: S-*"	1584		—	—
	DO 强制输出	914 "Servo (A95*) Motor-less op: M-A DRU"	—	—	—	1388
		916 Servo (A95*) DO Forced Out: S-A"	2128	—	—	—
		917 Servo (A95*) DO Forced Out: S-CP"	—	2008	—	—
918 "Servo (A95*) DO Forced Out: M-A IFU"		—	—	3332	—	
	919 "Servo (A95*) DO Forced Out: M-A D01"	—	—	1728	—	

## 第 4 章 实用功能操作

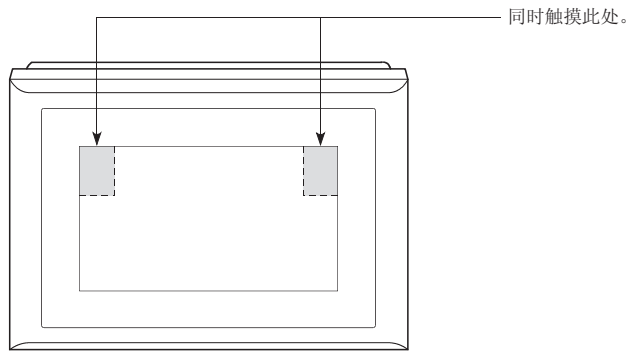
## 4.1 实用功能表

功能	说明	备注	参照章节
亮度/对比度调节	调节监视屏的亮度/对比度。	此功能依 GOT 型号而变化。	4.3 节
系统监视	在 PLC CPU 中监视或改变元件。	只有通过 GT Designer 在 GOT 中安装 OS 和监视屏数据后,此功能才被执行。	第 9 章
特殊模块监视	监视或改变特殊模块的缓冲存储器。	只有当 GOT 内存扩展并且从 GT Designer 安装了 OS 时,此功能才被执行。	第 12 章
屏幕与 OS 拷贝	内部存储器与内存卡之间进行屏幕数据拷贝 内部存储器与内存卡之间进行 OS 数据拷贝	安装 OS (从内存卡到内部存储器) 请参照 GT Designer 的帮助功能。	4.4 节
设置	设置选项包括: ● 信息显示所用的语言(日语/英语) ● 蜂鸣器声音调节 ● 外部扩音器的声音 ● 屏保等待时间 ● 屏保逆光 ● 连接到微机时的传输速率与协议 ● 翻转显示 ● 与 QCPU 连接总线上的扩展号和插槽号 ● 计算机链连接的传输速度 ● 欧姆龙/安川/日立/松下 PLC 连接的传输速度 ● 安川/松下电气公司 PLC 连接的启动时间,传输延时及 CCU 监视寄存器(仅适用于松下电气公司 PLC) ● 西门子/A-B PLC 连接的传输速度和地址 ● CC-Link (ID) 驱动程序安装的传输时间溢出设定 ● 屏保或人体感应头的禁止与允许,检测灵敏度,关闭延迟的设置 ● (仅适用于 A950 Handy GOT)夹持开关允许与禁止设置 ● 视频窗口的颜色平衡,对比度,亮度的调节。 ● 调节 RGB 窗口的时钟相位,水平位置,垂直位置,设置返回到监视屏幕的触摸键位置。		4.5 节
自检	自检功能包括如下的 GOT 硬件的诊断检查: ● 绘图检查 ● 字体检查 ● 内存卡检查 ● 内部存储器用户空间检查 ● 内部存储器 OS 空间检查 ● CPU 通讯检查 ● 触摸键检查		4.6 节
内存信息	GOT 内存信息内容包括: ● OS 版本号 ● 与 PLC CPU 通讯状态 ● 内部存储器的可用空间 ● 内存卡的有效性和可用空间 ● 梯形图监视功能的有效性		4.7 节
梯形图监视	监视 PLC CPU 上的顺控程序	只有 GOT 内存被扩展并且从 GT Designer 安装了 OS 至 GOT 时,此功能才被执行。	第 6 章
时钟	设置日期和时间。		4.8 节
清屏	显示显示区清屏。		4.9 节
网络监视	监视 MELSECNET 的线路状态。	只有当 GOT 内存被扩展并且从 GT Designer 安装了 OS 至 GOT 时,此功能被执行。	第 17 章
安全密码	改变数字输入和对对象的安全级别	如果通过 GT Designer,定义了安全密码,安全级别会被改变。	4.10 节
密码	定义一个密码来限制对实用菜单屏的访问。		4.11 节
列表编辑	PLC CPU 的 PLC 程序清单编辑	只有当 GOT 内存扩展并且从 GT Designer 安装了 OS 至 GOT 时,才能执行此功能。	第 19 章
运动监视	伺服监视/伺服参数设置的运动控制器 CPU (Q172CPU/Q173CPU)的改变	只有当 GOT 内存扩展并且从 GT Designer 安装了 OS 至 GOT 时,才能执行此功能。	第 22 章
伺服放大器监视	伺服放大器监视,伺服参数设置改变,测试操作		第 25 章


4.2 选择实用功能

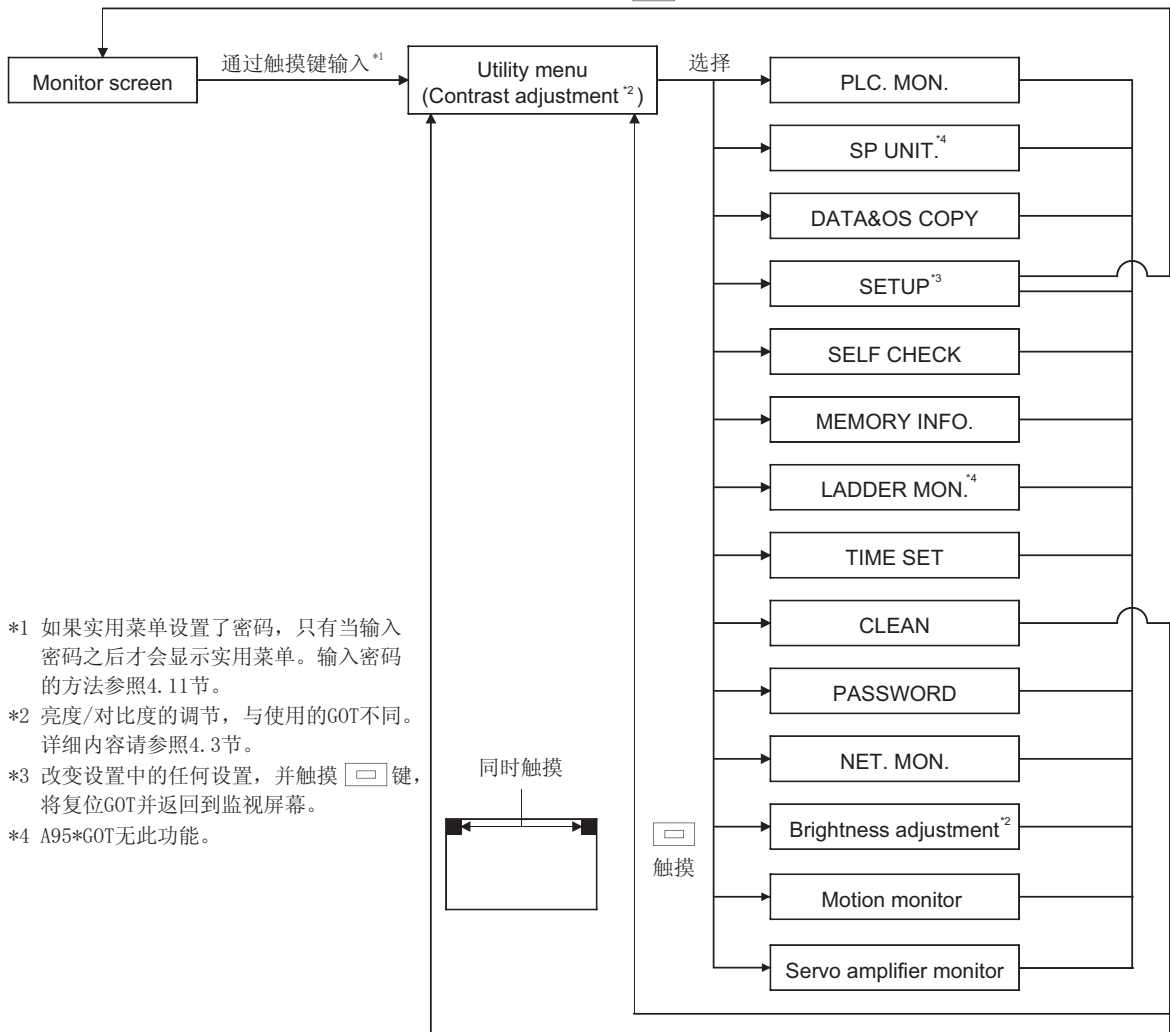
本章说明怎样选择实用功能。  
实用功能可以通过触摸屏幕来激活。  
按照下述两步骤之一来选择实用功能。


(1) 同时触摸屏幕上部左右角。



(2) 触摸显示屏上的一个触摸键，此触摸键可以在触摸键(扩展)功能设置中设定。  
下列流程图概括了选择实用功能的步骤。

改变安装数据后触摸  键



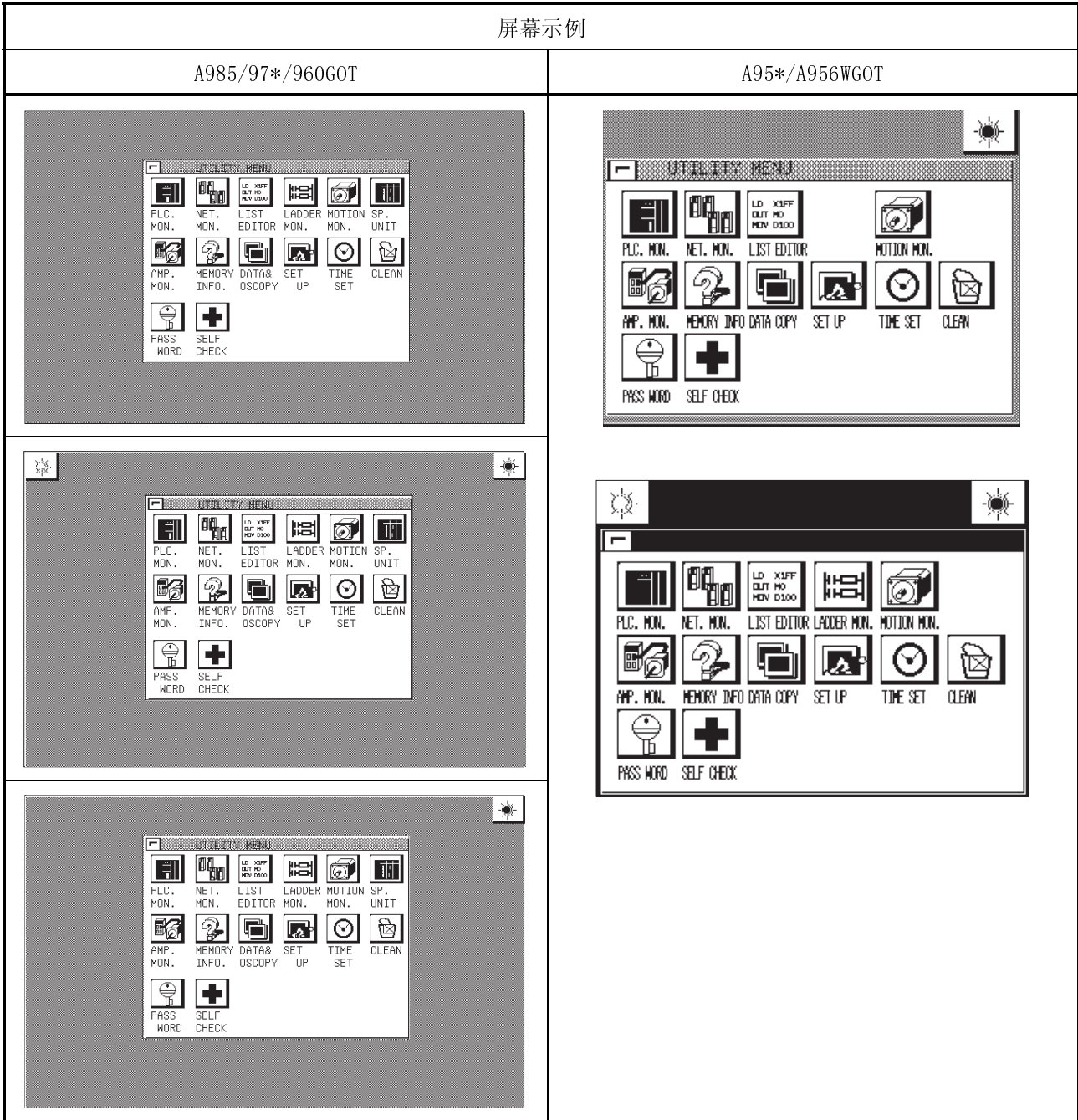
\*1 如果实用菜单设置了密码，只有当输入密码之后才会显示实用菜单。输入密码的方法参照4.11节。  
\*2 亮度/对比度的调节，与使用的GOT不同。详细内容请参照4.3节。  
\*3 改变设置中的任何设置，并触摸  键，将复位GOT并返回到监视屏幕。  
\*4 A95\*GOT无此功能。



4.3 选择实用菜单屏幕上所需的功能(调节监视屏幕上的亮度/对比度)

(1) 显示屏幕

与使用的 GOT 显示屏幕不同。



(2) 功能


- 用以选择任何实用功能的菜单屏幕。
- 用于调节监视屏幕的亮度/对比度。

## (3) 操作




## (a) 基本操作

直接触摸要选择功能的显示区域。

## (b) 返回到监视屏幕

触摸  以返回到监视屏幕。

## (c) 调节亮度/对比度

- 触摸   与屏幕顶部，进行对比度调节。
- 对比度的调节可以进行 20 段。
- 在屏幕的右上角触摸  以显示亮度调节屏幕。  
关于亮度调节屏幕调节方法的详细内容请参照 4.12 节

要点
<ul style="list-style-type: none"> <li>● 如果 GOT 没有安装 OS, 选项虽然会显示在系统监视器上, 但它们不能被选中。</li> <li>● 如果使用相应功能的下述条件不能满足, 特殊功能模块监视、梯形图监视, 网络监视、运动监视和伺服放大器监视选项可以显示在工具菜单上, 但它们不能被选中。               <ul style="list-style-type: none"> <li>(a) A985/97*/960GOT/956WGOT                   <ul style="list-style-type: none"> <li>● 内存板装在 GOT 上。</li> <li>● 扩展功能 OS 安装在 GOT 上。</li> </ul> </li> <li>(b) A95*GOT                   <ul style="list-style-type: none"> <li>● 使用了 (A95*GOT-*BD-M3) 兼容模式。</li> <li>● 扩展功能 OS 安装在 GOT 上。</li> </ul> </li> </ul> </li> <li>● 如果 GOT 连接到没有时钟功能的 PLC CPU 上, 选项可以显示在时钟窗口上, 但它们不能被选中。</li> </ul>

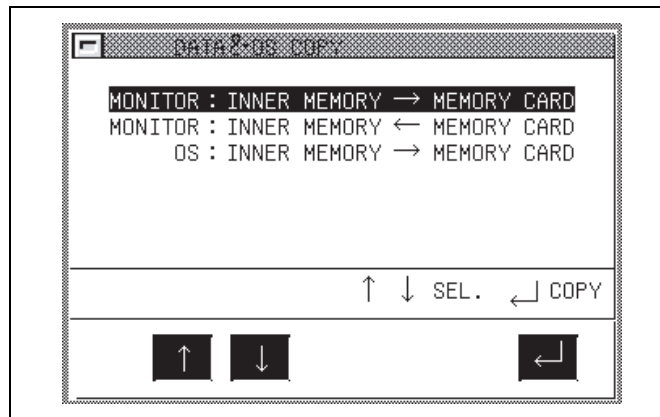
## (4) 出错信息屏幕显示

信息	原因	纠正措施
不能选中 (当系统监视、特殊模块监视、梯形图监视, 运动监视, 伺服放大器监视或时钟设置被选中时)	<ul style="list-style-type: none"> <li>● GOT 未安装 OS。</li> <li>● A985/97*/960/960WGOT 上没有安装内存卡。</li> <li>● 使用了 A95*GOT 而不是 A95*GOT-*BD-M3。</li> <li>● GOT 连接到没有时钟功能的 PLC CPU。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 安装 OS。</li> <li>● A985/97*/960/960WGOT 上安装内存卡。</li> <li>● 使用 A95*GOT-*BD-M3。</li> <li>● 用带有时钟功能的 CPU 代替原来 CPU 或者不使用时钟设置。</li> </ul>

## 4.4 在内部存储器与内存卡之间拷贝监视器数据/OS 数据（屏幕和 OS 拷贝）

## (1) 屏幕显示

屏幕显示示例



## (2) 功能

- 存储在内部存储器中的工程数据可以保存到内存卡中。
- 存储在内存卡中的工程数据可以保存到内部存储器中。
- 通过将 OS 数据从内部存储器拷贝到内存卡进行备份。

## (3) 步骤

## (a) 基本操作

- 触摸 或 来选择选项。
- 选择 键，屏幕将出现提示信息“Do you want to execute?”
- 如果你回答“是”，再次按 键。按 或 键选择其它选项，要退出备份拷贝，按 键返回到工具菜单屏幕。

## (b) 返回到实用菜单屏：

- 触摸 键返回到工具菜单屏。

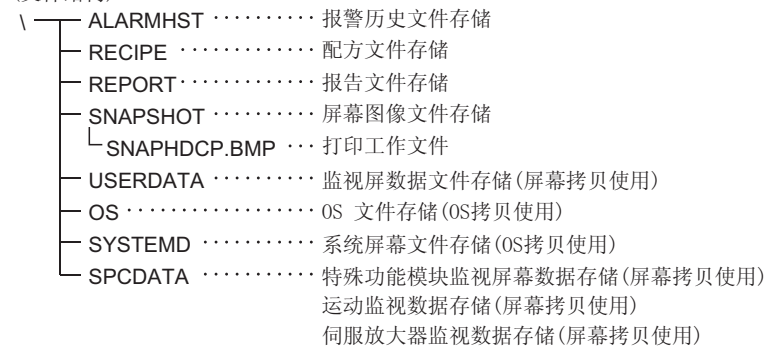
## (4) 出错信息屏幕显示

信息	原因	纠正措施
取消写保护功能	内存卡被写保护。	解除内存卡的写保护。
安装内存卡	GOT 上没有装内存卡。	在 GOT 上安装内存卡。
格式化内存卡	内存卡没有格式化。	格式化内存卡。
写错误（M-CARD 容量不够）数据传送错误	内存卡的空间不足于要写的的数据。	换一块容量大的内存卡。
M-CARD 错误，数据传送错误	拷贝过程中内存卡出现写错误，或者内存卡容量不够。	更换内存卡或提高可用的存储空间。
内存卡错误	内存卡硬件故障。	换一块新的内存卡。

## (5) 内存卡中的树形目录

存储器中的树形目录如下：

(文件结构)



## (a) 备份的屏幕数据存储于 UserData 文件夹中。

由于 OS 和屏幕数据是由相应文件夹中的 Dlist.ini 文件和 Flist.ini 文件管理的，因此要安装或下载 GT Designer OS (指定作为下载目标地的 PC 卡) 来创建内存卡。

如果用个人计算机的 Explorer 或类似软件拷贝 OS，GOT 不能识别内存卡中的数据。

## (b) 不要直接用 GT Designer 来编辑内存卡中的屏幕数据，通过用 RS-232C 电缆将个人计算机连接到 GOT，编辑上传的屏幕数据。

## (c) 要将内存卡中文件(报警历史数据，配方数据)拷贝到个人计算机或删除时，将内存卡插在个人计算机上然后用个人计算机中的 Explorer 进行拷贝或删除。

(要拷贝屏幕数据时，仅是要数据备份。要进行编辑，使用上述(b)方法)

## (d) SRAM 型内存卡可以在 GOT 上格式化。

用实用功能中的自诊断功能来检查内存卡，内存卡在被检查后自动格式化。

袖珍 PC 闪存卡不能在 GOT 上格式化，可以用个人计算机对它格式化。

关于格式化内存卡，请参考 GT Works 版本 5/GT Designer 版本 5 说明手册。

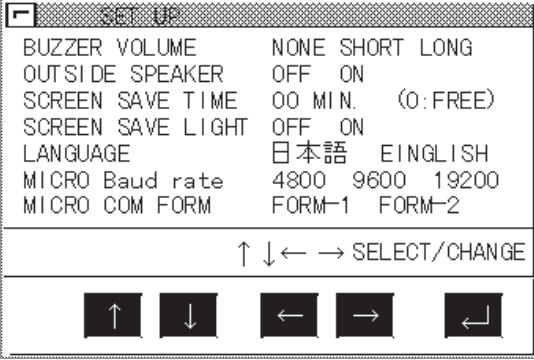
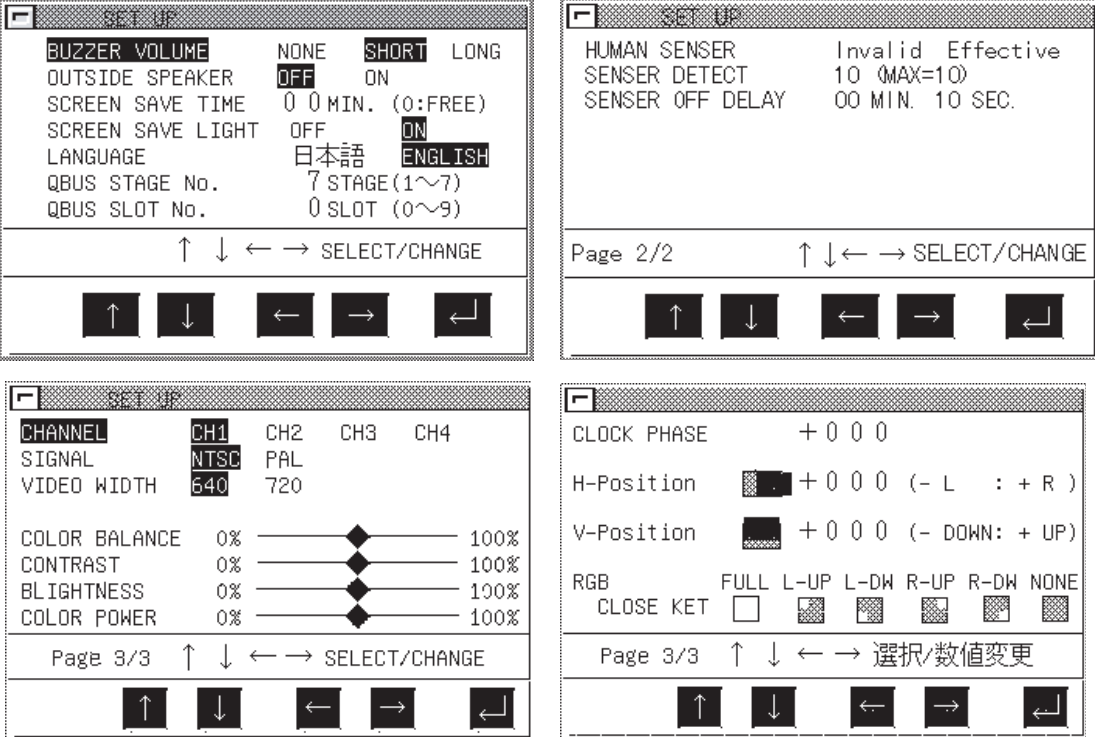
要点
不能用此功能来安装 OS (从内存卡到内部存储器)。关于 OS 安装的详细说明，请参照 GT Designer 的帮助功能。

4.5 设置 GOT 的操作环境 (设置)

要点	改变设置中的任何选项后，自动触摸  来复位 GOT 并显示监视屏幕。
----	---

(1) 屏幕显示

屏幕显示不同于使用的 GOT。

使用的 GOT	屏幕示例
A97*GOT/ A960GOT	 <p>此屏幕示例假设已安装了通讯驱动器“计算机”。</p>
A985GOT (-V)	 <p>此屏幕示例假设已安装了通讯驱动器“总线(Q)”。只有使用了 A985GOT-V, 视频窗口(通道, 等等)和 RGB 屏幕(H 位, 等等)才可设置。</p>

使用的 GOT	屏幕示例
A95*GOT	<div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; width: 45%;"> <pre> SETUP BUZZER VOLUME  NONE  SHORT  LONG SCREEN SAVE TIME  0 2 MIN. (0:FREE) SCREEN SAVE LIGHT  OFF  ON LANGUAGE         日本語  ENGLISH REVERS DISPLAY   NO    YES           </pre> <p>Page 1/2    ↑ ↓ ← → SELECT/CHANGE</p> <p style="text-align: center;">↑ ↓ ← → ↵</p> </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; width: 45%;"> <pre> SETUP Grip switch  DON'T USE USE If it is released, NO ACTION KEY OFF           </pre> <p>Page 2/2    ↑ ↓ ← → SELECT/CHANGE</p> <p style="text-align: center;">↑ ↓ ← → ↵</p> </div> </div> <p>屏幕示例假设安装的是通讯驱动器而不是“总线(A, QnA)”。</p> <p>只有使用 A950 手动 GOT 时, 夹持开关设置和夹持开关时间取消键 OFF 设置才有效。</p>

## (2) 功能

(a) 可以在任何 GOT 上设置数据

- 蜂鸣器音量  
你可选择蜂鸣器声音的音长。(出厂设置为 SHORT)
- 外部扩音器声音  
你可选择输出声音是否由外部扩音器提供 (仅适用于指定的 GT Designer 上的触摸输入声音)。  
(出厂设置为 OFF)
- 屏保时间  
设定监视屏幕显示直到被屏保功能切换关闭的时间。  
设置范围为 0—60 分钟。  
当设置为“0”时, 总是显示监视器屏幕(出厂设置为 0)
- 屏保灯  
当设置为 OFF 时, 只要屏保功能关闭显示器, 背景灯就灭掉。  
当设置为 ON 时, 当显示屏幕消失时背景灯不灭。
- 语言  
用户可选择显示在屏幕上的信息所使用的语言(日语或英语)(出厂设置为日语)

(b) 当安装了相应的通讯驱动程序后, 数据可被设置

1) 安装了总线连接器(Q)的通讯驱动程序

- QBUS 扩展号  
设置到 QCPU 总线连接器的 GOT 扩展号。  
(出厂设置为扩展号 7)
- QBUS 槽号  
在 GOT 与 QCPU 进行总线连接的位置设置槽号。(出厂设置为 0 槽)

2) 当安装了微机连接的通讯程序

- 微机连接的波特率  
当 GOT 连接到微机上时, 你可选择传输速度。(出厂设置为 19200)
- 微机连接通讯方式  
当 GOT 连接到微机上时你可选择通讯协议。(出厂设置为方式-1)

- 3) 当安装了计算机链连接(AJ71QC24)的通讯驱动程序时
  - 波特率  
设置与 QC24N 连接的传输速度。  
(出厂设置为 19200bps)
- 4) 当安装了欧姆龙/日立 PLC 连接的通讯驱动程序时
  - 波特率  
选择与欧姆龙或日立 PLC 连接的传输速度。(出厂设置为 19200bps)
- 5) 当安装了与安川 PLC 连接的通讯驱动程序时
  - 波特率  
选择传输速度 (4800, 9600, 19200, 38400)。  
(出厂设置为 19200bps)
  - 启动时间  
设置 GOT 通电后开始与 PLC CPU 通讯的时间(秒)。(出厂设置为 GL 系列 16 秒, 其它系列为 1 秒)
  - 发送信息延迟  
设置 GOT 从 PLC CPU 接受数据直到 GOT 发送下一个数据到 PLC CPU 的等待时间。(出厂设置为 0 毫秒)
- 6) 当安装了与西门子 PLC 连接的通讯驱动程序
  - 波特率  
选择传输速度 (4800, 9600, 19200, 38400)。  
(出厂设置为 19200bps)
  - 适配器地址  
指定分配给 GOT 与 HMI 适配器连接的 PROFIBUS 的 MPI 地址。(出厂设置为 2)
  - 本站 (FF) 地址  
指定连接到 GOT 与 HMI 适配器连接的 PROFIBUS 的 MPI 地址。  
指定的 PLC CPU 是”本站”, 这时监视器设备由 GT Designer 设置。  
监视器设备设置的详细说明, 请参照 GT Designer 的帮助。  
(出厂设置为 2)
- 7) 当安装了与 A-B PLC 连接的通讯驱动程序
  - 波特率  
选择传输速度 (4800, 9600, 19200, 38400)。  
(出厂设置为 19200bps)
  - 适配器地址  
设置 GOT 与 HMI 适配器连接的 DH-485 网络的地址, 只有当多个 CPU 连接到 GOT 时才需要此设置。  
将它设置为与适配器指定的 DH-485 节点同样的地址。  
DH-485 节点地址不能与 DH-485 网络上的 PLC 节点地址重复。(出厂设置为 1)
  - 本站 (FF) 地址  
指定 HMI 适配器与 PLC CPU 连接的 DH-485 网络地址。  
指定的 PLC CPU 设为“本站”, 这时监视屏幕元件由 GT Designer 设置。  
监视屏设备设置的详细说明请参照 GT Designer 的帮助。  
(出厂设置为 1)

## 8) 当安装了与松下电气公司 PLC 连接的通讯驱动程序时

- 波特率  
选择传输速度 (4800, 9600, 19200, 38400)。  
(出厂设置为 19200bps)
- 启动时间  
设置 GOT 通电后开始与 PLC CPU 通讯的时间(秒)。(出厂设置为 0 毫秒)
- 发送信息延迟  
设置 GOT 从 PLC CPU 接受数据直到 GOT 发送下一个数据到 PLC CPU 的等待时间。(出厂设置为 3 毫秒)
- C. C. U 监视器寄存  
选择是否要进行 CCU 监视器寄存。  
当多个 GOTs/外围设备通过 C. C. U 连接到一个 CPU 时, C. C. U. 最多可寄存一个单元(当 CPU 为 FP10SH, 可最多设置 5 个单元)。当使用了多于 2 个 GOT 或它们与外围设备一起使用时, 将 C. C. U. 监视器寄存设置为 “No”。

## 9) 安装了与以太网连接的通讯驱动程序时

## 10) 当网关功能被安装于扩展功能 OS 时

## 11) 当连接了 A9GT-J71E71-T 模块时

- GOT 网络号  
设置 GOT 网络号。(出厂设置为 1)
- GOT PC 站号  
设置 GOT 的站号。  
不要将它与被监视的以太网模块设置成同一站号。(出厂设置为 1)
- GOT IP 地址  
设置 GOT 的 IP 地址。
- GOT 端口号  
设置 GOT 的端口号。(出厂设置为 5001)
- 路由器地址  
当此网络通过路由器连接到了其它网络, 要设置连接了 GOT 网络的路由器地址。  
(出厂设置为 000.000.000.000)
- 子网掩码  
当 GOT 连接到被子网掩码控制的以太网网络时, 将子网掩码设置为没有子网掩码网络的通用设置, 它将在默认值下运行。  
(出厂设置为 255.255.255.000)
- 发送信息等待  
设置发送等待时间来减少网络和目标 PLC 上的负载。(出厂设置为 0)
- 发送信息时间  
设置超时时间。(出厂设置为 3)
- 启动时间  
设置 GOT 通电后开始通讯前的时间(秒)。(出厂设置为 3 毫秒)

## 12) 当安装了 CC-Link 连接(CC-Link(D))的通讯驱动程序时

- 发送信息时间  
设置超时时间。(出厂设置为 3)



## (c) 当使用了特殊 GOT 后数据可被设置

## 1) 设置显示模式 (仅适用于 A95\*GOT-LBD (-M3))

## ● 翻转显示

选中显示模式 (正常显示 (No) / 显亮显示 (Yes))。

(只能选中 A95\*GOT-LBD (-M3), 正常显示模式在发货时设置)

## 2) 人体感应头设置 (仅适用于 A985GOT (-V))

## ● 屏保人体感应头

当人体感应头检测到一个人的运动时, 可选择是否激活屏保。

(仅对 A985GOT 有效, 出厂设置为无效)

## ● 人体感应头检测灵敏度

你可选择任何 11 个级别 (0 级到 10 级) 中的人体感应头的检测灵敏度, 以便当人从 GOT 前通过时感应头可以检测到人的运动。

(仅适用于 A985GOT, 出厂设置为 10)

检测灵敏度设置	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
监视时间[秒]	0	0.1	0.2	0.4	0.8	1	1.5	2	2.5	3	4

## ● 人体感应头关闭延迟

人体感应头打开后, 当它不能检测人体的运动时, 它将被关闭。可设置关闭延迟为“00 分 10 秒”与“60 分 00 秒”。(仅适用于 A985GOT, 出厂设置为 00 分 10 秒)

## 3) 夹持开关设置 (仅适用于 A950 手动 GOT)

## ● 夹持开关

可选择是否使用夹持开关。

当设置为“USE”时, 按住夹持开关进行操作。

设置和自我诊断操作可由夹持开关独立完成。

(仅适用于 A950 Handy GOT, 出厂设置为 USE)

## ● 当被释放时

可设置按在 GOT 显示器上的触摸键在夹持开关取消时是否关闭。

当设置为“NO ACTION”时, 触摸键在释放时关闭。(仅适用于 A950 Handy GOT, 出厂设置为 KEY OFF)

## 4) 设置视频窗口 (只有当 A9GT-80V4 适合于 A985GOT-V 时才被选择)

## ● 通道

你可以选择设置视频窗口的视频通道。

每一个视频通道可以设置。

## ● 信号

你可以选择视频图片输入系统 (NTSC/PAL)。

## ● 视频宽度

你可以选择视频窗口分辨率 (720×480 点/640×480 点)

## ● 颜色平衡度/对比度/亮度/颜色强度,

你可以调节对比度, 亮度, 以及 GOT 上显示的视频图片的其它选项。(只有当 A9GT-80V4 适合于 A985GOT-V 时才被选择, 出厂设置为 50%)













5) RGB 屏幕设置(只有当 A9GT-80R1 适合于 A985GOT-V 时才被选择)

- 时钟相位  
可以调节 GOT 上显示的 RGB 屏幕的闪烁。
- 水平位置/垂直位置  
可以调节 GOT 上显示的 RGB 屏幕的位置。
- RGB 关闭键  
可以选择屏幕上将 RGB 屏幕切换为 GOT 监视屏的触摸位置。  
也可以打开/关闭位功能(RGB 显示控制位)来切换屏幕。  
关于 RGB 显示控制位,请参照 GT Works 版本 5/GT Designer 版本 5 参考手册。  
(出厂设置为 FULL)



要点		
<ul style="list-style-type: none"> <li>● 如果在指定时间内没有触摸屏幕,屏保功能将关闭显示以防止显示设备的“内耗”。特别对于 EL 显示屏幕,建议使用这种功能。</li> <li>● 人体感应头功能专用于 A985GOT。通过人体感应头检测到的信号,不经触摸屏幕,人体感应头就可自动使屏保功能无效。 使用 GOT 的系统信息功能,人体感应头检测到的信号也可被 PLC CPU 控制。系统信息功能的详细说明参考 GT Designer 帮助功能。 信号检测时间如下。</li> </ul>		
	检测 不检测	
系统信号2 (人体感应头 检测信号)	检测 不检测	
人体感应头 (操作员的运动)		5)
屏保状态	激活 不激活	
<p>1) 人体感应头无法检测的运动(在检测范围之外或移动速度过慢)。                  2) 人体感应头检测出错(约0.5秒)+因人体感应头检测灵敏性导致的延迟。                  3) 人体感应头“关闭”的延迟时间+通讯处理时间。                  4) 屏保未激活的时间。                  5) 由于人体感应头交替输出检测和不检测信号,所以需要设定人体感应头“关闭”的延迟。                  6) 人体感应头关闭延迟 + 屏保时间</p>		

## (3) 操作

## (a) 基本操作

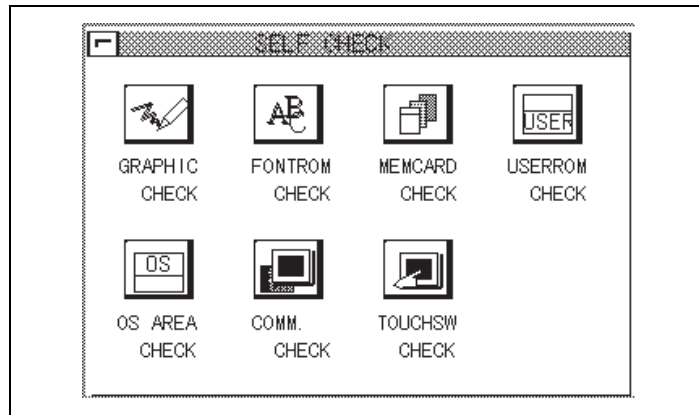
- 触摸  或  以选择需要的选项。
- 在使用 A985GOT A950 handy GOT 时, 选择 1/2 页的最后一项, 并触摸  以显示 2/2 页。
- 对于数值将要改变的设置项, 通过触摸   亮显来进行数字设置, 并轻触  或  设置数值。  
(在此之后若要选择另一设置项, 轻触  将设置项恢复亮显, 然后轻触  或  进行选择。)
- 设置后, 触摸 。  
触摸  后, GOT 将自动复位, 监视器屏幕出现

## (b) 返回每一屏幕

- 如果改变了任何设置项, 触摸  来复位并重新启动 GOT。
- 如果改变了任何设置项, 触摸  来复位并重新启动 GOT。  
显示返回到工具菜单或监视屏幕。

## 4.6 运行 GOT 硬件的诊断检测(自检)

## (1) 显示屏幕



## (2) 特点

GOT 硬件的诊断检测包括下列选项：

- 图形检查..... 允许用户对屏幕显示变色与屏幕显示短缺进行视觉检查。
- 字体检查..... 允许用户视觉检查字体大小的变形。
- 内存卡检查..... 允许用户对内存卡硬件进行检查。检查后，内存卡被初始化。
- 用户空间检查..... 允许用户对内部存储器中的用户空间进行检查。要检查内部存储器的用户空间，必须输入密码。密码为“1111”（固定的）。（输入的密码在屏幕上显示“\*\*\*\*”）检查后，用户空间中的数据被删除以释放其空间。
- OS 空间检查..... 允许用户对内部存储器中的 OS 空间进行检查。
- 通讯检查..... 允许用户检查 GOT 到 PLC CPU 的通讯。
- 触摸键检查..... 允许用户检查触摸键。

GOT 完成这些检查

## (3) 步骤

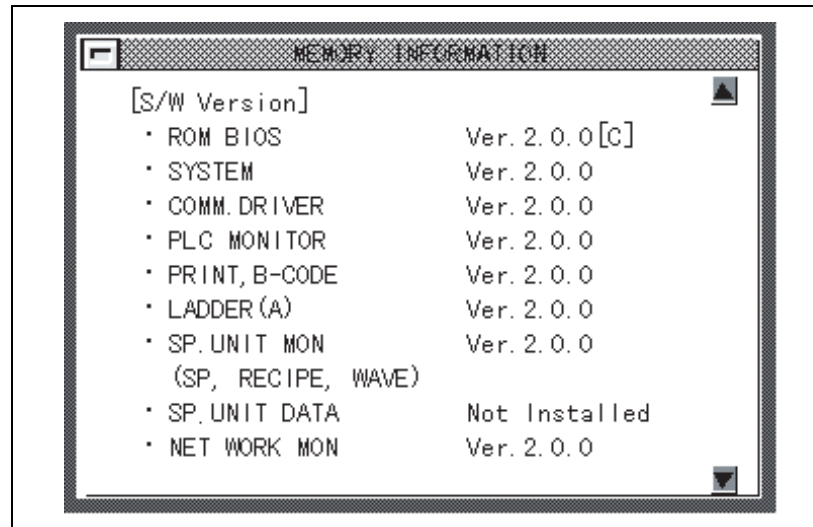
## (a) 基本操作

- 选择完成诊断检测需要的按钮。
- 根据屏幕上提示选择选项。
- 可看到选择的诊断检测成功完成的信息。
- 如果检测到出错信息，将会看到一条表述该错误的信息。
- 图象检测允许你观察下列要素：
  - 1) 整个屏幕以单色显示。显示颜色按照红—绿—蓝的顺序变化。
  - 2) 显示基本图型，包括圆和正方形。
  - 3) 椭圆和多边形在屏幕上平铺或层叠。

## 4.7 显示 GOT 内存信息(内存信息)

## (1) 显示屏幕

屏幕示例



## (2) 特点

GOT 内部存储器信息的内容包括:

- OS 版本号
- 与 PLC CPU 的通讯状态
- 内部存储器的可用空间
- 内存卡的有效性和内部存储器上的可用空间
- 梯形图监视功能的有效性

## (3) 步骤

## (a) 基本操作

轻触 ▲ ▼ 来滚动屏幕。

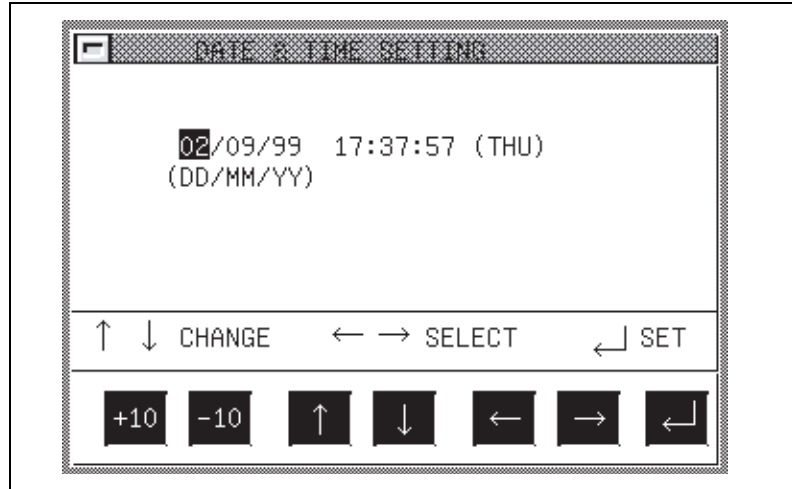
## (b) 返回实用菜单屏幕

轻触 □ 以返回实用菜单屏幕。

## 4.8 时钟设置 (时钟)

## (1) 显示屏幕

屏幕示例



\* 时钟设置屏幕出现的时间显示在窗口面板上。屏幕右上角的时间显示器指示了当前的时刻。修正好日期或时间后，检查时钟是否显示当前时间。

## (2) 特点

- 可以设置日期、时间与星期来调节 PLC CPU 与 A9GT-RS2T 的时钟。

## (3) 步骤

## (a) 基本操作

- 触摸 选择想选的选项。
- 触摸 或 ，改变数字值。
- 触摸 或 ，以 10 的增量改变数值。
- 触摸 ，来设置 PLC CPU 的时钟。

## (b) 返回实用菜单屏幕

- 触摸 ，返回实用菜单屏幕。

## 要点

- 启动系统时调整时钟。
- 当运行 PLC CPU 中的顺序程序读写时钟数据时（或者在 ACPU 的情况下 M9028 被顺序程序打开时）不能正确调整时钟。
- 与没有时钟功能的 PLC CPU 连接时，实用菜单屏幕此选项不可选。
- 当 A9GT-RS2 用作微机连接时，此选项不可选。
- 对于 MELSECNET/10 连接, 当连接目标 CPU 是 the Q00JCPU, Q00CPU 或 Q01CPU 时, 此功能无效。

## 4.9 显示清屏后的屏幕(屏幕清屏)

## (1) 显示屏幕



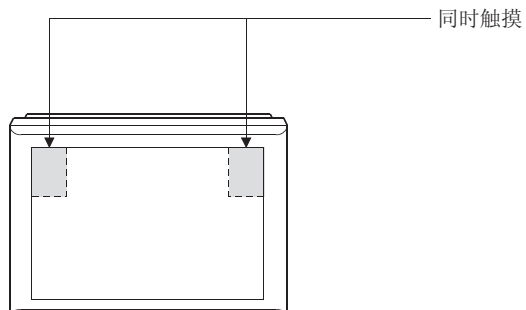
## (2) 特点

- 清除显示区时，显示黑屏。这使得屏幕易于观察。

## (3) 步骤

## (a) 基本操作

- 同时触摸屏幕的右上角与左上角，返回实用菜单屏幕。



## 4.10 改变安全级别（安全密码）

## (1) 屏幕显示



## (2) 特点

- 如果对象（数字输入或触摸键等）通过被 GT Designer 安全保护，那么它们的安全级别可以通过输入密码进行更改。
- 如果输入的字符与密码匹配，屏幕上将显示一条消息，告诉你安全级别已被正确地修改。轻触 返回实用菜单屏幕。
- 如果输入的字符与密码不匹配，屏幕上将显示出错信息。轻触 返回实用菜单屏幕。
- 密码中可以使用数字与字母[A] 到 [F]。
- 有关安全级别的详细说明，参见 GT Works 版本 5/GT Designer 版本 5 说明手册。

## (3) 步骤

## (a) 按照下列步骤输入密码：

- 触摸 ~ 和 ~ ，输入密码。
- 触摸 ，确认输入的密码。
- 改正输入的密码：轻触 删除错误字符，再输入正确字符。

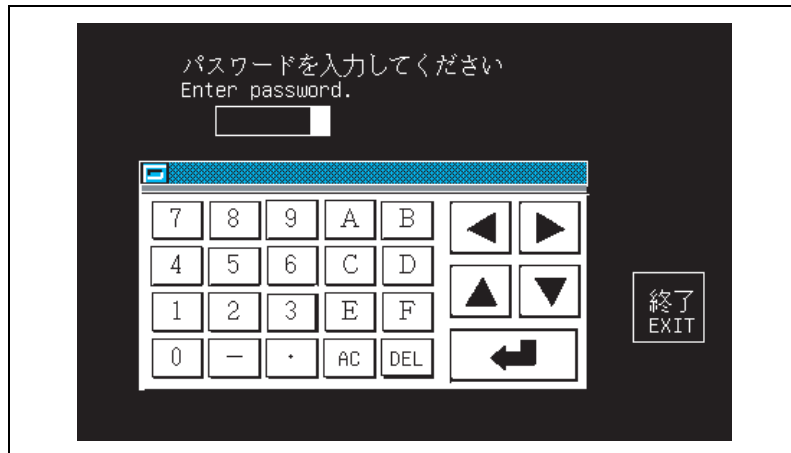
## (b) 退出密码输入：

- 触摸 ，返回前一监视屏幕。



## 4.11 控制对实用菜单的有限访问（密码）

## (1) 屏幕显示



## (2) 特点

- 可使用 GT Designer 在 GOT 上设置密码保护。如果对实用菜单屏幕的访问是被密码保护的，当你轻触屏幕的右上角和左上角或者当你触摸屏幕上的触摸键时，屏幕将显示请你输入密码的信息。  
在 GT Designer 的公共设置菜单上包含定义密码的对话框。
- 如果输入字符与密码匹配，实用菜单屏幕将被显示。
- 如果输入字符与密码不匹配，屏幕上将显示出错的信息。轻触 **Exit** 将返回到上级监视屏幕。
- 可以使用数字或字母 **A** ~ **F** 作为密码。

## (3) 步骤

(a) 按照下列步骤输入密码：

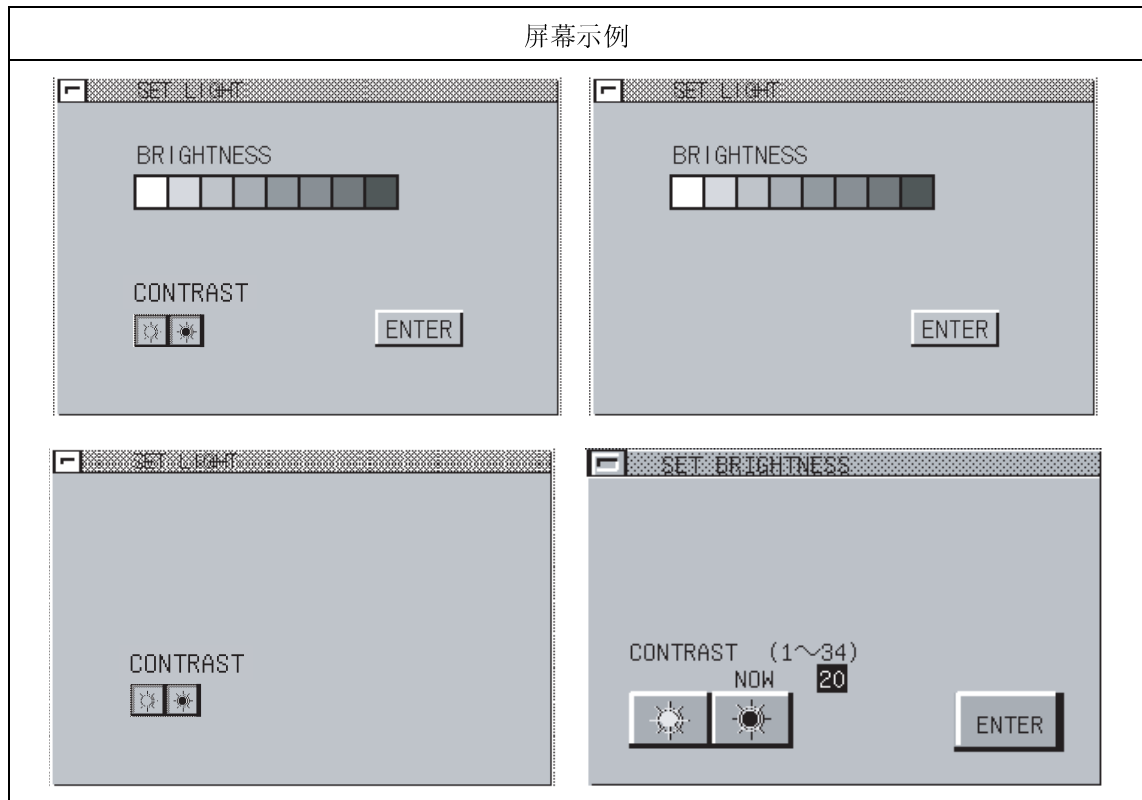
- 轻触 **0** ~ **9** 和 **A** ~ **F** 输入密码。
- 轻触 **Enter** 确认输入的密码。
- 修改输入的密码：轻触 **DEL** 删除错误字符，再输入正确字符。

(b) 退出密码输入：

- 轻触 **Exit**，返回上级监视屏幕。

## 4.12 调节专用屏幕上的监视屏幕的亮度(亮度调节)

## (1) 显示屏幕



## (2) 功能

- 用以调节监视器屏幕的亮度。

## (3) 操作

## (a) 基本操作

- 触摸  到  中任何一个，选择亮度。
- 触摸 与屏幕顶部进行对比度调节。  
你可以 20 个级别调整对比度。
- 触摸 **Enter**，将设置保存到 GOT。

## (b) 返回到实用菜单屏幕

- 触摸 返回实用菜单屏幕。

要点
<p>虽然一些 GOT 不能使用亮度调节功能，但它们在屏幕上显示亮度调节开关。亮度调节开关可以通过下述方法隐藏：</p> <p>(1)相应的 GOTs</p> <p>    型号    ： A975GOT-TBA, A970GOT-TBA</p> <p>    序列号  ： 9806AA ~ 9807AA</p> <p>    根据产品铭牌的 DATE 部分确认序列号。</p> <p>(2)方法</p> <p>    安装系统程序到 GOT。</p> <p>    安装所有的已经安装到目标 GOT 里的系统程序(ROM_BIOS 除外)。安装到 GOT 里的系统程序可以通过下述方法确认。</p> <p>    1) GOT 确认</p> <p>        用户可以通过实用功能的存储信息确认系统程序。</p> <p>    2) 从 GT Designer 确认</p> <p>        用户可以通过 GT Designer 的内部存储器信息确认系统程序。</p> <p>        关于内部存储器信息的详细内容请参照 GT Designer 的帮助功能。</p>



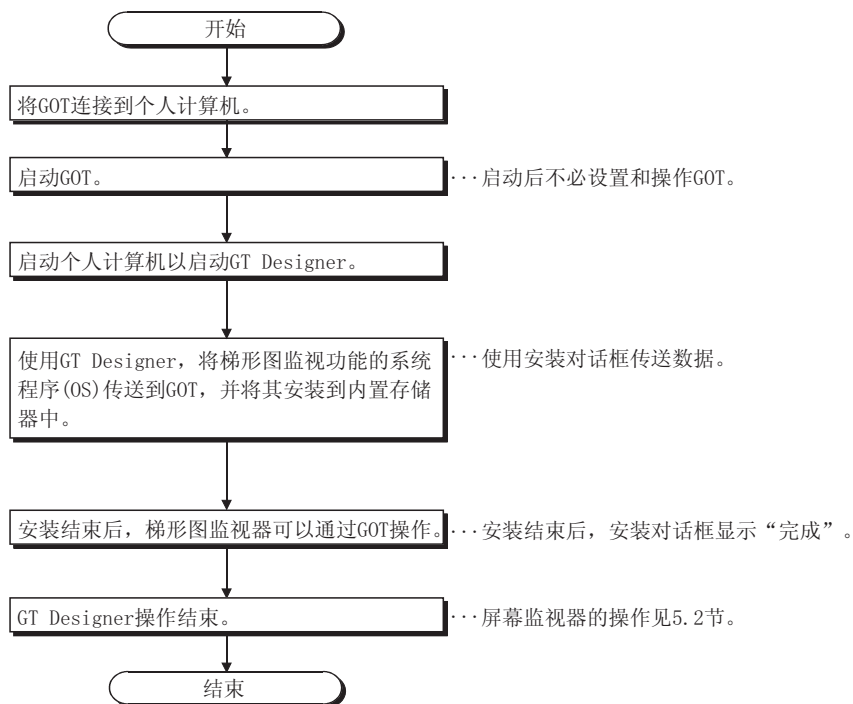
## 第 5 章 梯形图监视功能的操作步骤

使用梯形图监视功能时应遵循的操作步骤说明如下。

## 5.1 启动梯形图监视前的操作步骤

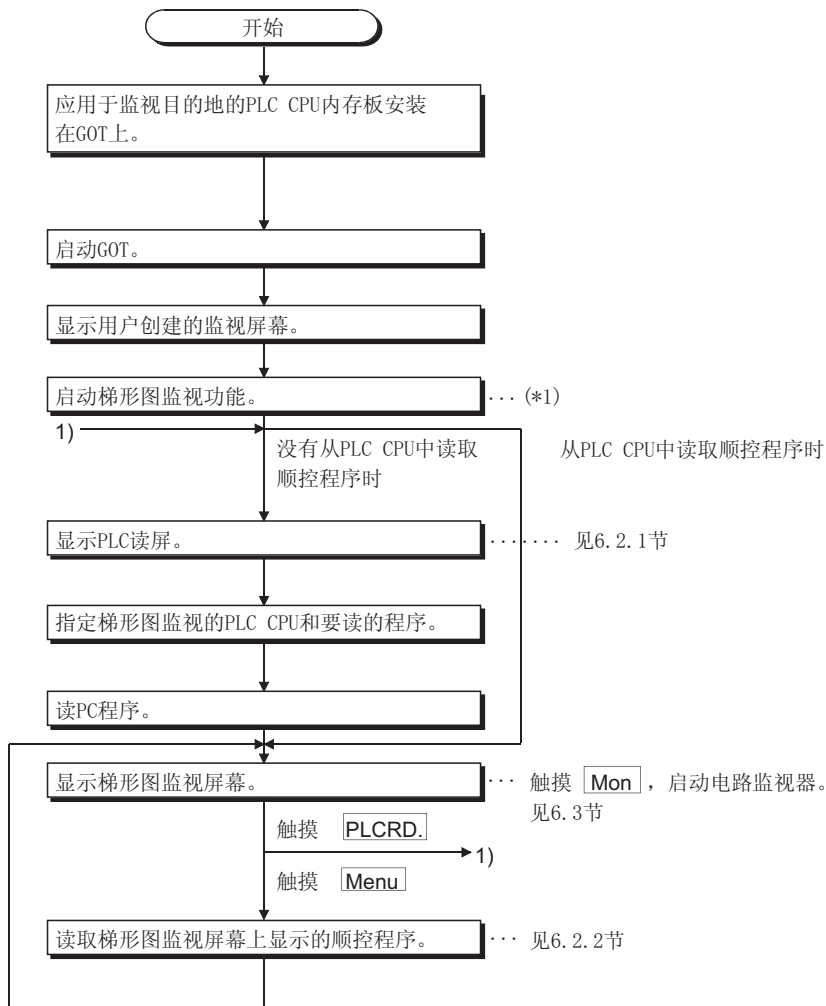
此部分是对将梯形图监视功能系统程序（OS）从 PC 机传送到 GOT 中并把它安装在内置存储器中的操作步骤的概述。

详细内容请参照 GT Designer 的帮助说明。帮助中有屏幕显示与键盘操作的详细说明。



5.2 从用户创建的监视屏幕的显示到启动梯形图监视功能的操作步骤

此部分说明了在梯形图监视功能系统程序（OS）安装到 GOT 内置存储器后，启动梯形图监视功能的每一操作时 GOT 的操作步骤。



\*1 梯形图监视功能可以由下述两种方法之一启动。  
 从触摸键启动 ..... 触摸扩展键（梯形图监视器）已设定的触摸键。  
 从GOT的实用菜单启动 ..... 在实用菜单中触摸 **LADDER MON.** 键。

5

第 6 章 各种梯形图监视屏幕操作

以下各部分描述了使用梯形图监视功能的每一屏幕的操作。

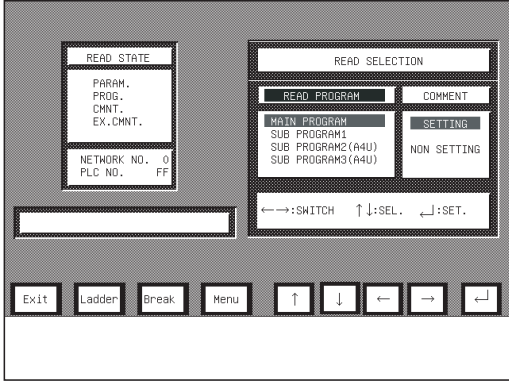
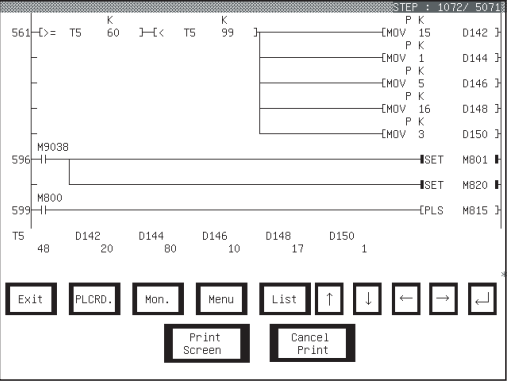
本章用来做解释的屏幕主要为 A975GOT。

梯形图监视屏幕与使用的 GOT 略有不同,两种显示屏幕之间的不同点请参照 6.1 节。

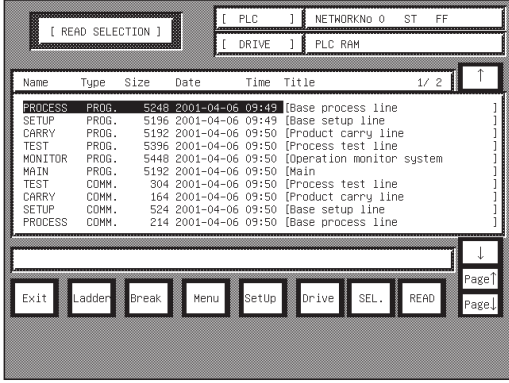
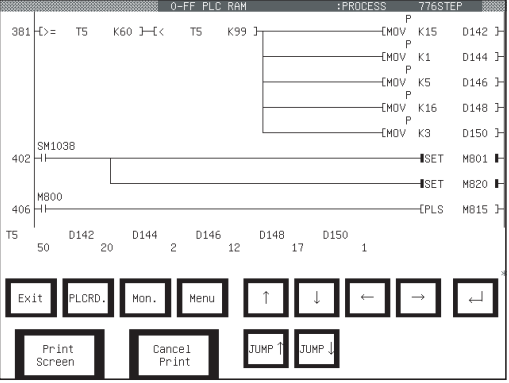
6.1 显示屏幕

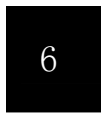
梯形图监视显示屏幕数据与使用的 GOT 及目标 PLC CPU 有所不同。

(1) MELSEC-A/FX 梯形图监视

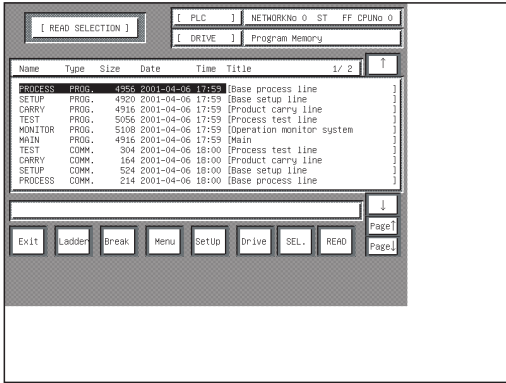
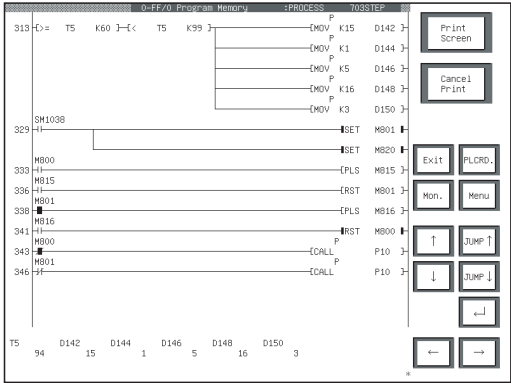
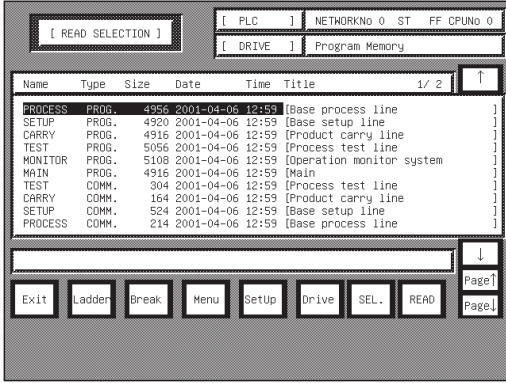
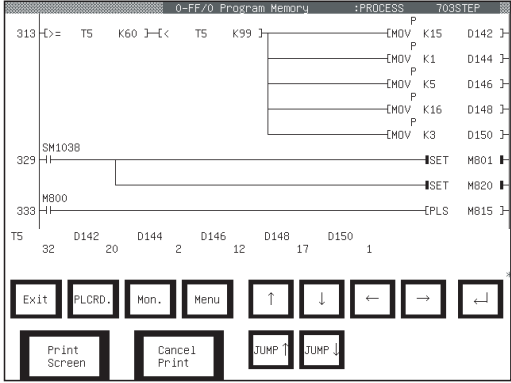
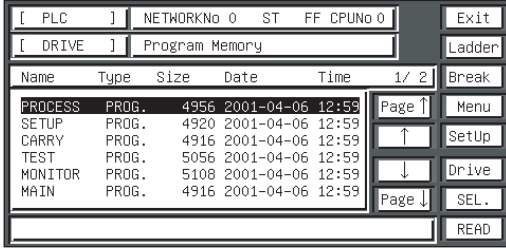
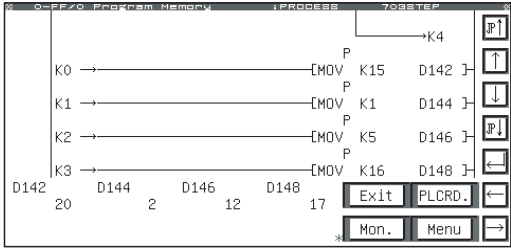
<p>GOT 型号</p> <p>A985/A97*/960GOT</p>	<p>PLC 读屏</p> 	<p>梯形图监视屏幕</p>  <ul style="list-style-type: none"> <li>● 顺控程序 ：最多显示 8 行（每行最多 11 个触点）</li> <li>● 当显示屏幕型号为 EL 时，[Print Screen] 和 [Cancel Print] 键不显示。</li> </ul>
---------------------------------------	--	---

(2) MELSEC-QnA 梯形图监视

<p>GOT 型号</p> <p>A985/A97*/960GOT</p>	<p>PLC 读屏</p> 	<p>梯形图监视屏幕</p>  <ul style="list-style-type: none"> <li>● 顺控程序 ：最多显示 8 行（每行最多 11 个触点）</li> <li>● 当显示屏幕型号为 EL 时，[Print Screen], [Cancel Print], [JUMP↑] 和 [JUMP↓] 键不显示。</li> </ul>
---------------------------------------	---	--



(3) MELSEC-Q 梯形图监视

GOT 型号	PLC 读屏	梯形图监视屏幕
A985GOT		 <ul style="list-style-type: none"> <li>● 顺控程序 ：最多显示 15 行(每行最多 11 个触点)</li> </ul>
A97*/960 GOT		 <ul style="list-style-type: none"> <li>● 顺控程序 ：最多显示 8 行(每行最多 11 个触点)</li> <li>● 当显示屏幕型号为 EL 时, [Print Screen], [Cancel Print], [JUMP ↑] 和 [JUMP ↓] 键不显示。</li> </ul>
A956WGOT	 <ul style="list-style-type: none"> <li>● 文件清单中不显示头部</li> </ul>	 <ul style="list-style-type: none"> <li>● 顺控程序 ：最多显示 5 行(每行最多 7 个触点)</li> <li>● [Print Screen] 和 [Cancel Print] 键不显示。</li> </ul>



## 6.2 监视时的屏幕操作与屏幕变化

此部分包括：执行梯形图监视功能时对从 PLC CPU 读出顺控程序的 PLC 读操作的说明，确定梯形图监视屏幕上显示的顺控程序的梯形图读操作，以及进行梯形图监视时的屏幕变化。

## 6.2.1 从 PLC 读取数据

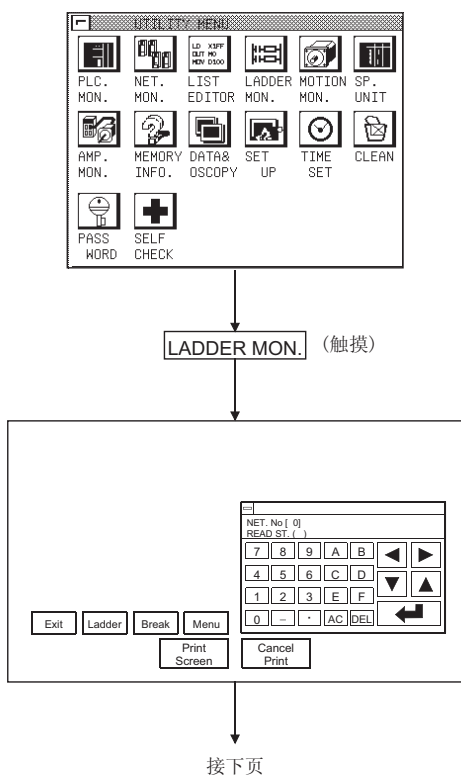
从 PLC CPU 中读出梯形图监视顺控程序的操作说明如下。

操作步骤根据被监视的 PLC CPU 而不同。

操作中使用的所有键是屏幕上显示的触摸键。触摸目标键显示的位置，输入数据。

## (1) 当执行 MELSEC-A/FX 梯形图监视时

[操作步骤]



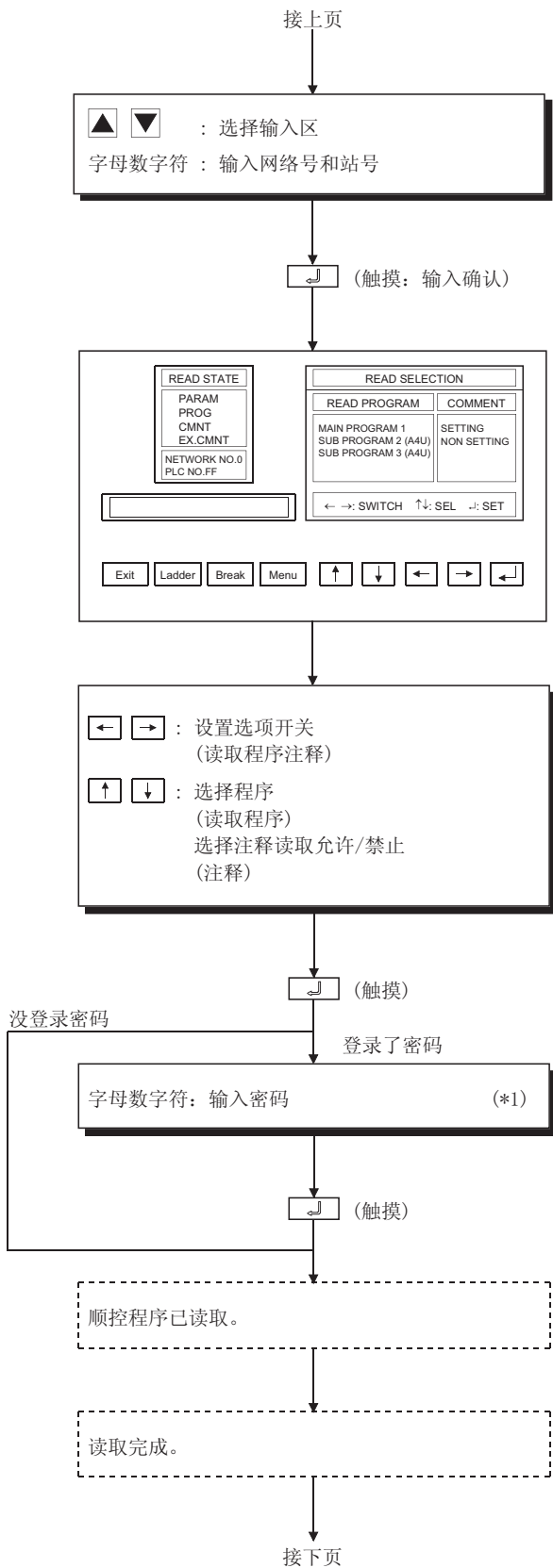
1) 触摸用户准备好的梯形图监视启动触摸开关，或触摸实用屏幕上的 **LADDER MON.** 来启动梯形图监视功能。

2) 指定目标 PLC CPU 的网络号和站号。  
(对于数据链接系统, CC-Link 系统)

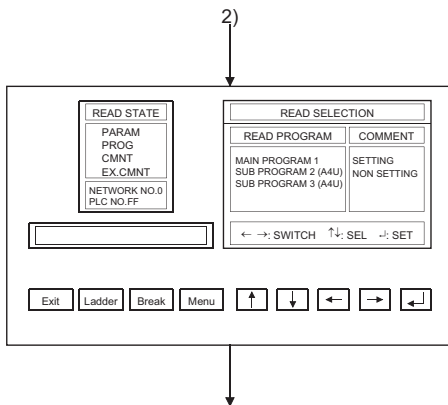
网络号 : 0  
读站 : FF (本站)  
0 (主站)  
1 ~ 64 (本地站)

(对于网络系统)

网络号 : 1 ~ 255 (主网络)  
0 (主站)  
读站 : FF (本站)  
1 ~ 64 (控制站)  
1 ~ 64 (普通站)



- 3) 在“读选择”中，指定从目标站读入的顺控程序。确定是否进行读入注释的操作。
- 4) 输入注册到该站的密码。  
如果没有注册密码，则不用输入任何字符。
- 5) 显示读过程的内容与容量。当你触摸 **Break** 时，读过程被中断。重新进行读操作时，必须从头开始。
- 6) 显示“完成”。



改变屏幕

**Exit** :切换到梯形图监视功能启动的屏幕。

**Ladder** :切换到梯形图监视屏幕。

**PLCRD.** :切换到 PLC 读操作屏幕。

\*1 输入的数据可用下列键清除。

**AC** : 清除正被输入到目标区域中的所有数据。

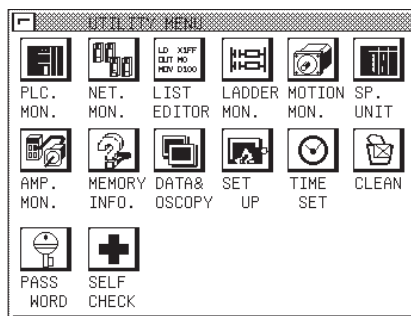
**DEL** : 清除光标位置处的一个字符。

#### 要点

一旦此数据从 PLC 中读入，它就不必再次被读入。然而，如果在此数据被读入后，从计算机下载了用户创建屏幕的数据，则该数据必须重新读入。

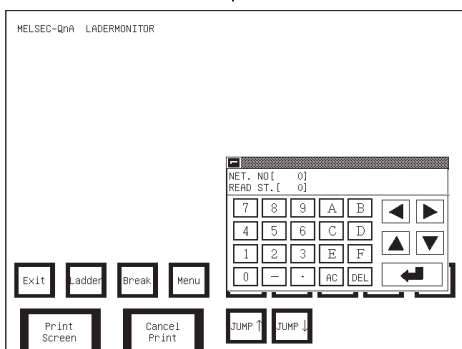
(2) 当进行 MELSEC-Q/QnA 梯形图监视时

[操作步骤]



1) 触摸用户准备的监视屏幕上的梯形图监视启动触摸键，或者触摸实用菜单屏幕上的 **LADDER MON.**，启动梯形图监视功能。

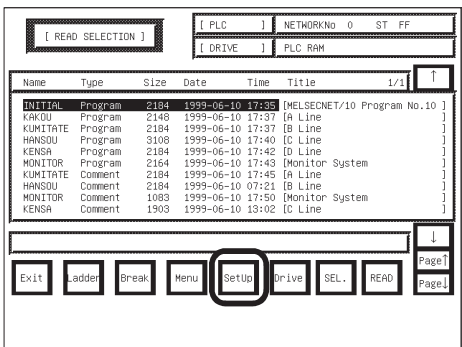
**要点**  
如果未安装 ROM\_BIOS, 将显示错误信息。触摸 **END** 按钮, 安装 ROM\_BIOS (H 版本或更新版本)。



2) 显示按键窗口被显示, 用下述键设置所用的 PLC CPU 网络号/站号/带有如下键的可用 PLC CPU 的 CPU 号\*1

- : 选择输入区域
- Alphanumeric** : 输入网络号与站号
- AC** : 清除所有输入到应用区的数据
- DEL** : 清除光标处的一个字符
- : 定义输入

**要点**  
指定使用的 PLC CPU 的网络号/可用 PLC CPU 站号和 CPU 号\*1  
(对于 CC-Link 系统)  
网络号 : 0  
站号 : 0 (主站)  
(对于网络系统)  
网络号 : 1 ~ 255 (自环路)  
站号 : 1 ~ 64 (控制站)  
          1 ~ 64 (普通站)  
(对于以太网连接)\*2  
网络号 : 1 ~ 239  
站号 : 1 ~ 64  
(多 CPU 系统)  
CPU 号 : 0 ~ 4 (CPU 号)

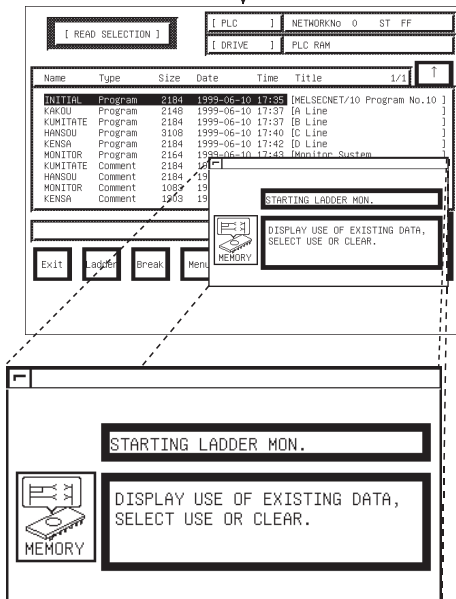


\*1 仅显示 MELSEC-Q 梯形图监视。  
\*2 必须用 GT Designer 预先设置监视目标。  
对于 MELSEC-A 梯形图监视, 指定 GT Designer 上设置的网络号/站号。  
以太网连接的监视目标设置的详细内容请参照 GT Designer 的帮助功能。

3) 出现 PLC 读屏幕  
首先, 触摸 **Set Up** 键来显示设置窗口。

接下页

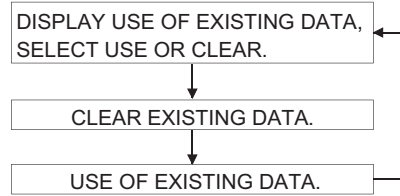
接上页



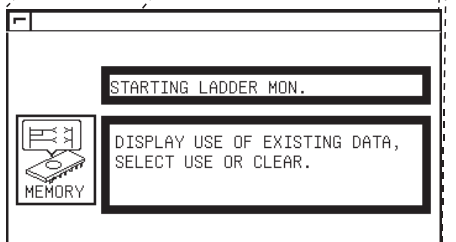
4) 出现设置窗口

为初始化梯形图监视器的启动进行设置。

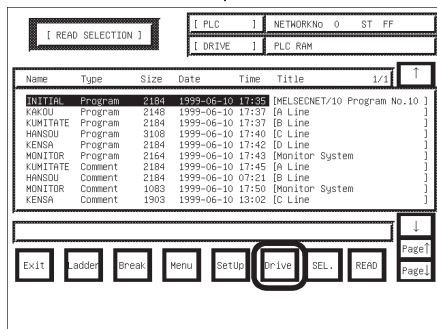
触摸 **MEMORY** 键改变如下所示的设置选择。



设置完成后, 触摸 按钮。



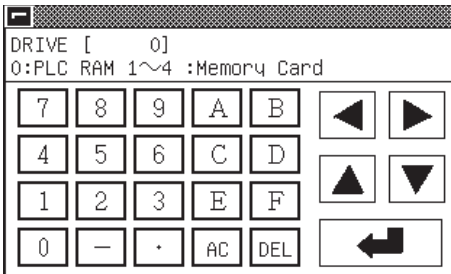
↓



5) 然后, 触摸 **Drive** 键来选择储存用来监视梯形图数据的驱动器 (可应用的存储器)。

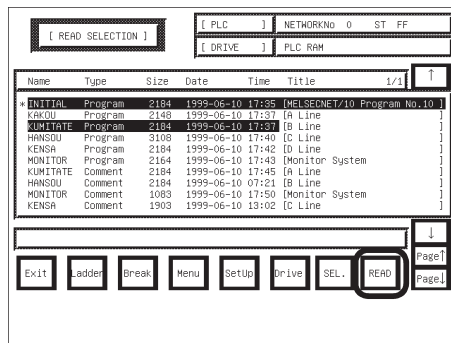
接下页

接上页



6) 出现驱动器选择窗口，使用下列键选择驱动器。（适用的存储器）

- 0** ~ **4** : 输入驱动器号
- AC** : 清除驱动器上的所有输入数据
- ←** : 定义输入

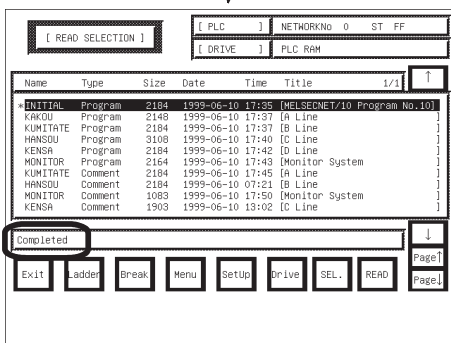


7) 显示选择的驱动器的文件列表，使用下列键选择将要读取的梯形图。

- ↑** : 上移光标
- ↓** : 下移光标
- Page ↑** : 显示前页
- Page ↓** : 显示下页
- SEL.** : 移动光标与触摸键来改变选择(\*)/取消
- READ** : 开始读入选择的梯形图

要点

- MELSEC-Q 梯形图监视  
在 PLC CPU 注册了一个密码，在开始读取的时候弹出一个文件密码窗口，输入密码。（如果没有注册密码，就不必输入密码）
- MELSEC-QnA 梯形图监视密码  
如果 PLC CPU 注册了密码，在读取开始时弹出一个梯形图监视功能的操作步骤窗口，输入密码。（如果没有注册，则不必输入。）



8) 显示读过程的内容与容量。

触摸 **Break** 来停止读。  
要重新读梯形图，就要从头开始。

9) 当“完成”信息出现时，读完成。用下述键切换屏幕。

- Exit** : 移动到梯形图监视启动时的屏幕。
- Ladder** : 移动到梯形图监视屏幕。
- Menu** : 从为网络号/站号设置窗口 (2) 开始。

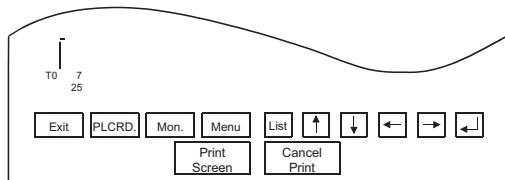
要点

一旦 PLC 读结束，从下一时刻起就不再需要 PLC 的读操作。

6.2.2 梯形图读取操作

此部分描述了从 PLC CPU 中读入的梯形图监视的目标顺控程序，此程序用于显示在梯形图监视屏幕上的操作。

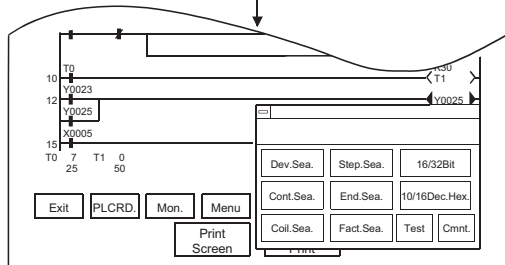
[操作步骤]



\* 屏幕左上角出现 时，触摸此键返回初始屏幕。

MENU (触摸)

如果显示如下屏幕，则不必触摸该键。



执行梯形图读取操作。

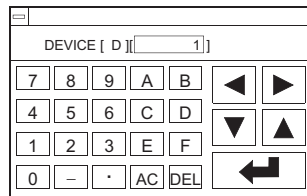
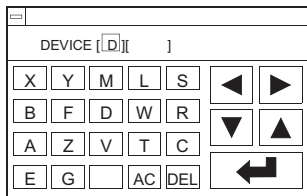
指定和读取元件时，轻触程序 (\*4) 中使用的点或线圈。

(触摸下列按键中的任一键。)

Dev.Sea. Cont.Sea. Coil.Sea.

(输入元件名时)

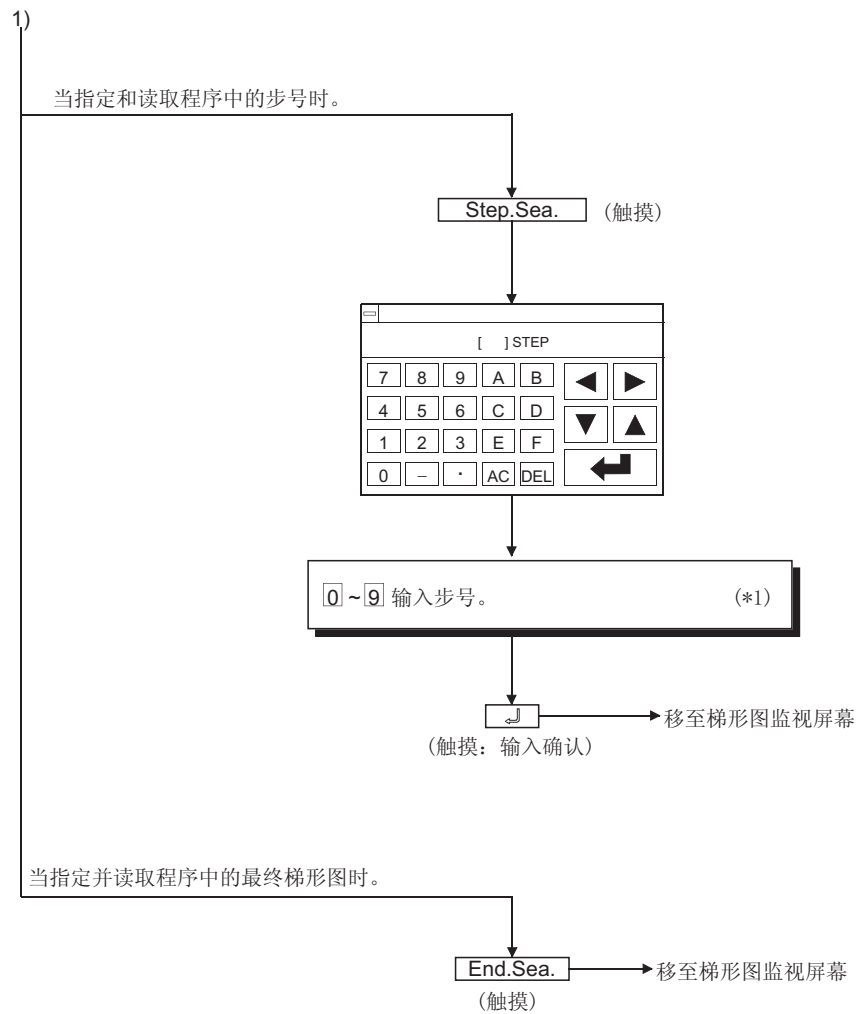
(输入元件号时)



: 选择输入区域。  
字母数字符: 输入元件名与元件号。  
(\*1)

1)

切换到梯形图监视屏幕 (\*2)  
(触摸: 输入确认)



\*1 使用下列键清除输入的数据。

**AC** : 清除所有的输入目标区的数据。

**DEL** : 删除光标处的字符。

\*2 当确定和读取程序中使用的元件、触点或线圈时，将从显示在前页的梯形图监视屏幕上的步号到最近显示的梯形图监视屏幕上的程序进行搜索。

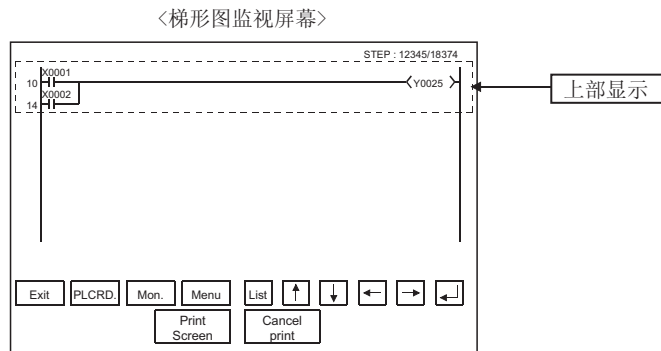
在切换到监视屏幕后，轻触 **↵** 键，可启动以同一元件进行的连续读取的操作。

如果触摸 **↵** 键以外的任何键，将取消连续读取功能。

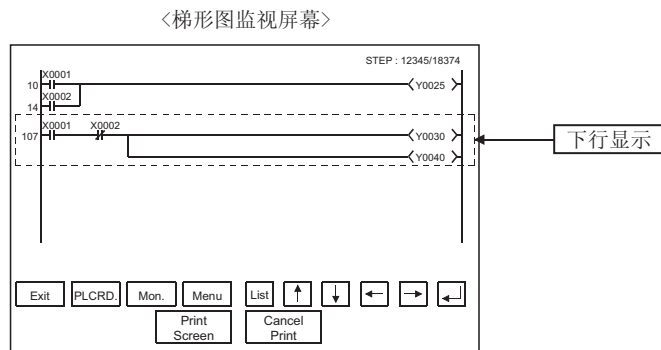


\*3 在梯形图监视期间进行元件搜索，触点搜索，或线圈搜索时，仅显示包括读操作搜索元件的梯形图块。

示例) 1) 输入“X0001”作为搜索的元件名



2) 重复相同的搜索



\*4 请注意当进行 MELSEC-QnA 梯形图监视时不能指定与读取间接指定元件(变址寄存器(z))。

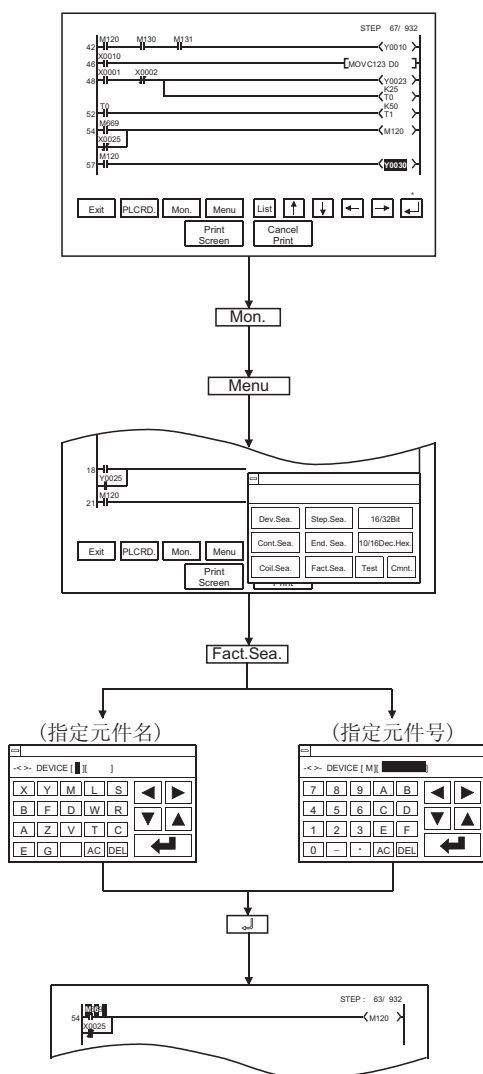
## 6.2.3 使用故障搜索

故障搜索可以使你能够检查出导致故障的梯形图块。它帮助你从此梯形图块向后搜索，从而你可以确定梯形图监视期间任何线圈耦合或断开的原因，或者它的触点是接通的还是不接通的。

## 要点

在进行 MELSEC-QnA 梯形图监视时，不能使用搜索功能。  
(不显示 **Fact.Sea.** 触摸键)

## [操作步骤]



- (1) 搜索并显示发生故障的梯形图块。

示例：当与线圈 Y0030 连接的电磁阀不能正常工作时，开始搜索线圈 Y0030，并在屏幕上显示它的梯形图块。

- (2) 触摸 **Mon.**，开始梯形图监视。

- (3) 触摸 **Menu**，然后在屏幕上显示的选项中选择 **Fact.Sea.**。

如果在未执行梯形图监视功能时，你触摸了 **Fact.Sea.**，操作依据使用的梯形图而变化。

对于 MELSEC-A 梯形图监视器：屏幕上出现“没有监视”信息，并且随后的操作不能进行。

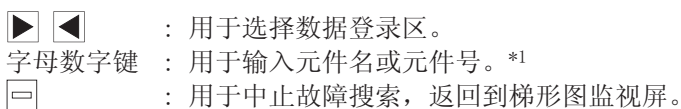
(监视功能实行后操作功能允许)

对于 MELSEC-Q 梯形图监视器：监视功能自动执行，并且随后操作允许。

故障搜索结束后，监视功能自动停止并保存搜索结果。

- (4) 屏幕上将显示你可设置元件名与元件号的另一个对话框。把线圈未耦合的任何触点设定为搜索设备。

示例：将“M120”定为搜索元件



\*1 如果你想删除任何数据条目，使用下列触摸键：

**AC**：清除输入到特定区域中的所有数据。  
**DEL**：删除光标处的字符。

- (5) 开始搜索导致故障的元件，并在梯形图监视屏幕上显示搜索结果。从梯形图监视屏幕上显示的最近的步号开始向后搜索。

请注意除 **Esc** 与 **Exit** 外的任何触摸键在故障搜索结束前都是激活的。

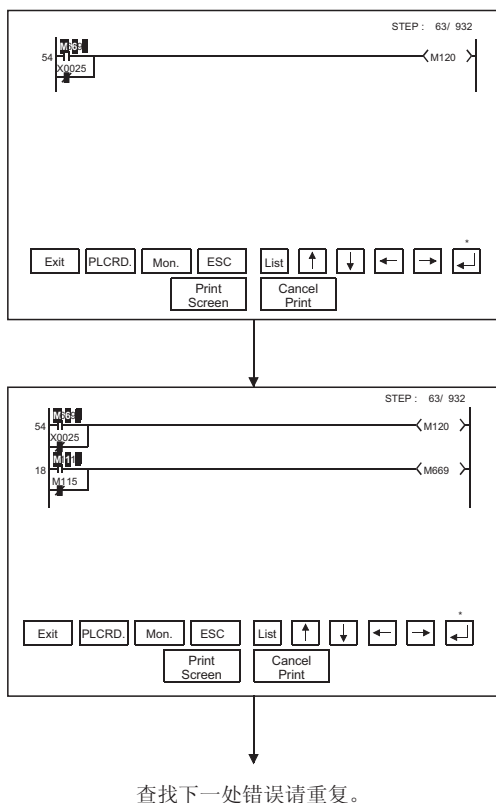
## [搜索结果]

搜索结果显示搜索元件的状态。它们在确定发生故障的元件是否导通时很有用。如果搜索结果未发现搜索元件的任何故障，屏幕上将出现“未发现程序”的信息。

## (1) 当发现搜索元件的故障时

如果搜索结果发现了搜索元件故障，对另一故障元件的搜索将自动启动。

示例：在搜索处于关闭状态的元件 M120 后，屏幕显示“M669”为导致故障的设备。



搜索处于断开状态的线圈 M120 后，显示“M669”为未导通的元件。

示例：M669

\* 搜索处于闭合状态的元件后，显示导通的元件。元件名与元件号的整个区域将在屏幕上高亮显示。

示例：M669

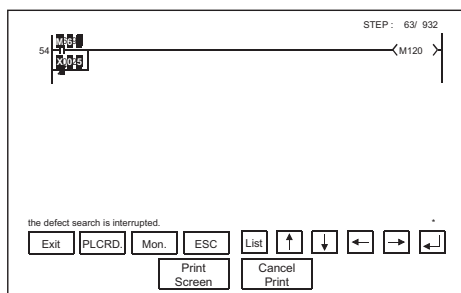
搜索处于断开状态的线圈 M669 后，“M111”将作为未导通的元件进行显示。

示例：M111

## (2) 当发现搜索元件的两个故障时

如果两个或两个以上的元件导致一个故障时，将显示“故障搜索中断”信息并且中断故障搜索。

示例：在对处于关闭状态的元件 M120 搜索后，显示“M669”与“X0025”为导致故障的元件。



在搜索处于关闭状态的线圈 M120 后，显示“M669”和“X0025”为未导通的元件。

示例：M669, X0025

\* 在搜索处于打开状态的元件时，显示导通的元件。元件名与元件号的整个区域在屏幕上高亮显示。

示例：M669, X0025





继续故障搜索时，指定发现的触点 M669 和 X0025 其中一个。

(触摸 **Esc** 后切换到 **Menu**，执行故障搜索。)

## (3) 进行故障搜索时注意事项

(a) 如果故障搜索的结果发现常闭触点故障，将自动切换到对开/闭状态原因的搜索。

(b) 故障搜索结束后，GOT 停止监视功能并显示搜索结果。  
因此，GOT 监视器屏幕显示故障搜索过程中保存的结果。

(c) 故障搜索结束后，搜索结果被显示，搜索的梯形图可以按   向后显示。  
(单梯形图块翻转)或按   (10 个梯形块跳转(仅 MELSEC-Q 梯形图监视功能有效))。

屏幕上最多可显示 100 个梯形图，搜索结果的开始或结尾显示如下信息。

- 观察搜索结果的开始，显示：“这是搜索结果的开始。”
- 观察搜索结果的结尾，显示：“这是搜索结果的结尾。”

(d) 触点和线圈的通/断显示说明如下：

1) 在自动搜索执行时


MELSEC-A 梯形图监视：显示在屏幕上全部梯形图的通/断。



MELSEC-Q 梯形图监视：显示最后一次显示的梯形图的通/断。

2) 搜索结果显示

显示最后搜索到的梯形图块的通/断和字元件的监视结果。

(e) 故障搜索开始时， 切换到  。

在故障搜索时按  来停止故障搜索并显示搜索结果。

进一步，按  键将  切换到  并显示正常梯形图。



(f) 在故障搜索操作时的屏幕说明如下：

1) 在故障搜索时显示的数据超过了一屏，屏幕将自动翻滚显示。

2) 如果在故障搜索时搜索到的梯形图梯距超过一屏

MELSEC-A 梯形图监视：屏幕将自动翻滚到梯形图的最后一行。

MELSEC-Q 梯形图监视：屏幕不能自动翻转显示梯形图。

(g) 按  键来停止故障搜索，搜索结果在屏幕上连续显示，按  键结束。

最后搜索到的梯形图显示说明如下。

- MELSEC-A 梯形图监视：不显示通/断状态。
- MELSEC-Q 梯形图监视：显示通/断状态。

## 6.2.4 触摸搜索操作

当梯形图显示一个元件的触点被触摸了,触摸搜索功能来搜索此元件的线圈,如果显示一个元件线圈被触摸了,就来搜索它的触点。

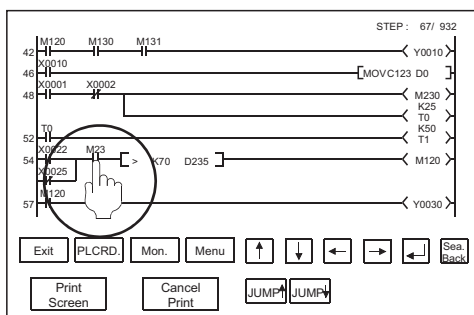
此搜索功能可以从一个梯形图的开始一直到结束。

在正常梯形图显示下,此功能总是有效的。

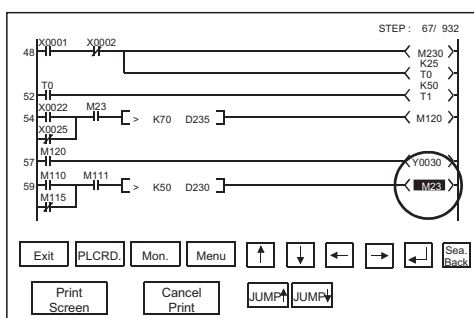
## 要点

- 当执行 MELSEC-A/FX/QnA 梯形图监视时,触摸搜索功能无效。
- 此功能除了用于触点、线圈、字元件外,不能用于其它指令。
- 当使用故障搜索功能时,触摸搜索功能无效。  
(按 **Esc** 键来终止故障搜索。)

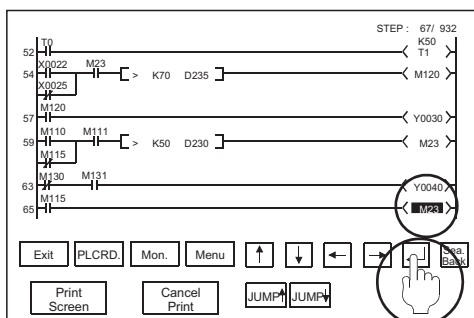
[操作步骤(当触点耦合用来搜索线圈时)]



(1) 在梯形图监视屏幕上触摸触点。

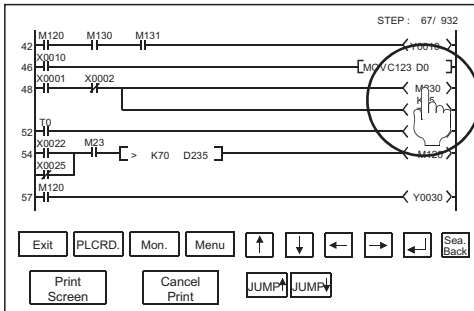


(2) 搜索触点被触摸了的线圈,显示包含搜索到的线圈的单梯形图块。  
(搜索到的元件被显亮。)

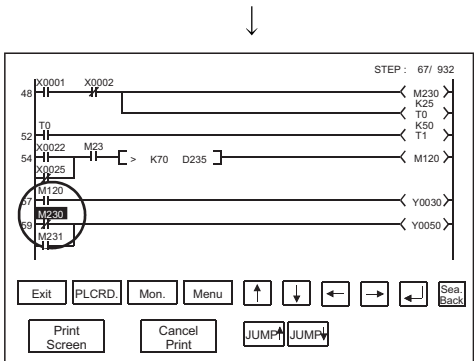


(3) 按 **Sea Back** 键继续往下搜索。

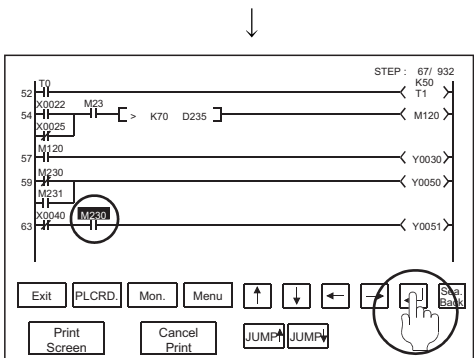
[操作步骤(当触摸线圈来搜索触点)]




(1) 触摸梯形图监视屏上的线圈。



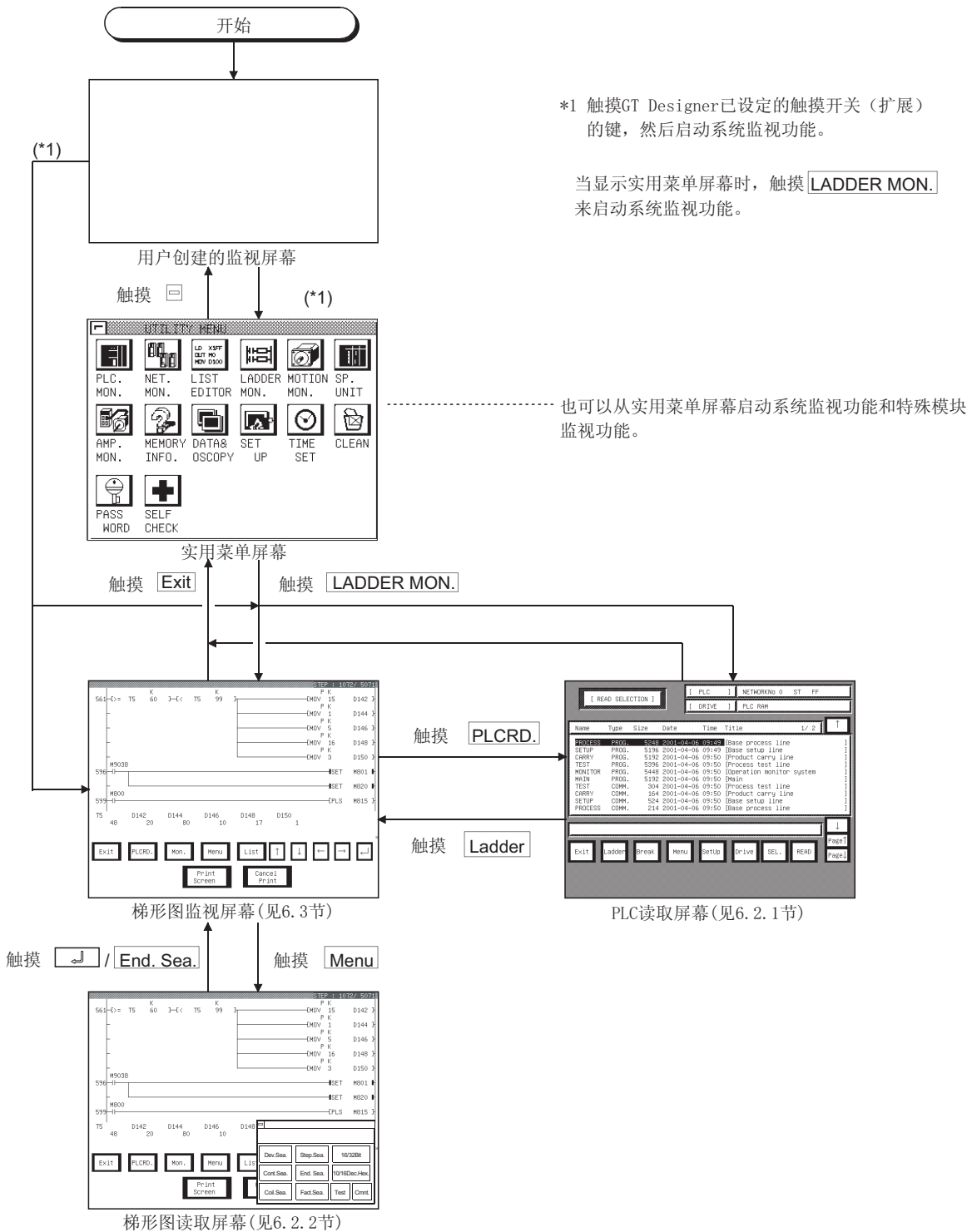
(2) 搜索线圈被触摸了的元件触点，显示包含搜索到的该触点的单梯形图。  
(搜索到的元件被显亮。)



(3) 按  键继续向下搜索梯形图。

6.2.5 屏幕切换

本节描述了进行用户创建的监视屏幕状态显示时的屏幕切换。



6.3 梯形图监视

梯形图监视屏幕显示和屏幕上端显示的键解释如下。

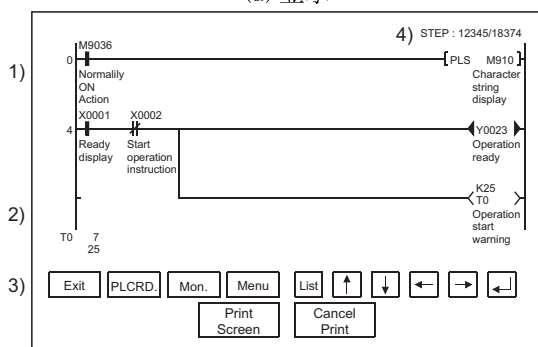
6.3.1 梯形图监视屏显示和功能键

梯形图监视屏幕根据被监视的 PLC CPU 型号的不同而不同。

<b>要点</b>
PLC 读完成后, 如果 PLC CPU 注释或注释容量改变, 梯形图监视屏上将不能正确显示注释。 如果改变了注释或注释容量, 重新启动 GOT。

(1) 当进行 MELSEC-A/FX 梯形图监视

(a) 显示



当注释不显示时 : 最多 8 行  
当注释显示时 : 最多 3 行

显示梯形图的通/断状态

● 通状态     

● 断状态     

\* MCR 命令通常显示为

1)	显示顺控程序 梯形图的一行最多可显示 11 个触点, 对于 12 个触点或多于 12 个触点, 下行继续显示。 当指定一个注释显示时, 注释也被显示, 扩展注释优先显示。(显示注释方法, 参照 6.3.3 节)
2)	字元件当前值, 定时器与计数器当前值(上行), 以及设定值(下行) 最多显示 8 个元件。 如果设定值是间接指定, 显示间接指定元件值。 (显示值的十进制与十六进制的切换, 参照 6.3.3 节)。
3)	梯形图监视屏幕操作所用的键的显示如(b)。(触摸输入)
4)	显示步数(左)和剩下的步数(右)。

(b) 功能键

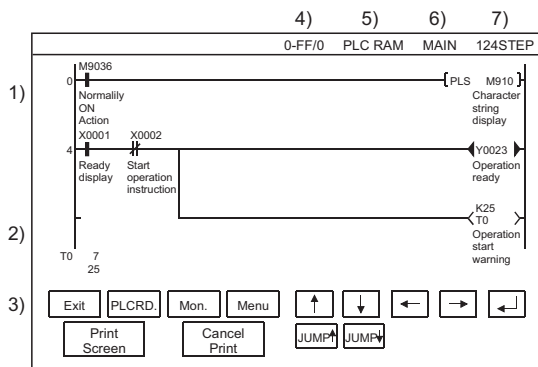
下表描述了梯形图监视屏幕操作键的功能

键	功能
	返回到梯形图监视开始的屏幕。
	将 PLC 读屏切换到读 PLC CPU (PLC 读) 监视的顺控程序。
	切换到梯形图监视菜单屏, 来指定要在梯形图监视屏幕(梯形图读)显示的顺控程序。
	启动梯形图监视屏幕上显示的顺控程序的监视。
	激活列表编辑功能。 (关于列表编辑功能的详细信息, 参照 19 章。)
	当有九个或更多的元件显示当前值和设定值时, 切换显示元件。
	显示一个梯形图, 上下翻转显示。
	当读指定元件的梯形图时, 读包含相同元件的下一段程序 (见 6.2.2 节*2)



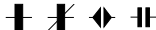
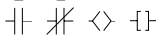
(2) 当执行 MELSEC-Q/QnA 梯形图监视时

(a) 显示



注释不显示时 : 最多 8 行  
 注释显示时 : 最多 3 行

梯形图监视的通/断状态显示

● 通状态   
 ● 断状态 

\* MCR 命令通常显示为 .

1)	顺控程序显示 梯形图的一行最多可显示 11 个触点, 对于多于 12 个触点或多于 12 个触点, 下行继续显示。*1 当指定一个注释显示时, 注释也被显示, 扩展注释优先显示。(显示注释方法, 参照 6.3.3 节。)
2)	字元件当前值, 定时器与计数器当前值(上行), 以及设定值(下行) 最多显示 8 个元件。如果设定值是间接指定, 显示间接指定元件值。 (显示值的十进制与十六进制的切换, 参照 6.3.3 节)
3)	梯形图监视屏操作所用的键的显示如(b) (触摸输入)。 *2
4)	网络号, 站号, 和 CPU 号显示。
5)	驱动器显示。
6)	PLC 程序的文件名显示。
7)	当前监视器 PLC 程序中所有的步数显示。










\*1 根据 GOT 模式, MELSEC-Q 梯形图监视屏幕提供的显示说明如下:




- A985GOT: 最多显示 15 行(1 行 最多 11 个触点)
- A956WGOT: 最多显示 5 行(1 行最多 7 个触点)

\*2 当使用 A985GOT 或 A956WGOT 时, MELSEC-Q 梯形图监视屏幕右侧显示操作键。

(b) 按键功能

下表描述了梯形图监视屏幕操作键的功能。

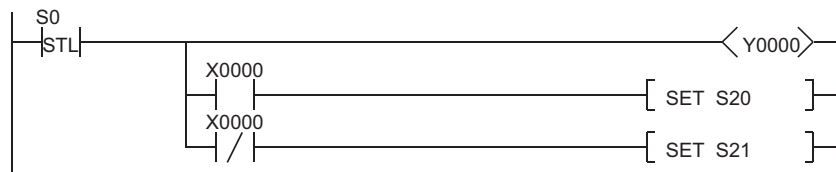
按键	功能
	返回到梯形图监视开始的屏幕。
	将 PLC 读屏切换到读 PLC CPU (PLC 读) 监视的顺控程序。
	切换到梯形图监视菜单单屏幕, 来指定要在梯形图监视屏幕(梯形图读)显示的顺控程序。
	启动梯形图监视屏幕上显示的顺控程序的监视。
	当有九个或更多的元件显示当前值和设定值时, 切换显示元件。
	显示一个梯形图, 上下翻转显示。
	当读指定元件的梯形图时, 读包含相同元件的下一段程序。(见 6.2.2 节 *2)
	显示元件/触点/线圈搜索或触摸搜索的搜索前一条历史记录。
	每次向上或向下翻转显示十个梯形图。

要点
关于 <b>Sea. Back</b> 键
<ul style="list-style-type: none"> <li>● 按下 <b>Sea. Back</b> 键后立即返回到历史事件中去, 不能使用  键来进行连续元件搜索。</li> <li>● 使用 <b>Sea. Back</b> 键, 你可返回到最多至 100 个梯形图的历史事件中。</li> <li>● 如果执行下列任何操作, 将终止搜索历史事件并返回到正常梯形图显示中来。             <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 触摸了   键 (当一屏不够放置单梯形图块时, 可以翻转屏幕观看。)</li> <li>2. 触摸了 <b>JUMP↑</b> <b>JUMP↓</b> 键</li> <li>3. 执行梯块搜索, END 搜索或故障搜索</li> <li>4. 注释显示改变</li> <li>5. 触摸 <b>PLCRD.</b> 来观看新的梯形图</li> </ol> </li> </ul>

### 6.3.2 梯形图监视时的注意事项

#### (1) 连接 FXCPU 时

- (a) 注释显示仅是英文注释。
- (b) 在 PLC 读操作, 只能在本站中进行。
- (c) STL (步梯形图), FXCPU 异或指令, 不是触点, 但也可以看作一个指令并按以下方式显示:  
用 FX 外围设备监视时



用 GOT 进行梯形图监视时



- (d) 当搜索 STL 指令时, 搜索元件搜索的“S(状态)”。

#### (2) 连接运动控制器 CPU

- (a) 当 SVST 指令中 OS 版本为“SV5\*\*”, “J\*\*”将作为 MC 标签名出现。

6.3.3 切换显示形式(十进制/十六进制)和开/关注释显示

用户可以切换梯形图显示的字元件值或定时器/计数器值的显示格式(十进制/十六进制), 用户也可以确定是否显示目标元件的注释。

1) 切换显示形式(十进制/十六进制)

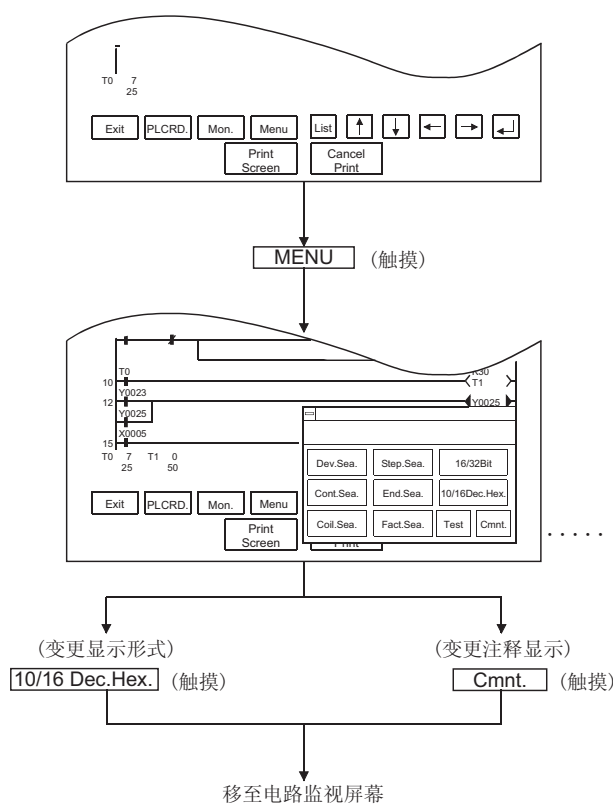
在监视时, 显示字元件当前值, 定时器/计数器当前值(上行), 十进制或十六进制(当十进制显示, 显示改变到十六进制)格式的设定值(下行)。

2) 启动和关闭注释显示

显示写到目标 PLC CPU 中的内容(当没有注释显示时, 它将启动注释显示)。注释显示优先级: 扩展注释>英文注释。

显示改变的操作说明如下。

[操作步骤]

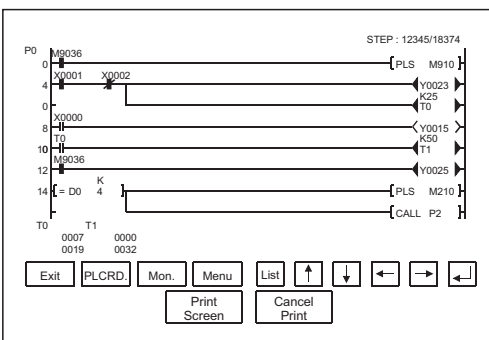


\* 在屏幕的左上角出现 图标时, 触摸它来返回到原始屏幕。

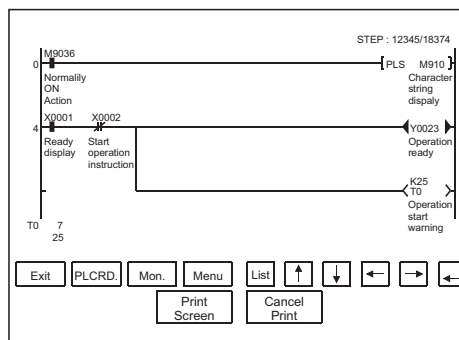
如果显示下部屏幕时, 没有必要触摸它。

触摸梯形图监视屏幕菜单的合适显示位置。切换到梯形图监视屏幕后, 当你触摸 **Mon.** 时, 字元件值为 **Mon.**。

(变更至十六位显示)



(变更至注释显示)



6.3.4 改变元件值



**注意**

- 在开始梯形图监视测试操作之前,仔细阅读说明手册并完全理解它的操作(位元件的开/关,修改字元件的当前值,修改定时器/计数器设置,修改当前值,或者修改缓冲内存的当前值)。  
除此之外,在对元件进行测试操作时不要进行数据修改,因为它正对系统进行关键操作。  
这会因为错误输出或误功能导致事故。

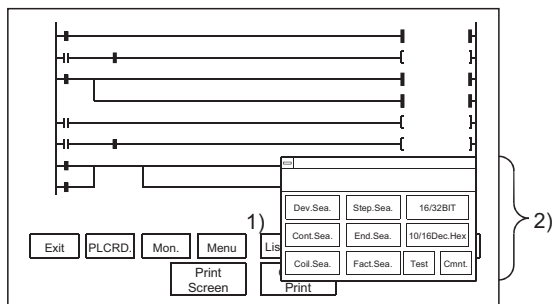
在梯形图监视时改变屏幕上的元件值的说明如下:

可以定时器/计数器值显示的格式(十进制/十六进制)切换,以相关元件(开/关)注释的显示。

(1) 改变元件值的方法

在梯形图监视时元件值改变方法如下。

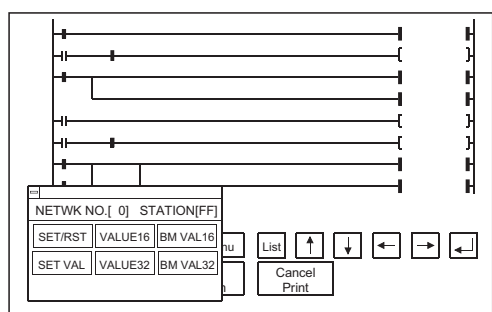
<电路监视屏幕>



按 **LADDER MON.** 键来显示梯形图监视屏幕。

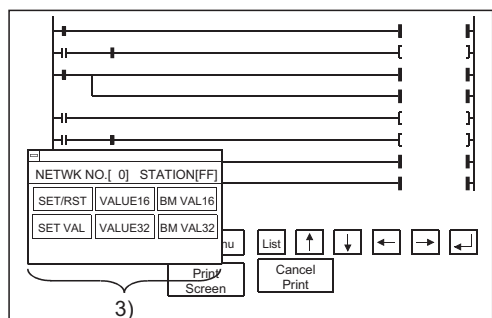
- 1) 按 **Menu** 键来显示 2) 所示的屏幕。
- 2) 按 **Test** 键来显示测试窗口。

[使用A970GOT-STN TFT时]



- 3) 在测试窗口打开之前,参见 9.6 节完成必要操作。  
当元件改变完成后,改变内容将在梯形图监视中验证。

[使用A960GOT-EL时]

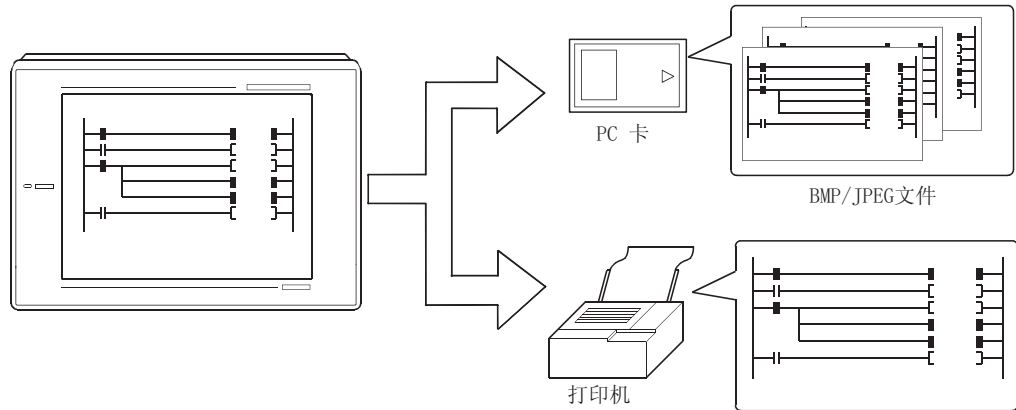


**注释**

字元件的当前值显示由于测试窗口而隐藏。  
通过 **→** **←** 键输入,可以翻转到左/右来显示隐藏的当前值。

## 6.3.5 关于硬拷贝输出

本节说明了在梯形图监视时怎样用打印机打印梯形图监视屏幕或将它以 BMP/JPEG 文件格式保存在 PC 卡中。



根据使用不同的 GOT，以下述对应的方法输出硬拷贝。

- (1) 当使用的 GOT 为 A985GOT 或 A97\*GOT 时  
触摸 **Print Screen** 或 **Cancel Print** 键将梯形图监视屏幕显示输出到硬拷贝。
- (2) 当使用的 GOT 为 A95\*GOT 或 A956WGOT 时  
设置 GT Designer 上硬拷贝功能的开始/停止触发元件，开启或关闭此元件来输出硬拷贝

要点
<ul style="list-style-type: none"> <li>● 当要打印输出梯形图监视屏幕时，要将选择驱动程序安装到 GOT。</li> <li>● 在 GT Designe 的硬拷贝设置中设置硬拷贝的输出设备 (PC 卡/打印机)。硬拷贝设置的详细内容请参照 GT Designer 的帮助功能。</li> </ul>



## 第 7 章 梯形图监视的出错显示与处理

下表所示为梯形图监视操作中显示的出错信息和处理方法。

出错信息	说明	处理方法
登录代码不匹配	输入的密码与在目标 PLC CPU 中注册的不同。	查看在目标 PLC CPU 中注册的密码, 然后重新输入。
未找到文件	(1) 未读顺控程序就试图切换到梯形图监视屏幕。 (2) 选择文件并按下了 <b>Read</b> 键, 但被选的文件在 PLC 的驱动器中不存在。	读取写入目标 PLC CPU 中的顺控程序。 (示例) 子顺控程序只能指定为 A3 ;CPU/A4UCPU
PLC 通讯故障	(1) 不能与指定网络号或站号的 PLC CPU 进行通讯。 (2) 指定的驱动器不存在。	检查并修正下列内容: (1) 指定的 PLC CPU 是否存在? (2) 是否联机? (数据通讯状态?) (3) 是否发生了故障?
锁住了其它设备, 请取消	文件与外围设备互锁 (GX Developer, GPPQ)。	在用外围设备 (GX Developer, GPPQ) 读写后, 再次读文件。
驱动器不存在, 驱动器出错	(1) 指定驱动器不存在。 (2) 指定的驱动器出错。	(1) 检查指定驱动器是否存在 (2) 检查指定驱动器是否出错。
登录代码不匹配	输入的的密码与相应的 PLC CPU 注册的文件密码不符。	确认注册到相应 PLC CPU 驱动器的文件密码, 重新输入。
未找到文件	选中文件并按 <b>Read</b> 键后, 选中的文件在 PLC CPU 驱动器中不存在。	(1) 从网络号/站号输入屏幕上的 PLC 中进行读取, 并更新文件列表。 (2) 改变指定的驱动器 (相应内存)。
被其它机器使用, 请取消	顺控或注释正被外围设备使用 (GX Developer)。	外围设备 (GX Developer) 读写结束后, 再读文件。
只读取 2M 字节注释, 因为它超过了 2M 字节。	只有 2M 的注释文件被读, 因为它的超过了 2M 字节。	_____
外部 CPU 复位/元件范围, 特殊模块非法访问	访问的特殊模块是坏的或根本就不存在。	检查系统配置





## 第 8 章 系统监视功能操作步骤

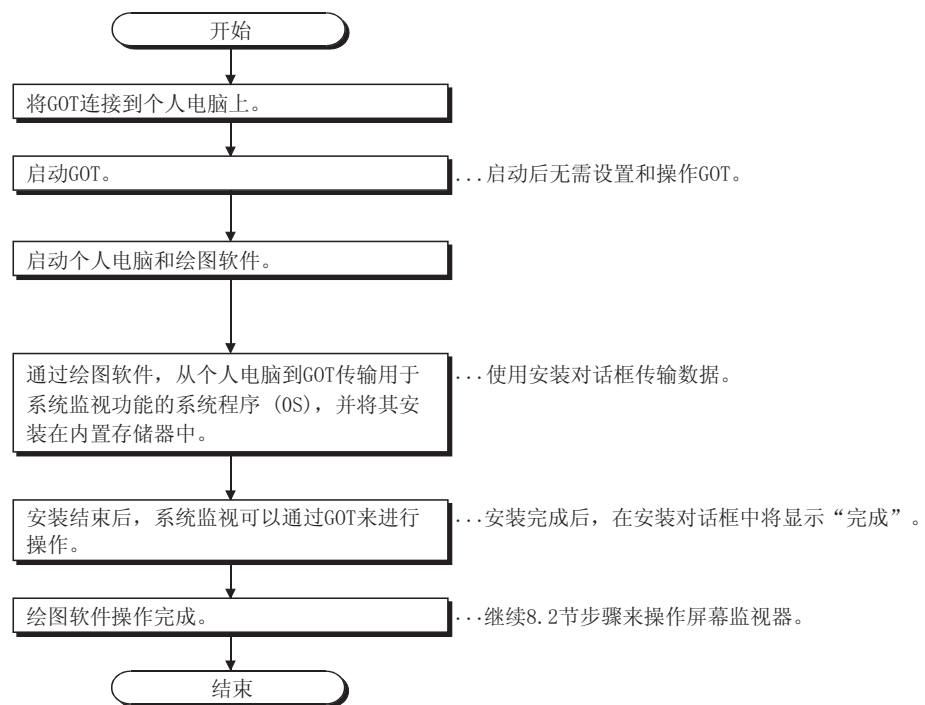
本节说明系统监视功能的操作步骤。

## 8.1 系统监视启动前的操作步骤

本节包括从个人电脑为系统监视功能传输系统程序（OS）至 GOT 直到操作系统被安装在内置存储器中的整个流程概要。

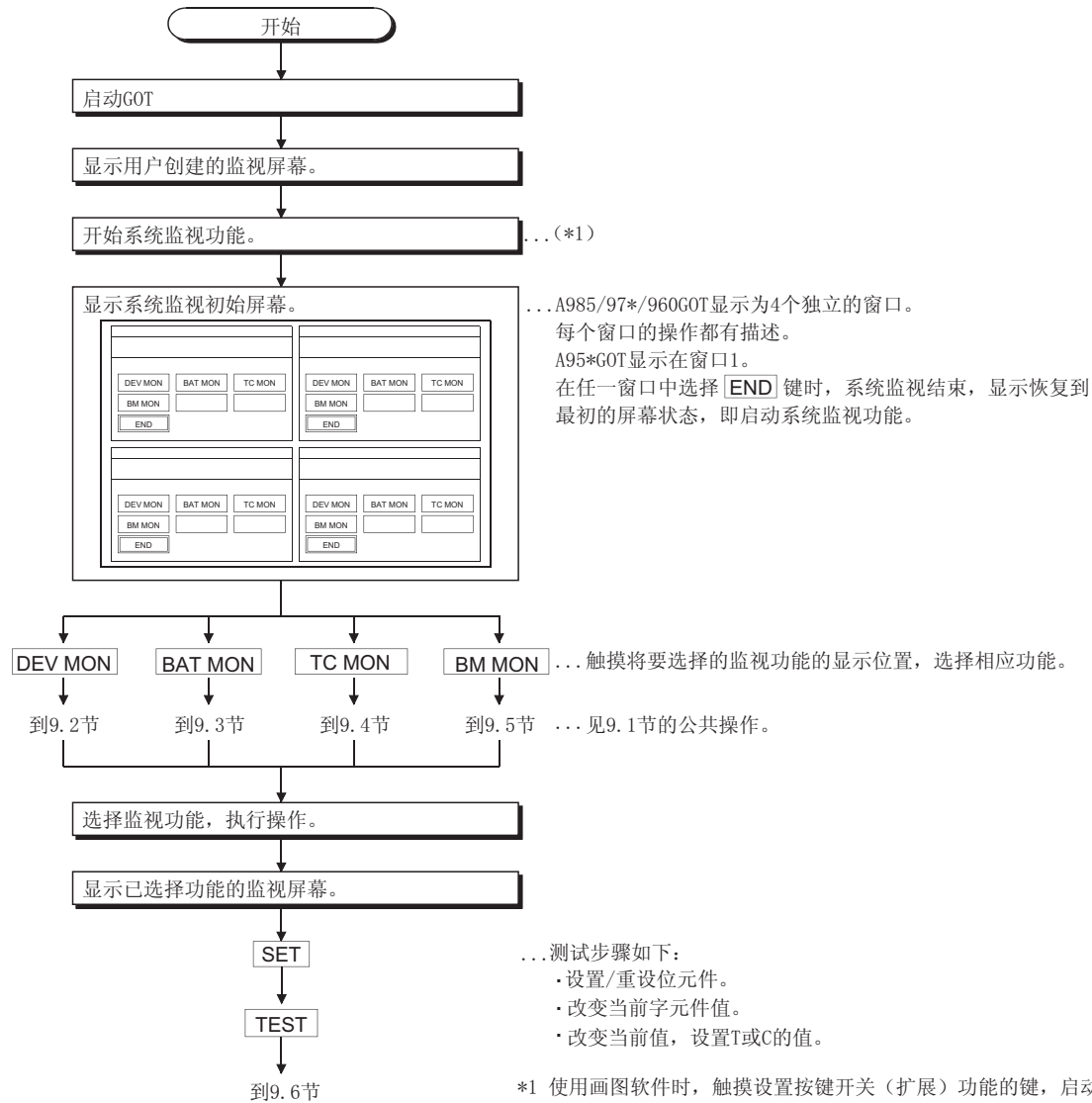
详细内容，请参照 GT Designer 的帮助文件。

在帮助文件中详细说明屏幕显示及按键操作。



8.2 从显示用户创建的监视屏幕到启动系统监视的操作步骤

本节说明在系统监视功能的系统程序(OS)已被安装在 GOT 的内置存储器后,当开始系统监视功能的每一操作时 GOT 的操作步骤。



## 第 9 章 各种系统监视屏幕操作

本章包括使用系统监视屏幕时每一屏幕操作说明。

要点
当 4 个窗口中某一窗口正在改变站点/监视元件或执行测试操作时, 直到完成一系列操作, 才能在另一个窗口中进行操作。

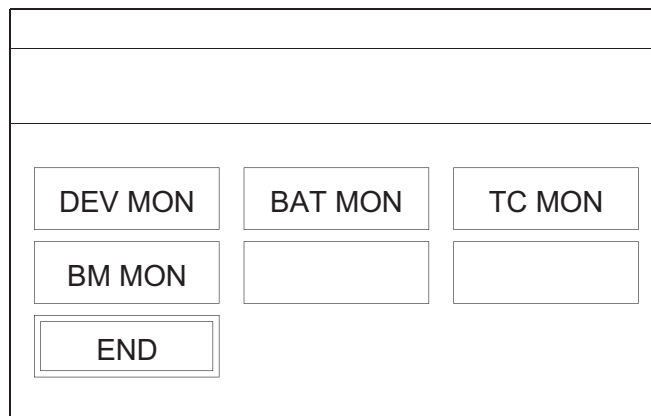
## 9.1 监视时的屏幕构成、公共操作和屏幕切换

执行系统监视时, 每一监视功能的公共操作如屏幕构成和目标 PLC CPU 指定等说明如下。

## 9.1.1 基本屏幕构成和按键功能(菜单)

显示在窗口中的基本屏幕构成和显示在屏幕上的按键功能说明如下。

## (1) 显示



## (2) 按键功能

基本屏幕操作中使用的按键功能说明如下表所示。

按键	功能
DEV MON	可使用窗口中执行登录监视(见 9.2 节)。
BAD MON	可使用窗口中执行成批监视(见 9.3 节)。
TC MON	可使用窗口中执行定时器/计数器监视(见 9.4 节)。
BM MON	可使用窗口中执行缓冲存储器监视(见 9.5 节)。
END	系统监视结束;显示返回系统监视功能开始时的屏幕。

## 9.1.2 切换显示形式（十进制/十六进制）和注释显示开/关（形式）

## (1) 切换显示形式（十进制/十六进制）

显示字元件当前值或定时器/计数器当前值或以十进制/十六进制设定值。

## (2) 切换注释显示开/关

显示写在目标 PLC CPU 中的注释（注释显示优先次序：扩展注释 > 英文注释）。

（转化为十进制显示时）

DEVICE MONITOR	TEST	MENU	FORM	SET
NETWK No.[ 0]		STATION[FF]		
D	15	H	80000000	
D	10	H	8001	
X	001	●		
M	25	○		
Y	70	●		
W	200	H	002B	
R	50	H	04135	
C	200	H	7000	

（转化为十六进制显示时）

DEVICE MONITOR	TEST	MENU	FORM	SET
NETWK No.[ 0]		STATION[FF]		
D 200	50			▲
[Production line A ]				
W 200	43			
[Production quantity ]				
R 50	68378428	DW		
[link status ]				
X 10	100			▼
[Production line B ]				

## (3) 公共显示的注意事项

(a) 当下列任一 CPU 被监视时，注释不会显示。

- 1) FXCPU
- 2) 运动控制器 CPU (Q172CPU, Q173CPU)
- 3) 铭牌上 DATE 区系列号为 9707B 或更早的 QnACPU

(b) 当下列任一元件被监视时，注释不会显示。

- 1) GOT 内部元件 (GB, GD, GS)
- 2) 当与 MELSECNET 连接时本地元件 (B, W, SB, SW)
- 3) 当与 CC-Link 连接时本地元件 (X, Y, WW, WR)

(c) 铭牌上 DATE 区系列号为 9707B 或更早的 QCPU (Q 模式) 和 QnACPU 被监视时，如果在有以下 PLC 参数 (PLC 文件设定) 的设定，注释不会显示。

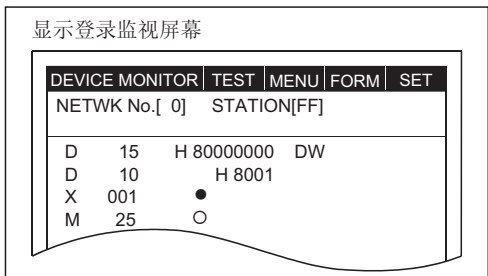
- 1) 注释文件选择“不使用”。
- 2) 注释文件选择“与程序中使用同样文件名”。
- 3) 已经为 QCPU (Q 模式) 设置了注释文件密码。
- 4) 已经为 QnACPU 的每个内存注册了关键词。

\* 当使用 GX Developer 或其它工具时如果设置发生变化，注释会显示。

(d) 当 Q00J/Q00/Q01CPU 被监视时，如果注释文件“MAIN”在程序内存中不存在，注释不显示。

下面是改变显示的操作说明,以登录监视窗口为例。  
 操作步骤与选择不同于登录监视的窗口中改变显示的操作步骤相同。

[操作步骤]



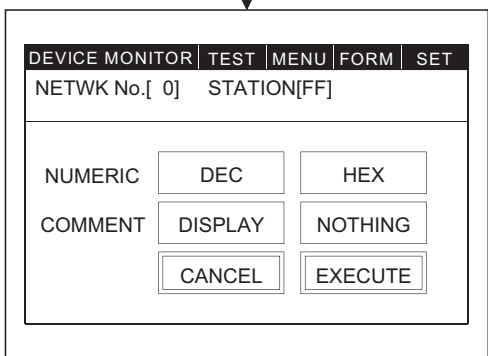
当触摸 **MENU** 键时, 返回到基本屏幕。

当触摸 **SET** 键时, 可以指定监视站和元件)··· (见9.1.3节)。

当触摸 **FORM** 键时, 可以改变显示。

除每一监视屏幕外, 在基本屏幕和每一菜单屏幕中选择监视功能后, 选择的 **FORM** 显示格式也出现在屏幕上。

**FORM** (触摸)



)··· 显示监视站网络号和站点。

\* 当触摸 **CANCEL** 键时, 显示改变被中断, 显示返回到监视屏幕。

(改变显示格式)

**DEC** **HEX**

(改变注释显示)

**YES** **NO**

(1) 触摸选择菜单的显示位置。

**EXECUTE** (触摸)


(返回)  
监视屏幕

**要点**



启动系统监视后, 如果改变 PLC CPU 注释或注释容量, 注释可能不能正确地显示在每一监视屏幕上。  
 当改变注释或注释容量时, 重新启动 GOT 。

9.1.3 指定监视站和元件(设置)

指定监视站和执行系统监视元件的操作步骤说明如下，以登录监视窗口为例。  
 操作步骤与选择不同于登录监视的窗口中指定监视站和元件的操作步骤相同。

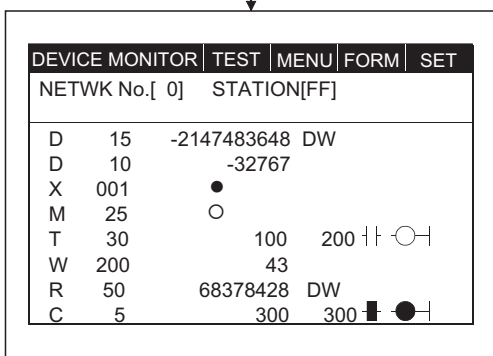
\* 当有一个  (键窗口) 键时, 点击它以返回到监视屏幕。

[操作步骤]

选择带有基本屏幕的监视功能。  
 或, 显示  监视屏或  菜单屏幕。

... 见 9.1.1 节。

... 见每一监视屏幕和菜单屏幕中的解释部分

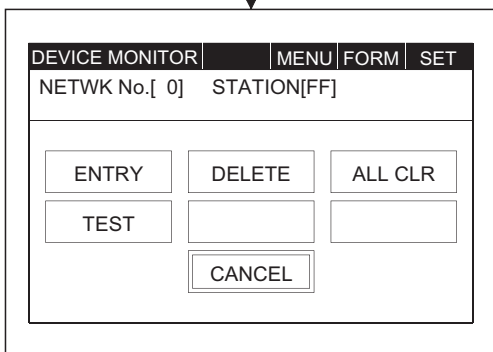


... 当触摸 **MENU** 键时, 返回基本屏幕。

当点击 **FORM** 键时, 改变显示 (见 9.1.2 节)。

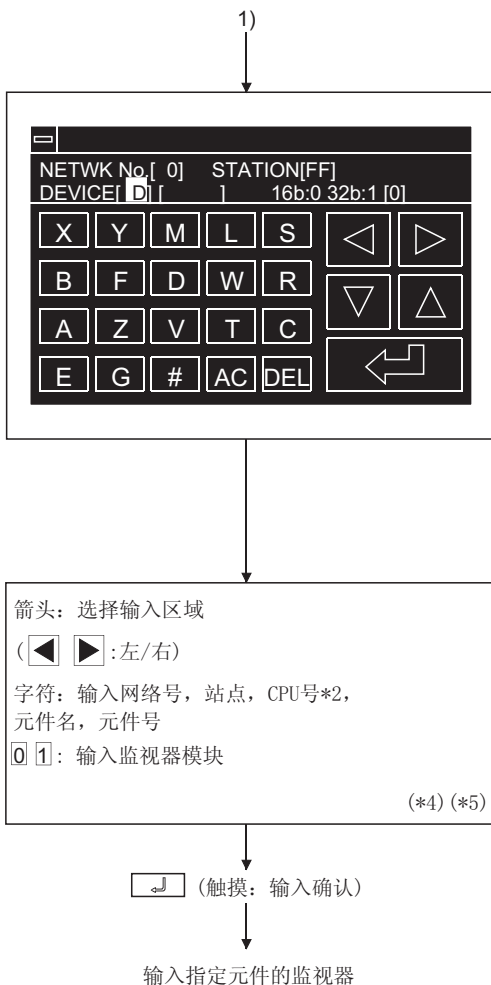
当点击 **SET** 键时, 可以指定监视站和元件。

**SET** (触摸)



**ENTRY** (触摸)

1)



1) 指定目标 PLC CPU 的网络号\*1, 站号和 CPU 号\*2。  
(适用于数据连接系统)

NET WK No. : 0  
STATION : FF (本站)  
0 (主站)  
1 ~ 64 (本地站)

(适用于网络系统)

NET WK No. : 0 (本回路)  
1 ~ 255 (指定回路)  
STATION : FF (本站)  
0 (控制站)  
1 ~ 64 (普通站)

(适用于以太网连接) \*3

NET WK No. : 1 ~ 239  
STATION : 1 ~ 64

(用于多 CPU 系统)

CPU 号 0 ~ 4 (CPU 数目)

(2) 指定被监视的元件。

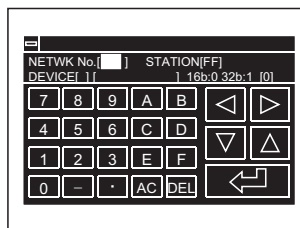
(3) 当指定字元件或以缓冲存储器作为一个监视元件时, 指定监视模块。

0: 16-位 (1-字) 模块  
1: 32-位 (2-字) 模块

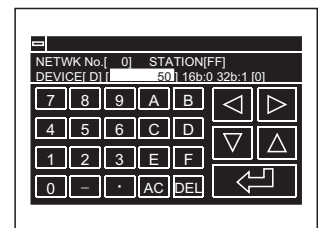
\* 匹配被输入的数据; 显示在屏幕底部的按键将改变。

(例子)

(输入网络号时)



(输入元件号时)



\*1 用任一系统为站点指定“FF”或“0”到“64”, 表示 PLC CPU 将要被访问。

\*2 只显示 QCPU 监视。

\*3 使用 GT Designer 时, 必须重新设定监视目标。

对于 ACPU 监视, 要在 GT Designer 上指定网络号/站号。

参照 GT Designer 帮助文档, 详解在以太网上的监视目标设定。

\*4 输入的数据可通过下列按键清除。

AC : 清除目标区域中的所有数据。

DEL : 清除处在光标位置的一个字符。

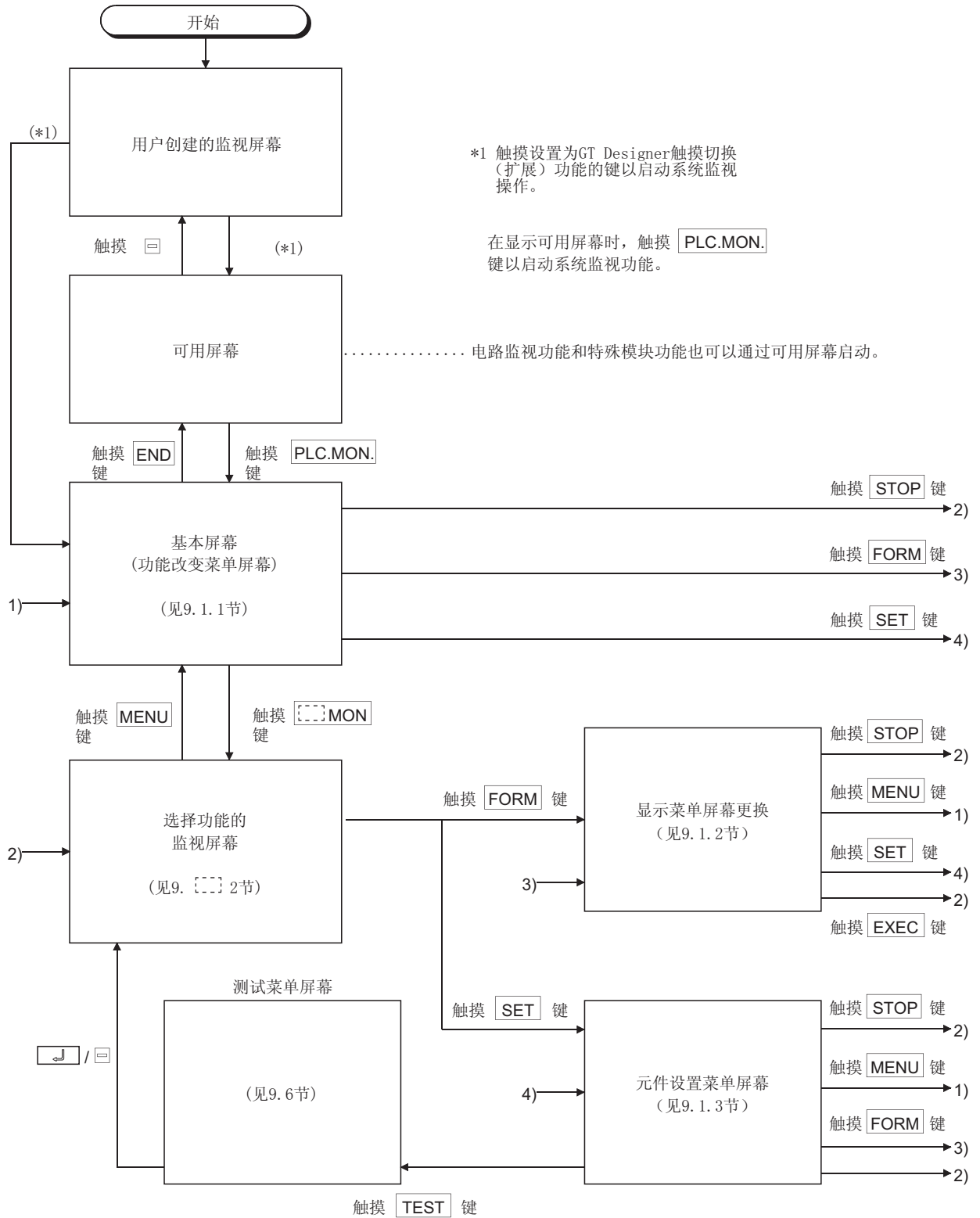
\*5 被输入的数据形式显示在屏幕的右边。

DEC : 以十进制形式输入

HEX : 以十六进制形式输入

9.1.4 更改屏幕

本节说明当从用户创建的监视屏幕执行系统监视功能的每一监视操作时的屏幕变化。





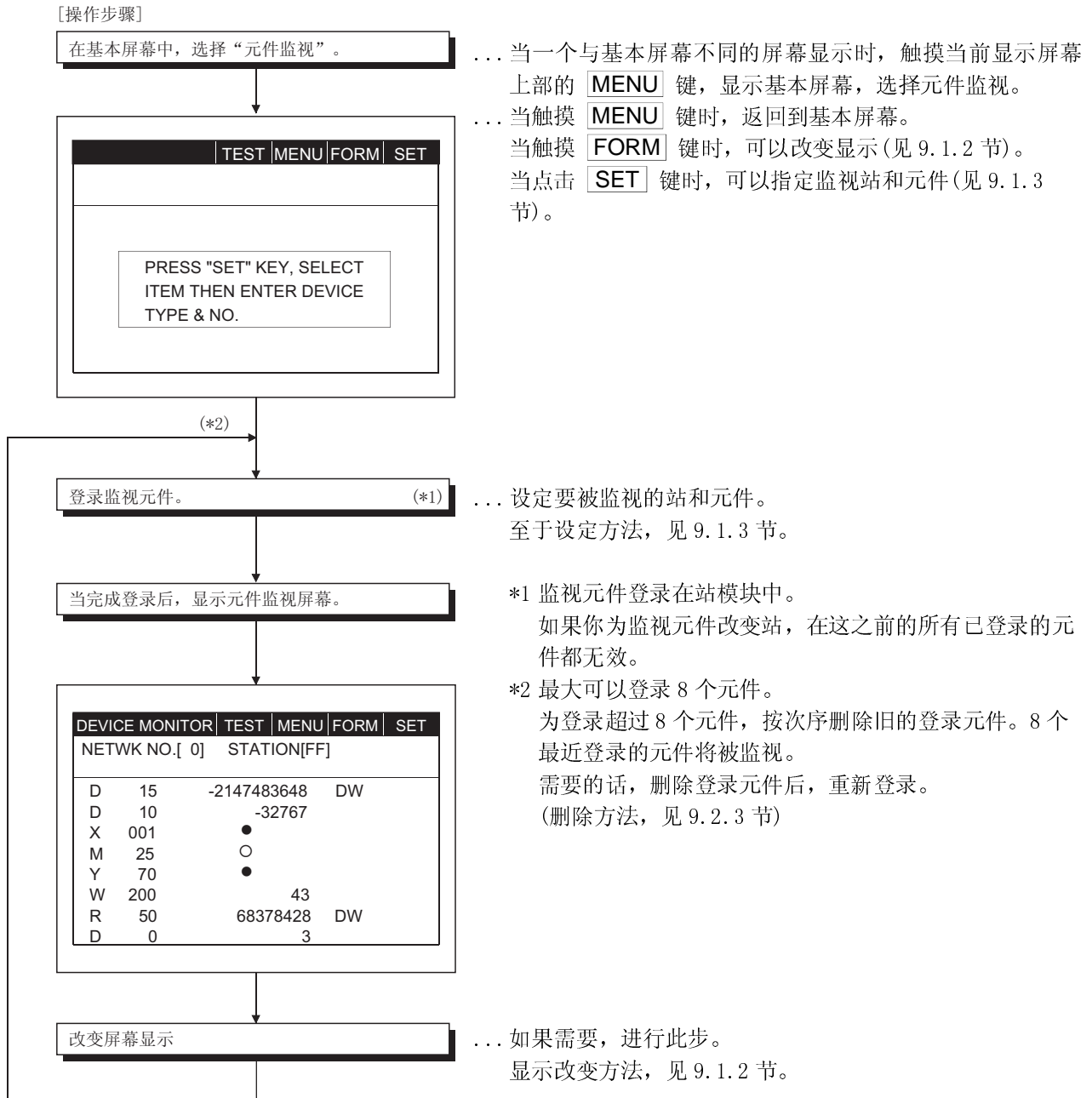
9.2 登录监视

提前登录被监视的元件。只监视登录元件的功能叫“登录监视”。  
执行系统监视功能时的登录监视操作说明如下。

9.2.1 基本操作

登录监视操作流程说明如下。

见 9.1.1 节



9.2.2 登录监视屏幕显示及按键功能

本节说明登录监视屏幕及显示在屏幕上部的按键功能。

(1) 显示

The screenshot shows a menu at the top with options: DEVICE MONITOR, TEST, MENU, FORM, SET. Below the menu, the screen displays: NETWK No.[ 0] STATION[FF]. The main area is divided into sections: D 200 30 [Line 1 current units], W 200 43 [Production line A ], R 50 68378428 DW [link status ], and X 3 [Input switch 3 ]. There are up and down arrow buttons on the right side of the main area.

1) 当注释没有显示: 最大8个元件  
 当显示注释 : 最大4个元件  
 系统监视时显示  
 位元件..... ●:开 ○:关  
 字元件..... 当前值

1)	显示在操作登录监视屏幕(2)中使用的按键(触摸输入)。
2)	显示监视站网络号、站号和CPU号*1。
3)	显示元件状态及当前值。

\*1 只在 QCPU 监视中显示。

(2) 按键功能

下表说明在登录监视屏幕操作使用的按键功能。



按键	功能
MENU	至基本屏幕(改变菜单屏幕功能),以改变到另一个监视功能或结束系统监视(见9.1.1节)。
FORM	至显示改变菜单屏幕,改变登录监视屏幕(十进制,十六进制)上的数值显示或改变注释显示(开/关)(见9.1.2节)。
SET	至元件设定菜单屏幕,登录监视元件、删除元件或执行一个测试。 ● 监视元件登录(见9.1.3节) ● 监视元件删除(见9.2.3节) ● 测试(见9.6节)
▲ ▼	上下滚动一行显示,以显示没有显示的监视元件(正好在当前显示之前或之后)。 当登录5个或更多的监视元件,显示监视元件注释时,操作可以进行。 ▼: 向下滚动一行 ▲: 向上滚动一行

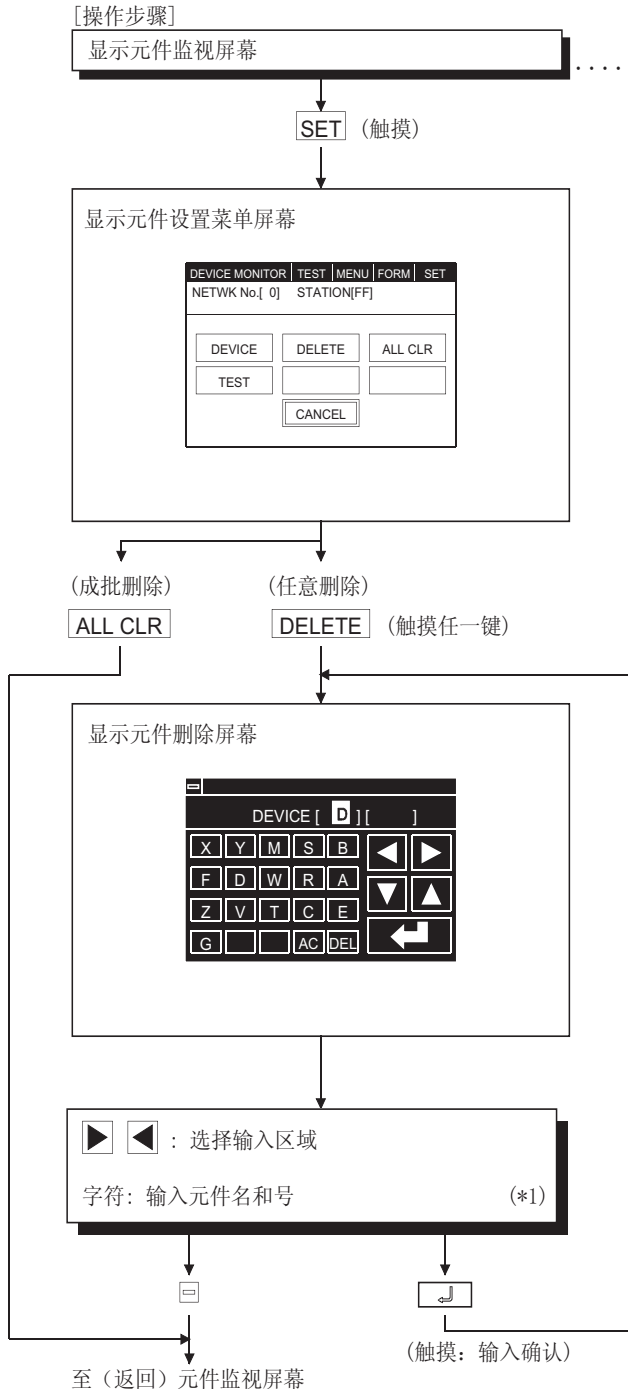
9.2.3 删除一个登录元件

删除(擦除) 在登录监视屏幕进行监视的元件的操作说明如下。

下面两个方法可以用来删除注册元件。

- 任意删除 ..... 仅删除指定的一个元件。
- 成批删除 ..... 删除所有当前的注册元件。


\* 如果有一个  在屏幕左上部, 按  键返回监视屏幕。



(1) 指定要删除的设备。  
\* 匹配要输入的数据; 显示在屏幕底部的按钮将改变。

\*1 输入的数据可以用如下按键进行删除。

 : 删除输入到目标区域的数据。

 : 清除光标位置的一个字符。

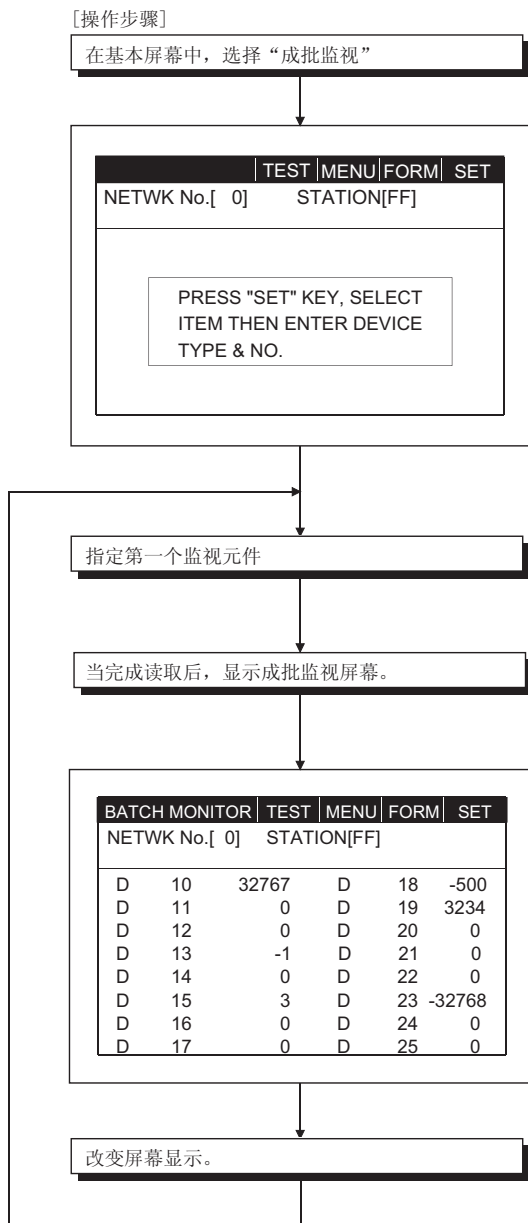
9.3 成批监视

当监视时,在可选择的元件范围开头,指定元件并监视该元件的功能叫“成批监视”。  
执行系统监视功能时的成批监视操作说明如下。

9.3.1 基本操作

成批监视操作流程说明如下。

见 9.1.1 节。



... 当一个与基本屏幕不同的屏幕显示时,点击当前显示屏幕上部的 **MENU** 键,显示基本屏幕,选择“成批监视”。

... 当点击 **MENU** 键时,返回到基本屏幕。

当点击 **FORM** 键时,可以改变显示(见 9.1.2 节)。

当点击 **SET** 键时,可以指定监视站和元件(见 9.1.3 节)。

(1) 设定要被监视的站和元件。  
至于设定方法,见 9.1.3 节。

... 如果需要,进行此步。  
至于显示改变方法,见 9.1.2 节。

9.3.2 成批监视屏幕显示及按键功能

本节说明成批监视屏幕及显示在屏幕上部的按键功能。

(1) 显示

2)

3)

	BATCH MONITOR	TEST	MENU	FORM	SET
	NETWK No.[ 0]		STATION[FF]		
D 10	32767[				▲
D 11	0[Inventory quantity				▲
D 12	0[Shipment quantity				▲
D 13	-1[				▲
D 14	0[Warehouse A temperature]				▲
D 15	3[Warehouse B temperature]				▲
D 16	0[				▲
D 17	0[Production plan				▼

1)

当没有注释显示:最大16个元件  
 当显示注释 :最大8个元件  
 当系统进行监视时  
 位元件..... ●:开 ○:关  
 字元件..... 当前值

1)	显示在操作成批监视屏幕(2)中使用的按键(触摸输入)。
2)	显示监视站网络号, 站号和 CPU 号*1。
3)	显示监视元件状态及当前值(当监视模块是 16 位时, 显示上面的屏幕)。

\*1 只在 QCPU 监视中显示。

(2) 按键功能

下表说明在成批监视屏幕操作使用的按键功能。

按键	功能
MENU	至基本屏幕(改变菜单屏幕功能), 改变到另一个监视功能或结束系统监视(见 9.1.1 节)。
FORM	至显示改变菜单屏幕, 改变成批监视屏幕(十进制, 十六进制)上的数值显示或改变注释显示(开/关)(见 9.1.2 节)。
SET	至元件设定菜单屏幕, 改变监视元件或执行一个测试。 ● 监视元件改变(见 9.1.3 节)。 ● 测试(见 9.6 节)。
▲ ▼	上下滚动一行显示, 以显示没有显示的监视元件(正好在当前显示之前或之后) ▼: 向下滚动一行。 ▲: 向上滚动一行。

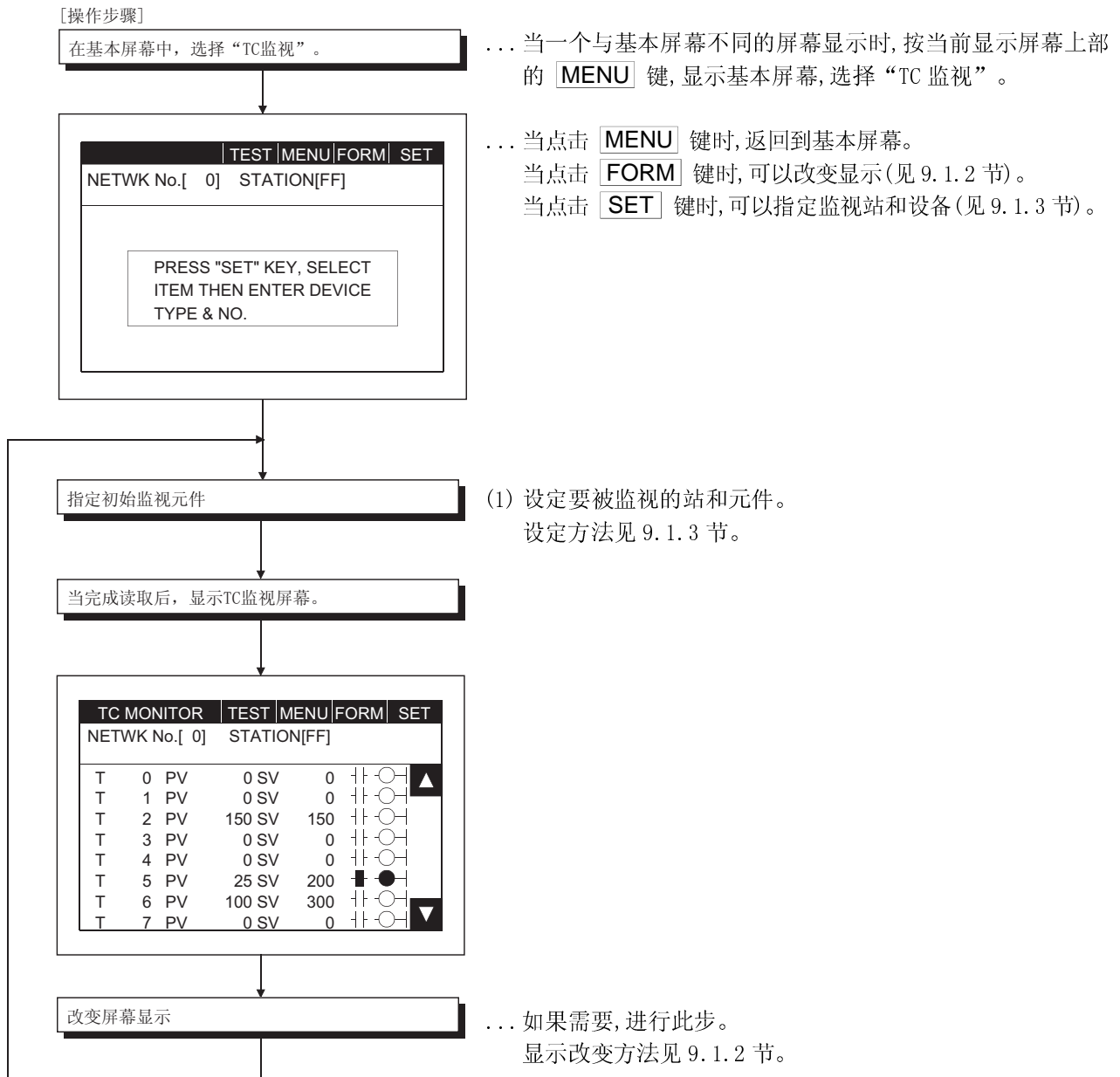
9.4 TC 监视 (定时器/计数器监视)

当进行监视时,仅监视定时器(T)/计数器(C)功能叫“TC 监视”。  
执行系统监视功能时的 TC 监视操作说明如下。

9.4.1 基本操作

TC 监视操作流程说明如下。

见 9.1.1. 节



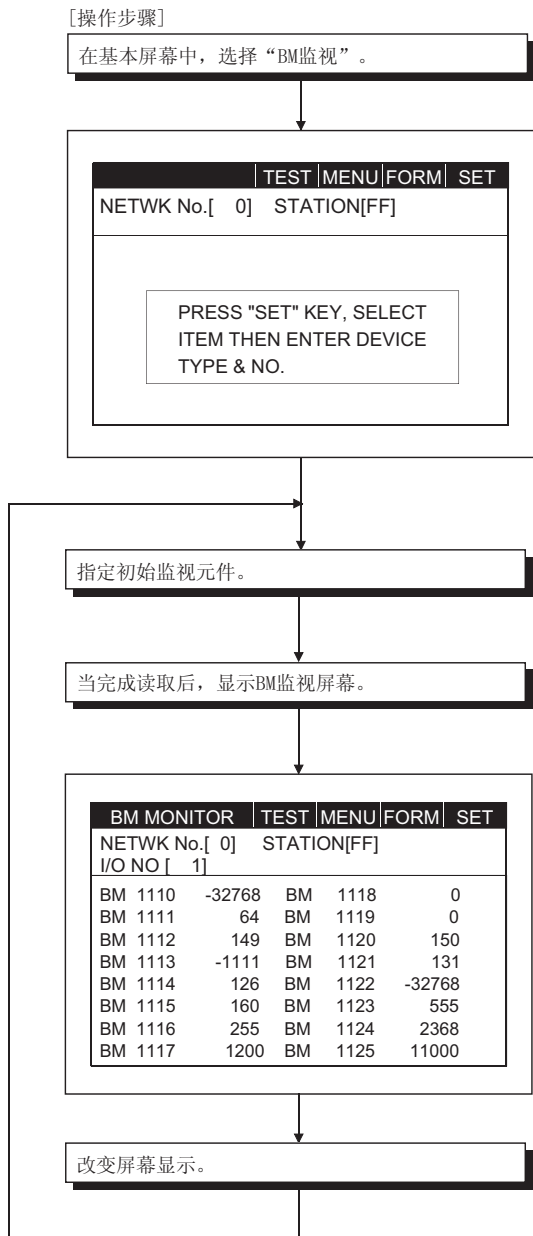


9.5 BM 监视 (缓冲存储器监视)

当进行监视时，仅监视特殊功能模块的缓冲存储器的功能叫“BM 监视”。  
执行系统监视功能时的 BM 监视操作说明如下。

9.5.1 基本操作

BM 监视操作流程说明如下。



见 9.1.1 节

... 当一个与基本屏幕不同的屏幕显示时，按当前显示屏幕上的 **MENU** 键，显示基本屏幕，选择“BM 监视”。

... 当点击 **MENU** 键时，返回到基本屏幕。  
当点击 **FORM** 键时，可以改变显示(见 9.1.2 节)。  
当点击 **SET** 键时，可以指定监视站和元件(见 9.1.3 节)。

- (1) 设定要被监视的站、元件及监视模块(16/32 位模块)。
- (2) 设定方法见 9.1.3 节。指定被监视的模块和缓冲存储器方法如下。

初始 Y [ ][ ]

以十进制指定初始缓冲存储器。

当初始I/O信号模块以数字显示时，指定前两个数字。

... 可进行十进制和十六进制之间的转换。如果需要，进行此步。显示改变方法见 9.1.2 节。



9.5.2 BM 监视屏幕显示及按键功能

本节说明 BM 监视屏幕显示内容及显示在屏幕上部的按键功能。

(1) 显示

	BM MONITOR	TEST	MENU	FORM	SET	
2)	NETWK No.[ 0]		STATION[FF]			
	I/O NO[ 1]					
	BM 1110	-32767	BM 1118	0		
	BM 1111	64	BM 1119	0		
	BM 1112	149	BM 1120	150		
3)	BM 1113	-1111	BM 1121	131		
	BM 1114	126	BM 1122	-32768		
	BM 1115	160	BM 1123	555		
	BM 1116	255	BM 1124	2368		
	BM 1117	1200	BM 1125	11000		

1) 显示最多 16 个元件的当前值。

1)	显示在操作 BM 监视屏幕 (2) 中使用的按键 (触摸输入)。
2)	显示监视器站网络号、站号, CPU 号 *1 和目标模块的 I/O 信号代码的前两位数字。
3)	显示缓冲存储器当前值 (当监视模块是 16 位时, 显示上面的屏幕)。


\*1 只在 QCPU 监视中显示。

(2) 按键功能

下表说明在 BM 监视屏幕操作使用的按键功能。

按键	功能
<b>MENU</b>	至基本屏幕 (改变菜单屏幕功能), 改变到另一个监视功能或结束系统监视 (见 9.1.1 节)。
<b>FORM</b>	至显示改变菜单屏幕, 改变 BM 监视屏幕 (十进制, 十六进制) 上的数值显示 (见 9.1.2 节)。
<b>SET</b>	至元件设定菜单屏幕, 改变监视元件或执行一个测试。 <ul style="list-style-type: none"> <li>● 监视元件改变 (见 9.1.3 节)。</li> <li>● 测试 (见 9.6 节)。</li> </ul>

9.6 测试

	<p><b>警告</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>仔细阅读手册，进行测试操作（开/关位元件，修改字元件当前值，修改定时器/计数器设定，修改当前值或修改缓冲存储器当前值）前，全面理解系统监视操作。</li> <li>另外，在测试操作中不要修改一个执行系统关键操作的元件数据，这可能引起一个错误的输出或故障造成事故。</li> </ul>
---	--

系统监视功能进行监视时，可以指定一个可被选择监视的站或元件进行测试。  
本节描述如何进行 PLC CPU 的位元件，字元件或特殊模块缓冲存储器的测试操作。

9.6.1 基本操作

系统监视功能进行监视时，测试操作程序说明如下。

见 9. [ ] 2 节

[操作步骤]

系统监视功能进行监视时，显示任一监视屏幕。

... 当一个与监视屏幕不同的屏幕显示时，依据每一监视功能的解释部分显示任一监视屏幕。

DEVICE MONITOR				TEST	MENU	FORM	SET
NETWK No.[ 0]		STATION[FF]					
D	15	-2147483648	DW				
D	10	-32767					
X	001	●					
	25	○					

... 当显示元件监视屏幕时。

SET (触摸)

... 当点击 **CANCEL** 键时，显示至（返回到）先前的监视屏幕。

Display device setting menu screen.

DEVICE MONITOR				TEST	MENU	FORM	SET
NETWK No.[ 0]		STATION[FF]					
DEVICE		DELETE		ALL CLR			
TEST							
				CANCEL			

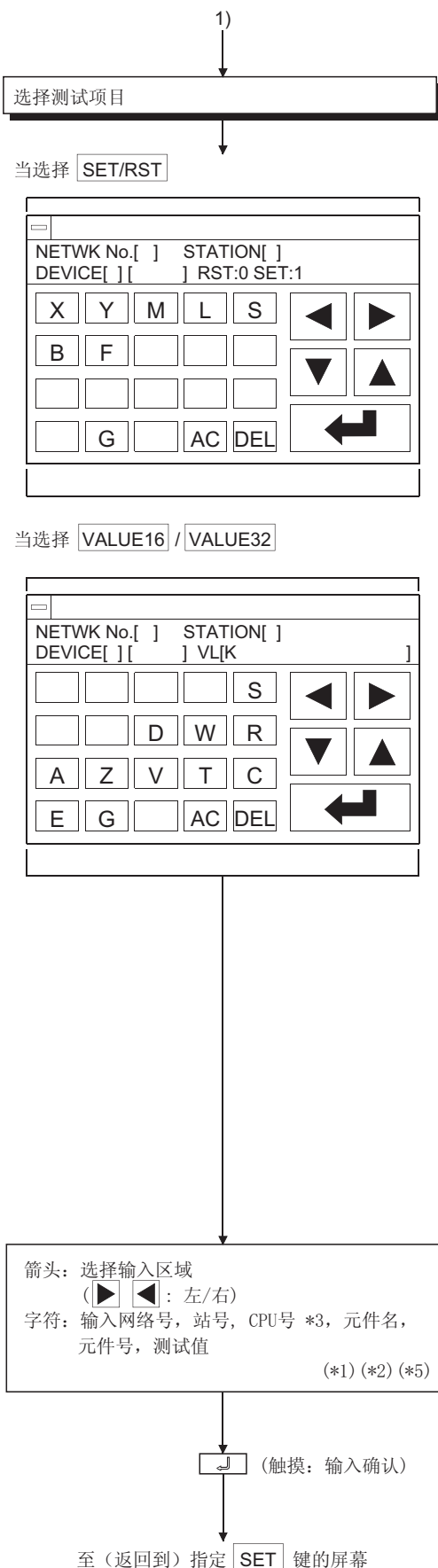
TEST (触摸)

... 当点击 **CANCEL** 键时，显示至（返回到）先前的监视屏幕。

Display test menu screen.

DEVICE MONITOR				MENU	FORM	SET
NETWK No.[ 0]		STATION[FF]				
SET/RST		VALUE16		BM VAL16		
SET VAL		VALUE32		BM VAL32		
				CANCEL		

1)



(1) 根据测试内容，点击两者中的任一键。

**SET/RST**

SET/RST (设定/复位) 位元件。

**VALUE16** 或 **VALUE32**

改变字元件的当前值。

**SET VALUE**

改变定时器或计数器设定值。

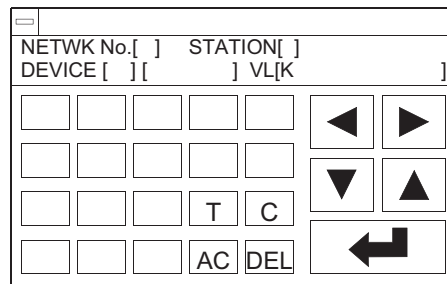
**BM VAL16** 或 **BM VAL32**

改变缓冲存储器当前值。

\* 用 VALUE16 或 BM VAL16, 16 位是目标模块。

用 VALUE32 或 BM VAL32, 32 位是目标模块。

当选择 SET VALUE



(2) 指定目标 PLC CPU 的网络号，站号和 CPU 号 (见 9.1.3 节, \*1)。

(对于数据连接系统)

网络号 : 0  
 站 : FF(本站)  
 0(主站)  
 1 ~ 64(本地站)

(对于网络系统)

网络号 : 0(主环路)  
 1 ~ 255(指定环路)  
 站 : FF(本站)  
 0(控制站)  
 1 ~ 64(普通站)

(对于以太网连接)

网络号 : 1 ~ 239  
 站 : 1 ~ 64

(对于多 CPU 系统) \*

CPU 号 0 ~ 4 (CPU 号)

\* 只在 QCPU 监视中显示。

(3) 指定目标元件。

(4) 指定测试值。

- 用位元件的 SET/RST (设定/复位) 键指定 0 (RST) 或 1 (SET)。
- 当改变字元件当前值时  
 当改变定时器或计数器设定值  
 或  
 当改变缓冲存储器当前值  
 匹配当前显示形式 (十进制/十六进制) 并指定改变值。(\*4)

\*1 输入的数据可用下列按键清除。

**AC** : 清除输入在目标区域的所有数据。

**DEL** : 从光标位置处清除一个字符。

\*2 输入的数据形式显示在屏幕的右边。

**DEC** : 以十进制形式输入。

**HEX** : 以十六进制形式输入。

\*3 在 DTDesigner 中监视目标必须事先设定。

对于 ACPU 监视, 指定在 GT Designer 上设定的网络号/站号。

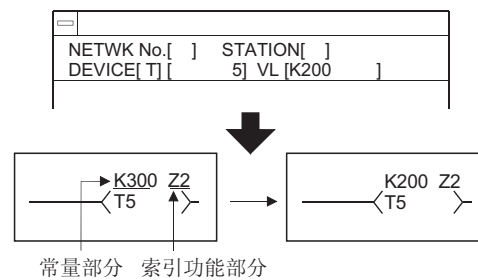
参照 GT Designer 的帮助, 了解在以太网连接中监视目标设定的详细内容。

\*4 即使定时器(T)时间到和计数器(C)完成计数之后改变设定值/当前值, 定时状态/计数状态也不改变, 维持当前状态。

(当设定值改变成一个大的数值/当前值改变成一个小的数值)

\*5 当一个具有索引功能的 T/C 设定值变化时, 只有它的常量部分发生变化, 其索引功能部分不发生变化。

例) 把 T5 的设定值从“300”改变为“200”

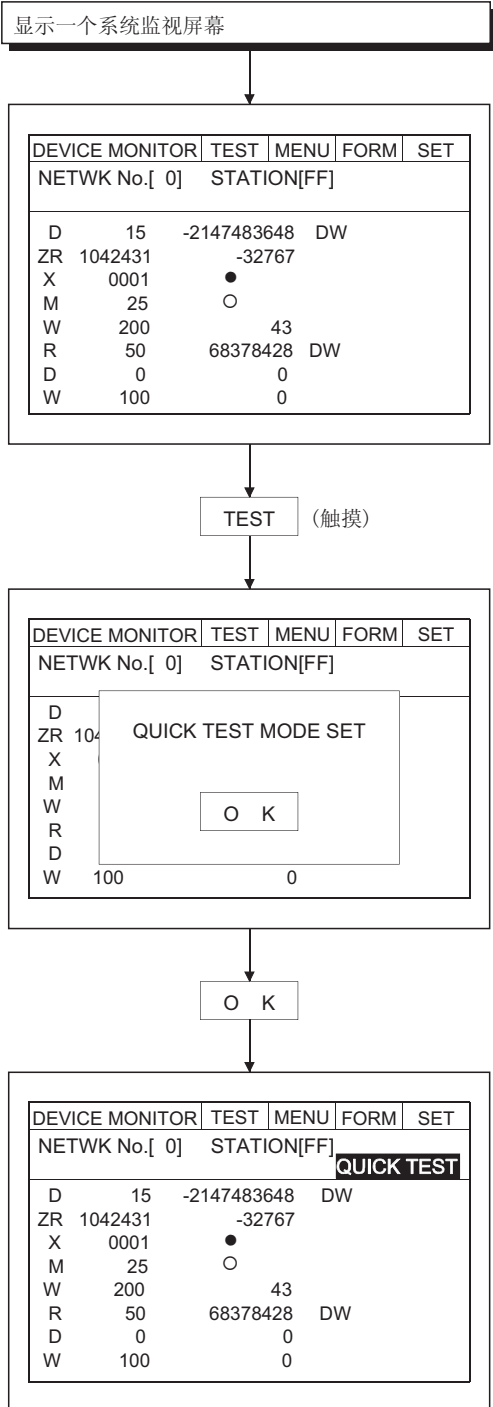


9.6.2 快速测试功能

除了系统监视功能直接输入元件、站号等的测试功能外，此功能通过点击一下键使位元件 SET/RESET，改变字元件和缓冲存储器存储数据。

- 1) 设定快速测试功能操作  
进行以下操作以执行快速测试功能：

[操作步骤]



... 当显示元件监视屏幕。

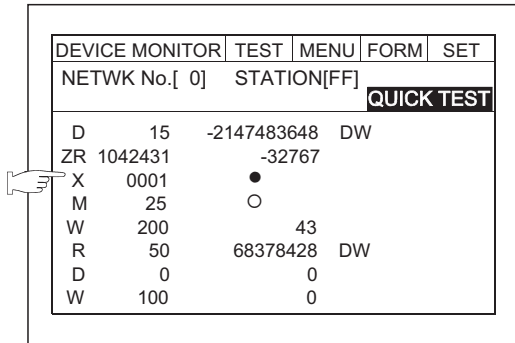
... 触摸 **OK** 键打开快速测试。

... 执行快速测试功能的状态。

2) 关闭快速测试功能操作

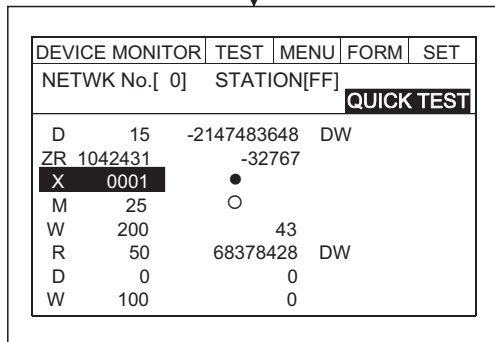
当进行快速测试功能时点击 **TEST** 键, 显示一个对话框。 点击 **OK** 键, 可以取消快速测试。

3) 位元件快速测试



... 当显示元件监视屏幕。

触摸元件名或元件号。显示要 SET/RESET 的位元件位置。

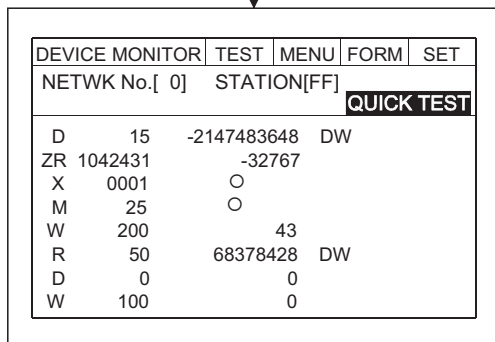


... 点击的元件名和元件号加亮显示。

当触摸加亮显示的开/关(○, ●), 状态处于 SET/RESET。

\* 当前位元件为 ON, 变为 OFF(RESET)。

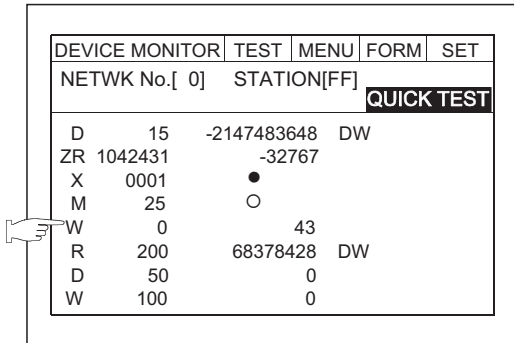
当前位元件为 OFF, 将为 ON(SET)。



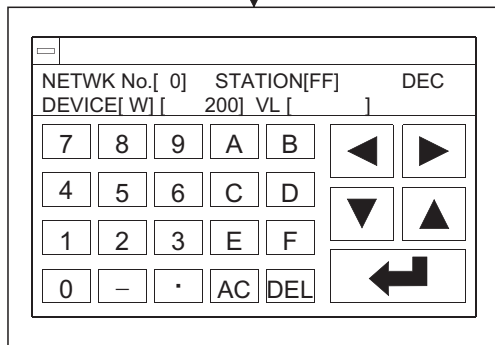
... X0001 元件的开/关显示区域(○, ●)被加亮。

4) 快速测试字元件、定时器/计数器监视和缓冲存储器

... 当显示元件监视屏幕。  
 触摸要改变元件的显示位置。



... 显示改变值输入屏幕。  
 在 KEY 窗口输入已改变的当前值。  
 KEY 窗口操作见 8.1.3 节。







## 第 10 章 出错显示及系统监视处理

下表说明操作系统监视时可能显示的错误信息及处理方法。

错误信息	说明	处理方法
PLC 通信错误	与 PLC CPU 之间的通信没有建立。	进行如下检查： <ul style="list-style-type: none"><li>● 连接 PLC CPU 与 GOT（没连接电缆或电缆被切断）。</li><li>● PLC CPU 出现错误吗？</li></ul>



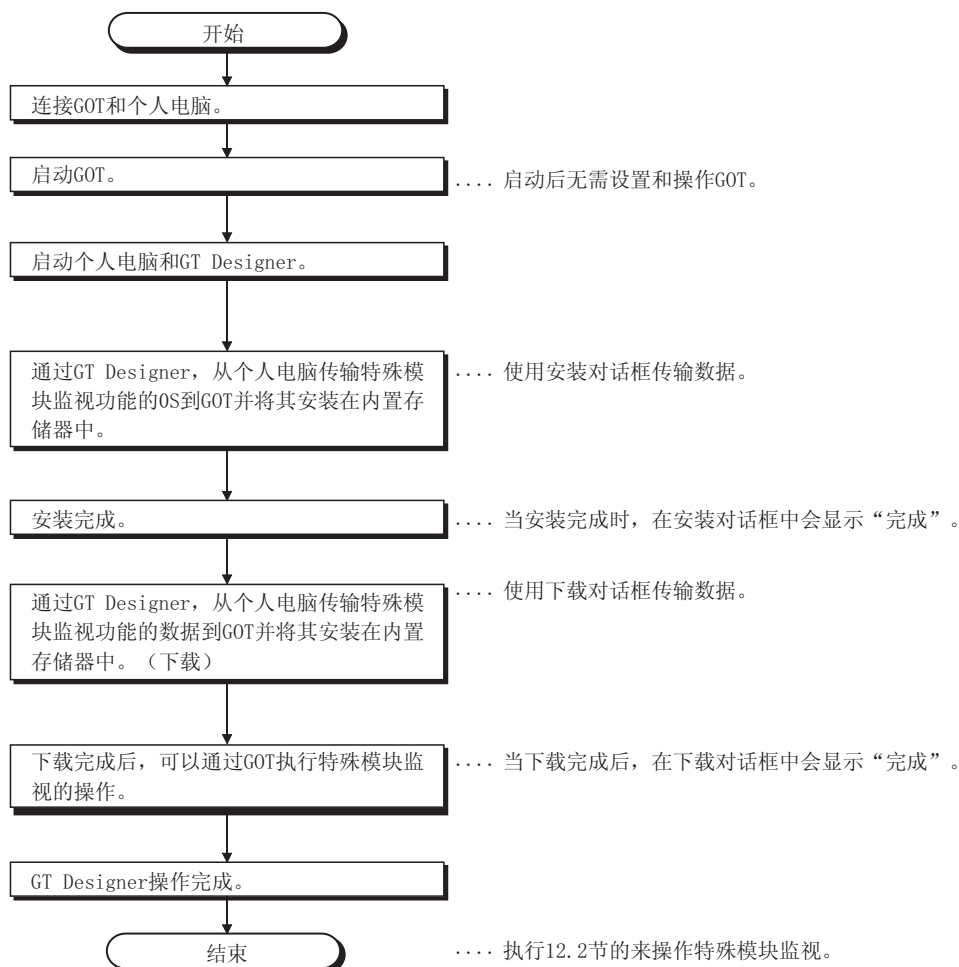
## 第 11 章 特殊模块监视功能操作步骤

本节说明使用特殊模块监视功能的操作步骤。

## 11.1 启动特殊模块监视前的操作步骤

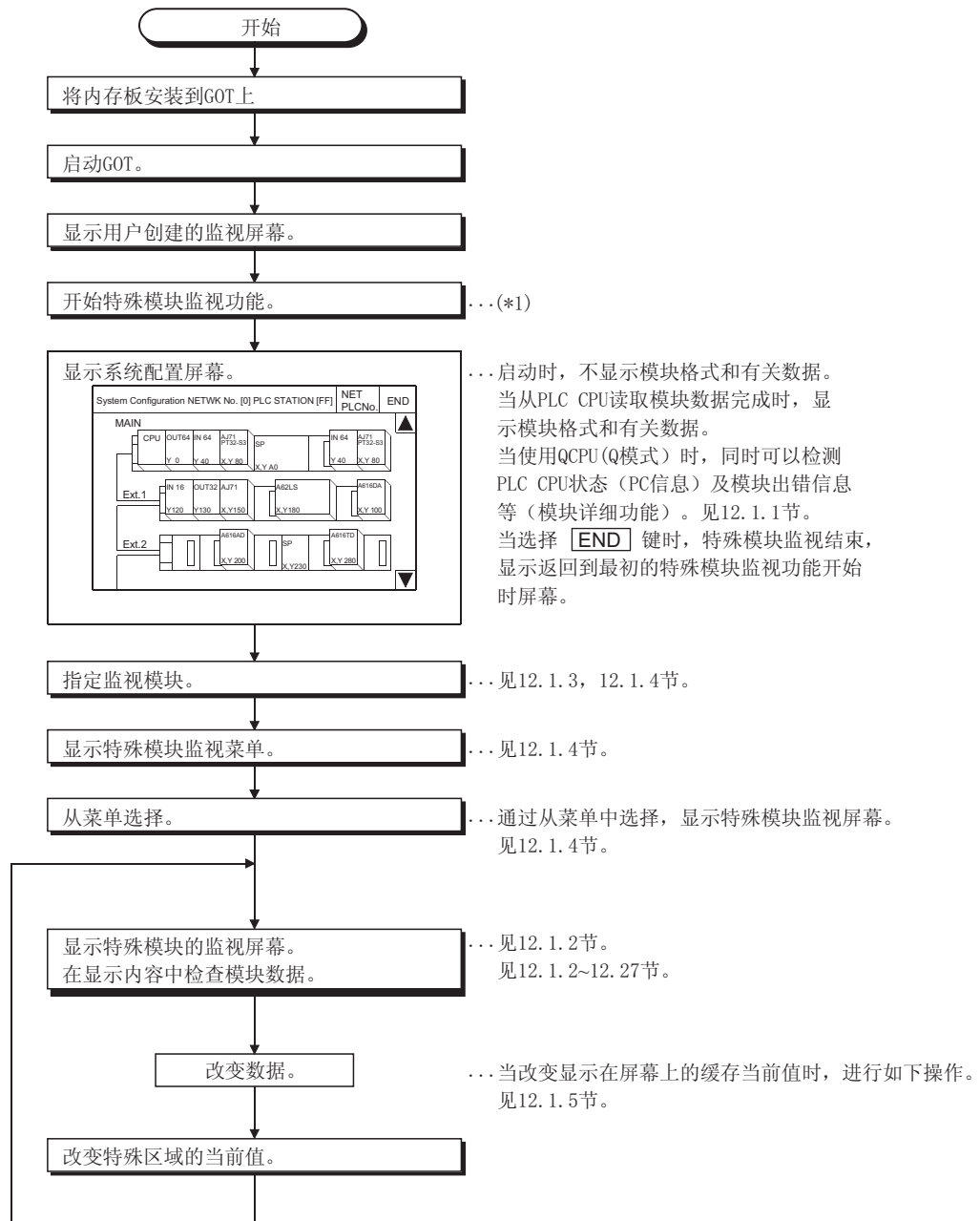
本节内容包含为特殊模块监视功能和特殊模块监视数据而从个人电脑传输系统程序 (OS) 到 GOT 并将其安装在内存中的整个流程概要。

详细内容, 请参照 GT Designer 的帮助。屏幕显示及按键操作显示在帮助文件中。



11.2 从显示用户创建的监视屏幕到启动特殊模块监视的操作步骤

本节说明在特殊模块监视功能的操作系统已被安装在 GOT 的内置存储器后,当开始特殊模块监视功能的每一操作时 GOT 的操作步骤及下载特殊模块监视数据。



\*1 通过画图软件,触摸设置触摸切换(扩展)功能的键,启动系统监视功能。当显示效用屏幕时,点击 **SP.Mon.** 键以启动特殊模块监视功能。

第 12 章 特殊模块监视屏幕操作

本章讲述了在使用特殊模块监视功能时的屏幕操作。

12.1 在监视时的屏幕构成，公共操作和屏幕切换

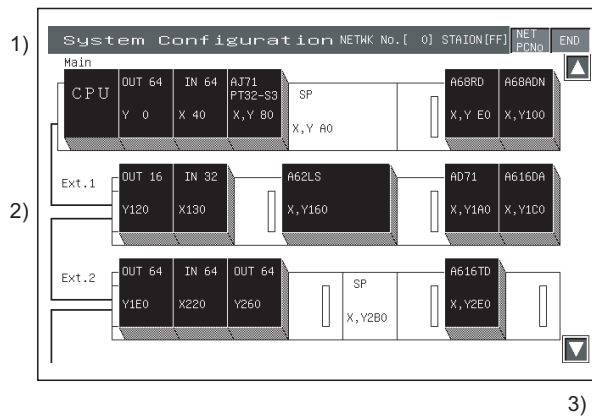
本节讲述了在执行特殊模块监视功能时的屏幕构成和常用操作。

12.1.1 系统配置屏幕构成和按键功能

本部分讲述了启动特殊模块监视功能和显示在屏幕上的键功能后显示的系统配置屏幕的结构。

(1) 当使用 QCPU (A 模式), QnACPU 或 ACPUCPU

(a) 显示



在从 PLC CPU 中读出模块数据后显示的模块格式和相关数据。

(OS 自动执行)

在和 MELSECNET 相连时，将显示在 12.1.3 节所示的屏幕。

1)	显示监视站的网络号和站号。
2)	与安装在监视站上的模块一起，特殊功能模块显示顺序 CPU I/O 信号的格式和初始号；I/O 模块显示“输入/输出”和 I/O 点数。对于无法监视的特殊功能模块，显示“特殊”字样和 I/O 信号的初始号。 键的位置即为显示位置，这些键用来移动到执行特殊功能模块监视的屏幕。（触摸输入）
3)	显示在 (b) 中所示的用于系统配置屏幕操作的键。（触摸输入）

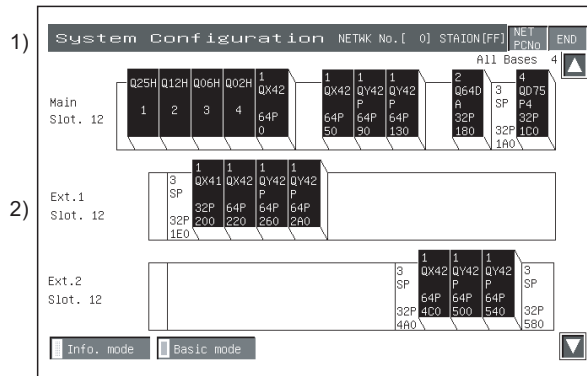
(b) 键功能

和系统配置屏幕操作一起使用的键功能如下表所示。

键	功能
END	监视结束；恢复到特殊模块监视功能开始时的屏幕。
Module display position	至执行特殊模块功能监视的屏幕。对于每个基本模块 0~7 槽是可用的。
▲ ▼	将显示上下滚动一级以显示当前级的上一级或下一级的系统配置。 当系统配置达到三级或三级以上时，这些操作这些键。 ▼: 向下滚动一级。 ▲: 向上滚动一级。

(2) 当使用 QCPU (Q 模式)

(a) 显示



在从 PLC CPU 中读出模块数据后显示的模块格式和相关数据。

(OS 自动执行)

3)

1)	显示监视站的网络号和站号。
2)	对于安装在监视站上的模块，显示它们的格式，I/O 点数和首 I/O 号。 对于无法监视的特殊功能模块，显示“特殊”字样。 被监视模块转换屏幕的键即为模块显示位置。 在多 CPU 系统中，CPU 显示 CPU 号，安装模块显示控制 CPU 号。
3)	显示在 (b) 中所示的用于系统配置屏幕操作的键。（触摸输入）

(b) 键功能

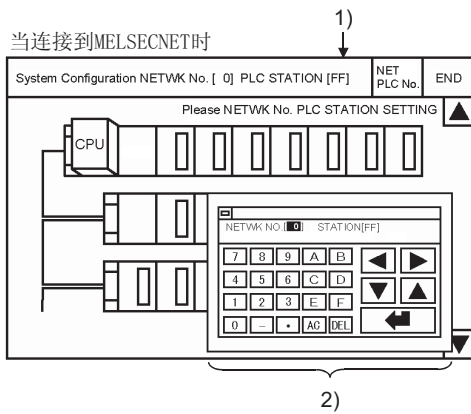
和系统配置屏幕操作一起使用的键功能如下表所示。

键	功能
<b>END</b>	监视结束；恢复到特殊模块监视功能开始时的屏幕。
<b>QCPU</b>	切换至 PC 信息屏幕（参照 12.1.3 节）。
<b>Module display position</b>	基本模式： 切换至特殊模块被监视的屏幕。 信息模式： 切换至被选模块详细信息显示的屏幕。
<b>Basic mode</b>	将系统配置屏幕切换至信息模式。 (参照 12.1.4 节)
<b>Info. mode</b>	将系统配置屏幕切换至基本模式。
<b>▲ ▼</b>	将显示上下滚动一级以显示当前级的上一级或下一级的系统配置。 当系统达到三级或三级以上时，操作不能实现。 ▼：向下滚动一级。 ▲：向上滚动一级。

12.1.2 远程站监视设置方法

在特殊模块监视期间远程站监视的设置方法如下所述。

〈特殊模块监视器〉



轻触 **SP.UNIT** 以显示系统配置屏幕。

根据连接方式，屏幕会如下所示有所不同。

总线连接和 CPU 直接连接	显示连接站的基础
以太网连接	显示设定为本站的站点
CC-Link (通过 G4) 连接	显示设定为主站的站点
MELSECNET (II), /B 连接	无系统配置显示
MELSECNET/10 连接 CC-Link 连接 (智能元件站)	无系统配置显示

对于 MELSECNET/CC-Link 连接，需要以下操作：

1) 触摸 **NETPCNo.** 以显示 2) 中所示窗口。

2) 轻触 **Alphanumeric** 以设定网络号及 PLC 站号。

**Alphanumeric**... 输入网络号及 PLC 站号。

◀ ▶ ..... 选择输入区域

← ..... 设定区域值

在数据链接系统中	
网络号	: 0
站号	: FF (本站)
	: 0 (主站)
	: 1 ~ 64 (本地站)

在网络系统中	
网络号	: 0 (主回路)
	: 1 ~ 255 (指定回路)
站号	: FF (本站)
	: 0 (管理站站号)
	: 1 ~ 64 (普通站)

对于以太网连接 *1	
网络号	: 1 ~ 239
站号	: 1 ~ 64

CC-Link 系统	
网络号	: 0
站号	: 0 (主站)

\*1 在使用 GT Designer 时监视目标需事先设定。

对于 ACPU 监视器，在 GT Designer 设定中指定网络号/站号。

参照 GT Designer 的帮助文档，了解以太网连接中监视目标设定的细节。

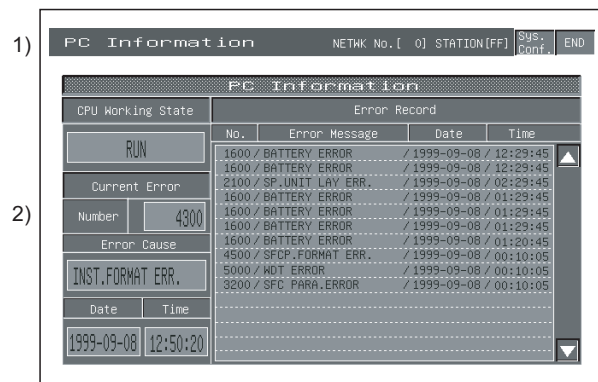
当设定完成后，显示指定站的系统配置。

见 12.1.6 节在这些操作之后的操作。

## 12.1.3 PC 信息屏幕组成和按键功能（仅适用于 QCPU(Q 模式)）

本部分讲述了 PC 信息屏幕的结构，该屏幕通过在系统配置屏幕上指定 QCPU(Q 模式)来显示，以及显示在屏幕上的按键功能。

## (1) 显示



3)

1)	显示监视站的网络号和站号。
2)	显示操作状态，出错信息及与 PLC CPU 相关的信息。
3)	显示在 (2) 中所示的用于系统配置屏幕操作的键（触摸输入）。

## (2) 按键功能

和系统配置屏幕操作一起使用的按键功能如下表所示。

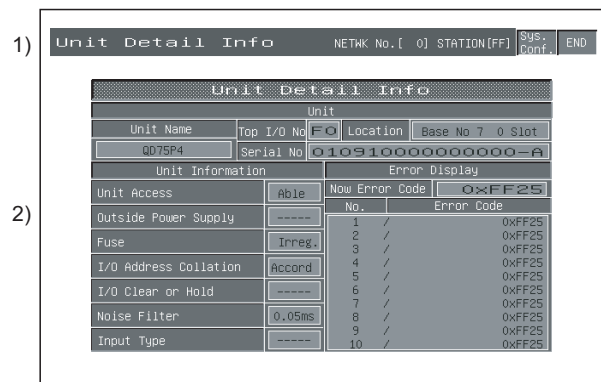
按键	功能
END	监视结束；恢复到特殊模块监视功能开始时的屏幕。
Sys. Conf.	切换到系统配置屏幕（参照 12.1.1 节）。
▲ ▼	上下滚动一页。 ▼：向下滚动一页。 ▲：向上滚动一页。



## 12.1.4 模块详细信息屏幕组成和按键功能（仅适用于 QCPU(Q 模式)）

本部分讲述了模块详细信息屏幕的结构，该屏幕通过在系统配置屏幕上指定单元来显示，以及显示在屏幕上的按键功能。

## (1) 显示



3)

1)	显示监视站的网络号和站号。
2)	显示模块信息，出错信息及与相关模块的信息。
3)	显示在(2)中所示的用于系统配置屏幕操作的键（触摸输入）。

## (2) 按键功能

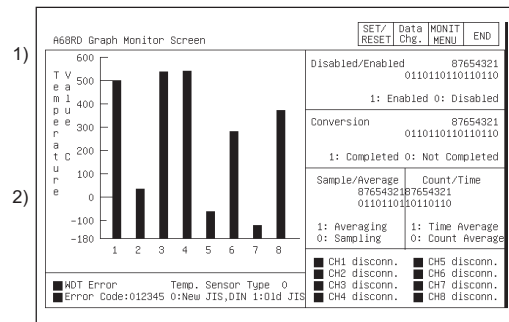
和系统配置屏幕操作一起使用的按键功能如下表所示。

按键	功能
<b>END</b>	监视结束；恢复到特殊模块监视功能开始时的屏幕。
<b>Sys. Conf.</b>	切换到系统配置屏幕（参照 12.1.1 节）。
▲ ▼	上下滚动一页。 ▼：向下滚动一页。 ▲：向上滚动一页。

12.1.5 监视屏幕构成和按键功能

本节简述了通过指定模块和系统配置屏幕（当使用 QCPU(Q 模式)时处于基本模式）显示的监视屏幕结构和在屏幕上显示的按键功能。

(1) 显示（使用 A68RD）



3) 在从特殊功能模块的读出完成之后，显示所有的数据类型。（OS 自动执行。）

1)	显示正在监视的模块格式。
2)	以当前形式或图形方式显示目标模块的缓冲存储器数据。 用 PLC CPU 显示 I/O 信号状态。 在进行测试时，在光标移动到目标数据显示之后测试。
3)	用作监视屏幕操作的键如（2）所示。（触摸输入）

(2) 按键功能

用于系统监视屏幕操作的按键功能如下图所示。

按键	功能
<b>END</b>	监视结束，恢复到特殊模块监视功能开始时的屏幕。
<b>MONIT MENU</b>	结束当前的监视并切换到显示监视菜单的屏幕。 仅仅在特殊功能模块具有监视菜单时可以使用该操作。
<b>Data Chg.</b>	开始改变显示在屏幕上的特殊功能模块缓冲存储器的当前值。
<b>SET/ RESET</b>	开始测试 PLC CPU 和特殊功能模块之间 I/O 信号的设置/复位。

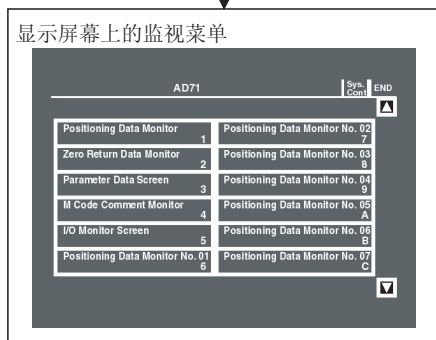
12.1.6 指定监视模块并选择监视菜单

为可选模块启动特殊模块监视操作解释如下，以定位模式（AD71）作为示例。

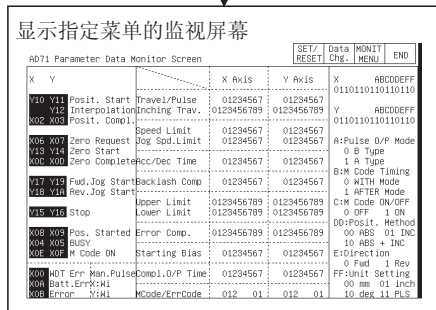
[操作步骤]

显示系统设置屏幕 ... 见12.1.1节

[指定被监视的模块] (触摸模块的显示位置)



[指定被监视的菜单] (触摸菜单的显示位置)



执行12.1.7节和12.2到12.31节

- (1) 从安装在相应的基础单元里的模块中定义特殊功能模块。其格式被显示在屏幕上。  
\* 对于格式无法显示的模块，用系统监视功能来监视（见 9.5 节）。

根据 13.1 节指定输入/输出。

- (2) 根据被监视的数据类型指定菜单。
- (3) 无法在一个屏幕全部显示的模块，通过屏幕右边的 ▲ ▼ 键来滚动显示菜单

- (4) 检查显示内容，按照 12.2 至 12.31 节内容执行如下操作。

- (5) 按照 12.1.7 节内容对每个显示的数据进行测试。

- 改变缓冲存储器的当前值
- 从 PLC CPU 的开和关设定输出信号

12.1.7 特殊功能模块测试



注意

- 在进行特殊功能模块监视测试操作（指定缓冲存储器的当前值）之前，请认真阅读手册内容并充分理解操作内容和细节。  
另外，在测试操作时禁止变更对系统执行重要操作元件的数据。否则，可能因为误输出或故障引发事故。

应对显示在当前监视屏幕上的所有缓冲存储器数据进行测试。  
本节讲述了改变缓冲存储器当前数值和开关来自 PLC CPU 输出信号的操作。

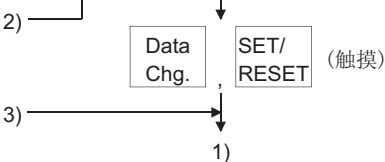
要点

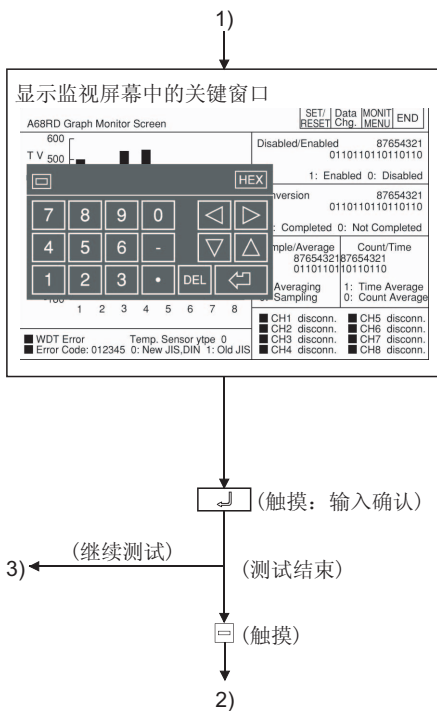
- (1) 测试时，要测试从 PLC CPU 和从 PLC CPU 输出信号中写入的缓冲存储器数值。
- (2) 确保在 PLC CPU 处于“停止”（STOP）状态时执行测试。  
如果测试时 PLC CPU 处于“运行”（RUN）状态，将会从顺控程序返回输出值和输出状态。

[操作步骤]

显示监视屏幕

AD71 Parameter Data Monitor Screen				SET/	Data	MONIT	
X	Y	X Axis	Y Axis	RESET	Chg.	MENU	END
V10	V11	Posit. Start	Travel/Pulse	01234567	01234567	X	ABCD0EFF
V12	V13	Interpolation	Interpolating Trav.	0123456789	0123456789	Y	ABCD0EFF
W02	W03	Posit. Compl.	Speed Limit	01234567	01234567	X	0110110110110110
W06	W07	Zero Request	Jog Spd.Limit	01234567	01234567	A:	Pulse O/P Mode
V15	V14	Zero Start	Acc/Dec Time	01234567	01234567	0	B Type
W0C	W0D	Zero Complete	Backlash Comp.	01234567	01234567	1	A Type
V17	V16	Fwd.Jog Start	Upper Limit	0123456789	0123456789	C:	M Code Timing
V18	V19	Rev.Jog Start	Lower Limit	0123456789	0123456789	0	MTH Mode
V15	V16	Stop	Error Comp.	0123456789	0123456789	1	AFTER Mode
W08	W09	Pos. Started	Starting Bias	01234567	01234567	C:	M Code ON/OFF
W0A	W0B	BUSY	1. O/P Time	01234567	01234567	0	OFF 1 ON
W0E	W0F	M Code ON	DD:Posit. Method	01234567	01234567	00	ABS 01 INC
W0T	W0U	Err Man.Pulse	E:Direction	01234567	01234567	10	ABS + INC
W0R	W0S	Batt.Err:MI	FF:Unit Setting	01234567	01234567	00	mm 01 inch
W0B	W0A	Error Y:MI	MCode/ErrCode	012 01	012 01	10	0002 11 PLS





当触摸 **Data Chg.** 时 (改变缓冲存储器当前值)

- 触摸显示按键窗口上的按键时, 可以执行下列全部操作。
  - 当触摸按键窗口左上角的 键时, 按键窗口关闭, 显示返回监视屏幕。
- (1) 将光标移至显示出被测试数据的位置。(\*1)  
 (▲ ▼ : 上/下 ▶ ◀ : 左/右)
  - (2) 用数字键指定要改变的值 (\*2)  
 可用 **DEL** 键清除输入中的单个字符。

当触摸 **SET/RESET** 时 (测试 I/O 信号)

- 触摸显示按键窗口上的键时, 可以执行下列全部操作。
  - 当触摸按键窗口左上角的 键时, 按键窗口关闭, 显示返回监视屏幕。
- (1) 用字母键指定被测试元件的名称, 然后触摸 。 (\*1)
  - (2) 用数字键指定元件号, 然后触摸 。
  - (3) 用数字键指定“设定”或“重设”。  
**0** : OFF    **1** : ON

\*1 不得执行如下测试。

测试时, 模块不能正常运行或缓冲存储器/输入信号会从特殊功能模块返回到输出值/输出状态。

- 1) 测试 PLC CPU 的只读缓冲存储器。
- 2) 测试从特殊功能模块中输入到 PLC CPU 的输入信号。

\*2 当测试缓冲存储器时, 用如下方法指定更改值。

- 1) 对于用一个数据显示 16/32 位的, 指定十位小数的更改值。
- 2) 对于显示为百分数的 16/32 位数的数据, 如 A/D 转换模块的情况, 指定与百分比对应的十位小数的更改值。

例如:

当偏置值或增益为 0 ~ 2000 时, 如果指定一个 50% 的更改值, 则输入 1000。

- 3) 对于一次一位显示为“0”和“1”的 16 位数据, 指定十位小数的 16 位更改值。



12.2 A61LS 模块监视

屏幕画面		序号	缓冲存储器地址	
			十进制	十六进制
		1)	11	000B
		2)	4	0004
		3)	10	000A
		4)	5, 6	0005, 0006
		5)	3	0003
		6)	12	000C
		7)	7	0007
		8)	0	0000
		9)	8	0008
		10)	2	0002
		11)	1	0001
		12)	9	0009
		13)	13 ~ 44	000D ~ 002C
		—	—	—
		1)	—	—
		—	—	—
		—	—	—
		—	—	—
		—	—	—
		—	—	—
		—	—	—
		—	—	—
		—	—	—
		—	—	—
		—	—	—
		—	—	—
		—	—	—

12.3 AD61 模块监视

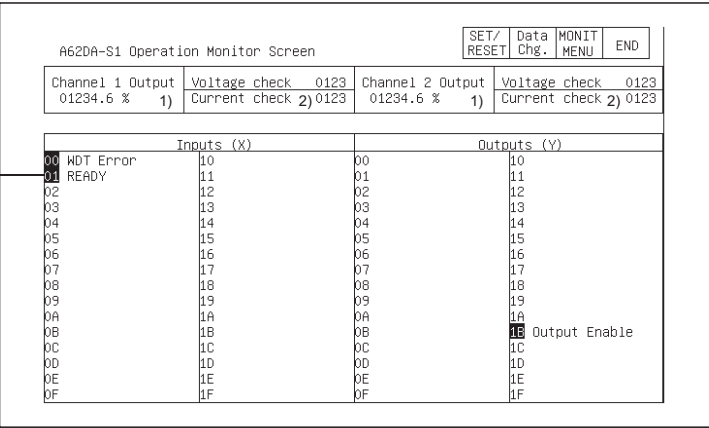
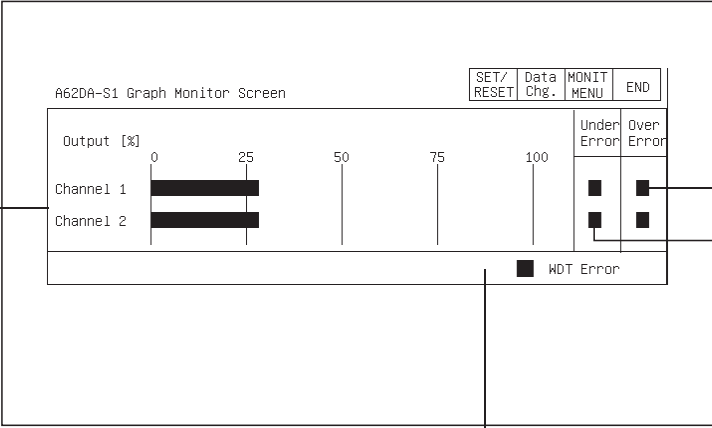
屏幕画面		序号	缓冲存储器地址	
			十进制	十六进制
		1)	4, 5, 36, 37	0004, 0005, 0024, 0025
		2)	6, 7, 38, 39	0006, 0007, 0026, 0027
		3)	3, 35	0003, 0023
		4)	—	—
		—	—	—

12.4 A1SD61 模块监视

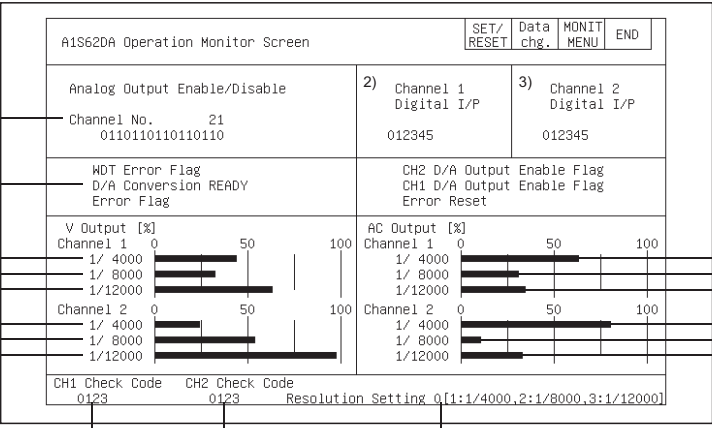
屏幕画面	序号	缓冲存储器地址	
		十进制	十六进制
<p>A1SD61 Operation Monitor Screen (CH1,2)</p> <p>Y10 Count Enable, Y11 Decremental Count, Y12 Preset Command, Y13 Ring Counter, X0D Sampling/Periodic, X0A External Preset, Y16 Reset Ext. Preset, Y17 Error Reset, Y15 Limit Switch Output, Y14 Counter Function Start, Counter Setting: 0, Channel No. 6, LS. O/P Status, No. of Dogs, D 0 0123456789001234567890, 0 1 0123456789001234567890, G 2 0123456789001234567890, 3 0123456789001234567890, Preset Value 01234567890, Counter Function Count Value 01234567890, Ring Counter Value 01234567890, Pulse I/P Mode 012345, 0: A-Phase I/P and decremental count, 1: A-Phase and B-Phase I/P, 2: 2-Phase I/P X 1, 3: 2-Phase I/P X 2, 4: 2-Phase I/P X 4</p>	1)	—	—
	2)	—	—
	3)	11	000B
	4)	12 ~ 147	000C ~ 0093
	5)	12 ~ 147	000C ~ 0093
	6)	5	0005
	7)	—	—
	8)	0, 1	0000, 0001
	9)	2, 3	0002, 0003
	10)	6, 7	0006, 0007
	11)	8, 9	0008, 0009
		12)	4
<p>A1SD61 Input/Output Monitor Screen</p> <p>Inputs (X): 00 HDT Error, 01 CH1 LS Output, 02 CH2 LS Output, 03 CH3 LS Output, 04 CH4 LS Output, 05 CH5 LS Output, 06 CH6 LS Output, 07 CH7 LS Output, 08 CH8 LS Output, 09 LS O/P Enable, 0A Ext. Preset, 0B Error Flag, 0C Fuse/Power OFF, 0D Sampling/Period, 0E, 0F. Outputs (Y): 10 Count Enable, 11 Decrement Count, 12 Preset Command, 13 Ring Counter, 14 Counter Function, 15 LS Output, 16 Reset Preset, 17 Error Reset, 18, 19, 1A, 1B, 1C, 1D, 1E, 1F.</p>	1)	—	—
		—	—



12.5 A62DA-S1 模块监视

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址	
		十进制	十六进制
	1)	0, 1	0000, 0001
	2)	2 ~ 5	0002 ~ 0005
	3)	-----	-----
	1)	0, 1	0000, 0001
	2)	2, 4	0002, 0004
	3)	3, 5	0003, 0005
	4)	-----	-----

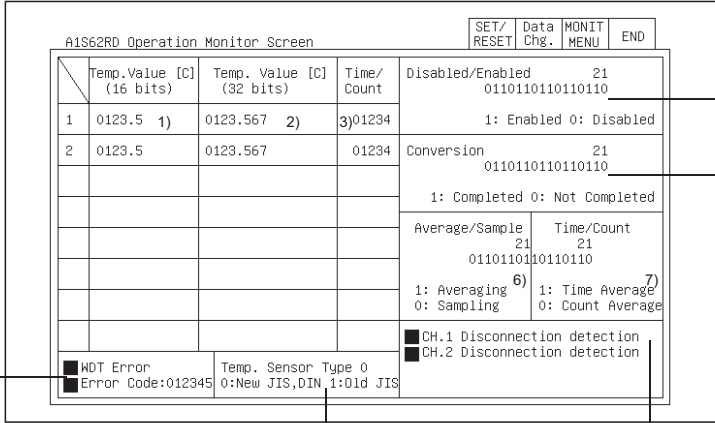
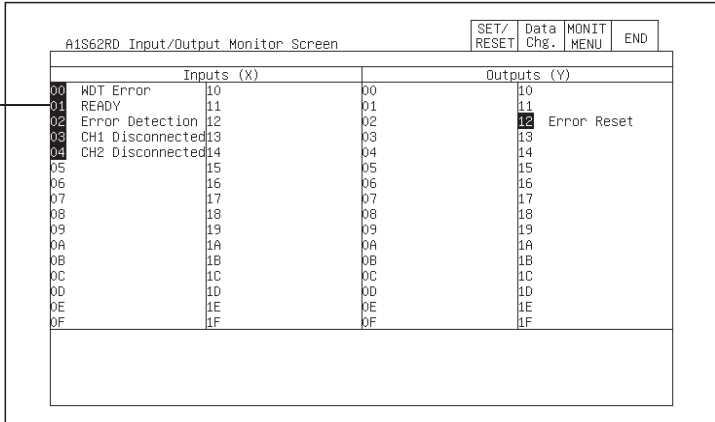
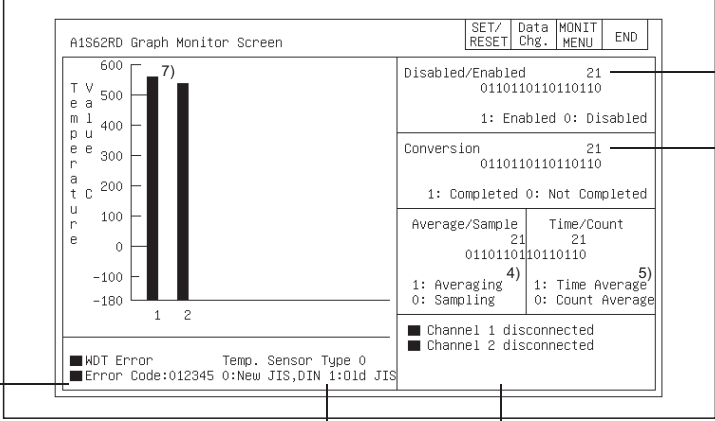
12.6 A1S62DA 模块监视

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址	
		十进制	十六进制
	1)	0	0000
	2)	1	0001
	3)	2	0002
	4)	-----	-----
	5)	1, 2	0001, 0002
	6)		
	7)		
	8)		
	9)		
	10)	-----	-----
	11)	10	000A
	12)	11	000B
	13)	9	0009
---	-----	-----	

12.7 A62LS 模块监视

屏幕画面		序号	缓冲存储器地址																																																																																																																																																																																																	
			十进制	十六进制																																																																																																																																																																																																
<p>A62LS Operation Monitor Screen CH No.0-3</p> <p>SET/RESET Data Chg. MONIT MENU END</p> <p>X10 WDT Error X11 Online X12 Up.Lim Err X13 Lo.Lim Err X14 Sensor Err X15 Corre. Err X16 Posit. Err X17 Error</p> <p>Y21 Posit. Start Y22 Posit. Stop Y23 Fwd Jog Start Y24 Rev Jog Start Y25 LS O/P Enable Y26 Error Reset Y27 P1 Disable Y28 P2 Disable</p> <p>3) FEDCBA9876543210</p> <p>LS Output 0110110110110110</p> <p>LS Setting 0110110110110110</p> <p>Sensor BIN Pos. 012345</p> <p>Scaling BIN Pos. 012345</p> <p>Target Stop Pos. 012345</p> <p>Prg.No.0 Op. Mode 43210</p> <p>A/back 0 0110110110110110</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>MAX</th> <th>ON</th> <th>CH</th> <th>OFF</th> <th>MAX</th> <th>ON</th> <th>CH</th> <th>OFF</th> <th>MAX</th> <th>ON</th> <th>CH</th> <th>OFF</th> <th>MAX</th> <th>ON</th> <th>CH</th> <th>OFF</th> </tr> <tr> <th>01</th> <th></th> <th></th> <th></th> <th>01</th> <th></th> <th></th> <th></th> <th>01</th> <th></th> <th></th> <th></th> <th>01</th> <th></th> <th></th> <th></th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>0</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>0</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>0</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td></tr> <tr><td>1</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>1</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>1</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>1</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td></tr> <tr><td>2</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>2</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>2</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>2</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td></tr> <tr><td>D 3</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>D 3</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>D 3</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>D 3</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td></tr> <tr><td>0 4</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>0 4</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>0 4</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>0 4</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td></tr> <tr><td>G 5</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>G 5</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>G 5</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>G 5</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td></tr> <tr><td>6</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>6</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>6</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>6</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td></tr> <tr><td>7</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>7</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>7</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>7</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td></tr> <tr><td>8</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>8</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>8</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>8</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td></tr> <tr><td>9</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>9</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>9</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td><td>9</td><td>:</td><td>012345</td><td>012345</td></tr> </tbody> </table>		MAX	ON	CH	OFF	MAX	ON	CH	OFF	MAX	ON	CH	OFF	MAX	ON	CH	OFF	01				01				01				01				0	:	012345	012345	0	:	012345	012345	0	:	012345	012345	0	:	012345	012345	1	:	012345	012345	1	:	012345	012345	1	:	012345	012345	1	:	012345	012345	2	:	012345	012345	2	:	012345	012345	2	:	012345	012345	2	:	012345	012345	D 3	:	012345	012345	D 3	:	012345	012345	D 3	:	012345	012345	D 3	:	012345	012345	0 4	:	012345	012345	0 4	:	012345	012345	0 4	:	012345	012345	0 4	:	012345	012345	G 5	:	012345	012345	G 5	:	012345	012345	G 5	:	012345	012345	G 5	:	012345	012345	6	:	012345	012345	6	:	012345	012345	6	:	012345	012345	6	:	012345	012345	7	:	012345	012345	7	:	012345	012345	7	:	012345	012345	7	:	012345	012345	8	:	012345	012345	8	:	012345	012345	8	:	012345	012345	8	:	012345	012345	9	:	012345	012345	9	:	012345	012345	9	:	012345	012345	9	:	012345	012345	1)	———	———
		MAX	ON	CH	OFF	MAX	ON	CH	OFF	MAX	ON	CH	OFF	MAX	ON	CH	OFF																																																																																																																																																																																			
		01				01				01				01																																																																																																																																																																																						
		0	:	012345	012345	0	:	012345	012345	0	:	012345	012345	0	:	012345	012345																																																																																																																																																																																			
		1	:	012345	012345	1	:	012345	012345	1	:	012345	012345	1	:	012345	012345																																																																																																																																																																																			
		2	:	012345	012345	2	:	012345	012345	2	:	012345	012345	2	:	012345	012345																																																																																																																																																																																			
		D 3	:	012345	012345	D 3	:	012345	012345	D 3	:	012345	012345	D 3	:	012345	012345																																																																																																																																																																																			
		0 4	:	012345	012345	0 4	:	012345	012345	0 4	:	012345	012345	0 4	:	012345	012345																																																																																																																																																																																			
		G 5	:	012345	012345	G 5	:	012345	012345	G 5	:	012345	012345	G 5	:	012345	012345																																																																																																																																																																																			
		6	:	012345	012345	6	:	012345	012345	6	:	012345	012345	6	:	012345	012345																																																																																																																																																																																			
		7	:	012345	012345	7	:	012345	012345	7	:	012345	012345	7	:	012345	012345																																																																																																																																																																																			
8	:	012345	012345	8	:	012345	012345	8	:	012345	012345	8	:	012345	012345																																																																																																																																																																																					
9	:	012345	012345	9	:	012345	012345	9	:	012345	012345	9	:	012345	012345																																																																																																																																																																																					
		2)	7	0007																																																																																																																																																																																																
		3)	4	0004																																																																																																																																																																																																
		4)	2, 3	0002, 0003																																																																																																																																																																																																
		5)	0, 1	0000, 0001																																																																																																																																																																																																
		6)	10, 11	000A, 000B																																																																																																																																																																																																
		7)	9	0009																																																																																																																																																																																																
		8)	5	0005																																																																																																																																																																																																
		9)	6	0006																																																																																																																																																																																																
		10)	12 ~ 226	000C ~ 00E2																																																																																																																																																																																																
		11)	12 ~ 226	000C ~ 00E2																																																																																																																																																																																																
		—	———	———																																																																																																																																																																																																
<p>A62LS Input/Output Monitor Screen</p> <p>SET/RESET Data Chg. MONIT MENU END</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">Inputs (X)</th> <th colspan="3">Outputs (Y)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>00</td><td>10</td><td>WDT Error</td><td>20</td><td>10</td><td>PLC READY</td></tr> <tr><td>01</td><td>11</td><td>Online</td><td>21</td><td>11</td><td>Posit. Start</td></tr> <tr><td>02</td><td>12</td><td>Upper Lim.Error</td><td>22</td><td>12</td><td>Posit. Stop</td></tr> <tr><td>03</td><td>13</td><td>Lower Lim.Error</td><td>23</td><td>13</td><td>Fwd Jog Start</td></tr> <tr><td>04</td><td>14</td><td>Sensor Error</td><td>24</td><td>14</td><td>Rev Jog Start</td></tr> <tr><td>05</td><td>15</td><td>Correction Err.</td><td>25</td><td>15</td><td>LS O/P Enable</td></tr> <tr><td>06</td><td>16</td><td>Position Error</td><td>26</td><td>16</td><td>Error Reset</td></tr> <tr><td>07</td><td>17</td><td>Error</td><td>27</td><td>17</td><td>P1 Disable</td></tr> <tr><td>08</td><td>18</td><td>CH 0/8 Status</td><td>28</td><td>18</td><td>P2 Disable</td></tr> <tr><td>09</td><td>19</td><td>CH 1/9 Status</td><td>29</td><td>19</td><td></td></tr> <tr><td>0A</td><td>1A</td><td>CH 2/10 Status</td><td>2A</td><td>1A</td><td></td></tr> <tr><td>0B</td><td>1B</td><td>CH 3/11 Status</td><td>2B</td><td>1B</td><td></td></tr> <tr><td>0C</td><td>1C</td><td>CH 4/12 Status</td><td>2C</td><td>1C</td><td></td></tr> <tr><td>0D</td><td>1D</td><td>CH 5/13 Status</td><td>2D</td><td>1D</td><td></td></tr> <tr><td>0E</td><td>1E</td><td>CH 6/14 Status</td><td>2E</td><td>1E</td><td></td></tr> <tr><td>0F</td><td>1F</td><td>CH 7/15 Status</td><td>2F</td><td>1F</td><td></td></tr> </tbody> </table>		Inputs (X)			Outputs (Y)			00	10	WDT Error	20	10	PLC READY	01	11	Online	21	11	Posit. Start	02	12	Upper Lim.Error	22	12	Posit. Stop	03	13	Lower Lim.Error	23	13	Fwd Jog Start	04	14	Sensor Error	24	14	Rev Jog Start	05	15	Correction Err.	25	15	LS O/P Enable	06	16	Position Error	26	16	Error Reset	07	17	Error	27	17	P1 Disable	08	18	CH 0/8 Status	28	18	P2 Disable	09	19	CH 1/9 Status	29	19		0A	1A	CH 2/10 Status	2A	1A		0B	1B	CH 3/11 Status	2B	1B		0C	1C	CH 4/12 Status	2C	1C		0D	1D	CH 5/13 Status	2D	1D		0E	1E	CH 6/14 Status	2E	1E		0F	1F	CH 7/15 Status	2F	1F		1)	———	———																																																																																										
		Inputs (X)			Outputs (Y)																																																																																																																																																																																															
00	10	WDT Error	20	10	PLC READY																																																																																																																																																																																															
01	11	Online	21	11	Posit. Start																																																																																																																																																																																															
02	12	Upper Lim.Error	22	12	Posit. Stop																																																																																																																																																																																															
03	13	Lower Lim.Error	23	13	Fwd Jog Start																																																																																																																																																																																															
04	14	Sensor Error	24	14	Rev Jog Start																																																																																																																																																																																															
05	15	Correction Err.	25	15	LS O/P Enable																																																																																																																																																																																															
06	16	Position Error	26	16	Error Reset																																																																																																																																																																																															
07	17	Error	27	17	P1 Disable																																																																																																																																																																																															
08	18	CH 0/8 Status	28	18	P2 Disable																																																																																																																																																																																															
09	19	CH 1/9 Status	29	19																																																																																																																																																																																																
0A	1A	CH 2/10 Status	2A	1A																																																																																																																																																																																																
0B	1B	CH 3/11 Status	2B	1B																																																																																																																																																																																																
0C	1C	CH 4/12 Status	2C	1C																																																																																																																																																																																																
0D	1D	CH 5/13 Status	2D	1D																																																																																																																																																																																																
0E	1E	CH 6/14 Status	2E	1E																																																																																																																																																																																																
0F	1F	CH 7/15 Status	2F	1F																																																																																																																																																																																																
		—	———	———																																																																																																																																																																																																

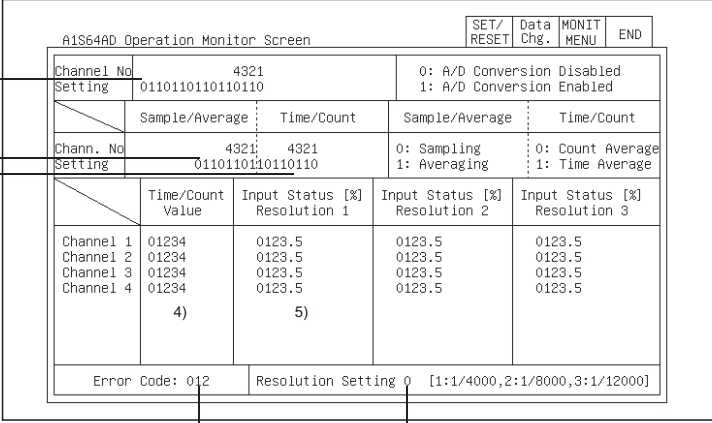
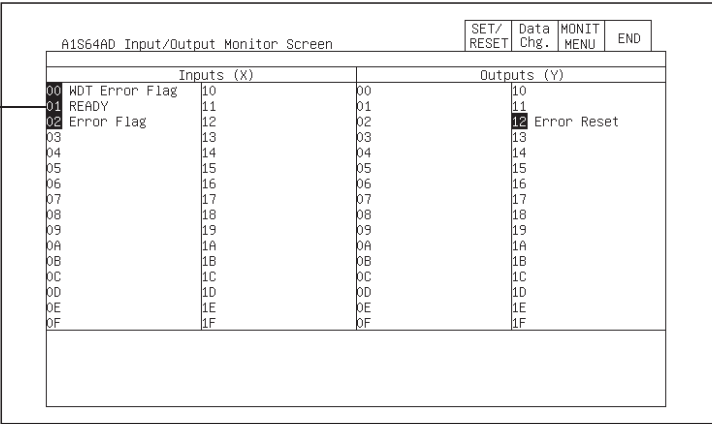
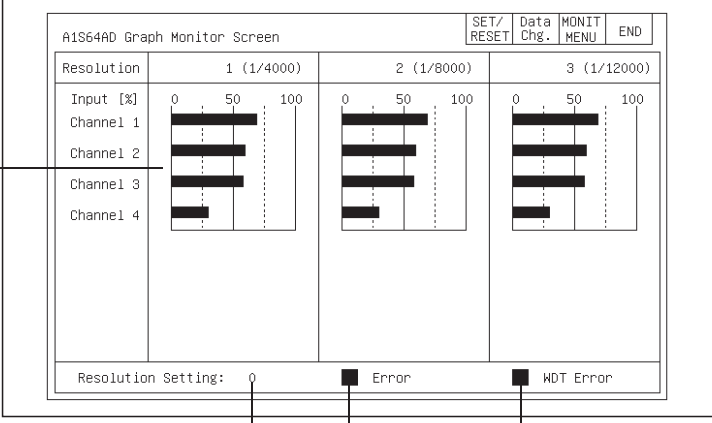
12.8 A1S62RD 模块监视

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址	
		十进制	十六进制
 <p>A1S62RD Operation Monitor Screen</p> <p>Temp. Value [C] (16 bits)   Temp. Value [C] (32 bits)   Time/Count</p> <p>1: 0123.5 1)   0123.567 2)   3)01234</p> <p>2: 0123.5   0123.567   01234</p> <p>Disabled/Enabled 21 0110110110110110 1: Enabled 0: Disabled</p> <p>Conversion 21 0110110110110110 1: Completed 0: Not Completed</p> <p>Average/Sample 21   Time/Count 21 01101101   10110110 1: Averaging 6)   1: Time Average 7) 0: Sampling   0: Count Average</p> <p>■ WDT Error   Temp. Sensor Type 0 ■ Error Code:012345   0:New JIS,DIN 1:01d JIS</p> <p>■ CH.1 Disconnection detection ■ CH.2 Disconnection detection</p>	1)	10, 11	000A, 000B
	2)	18 ~ 21	0012 ~ 0015
	3)	2, 3	0002, 0003
	4)	0	0000
	5)	35	0023
	6)	1	0001
	7)	1	0001
	8)	—	—
	9)	34	0022
	10)	36	0024
 <p>A1S62RD Input/Output Monitor Screen</p> <p>Inputs (X)   Outputs (Y)</p> <p>00 WDT Error 10   00   10</p> <p>01 READY 11   01   11</p> <p>02 Error Detection 12   02   12 Error Reset</p> <p>03 CH1 Disconnected 13   03   13</p> <p>04 CH2 Disconnected 14   04   14</p> <p>05   05   15</p> <p>06   06   16</p> <p>07   07   17</p> <p>08   08   18</p> <p>09   09   19</p> <p>0A   0A   1A</p> <p>0B   0B   1B</p> <p>0C   0C   1C</p> <p>0D   0D   1D</p> <p>0E   0E   1E</p> <p>0F   0F   1F</p>	1)	—	—
	—	—	—
 <p>A1S62RD Graph Monitor Screen</p> <p>Temp. Value [C] (16 bits)   Temp. Value [C] (32 bits)   Time/Count</p> <p>1: 0123.5 1)   0123.567 2)   3)01234</p> <p>2: 0123.5   0123.567   01234</p> <p>Disabled/Enabled 21 0110110110110110 1: Enabled 0: Disabled</p> <p>Conversion 21 0110110110110110 1: Completed 0: Not Completed</p> <p>Average/Sample 21   Time/Count 21 01101101   10110110 1: Averaging 4)   1: Time Average 5) 0: Sampling   0: Count Average</p> <p>■ WDT Error   Temp. Sensor Type 0 ■ Error Code:012345   0:New JIS,DIN 1:01d JIS</p> <p>■ Channel 1 disconnected ■ Channel 2 disconnected</p>	1)	10, 11	000A, 000B
	2)	0	0000
	3)	35	0023
	4)	1	0001
	5)	1	0001
	6)	—	—
	7)	34	0022
	8)	36	0024
—	—	—	

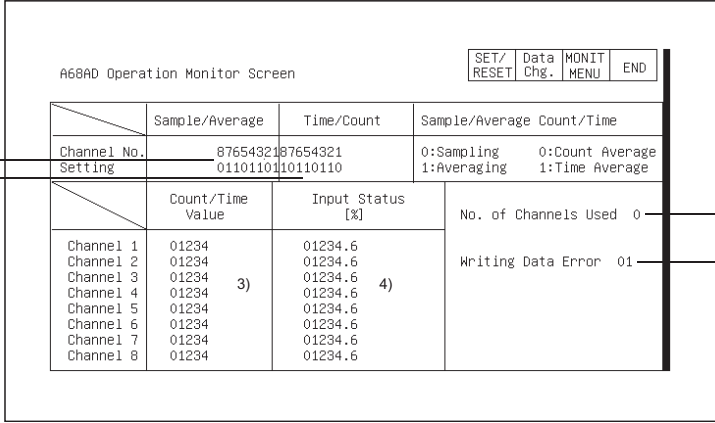
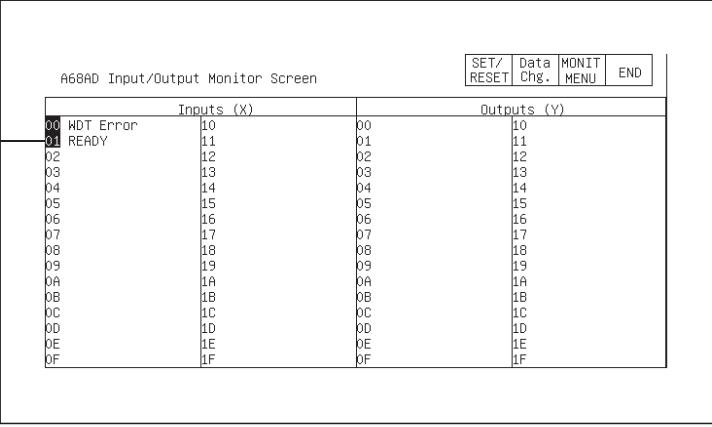
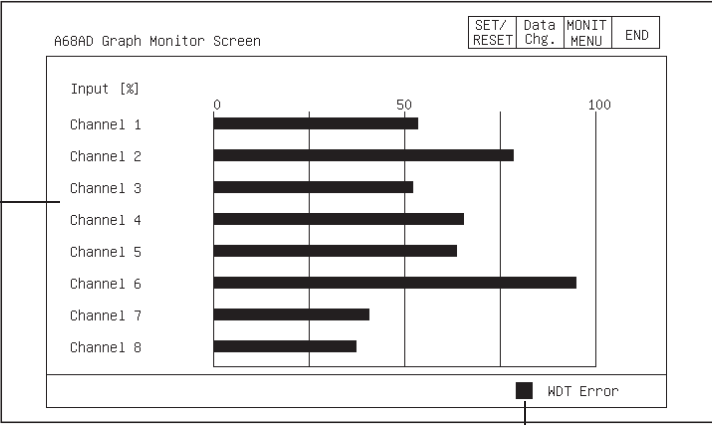
12.9 A1S63ADA 模块监视

屏幕画面		序号	缓冲存储器地址	
			十进制	十六进制
		1)	0	0000
		2)	15	000F
		3)	1	0001
		4)	2, 3	0002, 0003
		5)	11, 12	000B, 000C
		6)	4	0004
		7)	5	0005
		8)	10	000A
		9)	13	000D
		10)	16	0010
		11)	14	000E
				1)
2)	6			0006
3)	7, 8, 9			0007, 0008, 0009
4)	18 ~ 37			0012 ~ 0025
5)	17			0011
6)	16			0010
7)	14			000E
8)	---			---
		1)	---	---

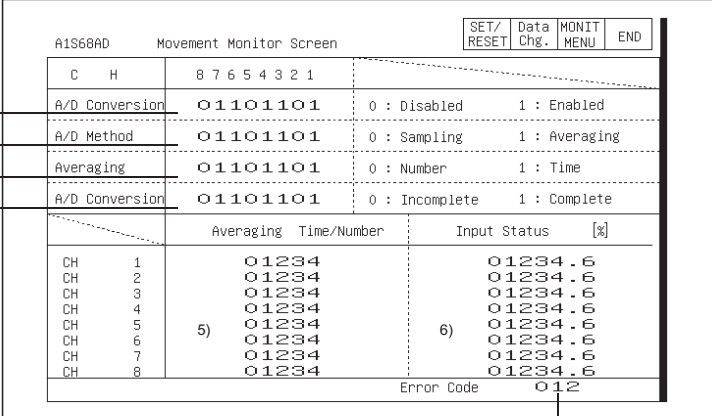
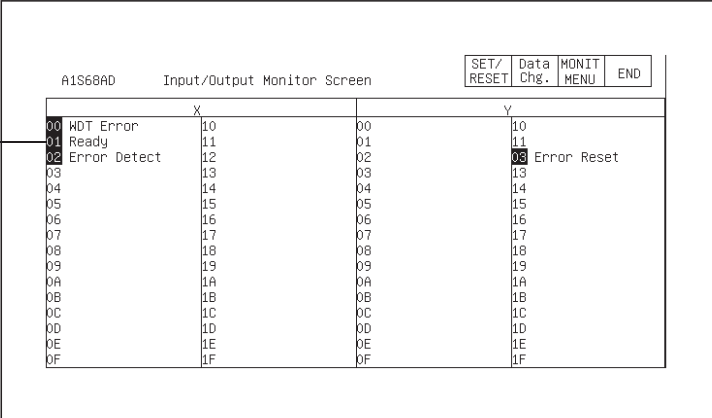
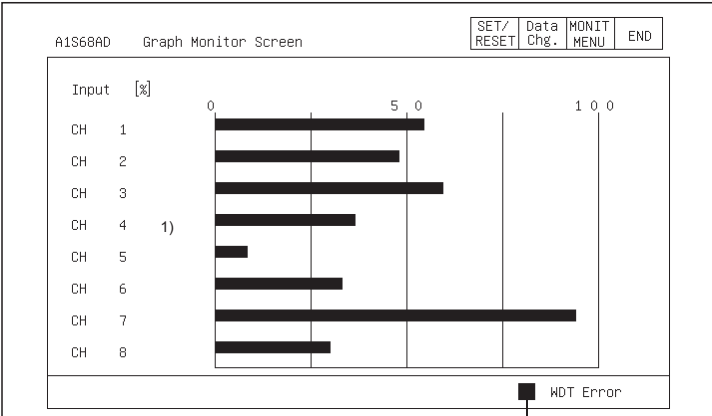
12.10 A1S64AD 模块监视

屏幕画面		序号	缓冲存储器地址	
			十进制	十六进制
 <p>The screenshot shows the 'A1S64AD Operation Monitor Screen'. It includes fields for Channel No (4321), Setting (0110110110110110), and various input status values for four channels, all showing 0123.5. It also displays an Error Code of 012 and Resolution Setting 0.</p>		1)	0	0000
		2)	1	0001
		3)	1	0001
		4)	2 ~ 5	0002 ~ 0005
		5)	10 ~ 13	000A ~ 000D
		6)	18	0012
		7)	20	0014
 <p>The screenshot shows the 'A1S64AD Input/Output Monitor Screen' with a list of inputs (X) and outputs (Y) from 00 to 0F. Input 01 is labeled 'READY' and input 02 is 'Error Flag'. Output 10 is 'Error Reset'.</p>		1)	---	---
		---	---	---
 <p>The screenshot shows the 'A1S64AD Graph Monitor Screen' with three bar graphs for Resolution 1 (1/4000), Resolution 2 (1/8000), and Resolution 3 (1/12000). It also shows Resolution Setting 0, Error, and WDT Error indicators.</p>		1)	10 ~ 13	000A ~ 000D
		2)	20	0014
		3)	---	---
		4)	---	---

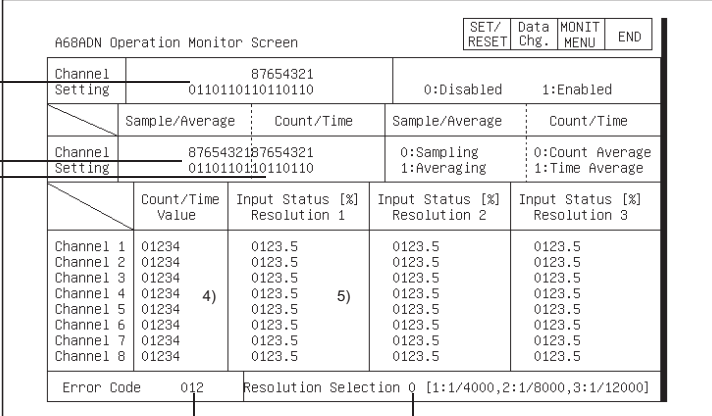
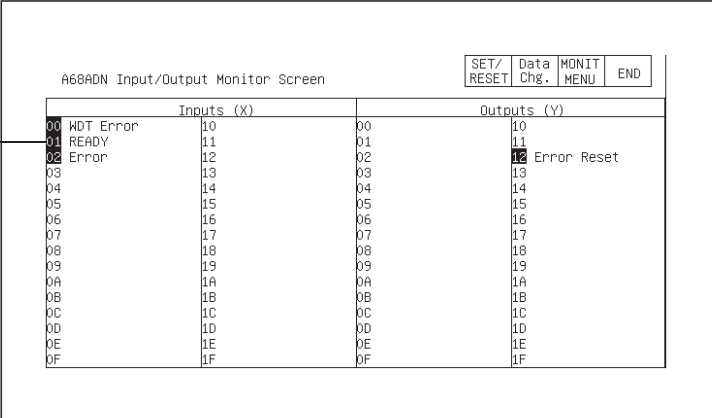
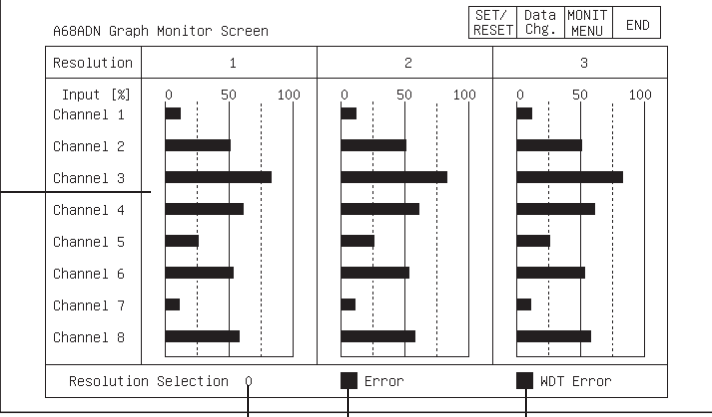
12.11 A68AD 模块监视

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址																																			
		十进制	十六进制																																		
 <p>A68AD Operation Monitor Screen</p> <p>1) Channel No. 87654321</p> <p>2) Setting 01101101</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Sample/Average</th> <th>Time/Count</th> <th>Sample/Average</th> <th>Count/Time</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0:Sampling</td> <td>0:Count Average</td> <td>1:Averaging</td> <td>1:Time Average</td> </tr> </tbody> </table> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Count/Time Value</th> <th>Input Status [%]</th> <th>No. of Channels Used</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Channel 1: 01234</td> <td>01234.6</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Channel 2: 01234</td> <td>01234.6</td> <td rowspan="8">Writing Data Error 01</td> </tr> <tr> <td>Channel 3: 01234</td> <td>01234.6</td> </tr> <tr> <td>Channel 4: 01234</td> <td>01234.6</td> </tr> <tr> <td>Channel 5: 01234</td> <td>01234.6</td> </tr> <tr> <td>Channel 6: 01234</td> <td>01234.6</td> </tr> <tr> <td>Channel 7: 01234</td> <td>01234.6</td> </tr> <tr> <td>Channel 8: 01234</td> <td>01234.6</td> </tr> </tbody> </table>	Sample/Average	Time/Count	Sample/Average	Count/Time	0:Sampling	0:Count Average	1:Averaging	1:Time Average	Count/Time Value	Input Status [%]	No. of Channels Used	Channel 1: 01234	01234.6	0	Channel 2: 01234	01234.6	Writing Data Error 01	Channel 3: 01234	01234.6	Channel 4: 01234	01234.6	Channel 5: 01234	01234.6	Channel 6: 01234	01234.6	Channel 7: 01234	01234.6	Channel 8: 01234	01234.6	1)	1	0001					
	Sample/Average	Time/Count	Sample/Average	Count/Time																																	
	0:Sampling	0:Count Average	1:Averaging	1:Time Average																																	
	Count/Time Value	Input Status [%]	No. of Channels Used																																		
	Channel 1: 01234	01234.6	0																																		
	Channel 2: 01234	01234.6	Writing Data Error 01																																		
Channel 3: 01234	01234.6																																				
Channel 4: 01234	01234.6																																				
Channel 5: 01234	01234.6																																				
Channel 6: 01234	01234.6																																				
Channel 7: 01234	01234.6																																				
Channel 8: 01234	01234.6																																				
	2)	1		0001																																	
	3)	2 ~ 9	0002 ~ 0009																																		
	4)	10 ~ 17	000A ~ 0011																																		
	5)	0	0000																																		
	6)	34	0022																																		
 <p>A68AD Input/Output Monitor Screen</p> <p>1) WDT Error 00</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Inputs (X)</th> <th>Outputs (Y)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>00</td><td>10</td></tr> <tr><td>01</td><td>11</td></tr> <tr><td>02</td><td>12</td></tr> <tr><td>03</td><td>13</td></tr> <tr><td>04</td><td>14</td></tr> <tr><td>05</td><td>15</td></tr> <tr><td>06</td><td>16</td></tr> <tr><td>07</td><td>17</td></tr> <tr><td>08</td><td>18</td></tr> <tr><td>09</td><td>19</td></tr> <tr><td>0A</td><td>1A</td></tr> <tr><td>0B</td><td>1B</td></tr> <tr><td>0C</td><td>1C</td></tr> <tr><td>0D</td><td>1D</td></tr> <tr><td>0E</td><td>1E</td></tr> <tr><td>0F</td><td>1F</td></tr> </tbody> </table>	Inputs (X)	Outputs (Y)	00	10	01	11	02	12	03	13	04	14	05	15	06	16	07	17	08	18	09	19	0A	1A	0B	1B	0C	1C	0D	1D	0E	1E	0F	1F	1)	---	---
	Inputs (X)	Outputs (Y)																																			
00	10																																				
01	11																																				
02	12																																				
03	13																																				
04	14																																				
05	15																																				
06	16																																				
07	17																																				
08	18																																				
09	19																																				
0A	1A																																				
0B	1B																																				
0C	1C																																				
0D	1D																																				
0E	1E																																				
0F	1F																																				
 <p>A68AD Graph Monitor Screen</p> <p>1) Channel 1: ~50%</p> <p>Channel 2: ~70%</p> <p>Channel 3: ~50%</p> <p>Channel 4: ~60%</p> <p>Channel 5: ~65%</p> <p>Channel 6: ~80%</p> <p>Channel 7: ~40%</p> <p>Channel 8: ~45%</p> <p>2) WDT Error</p>	1)	10 ~ 17	000A ~ 0011																																		
	2)	---	---																																		

12.12 A1S68AD 模块监视

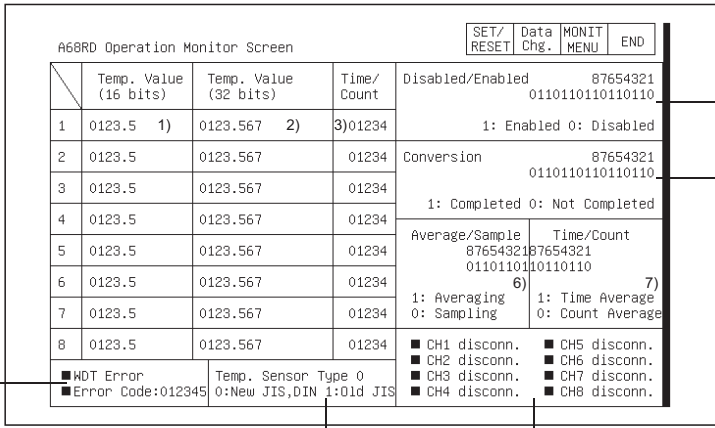
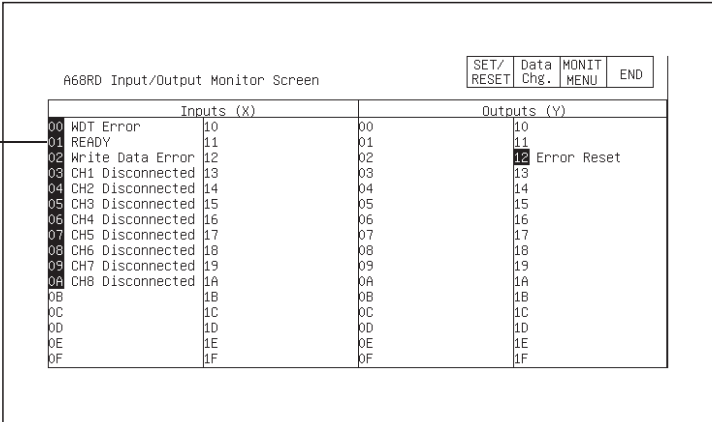
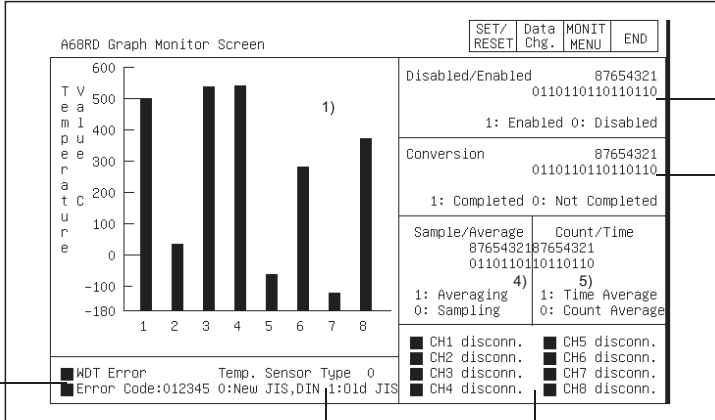
屏幕画面		序号	缓冲存储器地址																																																																																																																																																																				
			十进制	十六进制																																																																																																																																																																			
 <p>A1S68AD Movement Monitor Screen</p> <p>SET/RESET   Data Chg.   MONIT MENU   END</p> <table border="1"> <tr> <td>C</td> <td>H</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td></td> </tr> <tr> <td>A/D Conversion</td> <td></td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0 : Disabled 1 : Enabled</td> </tr> <tr> <td>A/D Method</td> <td></td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0 : Sampling 1 : Averaging</td> </tr> <tr> <td>Averaging</td> <td></td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0 : Number 1 : Time</td> </tr> <tr> <td>A/D Conversion</td> <td></td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0 : Incomplete 1 : Complete</td> </tr> <tr> <td colspan="2"></td> <td colspan="4">Averaging Time/Number</td> <td colspan="4">Input Status [%]</td> </tr> <tr> <td>CH</td> <td></td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>2</td> <td>3</td> <td>4</td> <td>5</td> <td>6</td> <td>0 1 2 3 4 . 6</td> </tr> <tr> <td>CH</td> <td></td> <td>2</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>2</td> <td>3</td> <td>4</td> <td>5</td> <td>6</td> <td>0 1 2 3 4 . 6</td> </tr> <tr> <td>CH</td> <td></td> <td>3</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>2</td> <td>3</td> <td>4</td> <td>5</td> <td>6</td> <td>0 1 2 3 4 . 6</td> </tr> <tr> <td>CH</td> <td></td> <td>4</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>2</td> <td>3</td> <td>4</td> <td>5</td> <td>6</td> <td>0 1 2 3 4 . 6</td> </tr> <tr> <td>CH</td> <td></td> <td>5</td> <td>5</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>2</td> <td>3</td> <td>4</td> <td>6</td> <td>0 1 2 3 4 . 6</td> </tr> <tr> <td>CH</td> <td></td> <td>6</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>2</td> <td>3</td> <td>4</td> <td>5</td> <td>6</td> <td>0 1 2 3 4 . 6</td> </tr> <tr> <td>CH</td> <td></td> <td>7</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>2</td> <td>3</td> <td>4</td> <td>5</td> <td>6</td> <td>0 1 2 3 4 . 6</td> </tr> <tr> <td>CH</td> <td></td> <td>8</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>2</td> <td>3</td> <td>4</td> <td>5</td> <td>6</td> <td>0 1 2 3 4 . 6</td> </tr> <tr> <td colspan="10">Error Code 0 1 2</td> </tr> </table>		C	H	8	7	6	5	4	3	2	1		A/D Conversion		0	1	1	0	1	1	0	1	0 : Disabled 1 : Enabled	A/D Method		0	1	1	0	1	1	0	1	0 : Sampling 1 : Averaging	Averaging		0	1	1	0	1	1	0	1	0 : Number 1 : Time	A/D Conversion		0	1	1	0	1	1	0	1	0 : Incomplete 1 : Complete			Averaging Time/Number				Input Status [%]				CH		1	0	1	2	3	4	5	6	0 1 2 3 4 . 6	CH		2	0	1	2	3	4	5	6	0 1 2 3 4 . 6	CH		3	0	1	2	3	4	5	6	0 1 2 3 4 . 6	CH		4	0	1	2	3	4	5	6	0 1 2 3 4 . 6	CH		5	5	0	1	2	3	4	6	0 1 2 3 4 . 6	CH		6	0	1	2	3	4	5	6	0 1 2 3 4 . 6	CH		7	0	1	2	3	4	5	6	0 1 2 3 4 . 6	CH		8	0	1	2	3	4	5	6	0 1 2 3 4 . 6	Error Code 0 1 2										1)	0	0000
		C	H	8	7	6	5	4	3	2	1																																																																																																																																																												
		A/D Conversion		0	1	1	0	1	1	0	1	0 : Disabled 1 : Enabled																																																																																																																																																											
		A/D Method		0	1	1	0	1	1	0	1	0 : Sampling 1 : Averaging																																																																																																																																																											
		Averaging		0	1	1	0	1	1	0	1	0 : Number 1 : Time																																																																																																																																																											
		A/D Conversion		0	1	1	0	1	1	0	1	0 : Incomplete 1 : Complete																																																																																																																																																											
				Averaging Time/Number				Input Status [%]																																																																																																																																																															
CH		1	0	1	2	3	4	5	6	0 1 2 3 4 . 6																																																																																																																																																													
CH		2	0	1	2	3	4	5	6	0 1 2 3 4 . 6																																																																																																																																																													
CH		3	0	1	2	3	4	5	6	0 1 2 3 4 . 6																																																																																																																																																													
CH		4	0	1	2	3	4	5	6	0 1 2 3 4 . 6																																																																																																																																																													
CH		5	5	0	1	2	3	4	6	0 1 2 3 4 . 6																																																																																																																																																													
CH		6	0	1	2	3	4	5	6	0 1 2 3 4 . 6																																																																																																																																																													
CH		7	0	1	2	3	4	5	6	0 1 2 3 4 . 6																																																																																																																																																													
CH		8	0	1	2	3	4	5	6	0 1 2 3 4 . 6																																																																																																																																																													
Error Code 0 1 2																																																																																																																																																																							
		2)	2	0002																																																																																																																																																																			
		3)	2	0002																																																																																																																																																																			
		4)	28	001C																																																																																																																																																																			
		5)	10 ~ 17	000A ~ 0011																																																																																																																																																																			
		6)	20 ~ 27	0014 ~ 001B																																																																																																																																																																			
		7)	1	0001																																																																																																																																																																			
			---	---																																																																																																																																																																			
			---	---																																																																																																																																																																			
 <p>A1S68AD Input/Output Monitor Screen</p> <p>SET/RESET   Data Chg.   MONIT MENU   END</p> <table border="1"> <tr> <td colspan="2"></td> <td>X</td> <td>Y</td> </tr> <tr> <td>00</td> <td>WDT Error</td> <td>10</td> <td>00</td> </tr> <tr> <td>01</td> <td>Ready</td> <td>11</td> <td>01</td> </tr> <tr> <td>02</td> <td>Error Detect</td> <td>12</td> <td>02</td> </tr> <tr> <td>03</td> <td></td> <td>13</td> <td>03</td> </tr> <tr> <td>04</td> <td></td> <td>14</td> <td>04</td> </tr> <tr> <td>05</td> <td></td> <td>15</td> <td>05</td> </tr> <tr> <td>06</td> <td></td> <td>16</td> <td>06</td> </tr> <tr> <td>07</td> <td></td> <td>17</td> <td>07</td> </tr> <tr> <td>08</td> <td></td> <td>18</td> <td>08</td> </tr> <tr> <td>09</td> <td></td> <td>09</td> <td>09</td> </tr> <tr> <td>0A</td> <td></td> <td>1A</td> <td>0A</td> </tr> <tr> <td>0B</td> <td></td> <td>0B</td> <td>1B</td> </tr> <tr> <td>0C</td> <td></td> <td>1C</td> <td>0C</td> </tr> <tr> <td>0D</td> <td></td> <td>1D</td> <td>1D</td> </tr> <tr> <td>0E</td> <td></td> <td>0E</td> <td>1E</td> </tr> <tr> <td>0F</td> <td></td> <td>1F</td> <td>0F</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td>08 Error Reset</td> </tr> </table>				X	Y	00	WDT Error	10	00	01	Ready	11	01	02	Error Detect	12	02	03		13	03	04		14	04	05		15	05	06		16	06	07		17	07	08		18	08	09		09	09	0A		1A	0A	0B		0B	1B	0C		1C	0C	0D		1D	1D	0E		0E	1E	0F		1F	0F				08 Error Reset	1)	---	---																																																																																											
				X	Y																																																																																																																																																																		
00	WDT Error	10	00																																																																																																																																																																				
01	Ready	11	01																																																																																																																																																																				
02	Error Detect	12	02																																																																																																																																																																				
03		13	03																																																																																																																																																																				
04		14	04																																																																																																																																																																				
05		15	05																																																																																																																																																																				
06		16	06																																																																																																																																																																				
07		17	07																																																																																																																																																																				
08		18	08																																																																																																																																																																				
09		09	09																																																																																																																																																																				
0A		1A	0A																																																																																																																																																																				
0B		0B	1B																																																																																																																																																																				
0C		1C	0C																																																																																																																																																																				
0D		1D	1D																																																																																																																																																																				
0E		0E	1E																																																																																																																																																																				
0F		1F	0F																																																																																																																																																																				
			08 Error Reset																																																																																																																																																																				
			---	---																																																																																																																																																																			
 <p>A1S68AD Graph Monitor Screen</p> <p>SET/RESET   Data Chg.   MONIT MENU   END</p> <p>Input [%]</p> <table border="1"> <tr> <td>CH</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>5</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>CH</td> <td>2</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>CH</td> <td>3</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>CH</td> <td>4</td> <td>1)</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>CH</td> <td>5</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>CH</td> <td>6</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>CH</td> <td>7</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>CH</td> <td>8</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </table> <p>■ WDT Error</p>		CH	1	0	5	0	1	0	0	CH	2							CH	3							CH	4	1)						CH	5							CH	6							CH	7							CH	8							1)	20 ~ 27	0014 ~ 001B																																																																																																			
		CH	1	0	5	0	1	0	0																																																																																																																																																														
CH	2																																																																																																																																																																						
CH	3																																																																																																																																																																						
CH	4	1)																																																																																																																																																																					
CH	5																																																																																																																																																																						
CH	6																																																																																																																																																																						
CH	7																																																																																																																																																																						
CH	8																																																																																																																																																																						
		2)	---	---																																																																																																																																																																			
			---	---																																																																																																																																																																			

12.13 A68ADN 模块监视

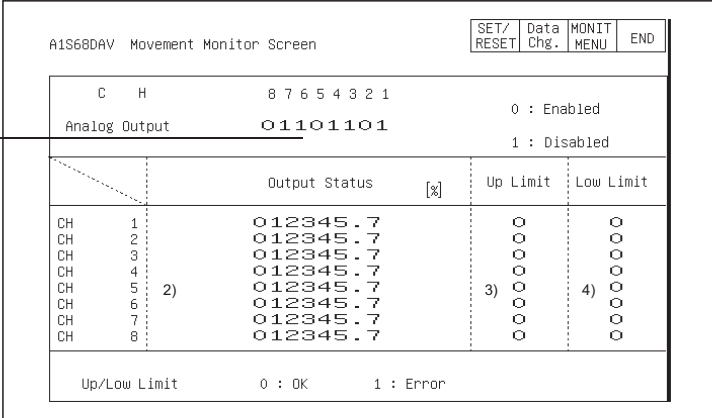
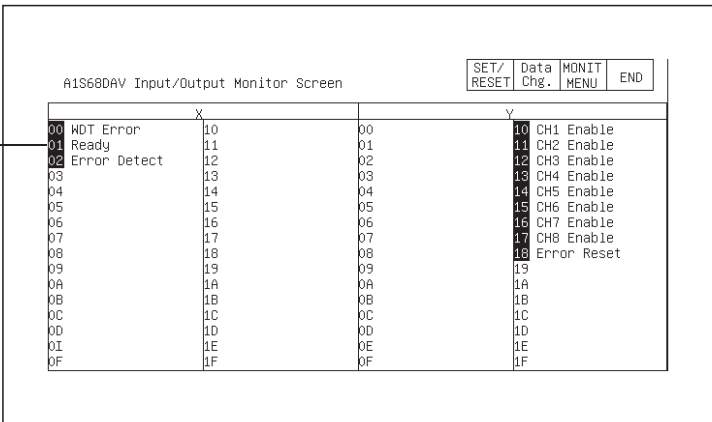
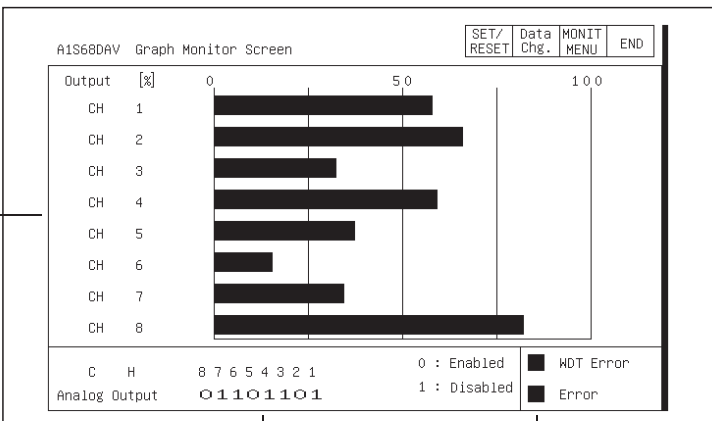
屏幕画面		序号	缓冲存储器地址																																																																					
			十进制	十六进制																																																																				
 <p>A68ADN Operation Monitor Screen</p> <p>Channel 1 Setting: 87654321, 0110110110110110, 0:Disabled, 1:Enabled</p> <p>Channel 2 Setting: 87654321, 0110110110110110, 0:Sampling, 1:Averaging, 0:Count Average, 1:Time Average</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Channel</th> <th>Count/Time Value</th> <th>Input Status [%] Resolution 1</th> <th>Input Status [%] Resolution 2</th> <th>Input Status [%] Resolution 3</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>Channel 1</td><td>01234</td><td>0123.5</td><td>0123.5</td><td>0123.5</td></tr> <tr><td>Channel 2</td><td>01234</td><td>0123.5</td><td>0123.5</td><td>0123.5</td></tr> <tr><td>Channel 3</td><td>01234</td><td>0123.5</td><td>0123.5</td><td>0123.5</td></tr> <tr><td>Channel 4</td><td>01234</td><td>0123.5</td><td>0123.5</td><td>0123.5</td></tr> <tr><td>Channel 5</td><td>01234</td><td>0123.5</td><td>0123.5</td><td>0123.5</td></tr> <tr><td>Channel 6</td><td>01234</td><td>0123.5</td><td>0123.5</td><td>0123.5</td></tr> <tr><td>Channel 7</td><td>01234</td><td>0123.5</td><td>0123.5</td><td>0123.5</td></tr> <tr><td>Channel 8</td><td>01234</td><td>0123.5</td><td>0123.5</td><td>0123.5</td></tr> </tbody> </table> <p>Error Code: 012, Resolution Selection: 0 [1:1/4000, 2:1/8000, 3:1/12000]</p>		Channel	Count/Time Value	Input Status [%] Resolution 1	Input Status [%] Resolution 2	Input Status [%] Resolution 3	Channel 1	01234	0123.5	0123.5	0123.5	Channel 2	01234	0123.5	0123.5	0123.5	Channel 3	01234	0123.5	0123.5	0123.5	Channel 4	01234	0123.5	0123.5	0123.5	Channel 5	01234	0123.5	0123.5	0123.5	Channel 6	01234	0123.5	0123.5	0123.5	Channel 7	01234	0123.5	0123.5	0123.5	Channel 8	01234	0123.5	0123.5	0123.5	1)	0	0000																							
		Channel	Count/Time Value	Input Status [%] Resolution 1	Input Status [%] Resolution 2	Input Status [%] Resolution 3																																																																		
		Channel 1	01234	0123.5	0123.5	0123.5																																																																		
		Channel 2	01234	0123.5	0123.5	0123.5																																																																		
		Channel 3	01234	0123.5	0123.5	0123.5																																																																		
		Channel 4	01234	0123.5	0123.5	0123.5																																																																		
		Channel 5	01234	0123.5	0123.5	0123.5																																																																		
Channel 6	01234	0123.5	0123.5	0123.5																																																																				
Channel 7	01234	0123.5	0123.5	0123.5																																																																				
Channel 8	01234	0123.5	0123.5	0123.5																																																																				
2)	1	0001																																																																						
3)	1	0001																																																																						
4)	2 ~ 9	0002 ~ 0009																																																																						
5)	10 ~ 17	000A ~ 0011																																																																						
6)	18	0012																																																																						
7)	20	0014																																																																						
 <p>A68ADN Input/Output Monitor Screen</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Inputs (X)</th> <th colspan="2">Outputs (Y)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>00 WDT Error</td><td>10</td><td>00</td><td>10</td></tr> <tr><td>01 READY</td><td>11</td><td>01</td><td>11</td></tr> <tr><td>02 Error</td><td>12</td><td>02</td><td>12 Error Reset</td></tr> <tr><td>03</td><td>13</td><td>03</td><td>13</td></tr> <tr><td>04</td><td>14</td><td>04</td><td>14</td></tr> <tr><td>05</td><td>15</td><td>05</td><td>15</td></tr> <tr><td>06</td><td>16</td><td>06</td><td>16</td></tr> <tr><td>07</td><td>17</td><td>07</td><td>17</td></tr> <tr><td>08</td><td>18</td><td>08</td><td>18</td></tr> <tr><td>09</td><td>19</td><td>09</td><td>19</td></tr> <tr><td>0A</td><td>1A</td><td>0A</td><td>1A</td></tr> <tr><td>0B</td><td>1B</td><td>0B</td><td>1B</td></tr> <tr><td>0C</td><td>1C</td><td>0C</td><td>1C</td></tr> <tr><td>0D</td><td>1D</td><td>0D</td><td>1D</td></tr> <tr><td>0E</td><td>1E</td><td>0E</td><td>1E</td></tr> <tr><td>0F</td><td>1F</td><td>0F</td><td>1F</td></tr> </tbody> </table>		Inputs (X)		Outputs (Y)		00 WDT Error	10	00	10	01 READY	11	01	11	02 Error	12	02	12 Error Reset	03	13	03	13	04	14	04	14	05	15	05	15	06	16	06	16	07	17	07	17	08	18	08	18	09	19	09	19	0A	1A	0A	1A	0B	1B	0B	1B	0C	1C	0C	1C	0D	1D	0D	1D	0E	1E	0E	1E	0F	1F	0F	1F	1)	---	---
		Inputs (X)		Outputs (Y)																																																																				
00 WDT Error	10	00	10																																																																					
01 READY	11	01	11																																																																					
02 Error	12	02	12 Error Reset																																																																					
03	13	03	13																																																																					
04	14	04	14																																																																					
05	15	05	15																																																																					
06	16	06	16																																																																					
07	17	07	17																																																																					
08	18	08	18																																																																					
09	19	09	19																																																																					
0A	1A	0A	1A																																																																					
0B	1B	0B	1B																																																																					
0C	1C	0C	1C																																																																					
0D	1D	0D	1D																																																																					
0E	1E	0E	1E																																																																					
0F	1F	0F	1F																																																																					
 <p>A68ADN Graph Monitor Screen</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Resolution</th> <th>1</th> <th>2</th> <th>3</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Input [%]</td> <td>0 50 100</td> <td>0 50 100</td> <td>0 50 100</td> </tr> <tr> <td>Channel 1</td> <td>[Bar]</td> <td>[Bar]</td> <td>[Bar]</td> </tr> <tr> <td>Channel 2</td> <td>[Bar]</td> <td>[Bar]</td> <td>[Bar]</td> </tr> <tr> <td>Channel 3</td> <td>[Bar]</td> <td>[Bar]</td> <td>[Bar]</td> </tr> <tr> <td>Channel 4</td> <td>[Bar]</td> <td>[Bar]</td> <td>[Bar]</td> </tr> <tr> <td>Channel 5</td> <td>[Bar]</td> <td>[Bar]</td> <td>[Bar]</td> </tr> <tr> <td>Channel 6</td> <td>[Bar]</td> <td>[Bar]</td> <td>[Bar]</td> </tr> <tr> <td>Channel 7</td> <td>[Bar]</td> <td>[Bar]</td> <td>[Bar]</td> </tr> <tr> <td>Channel 8</td> <td>[Bar]</td> <td>[Bar]</td> <td>[Bar]</td> </tr> </tbody> </table> <p>Resolution Selection: 0, Error, WDT Error</p>		Resolution	1	2	3	Input [%]	0 50 100	0 50 100	0 50 100	Channel 1	[Bar]	[Bar]	[Bar]	Channel 2	[Bar]	[Bar]	[Bar]	Channel 3	[Bar]	[Bar]	[Bar]	Channel 4	[Bar]	[Bar]	[Bar]	Channel 5	[Bar]	[Bar]	[Bar]	Channel 6	[Bar]	[Bar]	[Bar]	Channel 7	[Bar]	[Bar]	[Bar]	Channel 8	[Bar]	[Bar]	[Bar]	1)	10 ~ 17	000A ~ 0011																												
		Resolution	1	2	3																																																																			
		Input [%]	0 50 100	0 50 100	0 50 100																																																																			
		Channel 1	[Bar]	[Bar]	[Bar]																																																																			
Channel 2	[Bar]	[Bar]	[Bar]																																																																					
Channel 3	[Bar]	[Bar]	[Bar]																																																																					
Channel 4	[Bar]	[Bar]	[Bar]																																																																					
Channel 5	[Bar]	[Bar]	[Bar]																																																																					
Channel 6	[Bar]	[Bar]	[Bar]																																																																					
Channel 7	[Bar]	[Bar]	[Bar]																																																																					
Channel 8	[Bar]	[Bar]	[Bar]																																																																					
2)	20	0014																																																																						
3)	---	---																																																																						
4)	---	---																																																																						



12.14 A68RD 模块监视

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址	
		十进制	十六进制
 <p>A68RD Operation Monitor Screen</p> <p>Temp. Value (16 bits)   Temp. Value (32 bits)   Time/Count</p> <p>1) 0123.5   0123.567   2) 01234</p> <p>2) 0123.5   0123.567   01234</p> <p>3) 0123.5   0123.567   01234</p> <p>4) 0123.5   0123.567   01234</p> <p>5) 0123.5   0123.567   01234</p> <p>6) 0123.5   0123.567   01234</p> <p>7) 0123.5   0123.567   01234</p> <p>8) 0123.5   0123.567   01234</p> <p>9) 10) 11) 12) 13) 14) 15) 16) 17) 18) 19) 1A) 1B) 1C) 1D) 1E) 1F)</p>	1)	10 ~ 17	000A ~ 0011
	1)	18 ~ 33	0012 ~ 0021
	2)	2 ~ 9	0002 ~ 0009
	3)	0	0000
	4)	35	0023
	5)	1	0001
	6)	1	0001
	7)	---	---
	8)	34	0022
	9)	36	0024
10)	---	---	
 <p>A68RD Input/Output Monitor Screen</p> <p>Inputs (X)   Outputs (Y)</p> <p>00 WDT Error   10</p> <p>01 READY   11</p> <p>02 Write Data Error   12 Error Reset</p> <p>03 CH1 Disconnected   13</p> <p>04 CH2 Disconnected   14</p> <p>05 CH3 Disconnected   15</p> <p>06 CH4 Disconnected   16</p> <p>07 CH5 Disconnected   17</p> <p>08 CH6 Disconnected   18</p> <p>09 CH7 Disconnected   19</p> <p>0A CH8 Disconnected   1A</p> <p>0B   1B</p> <p>0C   1C</p> <p>0D   1D</p> <p>0E   1E</p> <p>0F   1F</p>	1)	---	---
	---	---	---
 <p>A68RD Graph Monitor Screen</p> <p>Temperature</p> <p>1) 2) 3) 4) 5) 6) 7) 8)</p> <p>6) 7) 8)</p>	1)	10 ~ 17	000A ~ 0011
	2)	0	0000
	3)	35	0023
	4)	1	0001
	5)	1	0001
	6)	---	---
	7)	34	0022
	8)	36	0024

12.15 A1S68DAI, A1S68DAV 模块监视

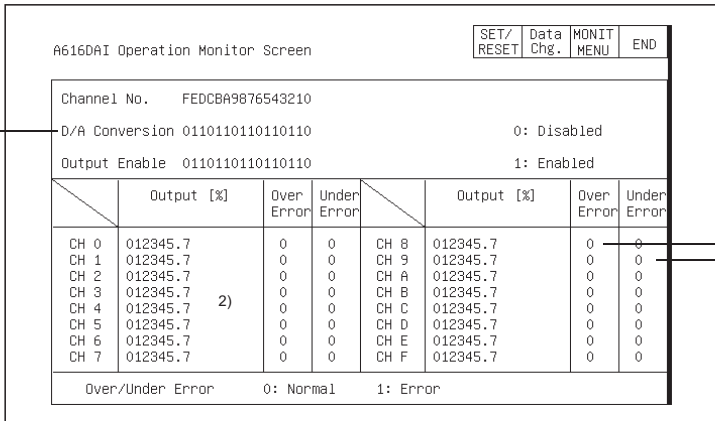
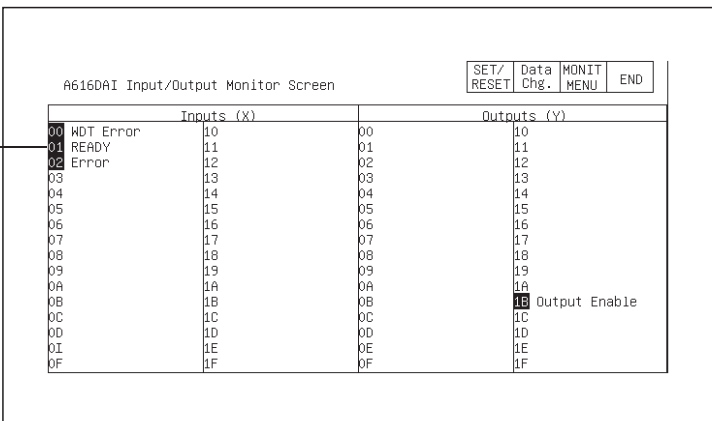
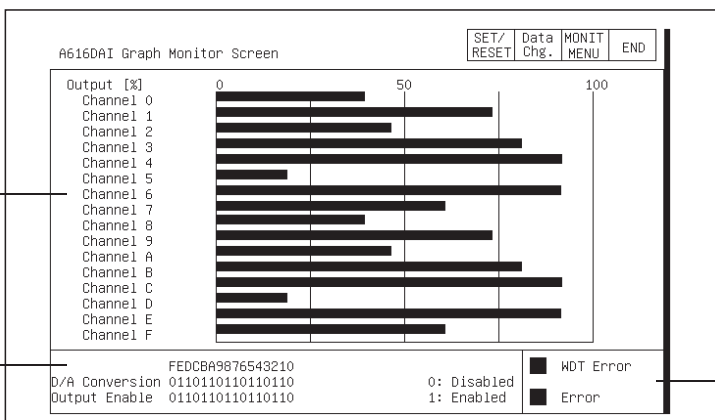
屏幕画面	序号	缓冲存储器地址																																					
		十进制	十六进制																																				
 <p>A1S68DAV Movement Monitor Screen</p> <p>SET/RESET Data Chg. MONIT MENU END</p> <p>C H 8 7 6 5 4 3 2 1 0 : Enabled</p> <p>Analog Output 01101101 1 : Disabled</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>CH</th> <th>Output Status [%]</th> <th>Up Limit</th> <th>Low Limit</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>CH 1</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>CH 2</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>CH 3</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>CH 4</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>CH 5</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>CH 6</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>CH 7</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>CH 8</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td></tr> </tbody> </table> <p>Up/Low Limit 0 : OK 1 : Error</p>	CH	Output Status [%]	Up Limit	Low Limit	CH 1	012345.7	0	0	CH 2	012345.7	0	0	CH 3	012345.7	0	0	CH 4	012345.7	0	0	CH 5	012345.7	0	0	CH 6	012345.7	0	0	CH 7	012345.7	0	0	CH 8	012345.7	0	0	1)	0	0000
	CH	Output Status [%]	Up Limit	Low Limit																																			
	CH 1	012345.7	0	0																																			
	CH 2	012345.7	0	0																																			
CH 3	012345.7	0	0																																				
CH 4	012345.7	0	0																																				
CH 5	012345.7	0	0																																				
CH 6	012345.7	0	0																																				
CH 7	012345.7	0	0																																				
CH 8	012345.7	0	0																																				
	2)	1 ~ 8	0001 ~ 0008																																				
	3)	10 ~ 17	000A ~ 0011																																				
	4)	10 ~ 17	000A ~ 0011																																				
 <p>A1S68DAV Input/Output Monitor Screen</p> <p>SET/RESET Data Chg. MONIT MENU END</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>X</th> <th>Y</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>00 WDT Error</td><td>10 CH1 Enable</td></tr> <tr><td>01 Ready</td><td>11 CH2 Enable</td></tr> <tr><td>02 Error Detect</td><td>12 CH3 Enable</td></tr> <tr><td>03</td><td>13 CH4 Enable</td></tr> <tr><td>04</td><td>14 CH5 Enable</td></tr> <tr><td>05</td><td>15 CH6 Enable</td></tr> <tr><td>06</td><td>16 CH7 Enable</td></tr> <tr><td>07</td><td>17 CH8 Enable</td></tr> <tr><td>08</td><td>18 Error Reset</td></tr> <tr><td>09</td><td>19</td></tr> <tr><td>0A</td><td>1A</td></tr> <tr><td>0B</td><td>1B</td></tr> <tr><td>0C</td><td>1C</td></tr> <tr><td>0D</td><td>1D</td></tr> <tr><td>0E</td><td>1E</td></tr> <tr><td>0F</td><td>1F</td></tr> </tbody> </table>	X	Y	00 WDT Error	10 CH1 Enable	01 Ready	11 CH2 Enable	02 Error Detect	12 CH3 Enable	03	13 CH4 Enable	04	14 CH5 Enable	05	15 CH6 Enable	06	16 CH7 Enable	07	17 CH8 Enable	08	18 Error Reset	09	19	0A	1A	0B	1B	0C	1C	0D	1D	0E	1E	0F	1F	1)	---	---		
	X	Y																																					
00 WDT Error	10 CH1 Enable																																						
01 Ready	11 CH2 Enable																																						
02 Error Detect	12 CH3 Enable																																						
03	13 CH4 Enable																																						
04	14 CH5 Enable																																						
05	15 CH6 Enable																																						
06	16 CH7 Enable																																						
07	17 CH8 Enable																																						
08	18 Error Reset																																						
09	19																																						
0A	1A																																						
0B	1B																																						
0C	1C																																						
0D	1D																																						
0E	1E																																						
0F	1F																																						
 <p>A1S68DAV Graph Monitor Screen</p> <p>SET/RESET Data Chg. MONIT MENU END</p> <p>Output [%] 0 5.0 10.0</p> <p>CH 1</p> <p>CH 2</p> <p>CH 3</p> <p>CH 4</p> <p>CH 5</p> <p>CH 6</p> <p>CH 7</p> <p>CH 8</p> <p>C H 8 7 6 5 4 3 2 1 0 : Enabled ■ WDT Error</p> <p>Analog Output 01101101 1 : Disabled ■ Error</p>	1)	1 ~ 8	0001 ~ 0008																																				
	2)	0	0000																																				
	3)	---	---																																				
	4)	10 ~ 17	000A ~ 0011																																				

12.16 A616AD 模块监视

屏幕画面		序号	缓冲存储器地址																																																																					
			十进制	十六进制																																																																				
<p>A616AD Operation Monitor Screen</p> <p>1) Enable FEDCBA9876543210 0110110110110110 0: Disabled 1: Enabled</p> <p>2) Data Format FEDCBA9876543210 Setting 0110110110110110</p> <p>Error Code 01</p> <p>Error FEDCBA9876543210 CNT No. 0110110110110110</p> <p>Sampling time 01234 ms</p> <p>Input Status For Data Format 0: Refer to left hand side values. Format 1: Refer to right hand side values.</p> <table border="1"> <tr><td>CH 0</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH 8</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> <tr><td>CH 1</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH 9</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> <tr><td>CH 2</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH A</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> <tr><td>CH 3</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH B</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> <tr><td>CH 4</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH C</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> <tr><td>CH 5</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH D</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> <tr><td>CH 6</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH E</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> <tr><td>CH 7</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH F</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> </table> <p>Direct Access INPUT CH:0    MX CH:0    I/P: 01234.6    01234.6</p>		CH 0	01234.6	01234.6	CH 8	01234.6	01234.6	CH 1	01234.6	01234.6	CH 9	01234.6	01234.6	CH 2	01234.6	01234.6	CH A	01234.6	01234.6	CH 3	01234.6	01234.6	CH B	01234.6	01234.6	CH 4	01234.6	01234.6	CH C	01234.6	01234.6	CH 5	01234.6	01234.6	CH D	01234.6	01234.6	CH 6	01234.6	01234.6	CH E	01234.6	01234.6	CH 7	01234.6	01234.6	CH F	01234.6	01234.6	1)	15	000F																				
		CH 0	01234.6	01234.6	CH 8	01234.6	01234.6																																																																	
		CH 1	01234.6	01234.6	CH 9	01234.6	01234.6																																																																	
		CH 2	01234.6	01234.6	CH A	01234.6	01234.6																																																																	
		CH 3	01234.6	01234.6	CH B	01234.6	01234.6																																																																	
		CH 4	01234.6	01234.6	CH C	01234.6	01234.6																																																																	
		CH 5	01234.6	01234.6	CH D	01234.6	01234.6																																																																	
CH 6	01234.6	01234.6	CH E	01234.6	01234.6																																																																			
CH 7	01234.6	01234.6	CH F	01234.6	01234.6																																																																			
2)	4	0004																																																																						
3)	48 ~ 63	0030 ~ 003F																																																																						
4)	5	0005																																																																						
5)	3	0003																																																																						
6)	0	0000																																																																						
7)	2	0002																																																																						
<p>A616AD Operation Monitor Screen    CONNECT No.0</p> <p>1) Enable FEDCBA9876543210 0110110110110110 0: Disabled 1: Enabled</p> <p>2) Data Format * Setting 0110110110110110</p> <p>Error Code 01</p> <p>Error FEDCBA9876543210 CNT No. 0110110110110110</p> <p>Sampling time 01234 ms</p> <p>Input Status For Data Format 0: Refer to left hand side values. Format 1: Refer to right hand side values.</p> <table border="1"> <tr><td>CH 0</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH 8</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> <tr><td>CH 1</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH 9</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> <tr><td>CH 2</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH A</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> <tr><td>CH 3</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH B</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> <tr><td>CH 4</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH C</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> <tr><td>CH 5</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH D</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> <tr><td>CH 6</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH E</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> <tr><td>CH 7</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH F</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> </table> <p>Direct Access INPUT CH:0    MX CH:0    I/P: 01234.6    01234.6</p>		CH 0	01234.6	01234.6	CH 8	01234.6	01234.6	CH 1	01234.6	01234.6	CH 9	01234.6	01234.6	CH 2	01234.6	01234.6	CH A	01234.6	01234.6	CH 3	01234.6	01234.6	CH B	01234.6	01234.6	CH 4	01234.6	01234.6	CH C	01234.6	01234.6	CH 5	01234.6	01234.6	CH D	01234.6	01234.6	CH 6	01234.6	01234.6	CH E	01234.6	01234.6	CH 7	01234.6	01234.6	CH F	01234.6	01234.6	1)	---	---																				
		CH 0	01234.6	01234.6	CH 8	01234.6	01234.6																																																																	
		CH 1	01234.6	01234.6	CH 9	01234.6	01234.6																																																																	
		CH 2	01234.6	01234.6	CH A	01234.6	01234.6																																																																	
		CH 3	01234.6	01234.6	CH B	01234.6	01234.6																																																																	
		CH 4	01234.6	01234.6	CH C	01234.6	01234.6																																																																	
		CH 5	01234.6	01234.6	CH D	01234.6	01234.6																																																																	
		CH 6	01234.6	01234.6	CH E	01234.6	01234.6																																																																	
		CH 7	01234.6	01234.6	CH F	01234.6	01234.6																																																																	
2)	16 ~ 23	0010 ~ 0017																																																																						
3)	4	0004																																																																						
4)	256 ~ 383	0100 ~ 017F																																																																						
5)	5	0005																																																																						
6)	6	0006																																																																						
7)	3	0003																																																																						
8)	1	0001																																																																						
9)	2	0002																																																																						
<p>A616AD Input/Output Monitor Screen</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Inputs (X)</th> <th colspan="2">Outputs (Y)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>00</td><td>WDT Error</td><td>00</td><td>10</td></tr> <tr><td>01</td><td>READY</td><td>01</td><td>11</td></tr> <tr><td>02</td><td>Error</td><td>02</td><td>12</td></tr> <tr><td>03</td><td></td><td>03</td><td>13</td></tr> <tr><td>04</td><td></td><td>04</td><td>14</td></tr> <tr><td>05</td><td></td><td>05</td><td>15</td></tr> <tr><td>06</td><td></td><td>06</td><td>16</td></tr> <tr><td>07</td><td></td><td>07</td><td>17</td></tr> <tr><td>08</td><td></td><td>08</td><td>18</td></tr> <tr><td>09</td><td></td><td>09</td><td>19</td></tr> <tr><td>0A</td><td></td><td>0A</td><td>1A</td></tr> <tr><td>0B</td><td></td><td>0B</td><td>1B</td></tr> <tr><td>0C</td><td></td><td>0C</td><td>1C</td></tr> <tr><td>0D</td><td></td><td>0D</td><td>1D</td></tr> <tr><td>0E</td><td></td><td>0E</td><td>1E</td></tr> <tr><td>0F</td><td></td><td>0F</td><td>1F</td></tr> </tbody> </table> <p>18 Direct Access</p>		Inputs (X)		Outputs (Y)		00	WDT Error	00	10	01	READY	01	11	02	Error	02	12	03		03	13	04		04	14	05		05	15	06		06	16	07		07	17	08		08	18	09		09	19	0A		0A	1A	0B		0B	1B	0C		0C	1C	0D		0D	1D	0E		0E	1E	0F		0F	1F	1)	---	---
Inputs (X)		Outputs (Y)																																																																						
00	WDT Error	00	10																																																																					
01	READY	01	11																																																																					
02	Error	02	12																																																																					
03		03	13																																																																					
04		04	14																																																																					
05		05	15																																																																					
06		06	16																																																																					
07		07	17																																																																					
08		08	18																																																																					
09		09	19																																																																					
0A		0A	1A																																																																					
0B		0B	1B																																																																					
0C		0C	1C																																																																					
0D		0D	1D																																																																					
0E		0E	1E																																																																					
0F		0F	1F																																																																					

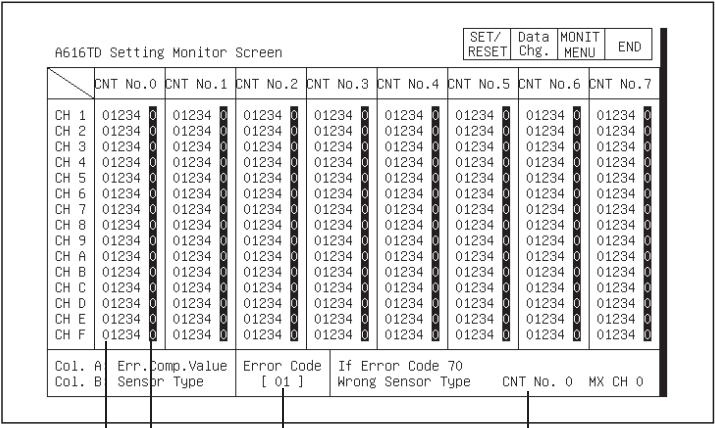
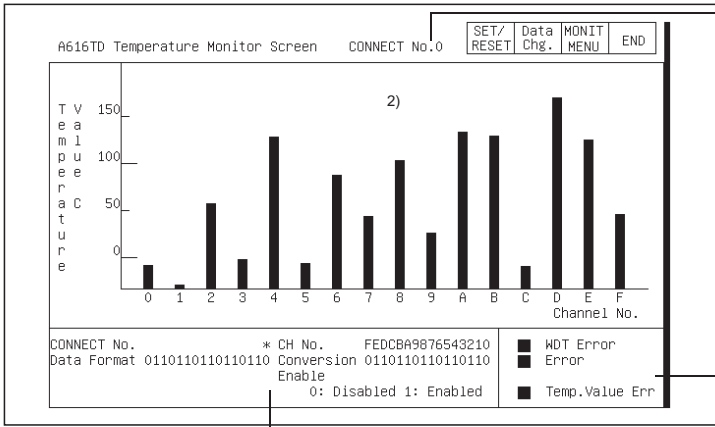
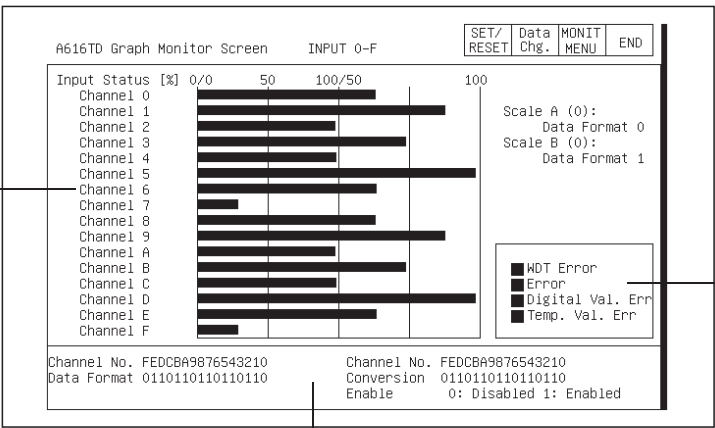
屏幕画面	序号	缓冲存储器地址	
		十进制	十六进制
<p>A616AD Graph Monitor Screen</p> <p>Input [%] 0/0 50 100/50 100</p> <p>Channel 0 Channel 1 Channel 2 Channel 3 Channel 4 Channel 5 Channel 6 Channel 7 Channel 8 Channel 9 Channel A Channel B Channel C Channel D Channel E Channel F</p> <p>Scale A (0): Data Format 0 Scale B (0): Data Format 1</p> <p>■ WDT Error ■ Error</p> <p>Channel No. FEDCBA9876543210 Data Format 0110110110110110 Enable 0110110110110110 0: Disabled 1: Enabled</p>	1)	48 ~ 63	0030 ~ 003F
	2)	---	---
	3)	4 15	0004 000F
	---	---	---
<p>A616AD Graph Monitor Screen CONNECT No. 0</p> <p>Input [%] 0/0 50 100/50 100</p> <p>Channel 0 Channel 1 Channel 2 Channel 3 Channel 4 Channel 5 Channel 6 Channel 7 Channel 8 Channel 9 Channel A Channel B Channel C Channel D Channel E Channel F</p> <p>Scale A (0): Data Format 0 Scale B (0): Data Format 1</p> <p>■ WDT Error ■ Error</p> <p>Connect No. * Channel No. FEDCBA9876543210 Data Format 0110110110110110 Enable 0110110110110110 0: Disabled 1: Enabled</p>	1)	---	---
	2)	256 ~ 383	0100 ~ 017F
	3)	---	---
	4)	4 16 ~ 23	0004 0010 ~ 0017
---	---	---	---

12.17 A616DAI, A616DAV 模块监视

屏幕画面		序号	缓冲存储器地址																																																																								
			十进制	十六进制																																																																							
 <p>A616DAI Operation Monitor Screen</p> <p>Channel No. FEDCBA9876543210</p> <p>D/A Conversion 0110110110110110 0: Disabled</p> <p>Output Enable 0110110110110110 1: Enabled</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Output [%]</th> <th>Over Error</th> <th>Under Error</th> <th></th> <th>Output [%]</th> <th>Over Error</th> <th>Under Error</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>CH 0</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td><td>CH 8</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>CH 1</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td><td>CH 9</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>CH 2</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td><td>CH A</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>CH 3</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td><td>CH B</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>CH 4</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td><td>CH C</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>CH 5</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td><td>CH D</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>CH 6</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td><td>CH E</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>CH 7</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td><td>CH F</td><td>012345.7</td><td>0</td><td>0</td></tr> </tbody> </table> <p>Over/Under Error 0: Normal 1: Error</p>		Output [%]	Over Error	Under Error		Output [%]	Over Error	Under Error	CH 0	012345.7	0	0	CH 8	012345.7	0	0	CH 1	012345.7	0	0	CH 9	012345.7	0	0	CH 2	012345.7	0	0	CH A	012345.7	0	0	CH 3	012345.7	0	0	CH B	012345.7	0	0	CH 4	012345.7	0	0	CH C	012345.7	0	0	CH 5	012345.7	0	0	CH D	012345.7	0	0	CH 6	012345.7	0	0	CH E	012345.7	0	0	CH 7	012345.7	0	0	CH F	012345.7	0	0	1)	0	0000
		Output [%]	Over Error	Under Error		Output [%]	Over Error	Under Error																																																																			
	CH 0	012345.7	0	0	CH 8	012345.7	0	0																																																																			
	CH 1	012345.7	0	0	CH 9	012345.7	0	0																																																																			
CH 2	012345.7	0	0	CH A	012345.7	0	0																																																																				
CH 3	012345.7	0	0	CH B	012345.7	0	0																																																																				
CH 4	012345.7	0	0	CH C	012345.7	0	0																																																																				
CH 5	012345.7	0	0	CH D	012345.7	0	0																																																																				
CH 6	012345.7	0	0	CH E	012345.7	0	0																																																																				
CH 7	012345.7	0	0	CH F	012345.7	0	0																																																																				
		1	0001																																																																								
	2)	—	0010 ~ 001F																																																																								
	3)	48 ~ 63	0030 ~ 003F																																																																								
	4)	48 ~ 63	0030 ~ 003F																																																																								
 <p>A616DAI Input/Output Monitor Screen</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Inputs (X)</th> <th colspan="2">Outputs (Y)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>00</td><td>WDT Error</td><td>10</td><td>00</td></tr> <tr><td>01</td><td>READY</td><td>11</td><td>01</td></tr> <tr><td>02</td><td>Error</td><td>12</td><td>02</td></tr> <tr><td>03</td><td></td><td>13</td><td>03</td></tr> <tr><td>04</td><td></td><td>14</td><td>04</td></tr> <tr><td>05</td><td></td><td>15</td><td>05</td></tr> <tr><td>06</td><td></td><td>16</td><td>06</td></tr> <tr><td>07</td><td></td><td>17</td><td>07</td></tr> <tr><td>08</td><td></td><td>18</td><td>08</td></tr> <tr><td>09</td><td></td><td>19</td><td>09</td></tr> <tr><td>0A</td><td></td><td>0A</td><td>0A</td></tr> <tr><td>0B</td><td></td><td>0B</td><td>0B Output Enable</td></tr> <tr><td>0C</td><td></td><td>0C</td><td>0C</td></tr> <tr><td>0D</td><td></td><td>0D</td><td>0D</td></tr> <tr><td>0E</td><td></td><td>0E</td><td>0E</td></tr> <tr><td>0F</td><td></td><td>0F</td><td>0F</td></tr> </tbody> </table>	Inputs (X)		Outputs (Y)		00	WDT Error	10	00	01	READY	11	01	02	Error	12	02	03		13	03	04		14	04	05		15	05	06		16	06	07		17	07	08		18	08	09		19	09	0A		0A	0A	0B		0B	0B Output Enable	0C		0C	0C	0D		0D	0D	0E		0E	0E	0F		0F	0F	1)	—	—				
	Inputs (X)		Outputs (Y)																																																																								
00	WDT Error	10	00																																																																								
01	READY	11	01																																																																								
02	Error	12	02																																																																								
03		13	03																																																																								
04		14	04																																																																								
05		15	05																																																																								
06		16	06																																																																								
07		17	07																																																																								
08		18	08																																																																								
09		19	09																																																																								
0A		0A	0A																																																																								
0B		0B	0B Output Enable																																																																								
0C		0C	0C																																																																								
0D		0D	0D																																																																								
0E		0E	0E																																																																								
0F		0F	0F																																																																								
 <p>A616DAI Graph Monitor Screen</p> <p>Output [%] 0 50 100</p> <p>Channel 0 Channel 1 Channel 2 Channel 3 Channel 4 Channel 5 Channel 6 Channel 7 Channel 8 Channel 9 Channel A Channel B Channel C Channel D Channel E Channel F</p> <p>D/A Conversion 0110110110110110 0: Disabled</p> <p>Output Enable 0110110110110110 1: Enabled</p> <p>Legend: ■ WDT Error ■ Error</p>	1)	16 ~ 31	10 ~ 1F																																																																								
	2)	0	0																																																																								
		1	1																																																																								
	3)	—	—																																																																								

12.18 A616TD 模块监视

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址																																																																					
		十进制	十六进制																																																																				
<p>A616TD Operation Monitor Screen INPUT 0-F</p> <p>Channel No. FEDCBA9876543210 Error Code 01</p> <p>Conversion 0110110110110110</p> <p>Enable 0: Disabled 1: Enabled</p> <p>Channel No. FEDCBA9876543210</p> <p>Data Format 0110110110110110</p> <p>Input Status [%] For Data Format 0: Refer to left hand side values Format 1: Refer to right hand side values</p> <table border="1"> <tr><td>CH 0</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH 8</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> <tr><td>CH 1</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH 9</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> <tr><td>CH 2</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH A</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> <tr><td>CH 3</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH B</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> <tr><td>CH 4</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH C</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> <tr><td>CH 5</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH D</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> <tr><td>CH 6</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH E</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> <tr><td>CH 7</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>CH F</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td></tr> </table> <p>Digital Value Error Temp. Values Error Discontinuity Error</p>	CH 0	01234.6	01234.6	CH 8	01234.6	01234.6	CH 1	01234.6	01234.6	CH 9	01234.6	01234.6	CH 2	01234.6	01234.6	CH A	01234.6	01234.6	CH 3	01234.6	01234.6	CH B	01234.6	01234.6	CH 4	01234.6	01234.6	CH C	01234.6	01234.6	CH 5	01234.6	01234.6	CH D	01234.6	01234.6	CH 6	01234.6	01234.6	CH E	01234.6	01234.6	CH 7	01234.6	01234.6	CH F	01234.6	01234.6	1)	15	000F																				
	CH 0	01234.6	01234.6	CH 8	01234.6	01234.6																																																																	
	CH 1	01234.6	01234.6	CH 9	01234.6	01234.6																																																																	
	CH 2	01234.6	01234.6	CH A	01234.6	01234.6																																																																	
	CH 3	01234.6	01234.6	CH B	01234.6	01234.6																																																																	
	CH 4	01234.6	01234.6	CH C	01234.6	01234.6																																																																	
	CH 5	01234.6	01234.6	CH D	01234.6	01234.6																																																																	
	CH 6	01234.6	01234.6	CH E	01234.6	01234.6																																																																	
	CH 7	01234.6	01234.6	CH F	01234.6	01234.6																																																																	
2)	0	0000																																																																					
3)	1	0001																																																																					
4)	2	0002																																																																					
5)	4	0004																																																																					
6)	112 ~ 127	0070 ~ 007F																																																																					
7)	-----	-----																																																																					
8)	-----	-----																																																																					
9)	-----	-----																																																																					
<p>A616TD Operation Monitor Screen CONNECT No.0</p> <p>Channel No. FEDCBA9876543210 Digital Value Err FEDCBA9876543210</p> <p>Conversion 0110110110110110 Temp. Value Err 0110110110110110</p> <p>Enable 0: Disabled 1: Enabled Disc. Error Enable 0110110110110110</p> <p>Data Format 0110110110110110</p> <p>Input Status [%] Temp. Value [C] Input Status [%] Temp. Value [C]</p> <table border="1"> <tr><td>CH 0</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>0123.5</td><td>CH 8</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>0123.5</td></tr> <tr><td>CH 1</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>0123.5</td><td>CH 9</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>0123.5</td></tr> <tr><td>CH 2</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>0123.5</td><td>CH A</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>0123.5</td></tr> <tr><td>CH 3</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>0123.5</td><td>CH B</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>0123.5</td></tr> <tr><td>CH 4</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>0123.5</td><td>CH C</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>0123.5</td></tr> <tr><td>CH 5</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>0123.5</td><td>CH D</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>0123.5</td></tr> <tr><td>CH 6</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>0123.5</td><td>CH E</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>0123.5</td></tr> <tr><td>CH 7</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>0123.5</td><td>CH F</td><td>01234.6</td><td>01234.6</td><td>0123.5</td></tr> </table> <p>Digital Output/Temp. Value D=0: 0123.5 C D=4000: 0123.5 C Error</p>	CH 0	01234.6	01234.6	0123.5	CH 8	01234.6	01234.6	0123.5	CH 1	01234.6	01234.6	0123.5	CH 9	01234.6	01234.6	0123.5	CH 2	01234.6	01234.6	0123.5	CH A	01234.6	01234.6	0123.5	CH 3	01234.6	01234.6	0123.5	CH B	01234.6	01234.6	0123.5	CH 4	01234.6	01234.6	0123.5	CH C	01234.6	01234.6	0123.5	CH 5	01234.6	01234.6	0123.5	CH D	01234.6	01234.6	0123.5	CH 6	01234.6	01234.6	0123.5	CH E	01234.6	01234.6	0123.5	CH 7	01234.6	01234.6	0123.5	CH F	01234.6	01234.6	0123.5	1)	-----	-----				
	CH 0	01234.6	01234.6	0123.5	CH 8	01234.6	01234.6	0123.5																																																															
	CH 1	01234.6	01234.6	0123.5	CH 9	01234.6	01234.6	0123.5																																																															
	CH 2	01234.6	01234.6	0123.5	CH A	01234.6	01234.6	0123.5																																																															
	CH 3	01234.6	01234.6	0123.5	CH B	01234.6	01234.6	0123.5																																																															
	CH 4	01234.6	01234.6	0123.5	CH C	01234.6	01234.6	0123.5																																																															
	CH 5	01234.6	01234.6	0123.5	CH D	01234.6	01234.6	0123.5																																																															
	CH 6	01234.6	01234.6	0123.5	CH E	01234.6	01234.6	0123.5																																																															
	CH 7	01234.6	01234.6	0123.5	CH F	01234.6	01234.6	0123.5																																																															
	2)	16 ~ 23	0010 ~ 0017																																																																				
	3)	0	0000																																																																				
4)	384 ~ 511	0180 ~ 01FF																																																																					
5)	80 ~ 87	0050 ~ 0057																																																																					
6)	96 ~ 103	0060 ~ 0067																																																																					
7)	64 ~ 71	0040 ~ 0047																																																																					
8)	32 ~ 39	0020 ~ 0027																																																																					
9)	512 ~ 639	0200 ~ 027F																																																																					
10)	48 ~ 63	0030 ~ 003F																																																																					
11)	-----	-----																																																																					
<p>A616TD Input/Output Monitor Screen</p> <table border="1"> <tr><th colspan="2">Inputs (X)</th><th colspan="2">Outputs (Y)</th></tr> <tr><td>00</td><td>WDT Error</td><td>10</td><td>LED Display</td></tr> <tr><td>01</td><td>READY</td><td>01</td><td></td></tr> <tr><td>02</td><td>Error</td><td>02</td><td></td></tr> <tr><td>03</td><td>Discon. Error</td><td>03</td><td></td></tr> <tr><td>04</td><td>Digital Error</td><td>04</td><td></td></tr> <tr><td>05</td><td>Temp. Error</td><td>05</td><td></td></tr> <tr><td>06</td><td></td><td>06</td><td></td></tr> <tr><td>07</td><td></td><td>07</td><td></td></tr> <tr><td>08</td><td></td><td>08</td><td></td></tr> <tr><td>09</td><td></td><td>09</td><td></td></tr> <tr><td>0A</td><td></td><td>0A</td><td></td></tr> <tr><td>0B</td><td></td><td>0B</td><td></td></tr> <tr><td>0C</td><td></td><td>0C</td><td></td></tr> <tr><td>0D</td><td></td><td>0D</td><td></td></tr> <tr><td>0E</td><td></td><td>0E</td><td></td></tr> <tr><td>0F</td><td></td><td>0F</td><td></td></tr> </table>	Inputs (X)		Outputs (Y)		00	WDT Error	10	LED Display	01	READY	01		02	Error	02		03	Discon. Error	03		04	Digital Error	04		05	Temp. Error	05		06		06		07		07		08		08		09		09		0A		0A		0B		0B		0C		0C		0D		0D		0E		0E		0F		0F		1)	-----	-----
Inputs (X)		Outputs (Y)																																																																					
00	WDT Error	10	LED Display																																																																				
01	READY	01																																																																					
02	Error	02																																																																					
03	Discon. Error	03																																																																					
04	Digital Error	04																																																																					
05	Temp. Error	05																																																																					
06		06																																																																					
07		07																																																																					
08		08																																																																					
09		09																																																																					
0A		0A																																																																					
0B		0B																																																																					
0C		0C																																																																					
0D		0D																																																																					
0E		0E																																																																					
0F		0F																																																																					

画面画面	序号	缓冲存储器地址																																																																																																																																																	
		十进制	十六进制																																																																																																																																																
 <p>A616TD Setting Monitor Screen</p> <p>SET/RESET Data Chg. MONIT MENU END</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>CNT No.0</th> <th>CNT No.1</th> <th>CNT No.2</th> <th>CNT No.3</th> <th>CNT No.4</th> <th>CNT No.5</th> <th>CNT No.6</th> <th>CNT No.7</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>CH 1</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td></tr> <tr><td>CH 2</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td></tr> <tr><td>CH 3</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td></tr> <tr><td>CH 4</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td></tr> <tr><td>CH 5</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td></tr> <tr><td>CH 6</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td></tr> <tr><td>CH 7</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td></tr> <tr><td>CH 8</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td></tr> <tr><td>CH 9</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td></tr> <tr><td>CH A</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td></tr> <tr><td>CH B</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td></tr> <tr><td>CH C</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td></tr> <tr><td>CH D</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td></tr> <tr><td>CH E</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td></tr> <tr><td>CH F</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td></tr> </tbody> </table> <p>Col. A Err. Comp. Value Error Code If Error Code 70 Col. B Sensor Type [ 01 ] Wrong Sensor Type CNT No. 0 MX CH 0</p> <p>1) 2) 3) 4)</p>		CNT No.0	CNT No.1	CNT No.2	CNT No.3	CNT No.4	CNT No.5	CNT No.6	CNT No.7	CH 1	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	CH 2	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	CH 3	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	CH 4	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	CH 5	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	CH 6	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	CH 7	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	CH 8	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	CH 9	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	CH A	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	CH B	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	CH C	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	CH D	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	CH E	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	CH F	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	1)	256 ~ 383	0100 ~ 017F
		CNT No.0	CNT No.1	CNT No.2	CNT No.3	CNT No.4	CNT No.5	CNT No.6	CNT No.7																																																																																																																																										
	CH 1	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234																																																																																																																																										
	CH 2	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234																																																																																																																																										
CH 3	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234																																																																																																																																											
CH 4	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234																																																																																																																																											
CH 5	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234																																																																																																																																											
CH 6	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234																																																																																																																																											
CH 7	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234																																																																																																																																											
CH 8	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234																																																																																																																																											
CH 9	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234																																																																																																																																											
CH A	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234																																																																																																																																											
CH B	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234																																																																																																																																											
CH C	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234																																																																																																																																											
CH D	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234																																																																																																																																											
CH E	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234																																																																																																																																											
CH F	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234																																																																																																																																											
	2)	128 ~ 255	0080 ~ 00FF																																																																																																																																																
	3)	1	0001																																																																																																																																																
	4)	3	0003																																																																																																																																																
 <p>A616TD Temperature Monitor Screen</p> <p>CONNECT No.0</p> <p>SET/RESET Data Chg. MONIT MENU END</p> <p>Temperature vs Channel No. bar chart</p> <p>CONNECT No. * CH No. FEDCBA9876543210 Data Format 0110110110110110 Conversion 0110110110110110 Enable 0: Disabled 1: Enabled</p> <p>Legend: ■ WDT Error ■ Error ■ Temp. Value Err</p> <p>3) 4)</p>	1)	---	---																																																																																																																																																
	2)	512 ~ 639	0200 ~ 027F																																																																																																																																																
	3)	0	0000																																																																																																																																																
	4)	16 ~ 23	0010 ~ 0017																																																																																																																																																
 <p>A616TD Graph Monitor Screen</p> <p>INPUT 0-F</p> <p>SET/RESET Data Chg. MONIT MENU END</p> <p>Input Status [%] 0/0 50 100/50 100</p> <p>Channel 0-9, A, B, C, D, E, F</p> <p>Scale A (0): Data Format 0 Scale B (0): Data Format 1</p> <p>Legend: ■ WDT Error ■ Error ■ Digital Val. Err ■ Temp. Val. Err</p> <p>Channel No. FEDCBA9876543210 Conversion 0110110110110110 Data Format 0110110110110110 Enable 0: Disabled 1: Enabled</p> <p>1) 2) 3)</p>	1)	16 ~ 23	0070 ~ 007F																																																																																																																																																
	2)	---	---																																																																																																																																																
	3)	0	0000																																																																																																																																																
	4)	15	000F																																																																																																																																																

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址	
		十进制	十六进制
<p>1) A616TD Graph Monitor Screen CONNECT No.0</p> <p>2) Input Status [%] 0/0 50 100/50 100</p> <p>3) Temperature Value [C]</p> <p>4) ■ WDT Error ■ Error ■ Digital Val. Err ■ Temp. Val. Err</p> <p>5) Channel No. FEDCBA9876543210 Data Format 0110110110110110 Conversion 0110110110110110 0: Scale A (0) 1: Scale B (0) Enable 0: Disabled 1: Enabled</p>	1)	-----	-----
	2)	384 ~ 511	0180 ~ 01FF
	3)	512 ~ 639	0200 ~ 027F
	4)	0	0000
	5)	16 ~ 23	0010 ~ 0017
		-----	-----



12.19 AD70, A1SD70 模块监视

屏幕画面		序号	缓冲存储器地址	
			十进制	十六进制
		1)	---	---
		2)	100, 101	0064, 0065
		3)	102, 103	0066, 0067
		4)	106, 107	006A, 006B
		5)	61, 62	003D, 003E
		6)	65, 66	0041, 0042
		7)	63, 64	003F, 0040
		8)	67, 68	0043, 0044
		9)	60	003C
		10)	111	006F
		11)	104	0068
		12)	105	0069
		13)	80, 81	0050, 0051
		14)	88, 89	0058, 0059
		15)	82, 83	0052, 0053
		16)	84, 85	0054, 0055
		17)	0, 1	0000, 0001
		18)	2, 3	0002, 0003
		19)	4, 5	0004, 0005
		20)	20, 21	0014, 0015
		21)	22	0016
		22)	23	0017
		23)	24	0018
		24)	25	0019
		1)	---	---
		2)	100, 101	0064, 0065
		3)	102, 103	0066, 0067
		4)	106, 107	006A, 006B
		5)	61, 62	003D, 003E
		6)	65, 66	0041, 0042
		7)	63, 64	003F, 0040
		8)	67, 68	0043, 0044
		9)	60	003C
		10)	111	006F
		11)	104	0068
		12)	105	0069
		13)	80, 81	0050, 0051
		14)	88, 89	0058, 0059
		15)	82, 83	0052, 0053
		16)	84, 85	0054, 0055
		17)	108, 109	006C, 006D
		18)	46, 47	002E, 002F
		19)	40, 41	0028, 0029
		20)	42, 43	002A, 002B
		21)	44, 45	002C, 002D

序 号	缓冲存储器地址	
	十进制	十六进制
1)	-----	-----
	-----	-----

AD70 Input/Output Monitor Screen			
Inputs (X)		Outputs (Y)	
00	MDT Error	10	Zero Rtn Start
01	AD70 READY	11	Posit. Start
02	Zero Rtn Request	12	Forward Start
03	Zero Rtn Comple.	13	Reverse Start
04	BUSY	14	Fwd. Jog Start
05	Posit. Complete	15	Rev. Jog Start
06	In-position	16	Vel/Pos Restart
07	Excessive Error	17	Stop
08	Error Detection	18	Error Reset
09	Overflow	19	Overflow Reset
0A	Underflow	1A	Underflow Reset
0B	Servo Ready	1B	
0C	Near Zero Point	1C	V/P Switchover
0D	Stop (External)	1D	PLC READY
0E	Upper Limit LS	1E	
0F	Lower Limit LS	1F	

12.20 AD70D 模块监视

屏幕画面		序号	缓冲存储器地址	
			十进制	十六进制
		1)	---	---
		2)	100, 101	0064, 0065
		3)	102, 103	0066, 0067
		4)	104, 105	0068, 0069
		5)	61, 62	003D, 003E
		6)	65, 66	0041, 0042
		7)	63, 64	003F, 0040
		8)	67, 68	0043, 0044
		9)	60	003C
		10)	119	0077
		11)	120	0078
		12)	121	0079
		13)	122	007A
		14)	123	007B
		15)	80, 81	0050, 0051
		16)	86, 87	0056, 0057
		17)	82, 83	0052, 0053
		18)	84, 85	0054, 0055
		19)	89	0059
		20)	110	006E
		21)	111	006F
		22)	112	0070
		23)	113	0071
		24)	125	007D
		25)	126	007E
		1)	---	---
		2)	100, 101	0064, 0065
		3)	102, 103	0066, 0067
		4)	104, 105	0068, 0069
		5)	30, 31	001E, 001F
		6)	32, 33	0020, 0021
		7)	34, 35	0022, 0023
		8)	108, 109	006C, 006D
		9)	106, 107	006A, 006B
		10)	36, 37	0024, 0025
		11)	119	0077
		12)	120	0078
		13)	121	0079
		14)	122	007A
		15)	123	007B
		16)	80, 81	0050, 0051
		17)	86, 87	0056, 0057
		18)	82, 83	0052, 0053
		19)	84, 85	0054, 0055
		20)	89	0059
		21)	110	006E
		22)	111	006F
		23)	112	0070
		24)	113	0071
		25)	125	007D
		26)	126	007E

屏幕画面		序号	缓冲存储器地址																																																																									
			十进制	十六进制																																																																								
		1)	-----	-----																																																																								
<div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p style="text-align: center;">AD70D Parameter Data Monitor Screen</p> <p style="text-align: right;">SET/ Data MONIT RESET Chg. MENU END</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 15%;">Y11 Posit. Start</td> <td style="width: 15%;">Upper Limit 2)</td> <td style="width: 15%;">01234567890</td> <td style="width: 15%;">In-position Range 012345 PLS</td> </tr> <tr> <td>Y12 Forward Start</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Y13 Reverse Start</td> <td>Lower Limit 3)</td> <td>01234567890</td> <td>Feedback Pulses 012345 PLS</td> </tr> <tr> <td>Y14 Fwd. Jog Start</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Y15 Rev. Jog Start</td> <td>Electronic Gear 4)</td> <td>0123/ 0123</td> <td>Rotation Direction 0</td> </tr> <tr> <td>Y16 Vel/Pos Restart</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>X05 Posit. Complete</td> <td>System Setting 5)</td> <td>0</td> <td>Torque Limit 012345 %</td> </tr> <tr> <td></td> <td>Regen. Resistance 6)</td> <td>0</td> <td>Velocity Limit 0123456 PLS/s</td> </tr> <tr> <td>Y10 Zero Rtn Request</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>X03 Zero Rtn Start</td> <td>Motor Type 7)</td> <td>0</td> <td>Accel. Time 012345 ms</td> </tr> <tr> <td>X04 Zero Rtn Comple.</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Y17 Stop</td> <td>8)</td> <td>Motor Capacity 0123.5 kW</td> <td>Decel. Time 012345 ms</td> </tr> <tr> <td>X04 BUSY</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td>9)</td> <td>Motor Rotations 012345 rpm</td> <td>Positioning Mode 0</td> </tr> <tr> <td>Y18 Servo OFF</td> <td>10)</td> <td>Pos. Loop Gain 012345 rad/s</td> <td>Amplifier Ver. A01W012-ABC</td> </tr> <tr> <td>Y1C V/P Switchover</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>X00 HDT Error</td> <td>11)</td> <td>Vel. Loop Gain 012345</td> <td>Test Mode 0110110110110110 87654321</td> </tr> <tr> <td>X08 Error Detection</td> <td>12)</td> <td>Vel. Integration 012345 ms</td> <td>S/Switch 0110110110110110</td> </tr> </table> </div>		Y11 Posit. Start	Upper Limit 2)	01234567890	In-position Range 012345 PLS	Y12 Forward Start				Y13 Reverse Start	Lower Limit 3)	01234567890	Feedback Pulses 012345 PLS	Y14 Fwd. Jog Start				Y15 Rev. Jog Start	Electronic Gear 4)	0123/ 0123	Rotation Direction 0	Y16 Vel/Pos Restart				X05 Posit. Complete	System Setting 5)	0	Torque Limit 012345 %		Regen. Resistance 6)	0	Velocity Limit 0123456 PLS/s	Y10 Zero Rtn Request				X03 Zero Rtn Start	Motor Type 7)	0	Accel. Time 012345 ms	X04 Zero Rtn Comple.				Y17 Stop	8)	Motor Capacity 0123.5 kW	Decel. Time 012345 ms	X04 BUSY					9)	Motor Rotations 012345 rpm	Positioning Mode 0	Y18 Servo OFF	10)	Pos. Loop Gain 012345 rad/s	Amplifier Ver. A01W012-ABC	Y1C V/P Switchover				X00 HDT Error	11)	Vel. Loop Gain 012345	Test Mode 0110110110110110 87654321	X08 Error Detection	12)	Vel. Integration 012345 ms	S/Switch 0110110110110110	13)		
		Y11 Posit. Start	Upper Limit 2)	01234567890	In-position Range 012345 PLS																																																																							
		Y12 Forward Start																																																																										
		Y13 Reverse Start	Lower Limit 3)	01234567890	Feedback Pulses 012345 PLS																																																																							
		Y14 Fwd. Jog Start																																																																										
		Y15 Rev. Jog Start	Electronic Gear 4)	0123/ 0123	Rotation Direction 0																																																																							
		Y16 Vel/Pos Restart																																																																										
		X05 Posit. Complete	System Setting 5)	0	Torque Limit 012345 %																																																																							
			Regen. Resistance 6)	0	Velocity Limit 0123456 PLS/s																																																																							
		Y10 Zero Rtn Request																																																																										
		X03 Zero Rtn Start	Motor Type 7)	0	Accel. Time 012345 ms																																																																							
		X04 Zero Rtn Comple.																																																																										
		Y17 Stop	8)	Motor Capacity 0123.5 kW	Decel. Time 012345 ms																																																																							
		X04 BUSY																																																																										
			9)	Motor Rotations 012345 rpm	Positioning Mode 0																																																																							
		Y18 Servo OFF	10)	Pos. Loop Gain 012345 rad/s	Amplifier Ver. A01W012-ABC																																																																							
		Y1C V/P Switchover																																																																										
		X00 HDT Error	11)	Vel. Loop Gain 012345	Test Mode 0110110110110110 87654321																																																																							
		X08 Error Detection	12)	Vel. Integration 012345 ms	S/Switch 0110110110110110																																																																							
				14)	4, 5	0004, 0005																																																																						
				15)	10	000A																																																																						
				16)	11	000B																																																																						
				17)	12	000C																																																																						
		18)	13	000D																																																																								
		19)	14	000E																																																																								
		20)	15	000F																																																																								
		21)	16	0010																																																																								
		22)	17	0011																																																																								
		23)	18	0012																																																																								
		14)	19	0013																																																																								
		15)	20	0014																																																																								
		16)	21	0015																																																																								
		17)	40, 41	0028, 0029																																																																								
		18)	42	002A																																																																								
		19)	43	002B																																																																								
		20)	44	002C																																																																								
		21)	114 ~ 117	0072 ~ 0075																																																																								
		22)	125	007D																																																																								
		23)	126	007E																																																																								
<div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p style="text-align: center;">AD70D Input/Output Monitor Screen</p> <p style="text-align: right;">SET/ Data MONIT RESET Chg. MENU END</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th colspan="2">Inputs (X)</th> <th colspan="2">Outputs (Y)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>00 HDT Error</td><td>10</td><td>00</td><td>10 Zero Rtn Start</td></tr> <tr><td>01 READY</td><td>11</td><td>01</td><td>11 Posit. Start</td></tr> <tr><td>02 Zero Rtn Request</td><td>12</td><td>02</td><td>12 Forward Start</td></tr> <tr><td>03 Zero Rtn Comple.</td><td>13</td><td>03</td><td>13 Reverse Start</td></tr> <tr><td>04 BUSY</td><td>14</td><td>04</td><td>14 Fwd. Jog Start</td></tr> <tr><td>05 Posit. Complete</td><td>15</td><td>05</td><td>15 Rev. Jog Start</td></tr> <tr><td>06 In-position</td><td>16</td><td>06</td><td>16 Vel/Pos Restart</td></tr> <tr><td>07 Zero Return</td><td>17</td><td>07</td><td>17 Stop</td></tr> <tr><td>08 Error Detection</td><td>18</td><td>08</td><td>18 Error Reset</td></tr> <tr><td>09 Overflow</td><td>19</td><td>09</td><td>19 Overflow Reset</td></tr> <tr><td>0A Underflow</td><td>1A</td><td>0A</td><td>1A Underflow Reset</td></tr> <tr><td>0B Servo Ready</td><td>1B</td><td>0B</td><td>1B Servo OFF</td></tr> <tr><td>0C Near Zero Point</td><td>1C</td><td>0C</td><td>1C V/P Switchover</td></tr> <tr><td>0D Stop (External)</td><td>1D</td><td>0D</td><td>1D PLC READY</td></tr> <tr><td>0E Upper Limit LS</td><td>1E</td><td>0E</td><td>4E</td></tr> <tr><td>0F Lower Limit LS</td><td>1F</td><td>0F</td><td>4F</td></tr> </tbody> </table> </div>		Inputs (X)		Outputs (Y)		00 HDT Error	10	00	10 Zero Rtn Start	01 READY	11	01	11 Posit. Start	02 Zero Rtn Request	12	02	12 Forward Start	03 Zero Rtn Comple.	13	03	13 Reverse Start	04 BUSY	14	04	14 Fwd. Jog Start	05 Posit. Complete	15	05	15 Rev. Jog Start	06 In-position	16	06	16 Vel/Pos Restart	07 Zero Return	17	07	17 Stop	08 Error Detection	18	08	18 Error Reset	09 Overflow	19	09	19 Overflow Reset	0A Underflow	1A	0A	1A Underflow Reset	0B Servo Ready	1B	0B	1B Servo OFF	0C Near Zero Point	1C	0C	1C V/P Switchover	0D Stop (External)	1D	0D	1D PLC READY	0E Upper Limit LS	1E	0E	4E	0F Lower Limit LS	1F	0F	4F	1)	-----	-----				
		Inputs (X)		Outputs (Y)																																																																								
00 HDT Error	10	00	10 Zero Rtn Start																																																																									
01 READY	11	01	11 Posit. Start																																																																									
02 Zero Rtn Request	12	02	12 Forward Start																																																																									
03 Zero Rtn Comple.	13	03	13 Reverse Start																																																																									
04 BUSY	14	04	14 Fwd. Jog Start																																																																									
05 Posit. Complete	15	05	15 Rev. Jog Start																																																																									
06 In-position	16	06	16 Vel/Pos Restart																																																																									
07 Zero Return	17	07	17 Stop																																																																									
08 Error Detection	18	08	18 Error Reset																																																																									
09 Overflow	19	09	19 Overflow Reset																																																																									
0A Underflow	1A	0A	1A Underflow Reset																																																																									
0B Servo Ready	1B	0B	1B Servo OFF																																																																									
0C Near Zero Point	1C	0C	1C V/P Switchover																																																																									
0D Stop (External)	1D	0D	1D PLC READY																																																																									
0E Upper Limit LS	1E	0E	4E																																																																									
0F Lower Limit LS	1F	0F	4F																																																																									

12.21 AD71 模块监视

序号	缓冲存储器地址			
	X		Y	
	十进制	十六进制	十进制	十六进制
1)	---	---	---	---
2)	47	002F	347	015B
3)	48	0030	348	015C
4)	39	0027	339	0153
5)	602	025A	604	025C
	603	025B	605	025D
6)	41	0029	341	0155
	42	002A	342	0156
7)	7912	1EE8	7922	1EF2
	7913	1EE9	7923	1EF3
8)	600	0258	601	0259
9)	7874	1EC2	7894	1ED6
10)	40	0028	340	0154
11)	44	002C	344	0158
12)	7875	1EC3	7895	1ED7
13)	46	002E	346	015A
14)	45	002D	345	0159
15)	0	0000	300	012C
	~	~	~	~
	37	0025	337	0151

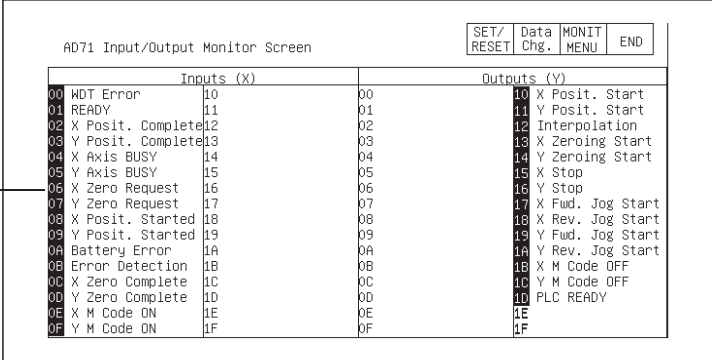
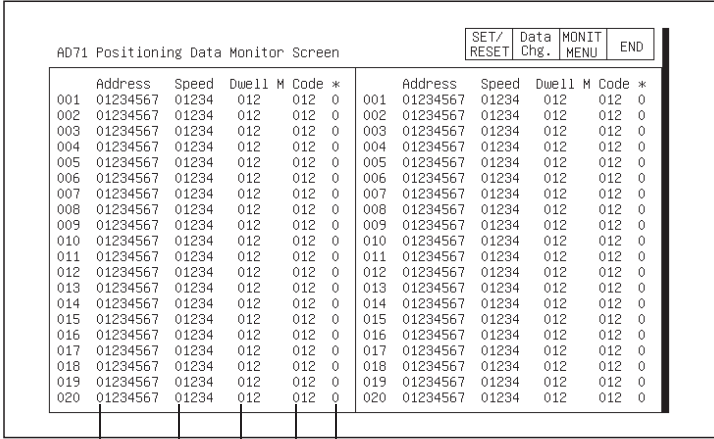
  

屏幕画面		SET/RESET	Data Chg.	MONIT MENU	END
AD71 Positioning Data Monitor Screen					
X	Y	3) X Axis	4) Y Axis	X	Y
Y10 Y11	Posit. Start	Exec.Data No.	012 Pt 01	012 Pt 01	01 012 012
Y12	Interpolation	Present Value	0123456789	0123456789	03 012 012
X02 X03	Posit. Compl.	Change Value	0123456789	0123456789	04 012 012
X06 X07	Zero Request	Zero Address	0123456789	0123456789	05 012 012
Y13 Y14	Zero Start	Output Speed	01234567	01234567	06 012 012
X0C X0D	Zero Complete	Speed Limit	01234567	01234567	07 012 012
Y17 Y19	Fwd.Jog Start	Speed Change	01234567	01234567	08 012 012
Y18 Y1A	Rev.Jog Start	Jog Speed	01234567	01234567	09 012 012
Y15 Y16	Stop	Jog Spd.Limit	01234567	01234567	10 012 012
X08 X09	Pos. Started	MCode/ErrCode	012 01	012 01	11 012 012
X04 X05	BUSY				12 012 012
X0E X0F	M Code ON				13 012 012
X00	MDT Err Man.Pulse				14 012 012
X0A	Batt.ErrX:Hi				15 012 012
X0B	Error Y:Hi				20 012 012

屏幕画面		SET/RESET	Data Chg.	MONIT MENU	END
AD71 Zero Return Data Monitor Screen					
X	Y	3) X Axis	4) Y Axis	X Axis Zero Data	ABC
Y10 Y11	Posit. Start	Exec.Data No.	012 Pt 01	012 Pt 01	0110110110110110
Y12	Interpolation	Present Value	0123456789	0123456789	Y Axis Zero Data
X02 X03	Posit. Compl.	Change Value	0123456789	0123456789	ABC
X06 X07	Zero Request	Zero Address	0123456789	0123456789	0110110110110110
Y13 Y14	Zero Start	Output Speed	01234567	01234567	A:0 PG Zero Point
X0C X0D	Zero Complete	Speed Limit	01234567	01234567	1 Mech. Stop
Y17 Y19	Fwd.Jog Start	Speed Change	01234567	01234567	B:0 Fwd. 1:Rev.
Y18 Y1A	Rev.Jog Start	Zeroing Speed	01234567	01234567	C:0 Stop/Time Out
Y15 Y16	Stop	Creep Speed	01234567	01234567	1 Stop/Signal
X08 X09	Pos. Started	MCode/ErrCode	012 01	012 01	Torque Limit
X04 X05	BUSY				X Axis: 012
X0E X0F	M Code ON				Y Axis: 012
X00	MDT Err Man.Pulse				Zero Dwell Time
X0A	Batt.ErrX:Hi				X Axis: 012
X0B	Error Y:Hi				Y Axis: 012

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址			
		X		Y	
		十进制	十六进制	十进制	十六进制
<p>AD71 Parameter Data Monitor Screen</p>	1)	---	---	---	---
	2)	47	002F	347	015B
	3)	7873	1EC1	7893	1ED5
	4)	7884	1ECC	7904	1EE0
		7885	1ECD	7905	1EE1
	5)	7874	1EC2	7894	1ED6
	6)	7875	1EC3	7895	1ED7
	7)	7876	1EC4	7896	1ED8
	8)	7877	1EC5	7897	1ED9
	9)	7878	1EC6	7898	1EDA
		7879	1EC7	7899	1EDB
	10)	7880	1EC8	7900	1EDC
		7881	1EC9	7901	1EDD
	11)	7882	1ECA	7902	1EDE
		7883	1ECB	7903	1EDF
	12)	7886	1ECE	7906	1EE2
13)	7887	1ECF	7907	1EE3	
14)	46	002E	346	015A	
15)	45	002D	345	0159	
16)	7872	1EC0	7892	1ED4	
<p>AD71 M Code Comment Monitor Screen</p>	1)	---	---	---	---
	2)	47	002F	347	015B
	3)	46	002E	346	015A
	4)	49	0031	349	015D
		~	~	~	~
	5)	200	00C8	500	01F4
	6)	48	0030	348	015C
	7)	39	0027	339	0153
8)	45	002D	345	0159	
43	002B	343	0157		

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址																																																																																																																																																																																																																					
		X		Y																																																																																																																																																																																																																			
		十进制	十六进制	十进制	十六进制																																																																																																																																																																																																																		
 <p>AD71 Input/Output Monitor Screen</p> <p>Inputs (X)                      Outputs (Y)</p> <p>00 WDT Error                    10 X Posit. Start</p> <p>01 READY                        11 Y Posit. Start</p> <p>02 X Posit. Complete          12 Interpolation</p> <p>03 Y Posit. Complete          13 X Zeroing Start</p> <p>04 X Axis BUSY                14 Y Zeroing Start</p> <p>05 X Axis Request             15 X Stop</p> <p>06 Y Zero Request             16 Y Stop</p> <p>07 Y Zero Request             17 X Fwd. Jog Start</p> <p>08 X Posit. Started            18 X Rev. Jog Start</p> <p>09 Y Posit. Started            19 Y Fwd. Jog Start</p> <p>0A Battery Error               1A Y Rev. Jog Start</p> <p>0B Error Detection            1B X M Code OFF</p> <p>0C X Zero Complete            1C Y M Code OFF</p> <p>0D Y Zero Complete            1D PLC READY</p> <p>0E X M Code DN                1E</p> <p>0F Y M Code DN                1F</p>	1)	—	—	—	—																																																																																																																																																																																																																		
 <p>AD71 Positioning Data Monitor Screen</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Address</th> <th>Speed</th> <th>Dwell</th> <th>M</th> <th>Code *</th> <th>Address</th> <th>Speed</th> <th>Dwell</th> <th>M</th> <th>Code *</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>001</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td><td>001</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td></tr> <tr><td>002</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td><td>002</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td></tr> <tr><td>003</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td><td>003</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td></tr> <tr><td>004</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td><td>004</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td></tr> <tr><td>005</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td><td>005</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td></tr> <tr><td>006</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td><td>006</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td></tr> <tr><td>007</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td><td>007</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td></tr> <tr><td>008</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td><td>008</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td></tr> <tr><td>009</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td><td>009</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td></tr> <tr><td>010</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td><td>010</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td></tr> <tr><td>011</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td><td>011</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td></tr> <tr><td>012</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td><td>012</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td></tr> <tr><td>013</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td><td>013</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td></tr> <tr><td>014</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td><td>014</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td></tr> <tr><td>015</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td><td>015</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td></tr> <tr><td>016</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td><td>016</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td></tr> <tr><td>017</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td><td>017</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td></tr> <tr><td>018</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td><td>018</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td></tr> <tr><td>019</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td><td>019</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td></tr> <tr><td>020</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td><td>020</td><td>01234567</td><td>01234</td><td>012</td><td>012 0</td></tr> </tbody> </table> <p>1)                      2)                      3)                      4)                      5)</p>	Address	Speed	Dwell	M	Code *	Address	Speed	Dwell	M	Code *	001	01234567	01234	012	012 0	001	01234567	01234	012	012 0	002	01234567	01234	012	012 0	002	01234567	01234	012	012 0	003	01234567	01234	012	012 0	003	01234567	01234	012	012 0	004	01234567	01234	012	012 0	004	01234567	01234	012	012 0	005	01234567	01234	012	012 0	005	01234567	01234	012	012 0	006	01234567	01234	012	012 0	006	01234567	01234	012	012 0	007	01234567	01234	012	012 0	007	01234567	01234	012	012 0	008	01234567	01234	012	012 0	008	01234567	01234	012	012 0	009	01234567	01234	012	012 0	009	01234567	01234	012	012 0	010	01234567	01234	012	012 0	010	01234567	01234	012	012 0	011	01234567	01234	012	012 0	011	01234567	01234	012	012 0	012	01234567	01234	012	012 0	012	01234567	01234	012	012 0	013	01234567	01234	012	012 0	013	01234567	01234	012	012 0	014	01234567	01234	012	012 0	014	01234567	01234	012	012 0	015	01234567	01234	012	012 0	015	01234567	01234	012	012 0	016	01234567	01234	012	012 0	016	01234567	01234	012	012 0	017	01234567	01234	012	012 0	017	01234567	01234	012	012 0	018	01234567	01234	012	012 0	018	01234567	01234	012	012 0	019	01234567	01234	012	012 0	019	01234567	01234	012	012 0	020	01234567	01234	012	012 0	020	01234567	01234	012	012 0	1)	5072	13D0	7072	1BA0
Address	Speed	Dwell	M	Code *	Address	Speed	Dwell	M	Code *																																																																																																																																																																																																														
001	01234567	01234	012	012 0	001	01234567	01234	012	012 0																																																																																																																																																																																																														
002	01234567	01234	012	012 0	002	01234567	01234	012	012 0																																																																																																																																																																																																														
003	01234567	01234	012	012 0	003	01234567	01234	012	012 0																																																																																																																																																																																																														
004	01234567	01234	012	012 0	004	01234567	01234	012	012 0																																																																																																																																																																																																														
005	01234567	01234	012	012 0	005	01234567	01234	012	012 0																																																																																																																																																																																																														
006	01234567	01234	012	012 0	006	01234567	01234	012	012 0																																																																																																																																																																																																														
007	01234567	01234	012	012 0	007	01234567	01234	012	012 0																																																																																																																																																																																																														
008	01234567	01234	012	012 0	008	01234567	01234	012	012 0																																																																																																																																																																																																														
009	01234567	01234	012	012 0	009	01234567	01234	012	012 0																																																																																																																																																																																																														
010	01234567	01234	012	012 0	010	01234567	01234	012	012 0																																																																																																																																																																																																														
011	01234567	01234	012	012 0	011	01234567	01234	012	012 0																																																																																																																																																																																																														
012	01234567	01234	012	012 0	012	01234567	01234	012	012 0																																																																																																																																																																																																														
013	01234567	01234	012	012 0	013	01234567	01234	012	012 0																																																																																																																																																																																																														
014	01234567	01234	012	012 0	014	01234567	01234	012	012 0																																																																																																																																																																																																														
015	01234567	01234	012	012 0	015	01234567	01234	012	012 0																																																																																																																																																																																																														
016	01234567	01234	012	012 0	016	01234567	01234	012	012 0																																																																																																																																																																																																														
017	01234567	01234	012	012 0	017	01234567	01234	012	012 0																																																																																																																																																																																																														
018	01234567	01234	012	012 0	018	01234567	01234	012	012 0																																																																																																																																																																																																														
019	01234567	01234	012	012 0	019	01234567	01234	012	012 0																																																																																																																																																																																																														
020	01234567	01234	012	012 0	020	01234567	01234	012	012 0																																																																																																																																																																																																														
		~	~	~	~																																																																																																																																																																																																																		
		5111	13F7	7111	1BC7																																																																																																																																																																																																																		
	2)	4272	10B0	6272	1880																																																																																																																																																																																																																		
		~	~	~	~																																																																																																																																																																																																																		
		4291	10C3	6291	1893																																																																																																																																																																																																																		
	3)	4672	1240	6672	1A10																																																																																																																																																																																																																		
		~	~	~	~																																																																																																																																																																																																																		
		4691	1253	6691	1A23																																																																																																																																																																																																																		
	4)	3872	0F20	5872	16F0																																																																																																																																																																																																																		
		~	~	~	~																																																																																																																																																																																																																		
		3891	0F33	5891	1703																																																																																																																																																																																																																		
	5)	3872	0F20	5872	16F0																																																																																																																																																																																																																		
		~	~	~	~																																																																																																																																																																																																																		
		3891	0F33	5891	1703																																																																																																																																																																																																																		
	—	—	—	—	—																																																																																																																																																																																																																		

12.22 AD72, A1SD71 模块监视

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址			
		X		Y	
		十进制	十六进制	十进制	十六进制
	1)	---	---	---	---
	2)	47	002F	347	015B
	3)	48	0030	348	015C
	4)	39	0027	339	0153
	5)	602	025A	604	025C
	6)	603	025B	605	025D
	7)	41	0029	341	0155
	8)	42	002A	342	0156
	9)	7912	1EE8	7922	1EF2
	10)	7913	1EE9	7923	1EF3
	11)	600	0258	601	0259
	12)	7874	1EC2	7894	1ED6
	13)	40	0028	340	0154
	14)	44	002C	344	0158
	15)	~	~	~	~
	1)	---	---	---	---
	2)	47	002F	347	015B
	3)	48	0030	348	015C
	4)	39	0027	339	0153
	5)	602	025A	604	025C
	6)	603	025B	605	025D
	7)	41	0029	341	0155
	8)	42	002A	342	0156
	9)	7912	1EE8	7922	1EF2
	10)	7913	1EE9	7923	1EF3
	11)	600	0258	601	0259
	12)	7874	1EC2	7894	1ED6
	13)	40	0028	340	0154
	14)	44	002C	344	0158
	15)	7914	1EEA	7924	1EF4
	16)	7915	1EEB	7925	1EF5
	17)	46	002E	346	015A
18)	45	002D	345	0159	
19)	7918	1EEE	7928	1EF8	
20)	7917	1EED	7927	1EF7	
21)	7916	1EEC	7926	1EF6	



屏幕画面		缓冲存储器地址			
		X		Y	
		十进制	十六进制	十进制	十六进制
1)		---	---	---	---
2)		47	002F	347	015B
3)		7873	1EC1	7893	1ED5
4)		7884	1ECC	7904	1EE0
5)		7885	1ECD	7905	1EE1
6)		7874	1EC2	7894	1ED6
7)		7875	1EC3	7895	1ED7
8)		7876	1EC4	7896	1ED8
9)		7877	1EC5	7897	1ED9
10)		7878	1EC6	7898	1EDA
11)		7879	1EC7	7899	1EDB
12)		7880	1EC8	7900	1EDC
13)		7881	1EC9	7901	1EDD
14)		7882	1ECA	7902	1EDE
15)		7883	1ECB	7903	1EDF
16)		7886	1ECE	7906	1EE2
17)		7887	1ECF	7907	1EE3
18)		46	002E	346	015A
19)		45	002D	345	0159
20)		7872	1EC0	7892	1ED4
21)		---	---	---	---
22)		47	002F	347	015B
23)		46	002E	346	015A
24)		49	0031	349	015D
25)		~	~	~	~
26)		200	00C8	500	01F4
27)		48	0030	348	015C
28)		39	0027	339	0153
29)		45	002D	345	0159
30)		43	002B	343	0157
31)		---	---	---	---

AD72/A1SD71 Parameter Data Monitor Screen

X	Y		X Axis	Y Axis	X	ABCDDEFF
Y20	Y21	Posit. Start	Travel/Pulse	3) 01234567	01234567	0110110110110110
Y22	Y22	Posit. Start	Inching Trav.	4) 0123456789	0123456789	0110110110110110
X12	X13	Posit. Compl.				
X16	X17	Zero Request	Speed Limit	5) 01234567	01234567	A:Pulse O/P Mode
Y23	Y24	Zero Start	Jog Spd.Limit	6) 01234567	01234567	0 B Type
X1C	X1D	Zero Complete	Acc/Dec Time	7) 01234567	01234567	1 A Type
Y27	Y29	Fwd.Jog Start	Backlash Comp.	8) 01234567	01234567	B: M Code Timing
Y28	Y2A	Stop				0 WITH Mode
Y25	Y26	Pos.Started	Upper Limit	9) 0123456789	0123456789	C: M Code ON/OFF
X18	X19	M Code ON	Lower Limit	10) 0123456789	0123456789	0 OFF 1 ON
X14	X15	In-position	Error Comp.	11) 0123456789	0123456789	DD:Posit. Method
X1E	X1F	Excessive Err	Starting Bias	12) 01234567	01234567	00 ABS 01 INC
X10	MDT Err	Man.Pulse	Compl.O/P Time	13) 01234567	01234567	1 ABS + INC
X1A	Batt.Err	X:Hi				E:Direction
X1B	Error	Y:Hi	Mcode/ErrCode	012 01	012 01	0 Fwd 1 Rev
						FF:ModuleSetting
						00 mm 01 inch
						10 deg 11 PLS

AD72/A1SD71 M Code Comment Monitor Screen

X	Y		X Axis M Code:012	Y Axis M Code:012	X Axis
Y20	Y21	Posit. Start	01	ABCDEFGHIJKLMN	Executing
Y22	Y22	Interpolation	02	ABCDEFGHIJKLMN	Data No.: 012
X12	X13	Posit. Compl.	03	ABCDEFGHIJKLMN	Pointer: 012
X16	X17	Zero Return	04	ABCDEFGHIJKLMN	Error Code:012
Y23	Y24	Zero Start	05	ABCDEFGHIJKLMN	Status: 012
X1C	X1D	Zero Complete	06	ABCDEFGHIJKLMN	
Y27	Y29	Fwd.Jog Start	07	ABCDEFGHIJKLMN	
Y28	Y2A	Stop	08	ABCDEFGHIJKLMN	
Y25	Y26	Pos. Started	09	ABCDEFGHIJKLMN	
X18	X19	M Code ON	10	ABCDEFGHIJKLMN	Executing
X14	X15	In-position	11	ABCDEFGHIJKLMN	Data No.: 012
X1E	X1F	Excessive Err	12	ABCDEFGHIJKLMN	Pointer: 012
X10	MDT Err	Man.Pulse	13	ABCDEFGHIJKLMN	Error Code:012
X1A	Batt.Err	X:Hi	14	ABCDEFGHIJKLMN	Status: 012
X1B	Error	Y:Hi	15	ABCDEFGHIJKLMN	
			16	ABCDEFGHIJKLMN	
			17	ABCDEFGHIJKLMN	
			18	ABCDEFGHIJKLMN	
			19	ABCDEFGHIJKLMN	

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址			
		X		Y	
		十进制	十六进制	十进制	十六进制
	1)	---	---	---	---
	1)	5072	13D0	7072	1BA0
		~	~	~	~
		5111	13F7	7111	1BC7
	2)	4272	10B0	6272	1880
		~	~	~	~
		4291	10C3	6291	1893
	3)	4672	1240	6672	1A10
		~	~	~	~
		4691	1253	6691	1A23
	4)	3872	0F20	5872	16F0
		~	~	~	~
		3891	0F33	5891	1703
	5)	3872	0F20	5872	16F0
		~	~	~	~
		3891	0F33	5891	1703
	—	---	---	---	---

12.23 AD75, A1SD75 模块监视

屏幕画面	缓冲存储器地址																																																																									
	序号	1		2		3																																																																				
		十进制	十六进制	十进制	十六进制	十进制	十六进制																																																																			
<p>AD75P I/O Monitor Screen</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">X</th> <th colspan="2">Y</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>00 AD75 Ready</td><td>10</td><td>00</td><td>10 Axis#1 Start</td></tr> <tr><td>01 Axis#1 Started</td><td>11</td><td>01</td><td>11 Axis#2 "</td></tr> <tr><td>02 Axis#2 "</td><td>12</td><td>02</td><td>12 Axis#3 "</td></tr> <tr><td>03 Axis#3 "</td><td>13</td><td>03</td><td>13 Axis#1 Stop</td></tr> <tr><td>04 Axis#1 BUSY</td><td>14</td><td>04</td><td>14 Axis#2 "</td></tr> <tr><td>05 Axis#2 "</td><td>15</td><td>05</td><td>15 Spar</td></tr> <tr><td>06 Axis#3 "</td><td>16</td><td>06</td><td>16 Axis#1 FWD JOG</td></tr> <tr><td>07 Axis#1 Completed</td><td>17</td><td>07</td><td>17 Axis#1 RVS "</td></tr> <tr><td>08 Axis#2 "</td><td>18</td><td>08</td><td>18 Axis#2 FWD "</td></tr> <tr><td>09 Axis#3 "</td><td>19</td><td>09</td><td>19 Axis#2 RVS "</td></tr> <tr><td>0A Axis#1 Error</td><td>1A</td><td>0A</td><td>1A Axis#3 FWD "</td></tr> <tr><td>0B Axis#2 "</td><td>1B</td><td>0B</td><td>1B Axis#3 RVS "</td></tr> <tr><td>0C Axis#3 "</td><td>1C</td><td>0C</td><td>1C Axis#3 Stop</td></tr> <tr><td>0D Axis#1 M Code</td><td>1D</td><td>0D</td><td>1D Ready</td></tr> <tr><td>0E Axis#2 "</td><td>1E</td><td>0E</td><td>1E Not for use</td></tr> <tr><td>0F Axis#3 "</td><td>1F</td><td>0F</td><td>1F Not for use</td></tr> </tbody> </table>	X		Y		00 AD75 Ready	10	00	10 Axis#1 Start	01 Axis#1 Started	11	01	11 Axis#2 "	02 Axis#2 "	12	02	12 Axis#3 "	03 Axis#3 "	13	03	13 Axis#1 Stop	04 Axis#1 BUSY	14	04	14 Axis#2 "	05 Axis#2 "	15	05	15 Spar	06 Axis#3 "	16	06	16 Axis#1 FWD JOG	07 Axis#1 Completed	17	07	17 Axis#1 RVS "	08 Axis#2 "	18	08	18 Axis#2 FWD "	09 Axis#3 "	19	09	19 Axis#2 RVS "	0A Axis#1 Error	1A	0A	1A Axis#3 FWD "	0B Axis#2 "	1B	0B	1B Axis#3 RVS "	0C Axis#3 "	1C	0C	1C Axis#3 Stop	0D Axis#1 M Code	1D	0D	1D Ready	0E Axis#2 "	1E	0E	1E Not for use	0F Axis#3 "	1F	0F	1F Not for use	1)	---	---	---	---	---
X		Y																																																																								
00 AD75 Ready	10	00	10 Axis#1 Start																																																																							
01 Axis#1 Started	11	01	11 Axis#2 "																																																																							
02 Axis#2 "	12	02	12 Axis#3 "																																																																							
03 Axis#3 "	13	03	13 Axis#1 Stop																																																																							
04 Axis#1 BUSY	14	04	14 Axis#2 "																																																																							
05 Axis#2 "	15	05	15 Spar																																																																							
06 Axis#3 "	16	06	16 Axis#1 FWD JOG																																																																							
07 Axis#1 Completed	17	07	17 Axis#1 RVS "																																																																							
08 Axis#2 "	18	08	18 Axis#2 FWD "																																																																							
09 Axis#3 "	19	09	19 Axis#2 RVS "																																																																							
0A Axis#1 Error	1A	0A	1A Axis#3 FWD "																																																																							
0B Axis#2 "	1B	0B	1B Axis#3 RVS "																																																																							
0C Axis#3 "	1C	0C	1C Axis#3 Stop																																																																							
0D Axis#1 M Code	1D	0D	1D Ready																																																																							
0E Axis#2 "	1E	0E	1E Not for use																																																																							
0F Axis#3 "	1F	0F	1F Not for use																																																																							
<p>AD75P Operation Monitor Screen</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Axis 1</th> <th>Axis 2</th> <th>Axis 3</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Address <math>[\times 10^{-5} \text{ inch}]</math></td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> </tr> <tr> <td>Axis Speed <math>[\times 10^{-3} \text{ inch/min}]</math></td> <td>012345678</td> <td>012345678</td> <td>012345678</td> </tr> </tbody> </table> <table border="1"> <thead> <tr> <th>#</th> <th>Error</th> <th>Warning</th> <th>M Code</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>#1</td> <td>012</td> <td>012</td> <td>01234</td> </tr> <tr> <td>#2</td> <td>4) 012</td> <td>5) 012</td> <td>6) 01234</td> </tr> <tr> <td>#3</td> <td>012</td> <td>012</td> <td>01234</td> </tr> </tbody> </table> <table border="1"> <thead> <tr> <th>No.</th> <th>Pattern</th> <th>Method</th> <th>Acc</th> <th>Dec</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>#1</td> <td>0123</td> <td></td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>#2</td> <td>0123</td> <td></td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>#3</td> <td>0123</td> <td></td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>		Axis 1	Axis 2	Axis 3	Address $[\times 10^{-5} \text{ inch}]$	01234567890	01234567890	01234567890	Axis Speed $[\times 10^{-3} \text{ inch/min}]$	012345678	012345678	012345678	#	Error	Warning	M Code	#1	012	012	01234	#2	4) 012	5) 012	6) 01234	#3	012	012	01234	No.	Pattern	Method	Acc	Dec	#1	0123		0	0	#2	0123		0	0	#3	0123		0	0	1)	800	0320	900	0384	1000	03E8																			
	Axis 1	Axis 2	Axis 3																																																																							
Address $[\times 10^{-5} \text{ inch}]$	01234567890	01234567890	01234567890																																																																							
Axis Speed $[\times 10^{-3} \text{ inch/min}]$	012345678	012345678	012345678																																																																							
#	Error	Warning	M Code																																																																							
#1	012	012	01234																																																																							
#2	4) 012	5) 012	6) 01234																																																																							
#3	012	012	01234																																																																							
No.	Pattern	Method	Acc	Dec																																																																						
#1	0123		0	0																																																																						
#2	0123		0	0																																																																						
#3	0123		0	0																																																																						
	2)	801	0321	901	0385	1001	03E9																																																																			
	3)	812	032C	912	0390	1012	03F4																																																																			
	4)	813	032D	913	0391	1013	03F5																																																																			
	5)	809	0329	909	038D	1009	03F1																																																																			
	6)	807	0327	907	038B	1007	03EF																																																																			
	7)	808	0328	908	038C	1008	03F0																																																																			
	8)	806	0326	906	038A	1006	03EE																																																																			
	9)	835	0343	935	03A7	1035	040B																																																																			
	10)	838	0346	938	03AA	1038	040E																																																																			
	11)	---	---	---	---	---	---																																																																			
<p>AD75P Basic Parameter 1</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Parameter</th> <th>Valid Range</th> <th>1Axis</th> <th>2Axis</th> <th>3Axis</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Unit</td> <td>0:mm 1:inch 2:degree 3:PULSE</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Pulse Per Revolution</td> <td>1 to 65535 [PLS]</td> <td>01234</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> <tr> <td>Travel Per Revolution <math>[\times 10^{-5} \text{ inch}]</math></td> <td>0 to 65535 <math>[\times 10^{-5} \text{ degree}]</math> [PLS]</td> <td>01234</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> <tr> <td>Unit Multiplier</td> <td>1: x1 10: x10 100: x100 1000: x1000</td> <td>0123</td> <td>0123</td> <td>0123</td> </tr> <tr> <td>Pulse Output Mode</td> <td>0: PLS/SIGN Mode 1: CH/CCH Mode 2: A/B Mode</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Rotation Direction</td> <td>0: Forward Pulses 1: Reverse Pulses</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>	Parameter	Valid Range	1Axis	2Axis	3Axis	Unit	0:mm 1:inch 2:degree 3:PULSE	0	0	0	Pulse Per Revolution	1 to 65535 [PLS]	01234	01234	01234	Travel Per Revolution $[\times 10^{-5} \text{ inch}]$	0 to 65535 $[\times 10^{-5} \text{ degree}]$ [PLS]	01234	01234	01234	Unit Multiplier	1: x1 10: x10 100: x100 1000: x1000	0123	0123	0123	Pulse Output Mode	0: PLS/SIGN Mode 1: CH/CCH Mode 2: A/B Mode	0	0	0	Rotation Direction	0: Forward Pulses 1: Reverse Pulses	0	0	0	1)	0	0000	150	0096	300	012C																																
Parameter	Valid Range	1Axis	2Axis	3Axis																																																																						
Unit	0:mm 1:inch 2:degree 3:PULSE	0	0	0																																																																						
Pulse Per Revolution	1 to 65535 [PLS]	01234	01234	01234																																																																						
Travel Per Revolution $[\times 10^{-5} \text{ inch}]$	0 to 65535 $[\times 10^{-5} \text{ degree}]$ [PLS]	01234	01234	01234																																																																						
Unit Multiplier	1: x1 10: x10 100: x100 1000: x1000	0123	0123	0123																																																																						
Pulse Output Mode	0: PLS/SIGN Mode 1: CH/CCH Mode 2: A/B Mode	0	0	0																																																																						
Rotation Direction	0: Forward Pulses 1: Reverse Pulses	0	0	0																																																																						
	2)	1	0001	151	0097	301	012D																																																																			
	3)	2	0002	152	0098	302	012E																																																																			
	4)	3	0003	153	0099	303	012F																																																																			
	5)	4	0004	154	009A	304	0130																																																																			
	6)	5	0005	155	009B	305	0131																																																																			

屏幕画面		缓冲存储器地址																																								
		1		2		3																																				
		十进制	十六进制	十进制	十六进制	十进制	十六进制																																			
<p>AD75P Basic Parameter 2</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Parameter</th> <th>Valid Range</th> <th>1Axis</th> <th>2Axis</th> <th>3Axis</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Speed Limit</td> <td>1 to 600000000 [×10<sup>-5</sup> mm/min] 1 to 600000000 [×10<sup>-3</sup> inch/min] 1 to 600000000 [×10<sup>-3</sup> deg/min] 0 to 1000000 [PLS/sec]</td> <td>012345678</td> <td>012345678</td> <td>012345678</td> </tr> <tr> <td>Accel.Time #0</td> <td>1 to 65535 [msec]</td> <td>01234</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> <tr> <td>Decel.Time #0</td> <td>1 to 65535 [msec]</td> <td>01234</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> </tbody> </table>	Parameter	Valid Range	1Axis	2Axis	3Axis	Speed Limit	1 to 600000000 [×10 <sup>-5</sup> mm/min] 1 to 600000000 [×10 <sup>-3</sup> inch/min] 1 to 600000000 [×10 <sup>-3</sup> deg/min] 0 to 1000000 [PLS/sec]	012345678	012345678	012345678	Accel.Time #0	1 to 65535 [msec]	01234	01234	01234	Decel.Time #0	1 to 65535 [msec]	01234	01234	01234	序号																					
	Parameter	Valid Range	1Axis	2Axis	3Axis																																					
	Speed Limit	1 to 600000000 [×10 <sup>-5</sup> mm/min] 1 to 600000000 [×10 <sup>-3</sup> inch/min] 1 to 600000000 [×10 <sup>-3</sup> deg/min] 0 to 1000000 [PLS/sec]	012345678	012345678	012345678																																					
	Accel.Time #0	1 to 65535 [msec]	01234	01234	01234																																					
	Decel.Time #0	1 to 65535 [msec]	01234	01234	01234																																					
	1)	6	0006	156	009C	306	0132																																			
		7	0007	157	009D	307	0133																																			
	2)	8	0008	158	009E	308	0134																																			
		9	0009	159	009F	309	0135																																			
	3)	10	000A	160	00A0	310	0136																																			
		11	000B	161	00A1	311	0137																																			
<p>AD75P Basic Parameter 2</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Parameter</th> <th>Valid Range</th> <th>1Axis</th> <th>2Axis</th> <th>3Axis</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Speed Limit</td> <td>1 to 600000000 [×10<sup>-5</sup> mm/min] 1 to 600000000 [×10<sup>-3</sup> inch/min] 1 to 600000000 [×10<sup>-3</sup> deg/min] 0 to 1000000 [PLS/sec]</td> <td>012345678</td> <td>012345678</td> <td>012345678</td> </tr> <tr> <td>Accel.Time #0</td> <td>1 to 65535 [msec]</td> <td>01234</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> <tr> <td>Decel.Time #0</td> <td>1 to 65535 [msec]</td> <td>01234</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> </tbody> </table>	Parameter	Valid Range	1Axis	2Axis	3Axis	Speed Limit	1 to 600000000 [×10 <sup>-5</sup> mm/min] 1 to 600000000 [×10 <sup>-3</sup> inch/min] 1 to 600000000 [×10 <sup>-3</sup> deg/min] 0 to 1000000 [PLS/sec]	012345678	012345678	012345678	Accel.Time #0	1 to 65535 [msec]	01234	01234	01234	Decel.Time #0	1 to 65535 [msec]	01234	01234	01234	1)	15	000F	165	00A5	315	013B															
	Parameter	Valid Range	1Axis	2Axis	3Axis																																					
	Speed Limit	1 to 600000000 [×10 <sup>-5</sup> mm/min] 1 to 600000000 [×10 <sup>-3</sup> inch/min] 1 to 600000000 [×10 <sup>-3</sup> deg/min] 0 to 1000000 [PLS/sec]	012345678	012345678	012345678																																					
	Accel.Time #0	1 to 65535 [msec]	01234	01234	01234																																					
	Decel.Time #0	1 to 65535 [msec]	01234	01234	01234																																					
		16	0010	166	00A6	316	013C																																			
	2)	17	0011	167	00A7	317	013D																																			
		18	0012	168	00A8	318	013E																																			
	3)	19	0013	169	00A9	319	013F																																			
		20	0014	170	00AA	320	0140																																			
	4)	21	0015	171	00AB	321	0141																																			
		24	0018	174	00AE	324	0144																																			
	5)																																									
6)																																										
<p>AD75P Extended Parameter 2</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Parameter</th> <th>Valid Range</th> <th>Axis1</th> <th>Axis2</th> <th>Axis3</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Accel.Time#1</td> <td>1 to 65535 [msec]</td> <td>012345</td> <td>012345</td> <td>012345</td> </tr> <tr> <td>Accel.Time#2</td> <td>1 to 65535 [msec]</td> <td>012345</td> <td>012345</td> <td>012345</td> </tr> <tr> <td>Accel.Time#3</td> <td>1 to 65535 [msec]</td> <td>012345</td> <td>012345</td> <td>012345</td> </tr> <tr> <td>Decel.Time#1</td> <td>1 to 65535 [msec]</td> <td>012345</td> <td>012345</td> <td>012345</td> </tr> <tr> <td>Decel.Time#2</td> <td>1 to 65535 [msec]</td> <td>012345</td> <td>012345</td> <td>012345</td> </tr> <tr> <td>Decel.Time#3</td> <td>1 to 65535 [msec]</td> <td>012345</td> <td>012345</td> <td>012345</td> </tr> </tbody> </table>	Parameter	Valid Range	Axis1	Axis2	Axis3	Accel.Time#1	1 to 65535 [msec]	012345	012345	012345	Accel.Time#2	1 to 65535 [msec]	012345	012345	012345	Accel.Time#3	1 to 65535 [msec]	012345	012345	012345	Decel.Time#1	1 to 65535 [msec]	012345	012345	012345	Decel.Time#2	1 to 65535 [msec]	012345	012345	012345	Decel.Time#3	1 to 65535 [msec]	012345	012345	012345	1)	36	0024	186	00BA	336	0150
	Parameter	Valid Range	Axis1	Axis2	Axis3																																					
	Accel.Time#1	1 to 65535 [msec]	012345	012345	012345																																					
	Accel.Time#2	1 to 65535 [msec]	012345	012345	012345																																					
	Accel.Time#3	1 to 65535 [msec]	012345	012345	012345																																					
	Decel.Time#1	1 to 65535 [msec]	012345	012345	012345																																					
	Decel.Time#2	1 to 65535 [msec]	012345	012345	012345																																					
	Decel.Time#3	1 to 65535 [msec]	012345	012345	012345																																					
		~	~	~	~	~	~																																			
		41	0029	191	00BF	341	0155																																			
2)	42	002A	192	00C0	342	0156																																				
	~	~	~	~	~	~																																				
	47	002F	197	00C5	347	015B																																				

屏幕画面		缓冲存储器地址						
		1		2		3		
		十进制	十六进制	十进制	十六进制	十进制	十六进制	
AD75P OPR Basic Parameter		1)	70	0046	220	00DC	370	0172
AD75P OPR Extended Parameter		2)	71	0047	221	00DD	371	0173
AD75P Error History . Warning History		3)	72	0048	222	00DE	372	0174
		4)	73	0049	223	00DF	373	0175
		5)	74	004A	224	00E0	374	0176
		6)	75	004B	225	00E1	375	0177
			76	004C	226	00E2	376	0178
			77	004D	227	00E3	377	0179
			78	004E	228	00E4	378	017A
		1)	79	004F	229	00E5	379	017B
		2)	86	0056	236	00EC	386	0182
		3)	80	0050	230	00E6	380	017C
		4)	81	0051	231	00E7	381	017D
		5)	82	0052	232	00E8	382	017E
		6)	83	0053	233	00E9	383	017F
			84	0054	234	00EA	384	0180
			85	0055	235	00EB	385	0181
		1)	624	0270	624	0270	624	0270
			~	~	~	~	~	~
			687	02AF	687	02AF	687	02AF
		2)	689	02B1	689	02B1	689	02B1
			~	~	~	~	~	~
			752	02F0	752	02F0	752	02F0

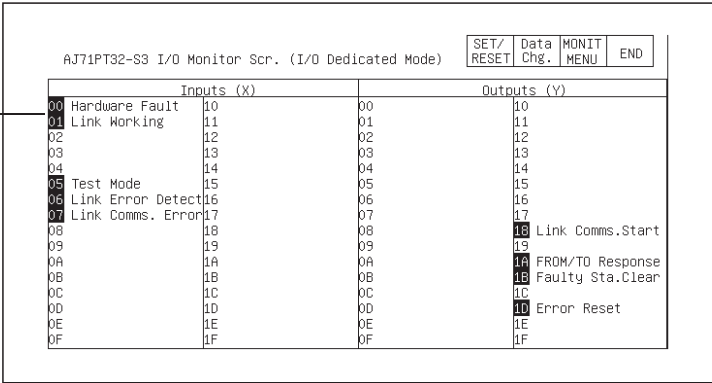
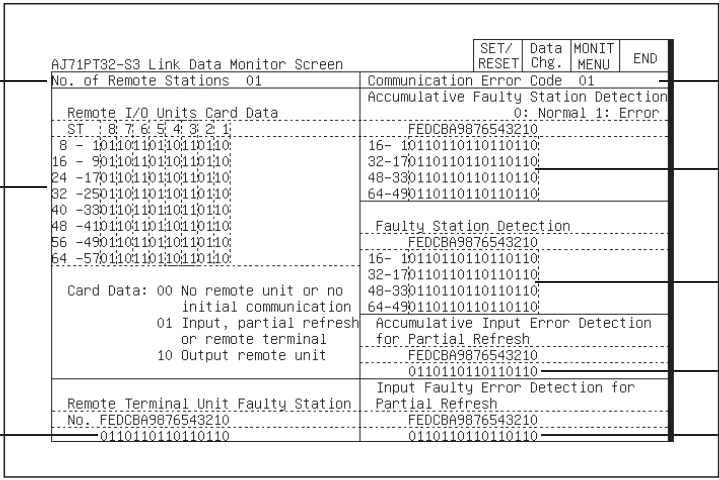
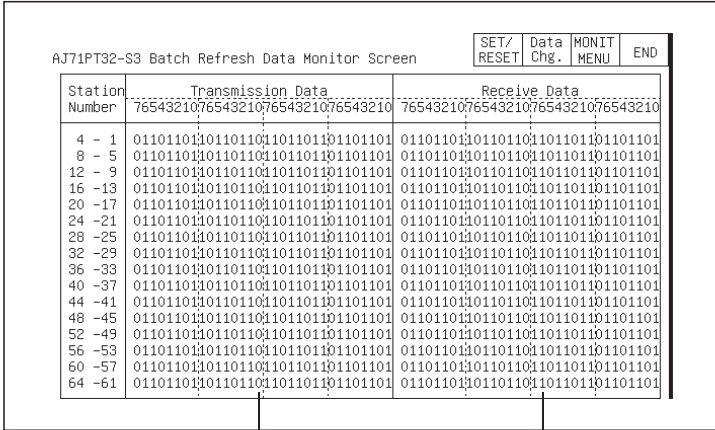
屏幕画面	序号	缓冲存储器地址					
		1		2		3	
		十进制	十六进制	十进制	十六进制	十进制	十六进制
	1)	543	021F	543	021F	543	021F
	2)	622	026E	622	026E	622	026E
	1)	814	032E	914	0392	1014	03F6
	2)	815	032F	915	0393	1015	03F7
	3)	1164	048C	1214	04BE	1264	04F0
	4)	1165	048D	1215	04BF	1265	04F1
	5)	817	0331	917	0395	1017	03F9
	1)	817	0331	917	0395	1017	03F9
	2)	1166	0488	1210	04BA	1260	04EC
	3)	1168	0490	1218	04C2	1268	04F4
	4)	1169	0491	1219	04C3	1269	04F5
	1)	827	033B	927	039F	1027	0403
	2)	828	033C	928	03A0	1028	0404
	3)	829	033D	929	03A1	1029	0405
	4)	1167	048F	1217	04C1	1267	04F3
	1)	832	0340	932	03A4	1032	0408
	2)	827	033B	927	039F	1027	0403

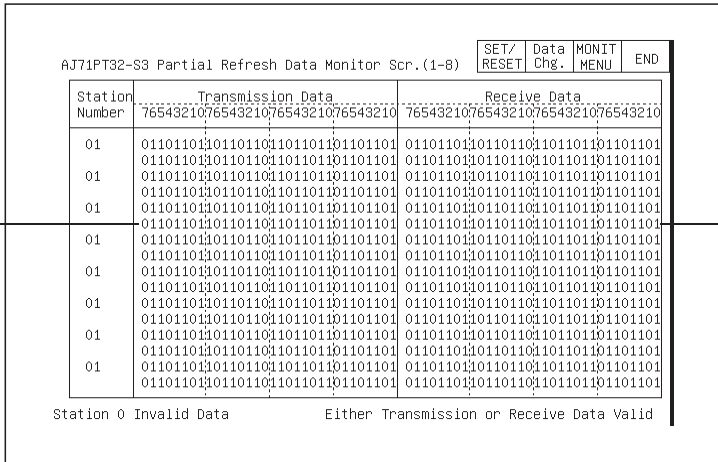
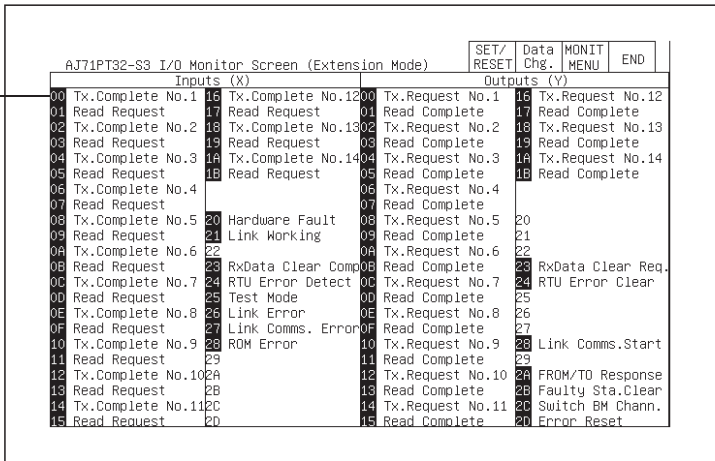
屏幕画面		缓冲存储器地址																																					
		1		2		3																																	
		十进制	十六进制	十进制	十六进制	十进制	十六进制																																
<p>AD75P Original Point Return</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Axis1</th> <th>Axis2</th> <th>Axis3</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Absolute Original Point</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> </tr> <tr> <td>Travel Distance After DOG</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> </tr> </tbody> </table> <p>Torque Limit</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>ZeroSignal</th> <th>DOG Signal</th> <th>UpperLimit</th> <th>LowerLimit</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1Axis</td> <td>012 [%]</td> <td><input checked="" type="checkbox"/></td> <td><input checked="" type="checkbox"/></td> <td><input checked="" type="checkbox"/></td> </tr> <tr> <td>2Axis</td> <td>012 [%]</td> <td><input checked="" type="checkbox"/></td> <td><input checked="" type="checkbox"/></td> <td><input checked="" type="checkbox"/></td> </tr> <tr> <td>3Axis</td> <td>012 [%]</td> <td><input checked="" type="checkbox"/></td> <td><input checked="" type="checkbox"/></td> <td><input checked="" type="checkbox"/></td> </tr> </tbody> </table>		Axis1	Axis2	Axis3	Absolute Original Point	01234567890	01234567890	01234567890	Travel Distance After DOG	01234567890	01234567890	01234567890		ZeroSignal	DOG Signal	UpperLimit	LowerLimit	1Axis	012 [%]	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	2Axis	012 [%]	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	3Axis	012 [%]	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	1)	822	0336	922	039A	1022	03FE
		Axis1	Axis2	Axis3																																			
	Absolute Original Point	01234567890	01234567890	01234567890																																			
	Travel Distance After DOG	01234567890	01234567890	01234567890																																			
		ZeroSignal	DOG Signal	UpperLimit	LowerLimit																																		
	1Axis	012 [%]	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>																																		
	2Axis	012 [%]	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>																																		
3Axis	012 [%]	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>																																			
		823	0337	923	039B	1023	03FF																																
	2)	824	0338	924	039C	1024	0400																																
		825	0339	925	039D	1025	0401																																
	3)	826	033A	926	039E	1026	0402																																
	4)																																						
	5)	816	0330	916	0394	1016	03F8																																
	6)																																						
	7)																																						
<p>AD75P Axis Control Data</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Axis1</th> <th>Axis2</th> <th>Axis3</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Correcting Address</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> </tr> <tr> <td>Correcting Speed</td> <td>012345678</td> <td>012345678</td> <td>012345678</td> </tr> <tr> <td>Speed Dump</td> <td>012 [%]</td> <td>012 [%]</td> <td>012 [%]</td> </tr> <tr> <td>Step Valid Flag</td> <td>0:Disable 1:Enable</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Step Mode</td> <td>0:Dec Unit 1:Data No.</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Skip Command</td> <td>0:Completed 1:Reg</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>EXT.Start Enable</td> <td>0:Disable 1:Enable</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>		Axis1	Axis2	Axis3	Correcting Address	01234567890	01234567890	01234567890	Correcting Speed	012345678	012345678	012345678	Speed Dump	012 [%]	012 [%]	012 [%]	Step Valid Flag	0:Disable 1:Enable	0	0	Step Mode	0:Dec Unit 1:Data No.	0	0	Skip Command	0:Completed 1:Reg	0	0	EXT.Start Enable	0:Disable 1:Enable	0	0	1)	1154	0482	1204	04B4	1254	04E6
		Axis1	Axis2	Axis3																																			
	Correcting Address	01234567890	01234567890	01234567890																																			
	Correcting Speed	012345678	012345678	012345678																																			
	Speed Dump	012 [%]	012 [%]	012 [%]																																			
	Step Valid Flag	0:Disable 1:Enable	0	0																																			
	Step Mode	0:Dec Unit 1:Data No.	0	0																																			
Skip Command	0:Completed 1:Reg	0	0																																				
EXT.Start Enable	0:Disable 1:Enable	0	0																																				
		1155	0483	1205	04B5	1255	04E7																																
	2)	1156	0484	1206	04B6	1256	04E8																																
		1157	0485	1207	04B7	1257	04E9																																
	3)	1159	0487	1209	04B9	1259	04EB																																
	4)	1172	0494	1222	04C6	1272	04F8																																
	5)	1173	0495	1223	04C7	1273	04F9																																
	6)	1175	0497	1225	04C9	1275	04FB																																
	7)	1171	0493	1221	04C5	1271	04F7																																
<p>AD75P Output Speed</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Axis1</th> <th>Axis2</th> <th>Axis3</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Target Speed</td> <td>012345678</td> <td>012345678</td> <td>012345678</td> </tr> <tr> <td>Current Speed</td> <td>012345678</td> <td>012345678</td> <td>012345678</td> </tr> <tr> <td>Axis Speed</td> <td>012345678</td> <td>012345678</td> <td>012345678</td> </tr> </tbody> </table>		Axis1	Axis2	Axis3	Target Speed	012345678	012345678	012345678	Current Speed	012345678	012345678	012345678	Axis Speed	012345678	012345678	012345678	1)	820	0334	920	0398	1020	03FC																
		Axis1	Axis2	Axis3																																			
	Target Speed	012345678	012345678	012345678																																			
	Current Speed	012345678	012345678	012345678																																			
	Axis Speed	012345678	012345678	012345678																																			
			821	0335	921	0399	1021	03FD																															
		2)	810	032A	910	038E	1010	03F2																															
		811	032B	911	038F	1011	03F3																																
	3)	812	032C	912	0390	1012	03F4																																
		813	032D	913	0391	1013	03F5																																

屏幕画面		缓冲存储器地址																																																																																																																																																																																									
		1		2		3																																																																																																																																																																																					
		十进制	十六进制	十进制	十六进制	十进制	十六进制																																																																																																																																																																																				
<p>AD75P Destination . Mechanical Val</p> <table border="1"> <tr> <td></td> <td>Axis1</td> <td>Axis2</td> <td>Axis3</td> </tr> <tr> <td>Destina [x10<sup>-1</sup> μm] [x10<sup>-5</sup> inch] [x10<sup>-5</sup> deg] [PLS]</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> </tr> <tr> <td>Mechanical [x10<sup>-1</sup> μm] Address [x10<sup>-5</sup> inch] [x10<sup>-5</sup> deg] [PLS]</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> </tr> </table>		Axis1	Axis2	Axis3	Destina [x10 <sup>-1</sup> μm] [x10 <sup>-5</sup> inch] [x10 <sup>-5</sup> deg] [PLS]	01234567890	01234567890	01234567890	Mechanical [x10 <sup>-1</sup> μm] Address [x10 <sup>-5</sup> inch] [x10 <sup>-5</sup> deg] [PLS]	01234567890	01234567890	01234567890	1)	818	0332	918	0396	1018	03FA																																																																																																																																																																								
		Axis1	Axis2	Axis3																																																																																																																																																																																							
	Destina [x10 <sup>-1</sup> μm] [x10 <sup>-5</sup> inch] [x10 <sup>-5</sup> deg] [PLS]	01234567890	01234567890	01234567890																																																																																																																																																																																							
	Mechanical [x10 <sup>-1</sup> μm] Address [x10 <sup>-5</sup> inch] [x10 <sup>-5</sup> deg] [PLS]	01234567890	01234567890	01234567890																																																																																																																																																																																							
	819	0333	919	0397	1019	03FB																																																																																																																																																																																					
2)	802	0322	902	0386	1002	03EA																																																																																																																																																																																					
	803	0323	903	0387	1003	03EB																																																																																																																																																																																					
<p>AD75P External Input/Output . Status Info</p> <p>[ External I/O ] [ Status Info ]</p> <table border="1"> <tr> <td></td> <td>#1</td> <td>#2</td> <td>#3</td> <td></td> <td>#1</td> <td>#2</td> <td>#3</td> </tr> <tr> <td>DriveUnitReady</td> <td>●</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>V-Control</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>Zero Phase Signal</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>V/P Switch Latch</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>In-Positio Signal</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>Cmd In-Position</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>DOG Signal</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>OPR Request</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>Stop Signal</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>OPR Completion</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>Upper Limit</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>Axis Warning</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>Lower Limit</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>Speed Change 0</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>External Start</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>OP ABS Over</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>V/P Switch</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>OP ABS Under</td> <td>○</td> <td>○</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>DCC Signal Output</td> <td>●</td> <td>○</td> <td>○</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </table>		#1	#2	#3		#1	#2	#3	DriveUnitReady	●	○	○	V-Control	○	○	○	Zero Phase Signal	○	○	○	V/P Switch Latch	○	○	○	In-Positio Signal	○	○	○	Cmd In-Position	○	○	○	DOG Signal	○	○	○	OPR Request	○	○	○	Stop Signal	○	○	○	OPR Completion	○	○	○	Upper Limit	○	○	○	Axis Warning	○	○	○	Lower Limit	○	○	○	Speed Change 0	○	○	○	External Start	○	○	○	OP ABS Over	○	○	○	V/P Switch	○	○	○	OP ABS Under	○	○	○	DCC Signal Output	●	○	○					1)	816	0330	916	0394	1016	03F8																																																																																												
		#1	#2	#3		#1	#2	#3																																																																																																																																																																																			
	DriveUnitReady	●	○	○	V-Control	○	○	○																																																																																																																																																																																			
	Zero Phase Signal	○	○	○	V/P Switch Latch	○	○	○																																																																																																																																																																																			
In-Positio Signal	○	○	○	Cmd In-Position	○	○	○																																																																																																																																																																																				
DOG Signal	○	○	○	OPR Request	○	○	○																																																																																																																																																																																				
Stop Signal	○	○	○	OPR Completion	○	○	○																																																																																																																																																																																				
Upper Limit	○	○	○	Axis Warning	○	○	○																																																																																																																																																																																				
Lower Limit	○	○	○	Speed Change 0	○	○	○																																																																																																																																																																																				
External Start	○	○	○	OP ABS Over	○	○	○																																																																																																																																																																																				
V/P Switch	○	○	○	OP ABS Under	○	○	○																																																																																																																																																																																				
DCC Signal Output	●	○	○																																																																																																																																																																																								
	817	0331	917	0395	1017	03F9																																																																																																																																																																																					
<p>AD75P Positioning Information Monitor Screen No. 1</p> <table border="1"> <tr> <th>No.</th> <th>Pat rn</th> <th>Me thod</th> <th>△</th> <th>▽</th> <th>Address</th> <th>Arc Address</th> <th>Speed</th> <th>Dwell Time</th> <th>M Code</th> </tr> <tr> <td>1</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> <td>012345678</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> <td>012345678</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> <td>012345678</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> <td>012345678</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> <td>012345678</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> </table> <table border="1"> <tr> <th>No.</th> <th>Pat rn</th> <th>Me thod</th> <th>△</th> <th>▽</th> <th>Address</th> <th>Arc Address</th> <th>Speed</th> <th>Dwell Time</th> <th>M Code</th> </tr> <tr> <td>1</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> <td>012345678</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> <td>012345678</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> <td>012345678</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> <td>012345678</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> <td>012345678</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> </table> <table border="1"> <tr> <th>No.</th> <th>Pat rn</th> <th>Me thod</th> <th>△</th> <th>▽</th> <th>Address</th> <th>Arc Address</th> <th>Speed</th> <th>Dwell Time</th> <th>M Code</th> </tr> <tr> <td>1</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> <td>012345678</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> <td>012345678</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> <td>012345678</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> <td>012345678</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01</td> <td>01234567890</td> <td>01234567890</td> <td>012345678</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> </table>	No.	Pat rn	Me thod	△	▽	Address	Arc Address	Speed	Dwell Time	M Code	1	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234	2	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234	3	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234	4	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234	5	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234	No.	Pat rn	Me thod	△	▽	Address	Arc Address	Speed	Dwell Time	M Code	1	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234	2	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234	3	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234	4	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234	5	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234	No.	Pat rn	Me thod	△	▽	Address	Arc Address	Speed	Dwell Time	M Code	1	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234	2	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234	3	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234	4	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234	5	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234	1)	1300	0514	2300	08FC	3300	0CE4
	No.	Pat rn	Me thod	△	▽	Address	Arc Address	Speed	Dwell Time	M Code																																																																																																																																																																																	
	1	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234																																																																																																																																																																																	
	2	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234																																																																																																																																																																																	
3	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234																																																																																																																																																																																		
4	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234																																																																																																																																																																																		
5	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234																																																																																																																																																																																		
No.	Pat rn	Me thod	△	▽	Address	Arc Address	Speed	Dwell Time	M Code																																																																																																																																																																																		
1	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234																																																																																																																																																																																		
2	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234																																																																																																																																																																																		
3	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234																																																																																																																																																																																		
4	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234																																																																																																																																																																																		
5	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234																																																																																																																																																																																		
No.	Pat rn	Me thod	△	▽	Address	Arc Address	Speed	Dwell Time	M Code																																																																																																																																																																																		
1	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234																																																																																																																																																																																		
2	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234																																																																																																																																																																																		
3	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234																																																																																																																																																																																		
4	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234																																																																																																																																																																																		
5	01	01	01	01	01234567890	01234567890	012345678	01234	01234																																																																																																																																																																																		
	~	~	~	~	~	~	~																																																																																																																																																																																				
2)	2299	08FB	3299	0CE3	4299	10CB																																																																																																																																																																																					



12.24 AJ71PT32-S3, A1SJ71PT32-S3 模块监视

屏幕画面		序号	缓冲存储器地址	
			十进制	十六进制
 <p>1) →</p>		1)	---	---
 <p>1) →</p> <p>2) →</p> <p>3) →</p>		1)	0	0000
		2)	70 ~ 77	0046 ~ 004D
		3)	195	00C3
		4)	107	006B
		5)	90 ~ 93	005A ~ 005D
		6)	100 ~ 103	0064 ~ 0067
		7)	598	0256
		8)	599	0257
 <p>1) →</p> <p>2) →</p>		1)	10 ~ 41	000A ~ 0029
		2)	110 ~ 141	006E ~ 008D

屏幕画面		序号	缓冲存储器地址	
			十进制	十六进制
	1)	300 ~ 363	012C ~ 016B	
	2)	600 ~ 663	0258 ~ 0297	
	1)	---	---	
		---	---	

12.25 AJ71ID1 (ID2)-R4, A1SJ71ID1 (ID2)-R4 模块监视

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址																																																																																																																																											
		X		Y																																																																																																																																									
		十进制	十六进制	十进制	十六进制																																																																																																																																								
<p>AJ71ID1 Movement Monitor Screen CH1</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Addr</th><th>Data</th><th>Addr</th><th>Data</th><th>Addr</th><th>Data</th><th>Addr</th><th>Data</th></tr> </thead> <tbody> <tr><td>K 100</td><td>H 0123</td><td>K 116</td><td>H 0123</td><td>K 132</td><td>H 0123</td><td>K 148</td><td>H 0123</td></tr> <tr><td>K 101</td><td>H 0123</td><td>K 117</td><td>H 0123</td><td>K 133</td><td>H 0123</td><td>K 149</td><td>H 0123</td></tr> <tr><td>K 102</td><td>H 0123</td><td>K 118</td><td>H 0123</td><td>K 134</td><td>H 0123</td><td>K 150</td><td>H 0123</td></tr> <tr><td>K 103</td><td>H 0123</td><td>K 119</td><td>H 0123</td><td>K 135</td><td>H 0123</td><td>K 151</td><td>H 0123</td></tr> <tr><td>K 104</td><td>H 0123</td><td>K 120</td><td>H 0123</td><td>K 136</td><td>H 0123</td><td>K 152</td><td>H 0123</td></tr> <tr><td>K 105</td><td>H 0123</td><td>K 121</td><td>H 0123</td><td>K 137</td><td>H 0123</td><td>K 153</td><td>H 0123</td></tr> <tr><td>K 106</td><td>H 0123</td><td>K 122</td><td>H 0123</td><td>K 138</td><td>H 0123</td><td>K 154</td><td>H 0123</td></tr> <tr><td>K 107</td><td>H 0123</td><td>K 123</td><td>H 0123</td><td>K 139</td><td>H 0123</td><td>K 155</td><td>H 0123</td></tr> <tr><td>K 108</td><td>H 0123</td><td>K 124</td><td>H 0123</td><td>K 140</td><td>H 0123</td><td>K 156</td><td>H 0123</td></tr> <tr><td>K 109</td><td>H 0123</td><td>K 125</td><td>H 0123</td><td>K 141</td><td>H 0123</td><td>K 157</td><td>H 0123</td></tr> <tr><td>K 110</td><td>H 0123</td><td>K 126</td><td>H 0123</td><td>K 142</td><td>H 0123</td><td>K 158</td><td>H 0123</td></tr> <tr><td>K 111</td><td>H 0123</td><td>K 127</td><td>H 0123</td><td>K 143</td><td>H 0123</td><td>K 159</td><td>H 0123</td></tr> <tr><td>K 112</td><td>H 0123</td><td>K 128</td><td>H 0123</td><td>K 144</td><td>H 0123</td><td>K 160</td><td>H 0123</td></tr> <tr><td>K 113</td><td>H 0123</td><td>K 129</td><td>H 0123</td><td>K 145</td><td>H 0123</td><td>K 161</td><td>H 0123</td></tr> <tr><td>K 114</td><td>H 0123</td><td>K 130</td><td>H 0123</td><td>K 146</td><td>H 0123</td><td>K 162</td><td>H 0123</td></tr> <tr><td>K 115</td><td>H 0123</td><td>K 131</td><td>H 0123</td><td>K 147</td><td>H 0123</td><td>K 163</td><td>H 0123</td></tr> </tbody> </table>	Addr	Data	Addr	Data	Addr	Data	Addr	Data	K 100	H 0123	K 116	H 0123	K 132	H 0123	K 148	H 0123	K 101	H 0123	K 117	H 0123	K 133	H 0123	K 149	H 0123	K 102	H 0123	K 118	H 0123	K 134	H 0123	K 150	H 0123	K 103	H 0123	K 119	H 0123	K 135	H 0123	K 151	H 0123	K 104	H 0123	K 120	H 0123	K 136	H 0123	K 152	H 0123	K 105	H 0123	K 121	H 0123	K 137	H 0123	K 153	H 0123	K 106	H 0123	K 122	H 0123	K 138	H 0123	K 154	H 0123	K 107	H 0123	K 123	H 0123	K 139	H 0123	K 155	H 0123	K 108	H 0123	K 124	H 0123	K 140	H 0123	K 156	H 0123	K 109	H 0123	K 125	H 0123	K 141	H 0123	K 157	H 0123	K 110	H 0123	K 126	H 0123	K 142	H 0123	K 158	H 0123	K 111	H 0123	K 127	H 0123	K 143	H 0123	K 159	H 0123	K 112	H 0123	K 128	H 0123	K 144	H 0123	K 160	H 0123	K 113	H 0123	K 129	H 0123	K 145	H 0123	K 161	H 0123	K 114	H 0123	K 130	H 0123	K 146	H 0123	K 162	H 0123	K 115	H 0123	K 131	H 0123	K 147	H 0123	K 163	H 0123	1)	100 ~ 163	0064 ~ 00A3	4100 ~ 4163	1004 ~ 1043
Addr	Data	Addr	Data	Addr	Data	Addr	Data																																																																																																																																						
K 100	H 0123	K 116	H 0123	K 132	H 0123	K 148	H 0123																																																																																																																																						
K 101	H 0123	K 117	H 0123	K 133	H 0123	K 149	H 0123																																																																																																																																						
K 102	H 0123	K 118	H 0123	K 134	H 0123	K 150	H 0123																																																																																																																																						
K 103	H 0123	K 119	H 0123	K 135	H 0123	K 151	H 0123																																																																																																																																						
K 104	H 0123	K 120	H 0123	K 136	H 0123	K 152	H 0123																																																																																																																																						
K 105	H 0123	K 121	H 0123	K 137	H 0123	K 153	H 0123																																																																																																																																						
K 106	H 0123	K 122	H 0123	K 138	H 0123	K 154	H 0123																																																																																																																																						
K 107	H 0123	K 123	H 0123	K 139	H 0123	K 155	H 0123																																																																																																																																						
K 108	H 0123	K 124	H 0123	K 140	H 0123	K 156	H 0123																																																																																																																																						
K 109	H 0123	K 125	H 0123	K 141	H 0123	K 157	H 0123																																																																																																																																						
K 110	H 0123	K 126	H 0123	K 142	H 0123	K 158	H 0123																																																																																																																																						
K 111	H 0123	K 127	H 0123	K 143	H 0123	K 159	H 0123																																																																																																																																						
K 112	H 0123	K 128	H 0123	K 144	H 0123	K 160	H 0123																																																																																																																																						
K 113	H 0123	K 129	H 0123	K 145	H 0123	K 161	H 0123																																																																																																																																						
K 114	H 0123	K 130	H 0123	K 146	H 0123	K 162	H 0123																																																																																																																																						
K 115	H 0123	K 131	H 0123	K 147	H 0123	K 163	H 0123																																																																																																																																						
<p>AJ71ID1 Input/Output Monitor Screen</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">X</th> <th colspan="2">Y</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>00 WDT Error</td><td>10</td><td>00</td><td>10</td></tr> <tr><td>01</td><td>11</td><td>01</td><td>11</td></tr> <tr><td>02</td><td>12</td><td>02</td><td>12</td></tr> <tr><td>03 CH1 ID-BUSY</td><td>13</td><td>03</td><td>13</td></tr> <tr><td>04 ID-CommandComplete</td><td>14</td><td>04</td><td>14 CH1 ID-Command Exe</td></tr> <tr><td>05 ID-Error</td><td>15</td><td>05</td><td>15</td></tr> <tr><td>06 ID-READY</td><td>16</td><td>06</td><td>16</td></tr> <tr><td>07</td><td>17</td><td>07</td><td>17</td></tr> <tr><td>08</td><td>18</td><td>08</td><td>18</td></tr> <tr><td>09</td><td>19</td><td>09</td><td>19</td></tr> <tr><td>0A</td><td>1A</td><td>0A</td><td>1A</td></tr> <tr><td>0B CH2 ID-BUSY</td><td>1B</td><td>0B</td><td>1B</td></tr> <tr><td>0C ID-CommandComplete</td><td>1C</td><td>0C</td><td>1C CH2 ID-Command Exe</td></tr> <tr><td>0D ID-Error</td><td>1D</td><td>0D</td><td>1D</td></tr> <tr><td>0E</td><td>1E</td><td>0E</td><td>1E</td></tr> <tr><td>0F</td><td>1F</td><td>0F</td><td>1F</td></tr> </tbody> </table>	X		Y		00 WDT Error	10	00	10	01	11	01	11	02	12	02	12	03 CH1 ID-BUSY	13	03	13	04 ID-CommandComplete	14	04	14 CH1 ID-Command Exe	05 ID-Error	15	05	15	06 ID-READY	16	06	16	07	17	07	17	08	18	08	18	09	19	09	19	0A	1A	0A	1A	0B CH2 ID-BUSY	1B	0B	1B	0C ID-CommandComplete	1C	0C	1C CH2 ID-Command Exe	0D ID-Error	1D	0D	1D	0E	1E	0E	1E	0F	1F	0F	1F	1)	---	---	---	---																																																																				
X		Y																																																																																																																																											
00 WDT Error	10	00	10																																																																																																																																										
01	11	01	11																																																																																																																																										
02	12	02	12																																																																																																																																										
03 CH1 ID-BUSY	13	03	13																																																																																																																																										
04 ID-CommandComplete	14	04	14 CH1 ID-Command Exe																																																																																																																																										
05 ID-Error	15	05	15																																																																																																																																										
06 ID-READY	16	06	16																																																																																																																																										
07	17	07	17																																																																																																																																										
08	18	08	18																																																																																																																																										
09	19	09	19																																																																																																																																										
0A	1A	0A	1A																																																																																																																																										
0B CH2 ID-BUSY	1B	0B	1B																																																																																																																																										
0C ID-CommandComplete	1C	0C	1C CH2 ID-Command Exe																																																																																																																																										
0D ID-Error	1D	0D	1D																																																																																																																																										
0E	1E	0E	1E																																																																																																																																										
0F	1F	0F	1F																																																																																																																																										
<p>AJ71ID1 Set Up Information Monitor Screen</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Valid range</th> <th>CH1</th> <th>CH2</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>ID Command</td> <td>Continual Write</td> <td>Comparison Write</td> </tr> <tr> <td>Address, Data</td> <td>0~4094 · 1~3900</td> <td>K 0123 · K 0123Word</td> </tr> <tr> <td>Retry</td> <td>0~32767</td> <td>01234 01234</td> </tr> <tr> <td>Total Communica.</td> <td>0123456789</td> <td>0123456789</td> </tr> <tr> <td>Comparison</td> <td><input type="checkbox"/> Disagreement <input type="checkbox"/> OFF</td> <td><input type="checkbox"/> Disagreement <input type="checkbox"/> OFF</td> </tr> <tr> <td>Copy direction</td> <td>12: CH1 → CH2 21: " ← "</td> <td>CH1 → CH2</td> </tr> <tr> <td>LED Status</td> <td><input type="checkbox"/> DC24V <input type="checkbox"/> IDERR <input type="checkbox"/> ERR</td> <td><input type="checkbox"/> DC24V <input type="checkbox"/> IDERR <input type="checkbox"/> ERR</td> </tr> <tr> <td>Err Record Latst</td> <td>Execution Word Number Error</td> <td>Data Creen Absent Error</td> </tr> <tr> <td>Past1</td> <td>Execution Address Error</td> <td>Data Creen Communicate Error</td> </tr> <tr> <td>Past2</td> <td>Write Incompletion Error</td> <td>Command Execution Error</td> </tr> <tr> <td>Past3</td> <td>Set Up Address Error</td> <td>Command Code Error</td> </tr> <tr> <td>Past4</td> <td>Set Up Word Number Error</td> <td>Communicate Condition Error</td> </tr> </tbody> </table>	Valid range	CH1	CH2	ID Command	Continual Write	Comparison Write	Address, Data	0~4094 · 1~3900	K 0123 · K 0123Word	Retry	0~32767	01234 01234	Total Communica.	0123456789	0123456789	Comparison	<input type="checkbox"/> Disagreement <input type="checkbox"/> OFF	<input type="checkbox"/> Disagreement <input type="checkbox"/> OFF	Copy direction	12: CH1 → CH2 21: " ← "	CH1 → CH2	LED Status	<input type="checkbox"/> DC24V <input type="checkbox"/> IDERR <input type="checkbox"/> ERR	<input type="checkbox"/> DC24V <input type="checkbox"/> IDERR <input type="checkbox"/> ERR	Err Record Latst	Execution Word Number Error	Data Creen Absent Error	Past1	Execution Address Error	Data Creen Communicate Error	Past2	Write Incompletion Error	Command Execution Error	Past3	Set Up Address Error	Command Code Error	Past4	Set Up Word Number Error	Communicate Condition Error	1) 2) 3) 4) 5) 6) 7) 8)	0 1 2 8 22 23 4 5 — 12 14 ~ 18	0000 0001 0002 0008 0016 0017 0004 0005 — 000C 000E ~ 0012	4000 4001 4002 4008 4022 4023 4004 4005 4010 4012 4014 ~ 4018	0FA0 0FA1 0FA2 0FA8 0FB6 0FB7 0FA4 0FA5 0FAA 0FAC 0FAE ~ 0FB2																																																																																																	
Valid range	CH1	CH2																																																																																																																																											
ID Command	Continual Write	Comparison Write																																																																																																																																											
Address, Data	0~4094 · 1~3900	K 0123 · K 0123Word																																																																																																																																											
Retry	0~32767	01234 01234																																																																																																																																											
Total Communica.	0123456789	0123456789																																																																																																																																											
Comparison	<input type="checkbox"/> Disagreement <input type="checkbox"/> OFF	<input type="checkbox"/> Disagreement <input type="checkbox"/> OFF																																																																																																																																											
Copy direction	12: CH1 → CH2 21: " ← "	CH1 → CH2																																																																																																																																											
LED Status	<input type="checkbox"/> DC24V <input type="checkbox"/> IDERR <input type="checkbox"/> ERR	<input type="checkbox"/> DC24V <input type="checkbox"/> IDERR <input type="checkbox"/> ERR																																																																																																																																											
Err Record Latst	Execution Word Number Error	Data Creen Absent Error																																																																																																																																											
Past1	Execution Address Error	Data Creen Communicate Error																																																																																																																																											
Past2	Write Incompletion Error	Command Execution Error																																																																																																																																											
Past3	Set Up Address Error	Command Code Error																																																																																																																																											
Past4	Set Up Word Number Error	Communicate Condition Error																																																																																																																																											

12.26 A84AD 模块监视

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址																																																																																																																																																																																																							
		十进制	十六进制																																																																																																																																																																																																						
<p>A84AD Operation Monitor Screen</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Input/Output Status [%]</th> <th>Temp. Value [C]</th> <th>Module Code</th> <th>O/P Over</th> <th>O/P Under</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Channel 1</td> <td>01234.6 1)</td> <td>01234.6</td> <td>01234 2)</td> <td>01</td> <td>0 0</td> </tr> <tr> <td>Channel 2</td> <td>01234.6</td> <td>01234.6</td> <td>01234</td> <td>01</td> <td>0 0</td> </tr> <tr> <td>Channel 3</td> <td>01234.6</td> <td>01234.6</td> <td>01234</td> <td>01</td> <td>0 0</td> </tr> <tr> <td>Channel 4</td> <td>01234.6</td> <td>01234.6</td> <td>01234</td> <td>01</td> <td>0 0</td> </tr> <tr> <td>Loaded Module Code</td> <td>02,04,05,10,12 13,14,15,18,1A 1C,1E,1F</td> <td>06,07,16,17</td> <td>18,1A,1C 1E,1F</td> <td colspan="2">Writing Data Error CH:0 Code:0</td> </tr> <tr> <td>Channel1</td> <td colspan="2">4321</td> <td colspan="3"> <input type="checkbox"/> WDT Error  <input type="checkbox"/> Module 1 Fault  <input type="checkbox"/> Module 2 Fault  <input type="checkbox"/> Module 3 Fault  <input type="checkbox"/> Module 4 Fault                 </td> </tr> <tr> <td>O/P Enable Valid</td> <td colspan="5">0110110110110110</td> </tr> <tr> <td>O/P Enabled</td> <td colspan="5">0000</td> </tr> </tbody> </table> <p>7) 8)</p>	Input/Output Status [%]		Temp. Value [C]	Module Code	O/P Over	O/P Under	Channel 1	01234.6 1)	01234.6	01234 2)	01	0 0	Channel 2	01234.6	01234.6	01234	01	0 0	Channel 3	01234.6	01234.6	01234	01	0 0	Channel 4	01234.6	01234.6	01234	01	0 0	Loaded Module Code	02,04,05,10,12 13,14,15,18,1A 1C,1E,1F	06,07,16,17	18,1A,1C 1E,1F	Writing Data Error CH:0 Code:0		Channel1	4321		<input type="checkbox"/> WDT Error <input type="checkbox"/> Module 1 Fault <input type="checkbox"/> Module 2 Fault <input type="checkbox"/> Module 3 Fault <input type="checkbox"/> Module 4 Fault			O/P Enable Valid	0110110110110110					O/P Enabled	0000					1)	10 ~ 13	000A ~ 000D																																																																																																																																																
	Input/Output Status [%]		Temp. Value [C]	Module Code	O/P Over	O/P Under																																																																																																																																																																																																			
	Channel 1	01234.6 1)	01234.6	01234 2)	01	0 0																																																																																																																																																																																																			
	Channel 2	01234.6	01234.6	01234	01	0 0																																																																																																																																																																																																			
	Channel 3	01234.6	01234.6	01234	01	0 0																																																																																																																																																																																																			
	Channel 4	01234.6	01234.6	01234	01	0 0																																																																																																																																																																																																			
	Loaded Module Code	02,04,05,10,12 13,14,15,18,1A 1C,1E,1F	06,07,16,17	18,1A,1C 1E,1F	Writing Data Error CH:0 Code:0																																																																																																																																																																																																				
	Channel1	4321		<input type="checkbox"/> WDT Error <input type="checkbox"/> Module 1 Fault <input type="checkbox"/> Module 2 Fault <input type="checkbox"/> Module 3 Fault <input type="checkbox"/> Module 4 Fault																																																																																																																																																																																																					
	O/P Enable Valid	0110110110110110																																																																																																																																																																																																							
O/P Enabled	0000																																																																																																																																																																																																								
	2)	18 ~ 21	0012 ~ 0015																																																																																																																																																																																																						
	3)	28 ~ 31	001C ~ 001F																																																																																																																																																																																																						
	4)	22 ~ 25	0016 ~ 0019																																																																																																																																																																																																						
	5)	22 ~ 25	0016 ~ 0019																																																																																																																																																																																																						
	6)	26	001A																																																																																																																																																																																																						
	7)	27	001B																																																																																																																																																																																																						
	8)	-----	-----																																																																																																																																																																																																						
	9)	-----	-----																																																																																																																																																																																																						
<p>A84AD Setting Monitor Screen</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Processing Mode</th> <th rowspan="2">Count/Time</th> <th rowspan="2">Offset [%]</th> <th rowspan="2">Gain [%]</th> </tr> <tr> <th>Sample/Average</th> <th>Count/Time</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>CH</td> <td>4321</td> <td>4321</td> <td>0123 3)</td> <td>01234 4)</td> <td>01234 5)</td> </tr> <tr> <td colspan="2">0: Sampling</td> <td colspan="3">0: Count Average</td> </tr> <tr> <td colspan="2">1: Averaging</td> <td colspan="3">1: Time Average</td> </tr> <tr> <td colspan="2">0110110110110110</td> <td>Channel 1</td> <td>0123</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> <tr> <td colspan="2"></td> <td>Channel 2</td> <td>0123</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> <tr> <td colspan="2"></td> <td>Channel 3</td> <td>0123</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> <tr> <td colspan="2"></td> <td>Channel 4</td> <td>0123</td> <td>01234</td> <td>01234</td> </tr> </tbody> </table> <p>1) 2)</p>	Processing Mode		Count/Time	Offset [%]	Gain [%]	Sample/Average	Count/Time	CH	4321	4321	0123 3)	01234 4)	01234 5)	0: Sampling		0: Count Average			1: Averaging		1: Time Average			0110110110110110		Channel 1	0123	01234	01234			Channel 2	0123	01234	01234			Channel 3	0123	01234	01234			Channel 4	0123	01234	01234	1)	1	0001																																																																																																																																																							
	Processing Mode					Count/Time	Offset [%]	Gain [%]																																																																																																																																																																																																	
	Sample/Average	Count/Time																																																																																																																																																																																																							
	CH	4321	4321	0123 3)	01234 4)	01234 5)																																																																																																																																																																																																			
	0: Sampling		0: Count Average																																																																																																																																																																																																						
1: Averaging		1: Time Average																																																																																																																																																																																																							
0110110110110110		Channel 1	0123	01234	01234																																																																																																																																																																																																				
		Channel 2	0123	01234	01234																																																																																																																																																																																																				
		Channel 3	0123	01234	01234																																																																																																																																																																																																				
		Channel 4	0123	01234	01234																																																																																																																																																																																																				
	2)	1	0001																																																																																																																																																																																																						
	3)	2 ~ 5	0002 ~ 0005																																																																																																																																																																																																						
	4)	32, 34, 36, 38	0020, 0022, 0024, 0026																																																																																																																																																																																																						
	5)	33, 35, 37, 39	0021, 0023, 0025, 0027																																																																																																																																																																																																						
<p>A84AD Input/Output Monitor Screen</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">Inputs (X)</th> <th colspan="3">Outputs (Y)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>00</td> <td>10</td> <td>WDT Error</td> <td>00</td> <td>10</td> <td>20</td> </tr> <tr> <td>01</td> <td>11</td> <td>READY</td> <td>01</td> <td>11</td> <td>21</td> </tr> <tr> <td>02</td> <td>12</td> <td>CH1 Mod. Fault</td> <td>02</td> <td>12</td> <td>22</td> </tr> <tr> <td>03</td> <td>13</td> <td>CH2 Mod. Fault</td> <td>03</td> <td>13</td> <td>23</td> </tr> <tr> <td>04</td> <td>14</td> <td>CH3 Mod. Fault</td> <td>04</td> <td>14</td> <td>24</td> </tr> <tr> <td>05</td> <td>15</td> <td>CH4 Mod. Fault</td> <td>05</td> <td>15</td> <td>25</td> </tr> <tr> <td>06</td> <td>16</td> <td></td> <td>06</td> <td>16</td> <td>26</td> </tr> <tr> <td>07</td> <td>17</td> <td></td> <td>07</td> <td>17</td> <td>27</td> </tr> <tr> <td>08</td> <td>18</td> <td></td> <td>08</td> <td>18</td> <td>28</td> </tr> <tr> <td>09</td> <td>19</td> <td></td> <td>09</td> <td>19</td> <td>29</td> </tr> <tr> <td>0A</td> <td>1A</td> <td></td> <td>0A</td> <td>1A</td> <td>2A</td> </tr> <tr> <td>0B</td> <td>1B</td> <td></td> <td>0B</td> <td>1B</td> <td>2B</td> </tr> <tr> <td>0C</td> <td>1C</td> <td></td> <td>0C</td> <td>1C</td> <td>2C</td> </tr> <tr> <td>0D</td> <td>1D</td> <td></td> <td>0D</td> <td>1D</td> <td>2D</td> </tr> <tr> <td>0E</td> <td>1E</td> <td></td> <td>0E</td> <td>1E</td> <td>2E</td> </tr> <tr> <td>0F</td> <td>1F</td> <td></td> <td>0F</td> <td>1F</td> <td>2F</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>20</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>21</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>22</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>23</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>24</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>25</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>26</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>27</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>28</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>29</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>2A</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>2B</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>2C</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>2D</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>2E</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>2F</td> </tr> </tbody> </table> <p>1)</p>	Inputs (X)			Outputs (Y)			00	10	WDT Error	00	10	20	01	11	READY	01	11	21	02	12	CH1 Mod. Fault	02	12	22	03	13	CH2 Mod. Fault	03	13	23	04	14	CH3 Mod. Fault	04	14	24	05	15	CH4 Mod. Fault	05	15	25	06	16		06	16	26	07	17		07	17	27	08	18		08	18	28	09	19		09	19	29	0A	1A		0A	1A	2A	0B	1B		0B	1B	2B	0C	1C		0C	1C	2C	0D	1D		0D	1D	2D	0E	1E		0E	1E	2E	0F	1F		0F	1F	2F						20						21						22						23						24						25						26						27						28						29						2A						2B						2C						2D						2E						2F	1)	-----	-----
Inputs (X)			Outputs (Y)																																																																																																																																																																																																						
00	10	WDT Error	00	10	20																																																																																																																																																																																																				
01	11	READY	01	11	21																																																																																																																																																																																																				
02	12	CH1 Mod. Fault	02	12	22																																																																																																																																																																																																				
03	13	CH2 Mod. Fault	03	13	23																																																																																																																																																																																																				
04	14	CH3 Mod. Fault	04	14	24																																																																																																																																																																																																				
05	15	CH4 Mod. Fault	05	15	25																																																																																																																																																																																																				
06	16		06	16	26																																																																																																																																																																																																				
07	17		07	17	27																																																																																																																																																																																																				
08	18		08	18	28																																																																																																																																																																																																				
09	19		09	19	29																																																																																																																																																																																																				
0A	1A		0A	1A	2A																																																																																																																																																																																																				
0B	1B		0B	1B	2B																																																																																																																																																																																																				
0C	1C		0C	1C	2C																																																																																																																																																																																																				
0D	1D		0D	1D	2D																																																																																																																																																																																																				
0E	1E		0E	1E	2E																																																																																																																																																																																																				
0F	1F		0F	1F	2F																																																																																																																																																																																																				
					20																																																																																																																																																																																																				
					21																																																																																																																																																																																																				
					22																																																																																																																																																																																																				
					23																																																																																																																																																																																																				
					24																																																																																																																																																																																																				
					25																																																																																																																																																																																																				
					26																																																																																																																																																																																																				
					27																																																																																																																																																																																																				
					28																																																																																																																																																																																																				
					29																																																																																																																																																																																																				
					2A																																																																																																																																																																																																				
					2B																																																																																																																																																																																																				
					2C																																																																																																																																																																																																				
					2D																																																																																																																																																																																																				
					2E																																																																																																																																																																																																				
					2F																																																																																																																																																																																																				

序号	缓冲存储器地址	
	十进制	十六进制
1)	10 ~ 13	000A ~ 000D
2)	18 ~ 21	0012 ~ 0015
3)	28 ~ 31	001C ~ 001F
4)	27	001B
5)	—	—

屏幕画面		
1)		
2)	<p>Temp. Value [C]</p> <p>Module Code</p>	
3)	<p>Channel 1 4321</p> <p>01234 01</p>	
4)	<p>Channel 2 0110110110110110</p> <p>01234 01</p>	
5)	<p>Channel 3 0000</p> <p>01234 01</p>	
6)	<p>Channel 4 0000</p> <p>01234 01</p>	

12.27 A1S64TCTT (BW)-S1, A1S64TCRT (BW)-S1 模块监视

序号	缓冲存储器地址							
	通道 1		通道 2		通道 3		通道 4	
	十进制	十六进制	十进制	十六进制	十进制	十六进制	十进制	十六进制
1)	32	0020	64	0040	96	0060	128	0080
2)	32	0020	64	0040	96	0060	128	0080
3)	1	0001	2	0002	3	0003	4	0004
4)	9	0009	10	000A	11	000B	12	000C
5)	34	0022	66	0042	98	0062	130	0082
6)	13	000D	14	000E	15	000F	16	0010
7)	—	—	—	—	—	—	—	—
8)	—	—	—	—	—	—	—	—
1)	5	0005	6	0006	7	0007	8	0008

屏幕画面				
1)				
2)	<p>Input range</p> <p>Measurement unit</p> <p>Decimal point position</p>			
3)	<p>Temp. process value (PV)</p> <p>Set value setting (SV)</p>			
4)	<p>Manipulation value (MV)</p>			
5)	<p>Alert occurrence flag</p>			
6)	<p>Write error flag</p>			

屏幕画面				
1)				
1)	<p>PV exceeds the specified temperature measurement range in the input range.</p> <p>PV is below the specified temperature measurement range in the input range.</p> <p>Hardware error occurs.</p> <p>Alert alarm 1 is turned on.</p> <p>Alert alarm 2 is turned on.</p> <p>Alert alarm 3 is turned on.</p> <p>Alert alarm 4 is turned on.</p> <p>The heater disconnection alarm is detected.</p> <p>The loop disconnection is detected.</p> <p>The "current error when the output is off" is detected.</p>			

屏幕画面		缓冲存储器地址							
		通道 1		通道 2		通道 3		通道 4	
		十进制	十六进制	十进制	十六进制	十进制	十六进制	十进制	十六进制
	1)	32	0020	64	0040	96	0060	128	0080
	2)	32	0020	64	0040	96	0060	128	0080
	3)	1	0001	2	0002	3	0003	4	0004
	4)	9	0009	10	000A	11	000B	12	000C
	5)	34	0022	66	0042	98	0062	130	0082
	6)	13	000D	14	000E	15	000F	16	0010
	7)	35	0023	67	0043	99	0063	131	0083
	8)	36	0024	68	0044	100	0064	132	0084
	9)	37	0025	69	0045	101	0065	133	0085
	10)	—	—	—	—	—	—	—	—
	11)	0	0000	0	0000	0	0000	0	0000
	12)	0	0000	0	0000	0	0000	0	0000
	13)	~	~	~	~	~	~	~	~
	41)	0029	73	0049	105	0069	137	0089	
	14)	160	00A0	160	00A0	160	00A0	160	00A0
	163)	00A3	163	00A3	163	00A3	163	00A3	
	15)	57	0039	89	0059	121	0079	153	0099
	16)	25	0019	26	001A	27	001B	28	001C
	17)	171	00AB	172	00AC	173	00AD	174	00AE
	18)	42	002A	74	004A	106	006A	138	008A
		43	002B	75	004B	107	006B	139	008B
	19)	—	—	—	—	—	—	—	—

12.28 Q64AD, Q68ADV, Q68ADI 模块监视

屏幕画面		序号	缓冲存储器地址	
			十进制	十六进制
		1)	0	0000
		2)	10	000A
		3)	9	0009
		4)	9	0009
		5)	20, 21	0014, 0015
		6)	19	0013
		7)	1 ~ 8	0001 ~ 0008
		8)	11 ~ 18	000B ~ 0012
		9)	30, 32, 34, 36, 38, 40, 42, 44	001E, 0020, 0022, 0024, 0026, 0028, 002A, 002C
		10)	31, 33, 35, 37, 39, 41, 43, 45	001F, 0021, 0023, 0025, 0027, 0029, 002B, 002D
		1)	---	---
		1)	11 ~ 18	000B ~ 0012
		2)	---	---

12.29 Q62DA, Q64DA 模块监视

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址	
		十进制	十六进制
	1)	0	0000
	2)	20	0014
	3)	1 ~ 4	0001 ~ 0004
	4)	11 ~ 14	000B ~ 000E
	5)	19	0013
	1)	---	---
	1)	11 ~ 14	000B ~ 000E
	2)	11 ~ 14	000B ~ 000E
	3)	1 ~ 4	0001 ~ 0004
	4)	---	---



12.30 QD62, QD62D 模块监视

屏幕画面		序号	缓冲存储器地址	
			十进制	十六进制
	1)	00 ~ 01	0000 ~ 0001	
	2)	32 ~ 33	0020 ~ 0021	
	3)	02 ~ 03	0002 ~ 0003	
	4)	34 ~ 35	0022 ~ 0023	
	5)	04 ~ 05	0004 ~ 0005	
	6)	36 ~ 37	0024 ~ 0025	
	7)	06 ~ 07	0006 ~ 0007	
	8)	38 ~ 39	0026 ~ 0027	
	9)	10, 42	000A, 002A	
	10)	12 ~ 13	000C ~ 000D	
	11)	44 ~ 45	002C ~ 002D	
	12)	14 ~ 15	000E ~ 000F	
	13)	46 ~ 47	002E ~ 002F	
	14)	16 ~ 17	0010 ~ 0011	
	1)	---	---	
	2)	48 ~ 49	0030 ~ 0031	
	3)	18 ~ 19	0012 ~ 0013	
	4)	50 ~ 51	0032 ~ 0033	
	5)	20 ~ 21	0014 ~ 0015	
	6)	52 ~ 53	0034 ~ 0035	
	7)	22 ~ 23	0016 ~ 0017	
	8)	54 ~ 55	0036 ~ 0037	
	9)	08, 40	0008, 0028	
	10)	11, 43	000B, 002B	
	11)	09, 41	0009, 0029	
	12)	---	---	
	13)	---	---	
	14)	---	---	

12.31 QD75P, QD75D 模块监视

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址	
		十进制	十六进制
<p>1) 2) 3) 4) 5) 6) 7) 8) 9) 10) 11) 12)</p>	1)	800 ~ 801	0320 ~ 0321
	2)	900 ~ 901	0384 ~ 0385
		1000 ~ 1001	03E8 ~ 03E9
		1100 ~ 1101	044C ~ 044D
	3)	812 ~ 813	032C ~ 032D
		912 ~ 913	0390 ~ 0391
		1012 ~ 1013	03F4 ~ 03F5
	4)	809, 909,	0329, 038D,
		1009, 1109	03F1, 0455
5)	806, 906,	0326, 038A,	
	1006, 1106	03EE, 0452	
6)	807, 907,	0327, 038B,	
	1007, 1107	03EF, 0453	
7)	808, 908,	0328, 038C,	
	1008, 1108	03F0, 0454	
8)	829, 929,	033D, 03A1,	
	1029, 1129	0405, 0469	
9)	838, 938,	0346, 03AA,	
	1038, 1138	040E, 0472	
<p>1)</p>	1)	---	---
	<p>1) 2) 3) 4) 5) 6) 7)</p>	1)	0, 150, 300, 450
2)		4, 154, 304, 454	0004, 009A, 0130, 01C6
3)		1, 151, 301, 451	0001, 0097, 012D, 01C3
4)		2, 152, 302, 452	0002, 0098, 012E, 01C4
5)		3, 153, 303, 453	0003, 0099, 012F, 01C5
6)		5, 155, 305, 455	0005, 009B, 0131, 01C7
7)		6, 156, 306, 456	0006, 009C, 0132, 01C8

屏幕画面		序号	缓冲存储器地址																																																																
			十进制	十六进制																																																															
<p>QD75P/QD75D Basic parameters 2</p> <table border="1"> <tr> <th colspan="4">Speed limit value</th> <th colspan="4">Deceleration time 0</th> </tr> <tr> <td>Axis1</td><td>0123456789</td> <td>Axis2</td><td>0123456789</td> <td>Axis1</td><td>01234567</td> <td>Axis2</td><td>01234567</td> </tr> <tr> <td>Axis3</td><td>0123456789</td> <td>Axis4</td><td>0123456789</td> <td>Axis3</td><td>01234567</td> <td>Axis4</td><td>01234567</td> </tr> <tr> <td>setting range</td><td colspan="3">1 to 2000000000 (mm/min):*10<sup>-3</sup> (inch/min):*10<sup>-4</sup> (degree/min):*10<sup>-3</sup> 1 to 1000000 (pulse/sec):*1</td> <td>Setting range</td><td colspan="3">1 to 8388608(msec)</td> </tr> </table> <table border="1"> <tr> <th colspan="4">Acceleration time 0</th> </tr> <tr> <td>Axis1</td><td>01234567</td> <td>Axis2</td><td>01234567</td> </tr> <tr> <td>Axis3</td><td>01234567</td> <td>Axis4</td><td>01234567</td> </tr> <tr> <td>Setting range</td><td colspan="3">1 to 8388608(msec)</td> </tr> </table>	Speed limit value				Deceleration time 0				Axis1	0123456789	Axis2	0123456789	Axis1	01234567	Axis2	01234567	Axis3	0123456789	Axis4	0123456789	Axis3	01234567	Axis4	01234567	setting range	1 to 2000000000 (mm/min):*10 <sup>-3</sup> (inch/min):*10 <sup>-4</sup> (degree/min):*10 <sup>-3</sup> 1 to 1000000 (pulse/sec):*1			Setting range	1 to 8388608(msec)			Acceleration time 0				Axis1	01234567	Axis2	01234567	Axis3	01234567	Axis4	01234567	Setting range	1 to 8388608(msec)			1)	10 ~ 11	000A ~ 000B																
	Speed limit value				Deceleration time 0																																																														
	Axis1	0123456789	Axis2	0123456789	Axis1	01234567	Axis2	01234567																																																											
	Axis3	0123456789	Axis4	0123456789	Axis3	01234567	Axis4	01234567																																																											
	setting range	1 to 2000000000 (mm/min):*10 <sup>-3</sup> (inch/min):*10 <sup>-4</sup> (degree/min):*10 <sup>-3</sup> 1 to 1000000 (pulse/sec):*1			Setting range	1 to 8388608(msec)																																																													
	Acceleration time 0																																																																		
	Axis1	01234567	Axis2	01234567																																																															
	Axis3	01234567	Axis4	01234567																																																															
	Setting range	1 to 8388608(msec)																																																																	
				160 ~ 161	00A0 ~ 00A1																																																														
				310 ~ 311	0136 ~ 0137																																																														
				460 ~ 461	01CC ~ 01CD																																																														
		2)	12 ~ 13	000C ~ 000D																																																															
			162 ~ 163	00A2 ~ 00A3																																																															
			312 ~ 313	0138 ~ 0139																																																															
			462 ~ 463	01CE ~ 01CF																																																															
		3)	14 ~ 15	000E ~ 000F																																																															
			164 ~ 165	00A4 ~ 00A5																																																															
			314 ~ 315	013A ~ 013B																																																															
			464 ~ 465	01D0 ~ 01D1																																																															
			-----	-----																																																															
<p>QD75P/QD75D Detailed parameters 1-1</p> <table border="1"> <tr> <th colspan="4">Backlash compensation amount</th> <th colspan="4">Manual pulse generator input selection</th> </tr> <tr> <td>Axis1</td><td>01234</td> <td>Axis2</td><td>01234</td> <td>Axis1</td><td>0</td> <td>Axis2</td><td>-</td> </tr> <tr> <td>Axis3</td><td>01234</td> <td>Axis4</td><td>01234</td> <td>Axis3</td><td>-</td> <td>Axis4</td><td>-</td> </tr> <tr> <td>setting range</td><td colspan="3">0 to 65535 (μm):*10<sup>-1</sup> (inch):*10<sup>-4</sup> (degree):*10<sup>-4</sup> (pulse):*1</td> <td>Setting range</td><td colspan="3">----- 0:A-phase/B-phase;multiplied by 4 1:A-phase/B-phase;multiplied by 2 2:A-phase/B-phase;multiplied by 1 3:PLS/SIGN</td> </tr> </table> <table border="1"> <tr> <th colspan="4">Software stroke upper limit value</th> <th colspan="4">Item</th> </tr> <tr> <td>High Lmt</td> <td>Axis 1</td> <td>01234567890</td> <td>Axis 2</td> <td>01234567890</td> <td>S/W stroke limit select</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Low Lmt</td> <td>Axis 3</td> <td>01234567890</td> <td>Axis 4</td> <td>01234567890</td> <td>S/W stroke limit OK/NG setting</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Setting range</td> <td colspan="3">-2147483648 (μm):*10<sup>-1</sup>(inch):*10<sup>-5</sup> to 2147483647 (pulse):*1 (degree):*10<sup>-4</sup></td> <td>Torque limit set value</td> <td>012</td> <td>012</td> <td>012</td> </tr> </table>	Backlash compensation amount				Manual pulse generator input selection				Axis1	01234	Axis2	01234	Axis1	0	Axis2	-	Axis3	01234	Axis4	01234	Axis3	-	Axis4	-	setting range	0 to 65535 (μm):*10 <sup>-1</sup> (inch):*10 <sup>-4</sup> (degree):*10 <sup>-4</sup> (pulse):*1			Setting range	----- 0:A-phase/B-phase;multiplied by 4 1:A-phase/B-phase;multiplied by 2 2:A-phase/B-phase;multiplied by 1 3:PLS/SIGN			Software stroke upper limit value				Item				High Lmt	Axis 1	01234567890	Axis 2	01234567890	S/W stroke limit select	0	0	Low Lmt	Axis 3	01234567890	Axis 4	01234567890	S/W stroke limit OK/NG setting	0	0	Setting range	-2147483648 (μm):*10 <sup>-1</sup> (inch):*10 <sup>-5</sup> to 2147483647 (pulse):*1 (degree):*10 <sup>-4</sup>			Torque limit set value	012	012	012	1)	17, 167, 317, 467	0011, 00A7, 013D, 01D3
	Backlash compensation amount				Manual pulse generator input selection																																																														
	Axis1	01234	Axis2	01234	Axis1	0	Axis2	-																																																											
	Axis3	01234	Axis4	01234	Axis3	-	Axis4	-																																																											
	setting range	0 to 65535 (μm):*10 <sup>-1</sup> (inch):*10 <sup>-4</sup> (degree):*10 <sup>-4</sup> (pulse):*1			Setting range	----- 0:A-phase/B-phase;multiplied by 4 1:A-phase/B-phase;multiplied by 2 2:A-phase/B-phase;multiplied by 1 3:PLS/SIGN																																																													
	Software stroke upper limit value				Item																																																														
	High Lmt	Axis 1	01234567890	Axis 2	01234567890	S/W stroke limit select	0	0																																																											
	Low Lmt	Axis 3	01234567890	Axis 4	01234567890	S/W stroke limit OK/NG setting	0	0																																																											
	Setting range	-2147483648 (μm):*10 <sup>-1</sup> (inch):*10 <sup>-5</sup> to 2147483647 (pulse):*1 (degree):*10 <sup>-4</sup>			Torque limit set value	012	012	012																																																											
				18 ~ 19	0012 ~ 0013																																																														
				168 ~ 169	00A8 ~ 00A9																																																														
				318 ~ 319	013E ~ 013F																																																														
			2)	468 ~ 469	01D4 ~ 01D5																																																														
				20 ~ 21	0014 ~ 0015																																																														
				170 ~ 171	00AA ~ 00AB																																																														
				320 ~ 321	0140 ~ 0141																																																														
				470 ~ 471	01D6 ~ 01D7																																																														
			3)	33, 183, 333, 483	0021, 00B7, 014D, 01E3																																																														
			4)	22, 172, 322, 472	0016, 00AC, 0142, 01D8																																																														
			5)	23, 173, 323, 473	0017, 00AD, 0143, 01D9																																																														
			6)	26, 176, 326, 476	001A, 00B0, 0146, 01DC																																																														
			1)	27, 177, 327, 477	001B, 00B1, 0147, 01DD																																																														
			2)	28, 178, 328, 478	001C, 00B2, 0148, 01DE																																																														
			3)	29, 179, 329, 479	001D, 00B3, 0149, 01DF																																																														
		4)	24 ~ 25	0018 ~ 0019																																																															
			174 ~ 175	00AE ~ 00AF																																																															
			324 ~ 325	0144 ~ 0145																																																															
			474 ~ 475	01DA ~ 01DB																																																															
		5)	30, 180, 330, 480	001E, 00B4, 014A, 01E0																																																															
		6)	32, 182, 332, 482	0020, 00B6, 014C, 01E2																																																															

屏幕画面		序号	缓冲存储器地址																																																												
			十进制	十六进制																																																											
<p>QD75P/QD75D Detailed parameters 2-1</p> <table border="1"> <tr> <th>Acc. time</th> <th>Axis1</th> <th>Axis2</th> <th>Axis3</th> <th>Axis4</th> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> </tr> <tr> <td colspan="5">Setting range 1 to 8388608(msec)</td> </tr> </table> <table border="1"> <tr> <th>Item</th> <th>Axis1</th> <th>Axis2</th> <th>Axis3</th> <th>Axis4</th> <th>Set range</th> </tr> <tr> <td>JOG accel. time select</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0 to 3</td> </tr> <tr> <td>JOG decel. time select</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0 to 3</td> </tr> </table>	Acc. time	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	1	0123456	0123456	0123456	0123456	2	0123456	0123456	0123456	0123456	3	0123456	0123456	0123456	0123456	Setting range 1 to 8388608(msec)					Item	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	Set range	JOG accel. time select	0	0	0	0	0 to 3	JOG decel. time select	0	0	0	0	0 to 3	1)	36 ~ 41	0024 ~ 0029																	
	Acc. time	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4																																																										
	1	0123456	0123456	0123456	0123456																																																										
	2	0123456	0123456	0123456	0123456																																																										
	3	0123456	0123456	0123456	0123456																																																										
	Setting range 1 to 8388608(msec)																																																														
	Item	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	Set range																																																									
	JOG accel. time select	0	0	0	0	0 to 3																																																									
	JOG decel. time select	0	0	0	0	0 to 3																																																									
		1)	186 ~ 191	00BA ~ 00BF																																																											
		1)	336 ~ 341	0150 ~ 0155																																																											
		1)	486 ~ 491	01E6 ~ 01EB																																																											
		2)	42 ~ 47	002A ~ 002F																																																											
		2)	192 ~ 197	00C0 ~ 00C5																																																											
		2)	342 ~ 347	0156 ~ 015B																																																											
	2)	492 ~ 496	01EC ~ 01F0																																																												
	3)	48 ~ 49	0030 ~ 0031																																																												
	3)	198 ~ 199	00C6 ~ 00C7																																																												
	3)	348 ~ 349	015C ~ 015D																																																												
	3)	498 ~ 499	01F2 ~ 01F3																																																												
	4)	50, 200, 350, 500	0032, 00C8, 015E, 01F4																																																												
	5)	51, 501, 351, 501	0033, 01F5, 015F, 01F5																																																												
<p>QD75P/QD75D Detailed parameters 2-2</p> <table border="1"> <tr> <th>Item</th> <th>Axis1</th> <th>Axis2</th> <th>Axis3</th> <th>Axis4</th> <th>Set range</th> </tr> <tr> <td>Acc/Dec Type selection</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0:Ramp 1:Curve</td> </tr> <tr> <td>S-pattern %</td> <td>012</td> <td>012</td> <td>012</td> <td>012</td> <td>1-100(%)</td> </tr> <tr> <td>Sudden stop decd. time</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0:Normal 1:Sudden stop</td> </tr> <tr> <td>Sudden stop deceleration time</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>1 to 8388608 (ms)</td> </tr> <tr> <td>Position complete signal output time</td> <td>01234</td> <td>01234</td> <td>01234</td> <td>01234</td> <td>0 to 65535 (ms)</td> </tr> </table> <table border="1"> <tr> <th>Axis</th> <th>Axis1</th> <th>Axis2</th> <th>Axis3</th> <th>Axis4</th> <th>Set range</th> </tr> <tr> <td>Allowed circular int. error width</td> <td>012345</td> <td>012345</td> <td>012345</td> <td>012345</td> <td>(μm):*10<sup>1</sup> (inch):*10<sup>6</sup> (degree):*10<sup>6</sup> (pulse):*1</td> </tr> </table> <table border="1"> <tr> <th>Axis</th> <th>Axis1</th> <th>Axis2</th> <th>Axis3</th> <th>Axis4</th> <th>Set range</th> </tr> <tr> <td>External command function selection</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0:External positioning start 1:External speed change request 2:Speed-position,position-speed switching request 3:Skip request</td> </tr> </table>	Item	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	Set range	Acc/Dec Type selection	0	0	0	0	0:Ramp 1:Curve	S-pattern %	012	012	012	012	1-100(%)	Sudden stop decd. time	1	0	0	0	0:Normal 1:Sudden stop	Sudden stop deceleration time	0123456	0123456	0123456	0123456	1 to 8388608 (ms)	Position complete signal output time	01234	01234	01234	01234	0 to 65535 (ms)	Axis	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	Set range	Allowed circular int. error width	012345	012345	012345	012345	(μm):*10 <sup>1</sup> (inch):*10 <sup>6</sup> (degree):*10 <sup>6</sup> (pulse):*1	Axis	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	Set range	External command function selection	1	0	0	0	0:External positioning start 1:External speed change request 2:Speed-position,position-speed switching request 3:Skip request	1)	52, 202, 352, 502	003A, 00CA, 0160, 01F6
	Item	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	Set range																																																									
	Acc/Dec Type selection	0	0	0	0	0:Ramp 1:Curve																																																									
	S-pattern %	012	012	012	012	1-100(%)																																																									
	Sudden stop decd. time	1	0	0	0	0:Normal 1:Sudden stop																																																									
	Sudden stop deceleration time	0123456	0123456	0123456	0123456	1 to 8388608 (ms)																																																									
	Position complete signal output time	01234	01234	01234	01234	0 to 65535 (ms)																																																									
	Axis	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	Set range																																																									
	Allowed circular int. error width	012345	012345	012345	012345	(μm):*10 <sup>1</sup> (inch):*10 <sup>6</sup> (degree):*10 <sup>6</sup> (pulse):*1																																																									
	Axis	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	Set range																																																									
	External command function selection	1	0	0	0	0:External positioning start 1:External speed change request 2:Speed-position,position-speed switching request 3:Skip request																																																									
		2)	53, 203, 353, 503	0035, 00CB, 0161, 01F7																																																											
		3)	56, 206, 356, 506	0038, 00CE, 0164, 01FA																																																											
		4)	57, 207, 357, 507	0039, 00CF, 0165, 01FB																																																											
		5)	58, 208, 358, 508	003A, 00D0, 0166, 01FC																																																											
	6)	54, 204, 354, 504	0036, 00CC, 0162, 01F8																																																												
	7)	59, 209, 359, 509	003B, 00D1, 0167, 01FD																																																												
	8)	60 ~ 61	003C ~ 003D																																																												
	8)	210 ~ 211	00D2 ~ 00D3																																																												
	8)	360 ~ 361	0168 ~ 0169																																																												
	8)	510 ~ 511	01FE ~ 01FF																																																												
	9)	62, 212, 362, 512	003E, 00D4, 016A, 0200																																																												

屏幕画面		序号	缓冲存储器地址	
			十进制	十六进制
	1)	79, 229, 379, 529	004F, 00E5, 017B, 0211	
	2)	82, 232, 382, 532	0052, 00E8, 017E, 0214	
	3)	83, 233, 383, 533	0053, 00E9, 017F, 0215	
	4)	86, 236, 386, 536	0056, 00EC, 0182, 0218	
	5)	80 ~ 81	0050 ~ 0051	
	6)	230 ~ 231	00E6 ~ 00E7	
	7)	380 ~ 381	017C ~ 017D	
	8)	530 ~ 531	0212 ~ 0213	
	9)	84 ~ 85 234 ~ 235 384 ~ 385 534 ~ 535	0054 ~ 0055 00EA ~ 00EB 0180 ~ 0181 0216 ~ 0217	
	1)	70, 220, 370, 520	0046, 00DC, 0172, 0208	
	2)	71, 221, 371, 521	0047, 00DD, 0173, 0209	
	3)	78, 228, 378, 528	004E, 00E4, 017A, 0210	
	4)	72 ~ 73 222 ~ 223	0048 ~ 0049 00DE ~ 00DF	
	5)	372 ~ 373 522 ~ 523	0174 ~ 0175 020A ~ 020B	
	6)	74 ~ 75 224 ~ 225 374 ~ 375 524 ~ 525	004A ~ 004B 00E0 ~ 00E1 0176 ~ 0177 020C ~ 020D	
	6)	76 ~ 77 226 ~ 227 376 ~ 377 526 ~ 527	004C ~ 004D 00E2 ~ 00E3 0178 ~ 0179 020E ~ 020F	

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址	
		十进制	十六进制
	1)	816, 916, 1016, 1116	0330, 0394, 03F8, 045C
	2)	817, 917, 1017, 1117	0331, 0395, 03F9, 045D
	1)	818 ~ 819	0332 ~ 0333
	6)	918 ~ 919	0396 ~ 0397
	7)	1018 ~ 1019	03FA ~ 03FB
	2)	1118 ~ 1119	045E ~ 045F
	3)	802 ~ 803	0322 ~ 0323
	4)	902 ~ 903	0386 ~ 0387
	5)	1002 ~ 1003	03EA ~ 03EB
	6)	1102 ~ 1103	044E ~ 044F
	7)	820 ~ 821	0334 ~ 0335
	1)	920 ~ 921	0398 ~ 0399
	2)	1020 ~ 1021	03FC ~ 03FD
	3)	1120 ~ 1121	0460 ~ 0461
	4)	810 ~ 811	032A ~ 032B
	5)	910 ~ 911	038E ~ 038F
	6)	1010 ~ 1011	03F2 ~ 03F3
	7)	1110 ~ 1111	0456 ~ 0457
	1)	812 ~ 813	032C ~ 032D
	2)	912 ~ 913	0390 ~ 0391
	3)	1012 ~ 1013	03F4 ~ 03F5
	4)	1112 ~ 1113	0458 ~ 0459
	5)	830, 930, 1030, 1130	033E, 03A2, 0406, 046A
	6)	831, 931, 1031, 1131	033F, 03A3, 0407, 046B

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址																																																														
		十进制	十六进制																																																													
<p>QD75P/QD75D Axis monitor data-2</p> <p>Special start data</p> <table border="1"> <tr><th>Axis</th><th>Instr. code</th><th>Instr. para</th><th>Data No.</th></tr> <tr><td>1</td><td>01</td><td>012</td><td>0123</td></tr> <tr><td>2</td><td>01</td><td>012</td><td>0123</td></tr> <tr><td>3</td><td>01</td><td>012</td><td>0123</td></tr> <tr><td>4</td><td>01</td><td>012</td><td>0123</td></tr> </table> <p>Special start repetition counter</p> <table border="1"> <tr><th>Axis1</th><th>Axis2</th><th>Axis3</th><th>Axis4</th></tr> <tr><td>012</td><td>012</td><td>012</td><td>012</td></tr> </table> <p>Control system repetition counter</p> <table border="1"> <tr><th>Axis1</th><th>Axis2</th><th>Axis3</th><th>Axis4</th></tr> <tr><td>012</td><td>012</td><td>012</td><td>012</td></tr> </table> <p>Data being executed</p> <table border="1"> <tr><th>Axis</th><th>Instr. code</th><th>Instr. para</th><th>Block No.</th><th>Previous position</th></tr> <tr><td>1</td><td>012</td><td>0123</td><td>012</td><td>0123</td></tr> <tr><td>2</td><td>012</td><td>0123</td><td>012</td><td>0123</td></tr> <tr><td>3</td><td>012</td><td>0123</td><td>012</td><td>0123</td></tr> <tr><td>4</td><td>012</td><td>0123</td><td>012</td><td>0123</td></tr> </table> <p>1) 4) 5) 2) 6) 7) 3)</p>	Axis	Instr. code	Instr. para	Data No.	1	01	012	0123	2	01	012	0123	3	01	012	0123	4	01	012	0123	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	012	012	012	012	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	012	012	012	012	Axis	Instr. code	Instr. para	Block No.	Previous position	1	012	0123	012	0123	2	012	0123	012	0123	3	012	0123	012	0123	4	012	0123	012	0123	1)	827, 927, 1027, 1127	033B, 039F, 0403, 0467
	Axis	Instr. code	Instr. para	Data No.																																																												
	1	01	012	0123																																																												
	2	01	012	0123																																																												
	3	01	012	0123																																																												
	4	01	012	0123																																																												
	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4																																																												
	012	012	012	012																																																												
	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4																																																												
012	012	012	012																																																													
Axis	Instr. code	Instr. para	Block No.	Previous position																																																												
1	012	0123	012	0123																																																												
2	012	0123	012	0123																																																												
3	012	0123	012	0123																																																												
4	012	0123	012	0123																																																												
<p>QD75P/QD75D OPR</p> <p>Axis Travel after NPD ON</p> <table border="1"> <tr><th>Axis</th><th>Travel</th></tr> <tr><td>1</td><td>01234567890</td></tr> <tr><td>2</td><td>01234567890</td></tr> <tr><td>3</td><td>01234567890</td></tr> <tr><td>4</td><td>01234567890</td></tr> </table> <p>(<math>\mu\text{m}:\times 10^{-1}</math>) (inch:<math>\times 10^{-5}</math>) (degree:<math>\times 10^{-3}</math>) (pulse:<math>\times 1</math>)</p> <p>Torque limit</p> <table border="1"> <tr><th>Axis</th><th>Torque limit stored value</th><th>Zero</th><th>Keep</th><th>Upper</th><th>Lower</th></tr> <tr><td>1</td><td>012 (%)</td><td><input checked="" type="checkbox"/></td><td><input checked="" type="checkbox"/></td><td><input checked="" type="checkbox"/></td><td><input checked="" type="checkbox"/></td></tr> <tr><td>2</td><td>012 (%)</td><td><input checked="" type="checkbox"/></td><td><input checked="" type="checkbox"/></td><td><input checked="" type="checkbox"/></td><td><input checked="" type="checkbox"/></td></tr> <tr><td>3</td><td>012 (%)</td><td><input checked="" type="checkbox"/></td><td><input checked="" type="checkbox"/></td><td><input checked="" type="checkbox"/></td><td><input checked="" type="checkbox"/></td></tr> <tr><td>4</td><td>012 (%)</td><td><input checked="" type="checkbox"/></td><td><input checked="" type="checkbox"/></td><td><input checked="" type="checkbox"/></td><td><input checked="" type="checkbox"/></td></tr> </table> <p>2) 3) 4) 5) 6)</p>	Axis	Travel	1	01234567890	2	01234567890	3	01234567890	4	01234567890	Axis	Torque limit stored value	Zero	Keep	Upper	Lower	1	012 (%)	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	2	012 (%)	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	3	012 (%)	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	4	012 (%)	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	1)	824 ~ 825 924 ~ 925 1024 ~ 1025 1124 ~ 1125	0338 ~ 0339 039C ~ 039D 0400 ~ 0401 0464 ~ 0465																					
	Axis	Travel																																																														
	1	01234567890																																																														
	2	01234567890																																																														
	3	01234567890																																																														
	4	01234567890																																																														
	Axis	Torque limit stored value	Zero	Keep	Upper	Lower																																																										
	1	012 (%)	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>																																																										
	2	012 (%)	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>																																																										
3	012 (%)	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>																																																											
4	012 (%)	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>																																																											
<p>QD75P/QD75D Speed-position control</p> <p>SFSC positioning amount</p> <table border="1"> <tr><th>Axis1</th><th>Axis2</th><th>Axis3</th><th>Axis4</th></tr> <tr><td>01234567890</td><td>01234567890</td><td>01234567890</td><td>01234567890</td></tr> </table> <p>(<math>\mu\text{m}:\times 10^{-1}</math>) (degree:<math>\times 10^{-3}</math>) (inch:<math>\times 10^{-5}</math>) (pulse:<math>\times 1</math>)</p> <p>SFSC movement amount change register</p> <table border="1"> <tr><th>Axis1</th><th>Axis2</th><th>Axis3</th><th>Axis4</th></tr> <tr><td>0123456789</td><td>0123456789</td><td>0123456789</td><td>0123456789</td></tr> </table> <p>Setting range 0 to 2147483647 (<math>\mu\text{m}:\times 10^{-1}</math>) (inch:<math>\times 10^{-5}</math>) (degree:<math>\times 10^{-3}</math>) (pulse:<math>\times 1</math>)</p> <p>Speed-position switching latch</p> <table border="1"> <tr><th>Item</th><th>AX.1</th><th>AX.2</th><th>AX.3</th><th>AX.4</th></tr> <tr><td>Speed-position switching latch</td><td><input checked="" type="checkbox"/></td><td><input checked="" type="checkbox"/></td><td><input checked="" type="checkbox"/></td><td><input checked="" type="checkbox"/></td></tr> <tr><td>In speed control</td><td><input checked="" type="checkbox"/></td><td><input checked="" type="checkbox"/></td><td><input checked="" type="checkbox"/></td><td><input checked="" type="checkbox"/></td></tr> <tr><td>Speed-position switching enable</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td></tr> </table> <p>0:Disable 1:Enable</p> <p>1) 2) 3) 4) 5)</p>	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	01234567890	01234567890	01234567890	01234567890	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	0123456789	0123456789	0123456789	0123456789	Item	AX.1	AX.2	AX.3	AX.4	Speed-position switching latch	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	In speed control	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	Speed-position switching enable	0	0	0	0	1)	814 ~ 815 914 ~ 915 1014 ~ 1015 1114 ~ 1115	032E ~ 032F 0392 ~ 0393 03F6 ~ 03F7 045A ~ 045B																									
	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4																																																												
	01234567890	01234567890	01234567890	01234567890																																																												
	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4																																																												
	0123456789	0123456789	0123456789	0123456789																																																												
	Item	AX.1	AX.2	AX.3	AX.4																																																											
	Speed-position switching latch	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>																																																											
	In speed control	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>																																																											
	Speed-position switching enable	0	0	0	0																																																											
<p>QD75P/QD75D Speed-position control</p> <p>SFSC movement amount change register</p> <table border="1"> <tr><th>Axis1</th><th>Axis2</th><th>Axis3</th><th>Axis4</th></tr> <tr><td>0123456789</td><td>0123456789</td><td>0123456789</td><td>0123456789</td></tr> </table> <p>Setting range 0 to 2147483647 (<math>\mu\text{m}:\times 10^{-1}</math>) (inch:<math>\times 10^{-5}</math>) (degree:<math>\times 10^{-3}</math>) (pulse:<math>\times 1</math>)</p>	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	0123456789	0123456789	0123456789	0123456789	2)	1526 ~ 1527 1626 ~ 1627 1726 ~ 1727 1826 ~ 1827	05F6 ~ 05F7 065A ~ 065B 06BE ~ 06BF 0722 ~ 0723																																																					
	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4																																																												
	0123456789	0123456789	0123456789	0123456789																																																												
	<p>QD75P/QD75D Speed-position control</p> <p>SFSC movement amount change register</p> <table border="1"> <tr><th>Axis1</th><th>Axis2</th><th>Axis3</th><th>Axis4</th></tr> <tr><td>0123456789</td><td>0123456789</td><td>0123456789</td><td>0123456789</td></tr> </table> <p>Setting range 0 to 2147483647 (<math>\mu\text{m}:\times 10^{-1}</math>) (inch:<math>\times 10^{-5}</math>) (degree:<math>\times 10^{-3}</math>) (pulse:<math>\times 1</math>)</p>	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	0123456789	0123456789	0123456789	0123456789	3)	817, 917, 1017, 1117	0331, 0395, 03F9, 045D																																																				
		Axis1	Axis2	Axis3	Axis4																																																											
0123456789		0123456789	0123456789	0123456789																																																												
<p>QD75P/QD75D Speed-position control</p> <p>SFSC movement amount change register</p> <table border="1"> <tr><th>Axis1</th><th>Axis2</th><th>Axis3</th><th>Axis4</th></tr> <tr><td>0123456789</td><td>0123456789</td><td>0123456789</td><td>0123456789</td></tr> </table> <p>Setting range 0 to 2147483647 (<math>\mu\text{m}:\times 10^{-1}</math>) (inch:<math>\times 10^{-5}</math>) (degree:<math>\times 10^{-3}</math>) (pulse:<math>\times 1</math>)</p>		Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	0123456789	0123456789	0123456789	0123456789	4)	817, 917, 1017, 1117	0331, 0395, 03F9, 045D																																																				
		Axis1	Axis2	Axis3	Axis4																																																											
	0123456789	0123456789	0123456789	0123456789																																																												
	<p>QD75P/QD75D Speed-position control</p> <p>SFSC movement amount change register</p> <table border="1"> <tr><th>Axis1</th><th>Axis2</th><th>Axis3</th><th>Axis4</th></tr> <tr><td>0123456789</td><td>0123456789</td><td>0123456789</td><td>0123456789</td></tr> </table> <p>Setting range 0 to 2147483647 (<math>\mu\text{m}:\times 10^{-1}</math>) (inch:<math>\times 10^{-5}</math>) (degree:<math>\times 10^{-3}</math>) (pulse:<math>\times 1</math>)</p>	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	0123456789	0123456789	0123456789	0123456789	5)	1528, 1628, 1728, 1828	05F8, 065C, 06C0, 0724																																																				
		Axis1	Axis2	Axis3	Axis4																																																											
0123456789		0123456789	0123456789	0123456789																																																												

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址																																																																			
		十进制	十六进制																																																																		
<p>QD75P/QD75D Position-speed control</p> <p>PSSC speed change register</p> <table border="1"> <tr> <td>Axis1</td> <td>0123456789</td> <td>Axis2</td> <td>0123456789</td> </tr> <tr> <td>Axis3</td> <td>0123456789</td> <td>Axis4</td> <td>0123456789</td> </tr> </table> <p>Setting range</p> <table border="1"> <tr> <td>1 to 2000000000 (mm/min):*10<sup>-4</sup></td> </tr> <tr> <td>(inch/min):*10<sup>-4</sup></td> </tr> <tr> <td>(degree/min):*10<sup>-4</sup></td> </tr> <tr> <td>1 to 1000000 (pulse/sec):*1</td> </tr> </table>	Axis1	0123456789	Axis2	0123456789	Axis3	0123456789	Axis4	0123456789	1 to 2000000000 (mm/min):*10 <sup>-4</sup>	(inch/min):*10 <sup>-4</sup>	(degree/min):*10 <sup>-4</sup>	1 to 1000000 (pulse/sec):*1	1)	1530 ~ 1531	05FA ~ 05FB																																																						
	Axis1	0123456789	Axis2	0123456789																																																																	
	Axis3	0123456789	Axis4	0123456789																																																																	
	1 to 2000000000 (mm/min):*10 <sup>-4</sup>																																																																				
(inch/min):*10 <sup>-4</sup>																																																																					
(degree/min):*10 <sup>-4</sup>																																																																					
1 to 1000000 (pulse/sec):*1																																																																					
		1630 ~ 1631	065E ~ 065F																																																																		
		1730 ~ 1731	06C2 ~ 06C3																																																																		
		1830 ~ 1831	0726 ~ 0727																																																																		
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Item</th> <th>Ax.1</th> <th>Ax.2</th> <th>Ax.3</th> <th>Ax.4</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Position-speed switching latch</td> <td><input type="checkbox"/></td> <td><input type="checkbox"/></td> <td><input type="checkbox"/></td> <td><input type="checkbox"/></td> </tr> <tr> <td>In speed control</td> <td><input type="checkbox"/></td> <td><input type="checkbox"/></td> <td><input type="checkbox"/></td> <td><input type="checkbox"/></td> </tr> <tr> <td>Position-speed switching enable</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>	Item	Ax.1	Ax.2	Ax.3	Ax.4	Position-speed switching latch	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	In speed control	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	Position-speed switching enable	0	0	0	0	2)	817, 917, 1017, 1117	0331, 0395, 03F9, 045D																																														
	Item	Ax.1	Ax.2	Ax.3	Ax.4																																																																
	Position-speed switching latch	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																																																																
	In speed control	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																																																																
Position-speed switching enable	0	0	0	0																																																																	
3)	817, 917, 1017, 1117	0331, 0395, 03F9, 045D																																																																			
4)	1532, 1632, 1732, 1832	05FC, 0660, 06C4, 0728																																																																			
		---	---																																																																		
<p>QD75P/QD75D Axis control data-1</p> <p>New current value</p> <table border="1"> <tr> <td>Axis1</td> <td>01234567890</td> <td>Axis2</td> <td>01234567890</td> </tr> <tr> <td>Axis3</td> <td>01234567890</td> <td>Axis4</td> <td>01234567890</td> </tr> </table> <p>Setting range</p> <table border="1"> <tr> <td>-2147483648 (μm):*10<sup>-1</sup></td> </tr> <tr> <td>to 2147483647 (inch):*10<sup>-5</sup></td> </tr> <tr> <td>(pulse):*1</td> </tr> <tr> <td>0 to 35999999 (degree):*10<sup>-2</sup></td> </tr> </table> <p>New speed value</p> <table border="1"> <tr> <td>Axis1</td> <td>01234567890</td> <td>Axis2</td> <td>01234567890</td> </tr> <tr> <td>Axis3</td> <td>01234567890</td> <td>Axis4</td> <td>01234567890</td> </tr> </table> <p>Setting range</p> <table border="1"> <tr> <td>0 to 2000000000 (mm/min):*10<sup>-4</sup></td> </tr> <tr> <td>(inch/min):*10<sup>-4</sup></td> </tr> <tr> <td>(degree/min):*10<sup>-4</sup></td> </tr> <tr> <td>0 to 1000000 (pulse/sec):*1</td> </tr> </table> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Item</th> <th>Ax.1</th> <th>Ax.2</th> <th>Ax.3</th> <th>Ax.4</th> <th>Set value</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Torq.boost</td> <td>012</td> <td>012</td> <td>012</td> <td>012</td> <td>1 to 300(%)</td> </tr> <tr> <td>Step mode</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0:Dec.unit 1:data No.</td> </tr> <tr> <td>Step valid flag</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0:Invalid 1:Valid</td> </tr> <tr> <td>Step start information</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0:Restarts 1:Continues</td> </tr> <tr> <td>Skip command</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0:Restarts 1:Continues</td> </tr> <tr> <td>Use ext. command</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0:Invalid 1:Valid</td> </tr> </tbody> </table>	Axis1	01234567890	Axis2	01234567890	Axis3	01234567890	Axis4	01234567890	-2147483648 (μm):*10 <sup>-1</sup>	to 2147483647 (inch):*10 <sup>-5</sup>	(pulse):*1	0 to 35999999 (degree):*10 <sup>-2</sup>	Axis1	01234567890	Axis2	01234567890	Axis3	01234567890	Axis4	01234567890	0 to 2000000000 (mm/min):*10 <sup>-4</sup>	(inch/min):*10 <sup>-4</sup>	(degree/min):*10 <sup>-4</sup>	0 to 1000000 (pulse/sec):*1	Item	Ax.1	Ax.2	Ax.3	Ax.4	Set value	Torq.boost	012	012	012	012	1 to 300(%)	Step mode	0	0	0	0	0:Dec.unit 1:data No.	Step valid flag	0	0	0	0	0:Invalid 1:Valid	Step start information	0	0	0	0	0:Restarts 1:Continues	Skip command	0	0	0	0	0:Restarts 1:Continues	Use ext. command	0	0	0	0	0:Invalid 1:Valid	1)	1506 ~ 1507	05E2 ~ 05E3
	Axis1	01234567890	Axis2	01234567890																																																																	
	Axis3	01234567890	Axis4	01234567890																																																																	
	-2147483648 (μm):*10 <sup>-1</sup>																																																																				
	to 2147483647 (inch):*10 <sup>-5</sup>																																																																				
	(pulse):*1																																																																				
	0 to 35999999 (degree):*10 <sup>-2</sup>																																																																				
	Axis1	01234567890	Axis2	01234567890																																																																	
	Axis3	01234567890	Axis4	01234567890																																																																	
	0 to 2000000000 (mm/min):*10 <sup>-4</sup>																																																																				
	(inch/min):*10 <sup>-4</sup>																																																																				
	(degree/min):*10 <sup>-4</sup>																																																																				
	0 to 1000000 (pulse/sec):*1																																																																				
	Item	Ax.1	Ax.2	Ax.3	Ax.4	Set value																																																															
	Torq.boost	012	012	012	012	1 to 300(%)																																																															
	Step mode	0	0	0	0	0:Dec.unit 1:data No.																																																															
	Step valid flag	0	0	0	0	0:Invalid 1:Valid																																																															
	Step start information	0	0	0	0	0:Restarts 1:Continues																																																															
	Skip command	0	0	0	0	0:Restarts 1:Continues																																																															
	Use ext. command	0	0	0	0	0:Invalid 1:Valid																																																															
			1606 ~ 1607	0646 ~ 0647																																																																	
			1706 ~ 1707	06AA ~ 06AB																																																																	
			1806 ~ 1807	070E ~ 070F																																																																	
	2)		1514 ~ 1515	05EA ~ 05EB																																																																	
		1614 ~ 1615	064E ~ 064F																																																																		
		1714 ~ 1715	06B2 ~ 06B3																																																																		
		1814 ~ 1815	0716 ~ 0717																																																																		
3)		1513, 1613, 1713, 1813	05E9, 064D, 06B1, 0715																																																																		
	4)	1544, 1644, 1744, 1844	0608, 066C, 06D0, 0734																																																																		
5)	1545, 1645, 1745, 1845	0609, 066D, 06D1, 0735																																																																			
6)	1546, 1646, 1746, 1846	060A, 066E, 06D2, 0736																																																																			
7)	1547, 1647, 1747, 1847	060B, 066F, 06D3, 0737																																																																			
8)	1505, 1605, 1705, 1805	05E1, 0645, 06A9, 070D																																																																			



屏幕画面		序号	缓冲存储器地址	
			十进制	十六进制
		1)	1500, 1600, 1700, 1800	05DC, 0640, 06A4, 0708
		2)	1501, 1601, 1701, 1801	05DD, 0641, 06A5, 0709
		3)	1502, 1602, 1702, 1802	05DE, 0642, 6A6, 070A
		4)	1503, 1603, 1703, 1803	05DF, 0643, 06A7, 070B
		5)	1504, 1604, 1704, 1804	05E0, 0644, 06A8, 070C
		6)	1512, 1612, 1712, 1812	05E8, 064C, 06B0, 0714
		7)	1516, 1616, 1716, 1816	05EC, 0650, 06B4, 0718
		8)	1508 ~ 1509	05E4 ~ 05E5
			1608 ~ 1609	0648 ~ 0649
			1708 ~ 1709	06AC ~ 06AD
			1808 ~ 1809	0710 ~ 0711
		9)	1510 ~ 1511	05E6 ~ 05E7
			1610 ~ 1611	064A ~ 064B
			1710 ~ 1711	06AE ~ 06AF
10)	1512 ~ 1513	05E8 ~ 05E9		
	1612 ~ 1613	064C ~ 064D		
	1712 ~ 1713	06B0 ~ 06B1		
11)	1520, 1620, 1720, 1820	05F0, 0654, 06B8, 071C		
	1521, 1621, 1721, 1821	05F1, 0655, 06B9, 071D		
12)	1522 ~ 1523	05F2 ~ 05F3		
	1622 ~ 1623	0656 ~ 0657		
	1722 ~ 1723	06BA ~ 06BB		
13)	1524, 1624, 1724, 1824	05F4, 0658, 06BC, 0720		
	1525, 1625, 1725, 1825	05F5, 0659, 06BD, 0721		
		1)	1538, 1638, 1738, 1838	0602, 0666, 06CA, 072E
		2)	1548, 1648, 1748, 1848	060C, 0670, 06D4, 0738
		3)	1549, 1649, 1749, 1849	060D, 0671, 06D5, 0739
		4)	1550, 1650, 1750, 1850	060E, 0672, 06D6, 073A
		5)	1540, 1640, 1740, 1840, 1541, 1641, 1741, 1841, 1542, 1642, 1742, 1842, 1543, 1643, 1743, 1843	0604, 0668, 06CC, 0730, 0605, 0669, 06CD, 0731, 0606, 066A, 06CE, 0732, 0607, 066B, 06CF, 0733

画面画面	序号	缓冲存储器地址																																																																																																																																																													
		十进制	十六进制																																																																																																																																																												
<p>QD75P/QD75D Axis control data-4</p> <table border="1"> <tr> <td colspan="4">Inching movement amount</td> <td colspan="4">Target position change value (Address)</td> </tr> <tr> <td>Axis1</td><td>01234</td><td>Axis2</td><td>01234</td> <td>Axis1</td><td>0123456789</td><td>Axis2</td><td>0123456789</td> </tr> <tr> <td>Axis3</td><td>01234</td><td>Axis4</td><td>01234</td> <td>Axis3</td><td>0123456789</td><td>Axis4</td><td>0123456789</td> </tr> <tr> <td colspan="4">Setting range 1 to 65535 (mm):*10<sup>-4</sup> [inch]:*10<sup>-4</sup> (degree):*10<sup>-4</sup> [pulse]:*1 0:JOG operation</td> <td colspan="4">Setting range ABS-INC -2147483648 to 2147483647 (μm):*10<sup>-4</sup> (inch):*10<sup>-4</sup> (degree):*10<sup>-4</sup>(pulse):*1 (*ABS 0to3599999(degree):*10<sup>-4</sup>)</td> </tr> </table> <table border="1"> <tr> <td colspan="4">JOG speed</td> <td colspan="4">Target position change value (Speed)</td> </tr> <tr> <td>Axis1</td><td>0123456789</td><td>Axis2</td><td>0123456789</td> <td>Axis1</td><td>0123456789</td><td>Axis2</td><td>0123456789</td> </tr> <tr> <td>Axis3</td><td>0123456789</td><td>Axis4</td><td>0123456789</td> <td>Axis3</td><td>0123456789</td><td>Axis4</td><td>0123456789</td> </tr> <tr> <td colspan="4">Setting range 0 to 20000000000 (mm/min):*10<sup>-2</sup> (inch/min):*10<sup>-4</sup> (degree/min):*10<sup>-4</sup> 0 to 10000000 (pulse/sec):*1</td> <td colspan="4">Setting range 0 to 20000000000 (mm/min):*10<sup>-2</sup> (inch/min):*10<sup>-4</sup> (degree/min):*10<sup>-4</sup> 0 to 10000000 (pulse/sec):*1</td> </tr> </table>	Inching movement amount				Target position change value (Address)				Axis1	01234	Axis2	01234	Axis1	0123456789	Axis2	0123456789	Axis3	01234	Axis4	01234	Axis3	0123456789	Axis4	0123456789	Setting range 1 to 65535 (mm):*10 <sup>-4</sup> [inch]:*10 <sup>-4</sup> (degree):*10 <sup>-4</sup> [pulse]:*1 0:JOG operation				Setting range ABS-INC -2147483648 to 2147483647 (μm):*10 <sup>-4</sup> (inch):*10 <sup>-4</sup> (degree):*10 <sup>-4</sup> (pulse):*1 (*ABS 0to3599999(degree):*10 <sup>-4</sup> )				JOG speed				Target position change value (Speed)				Axis1	0123456789	Axis2	0123456789	Axis1	0123456789	Axis2	0123456789	Axis3	0123456789	Axis4	0123456789	Axis3	0123456789	Axis4	0123456789	Setting range 0 to 20000000000 (mm/min):*10 <sup>-2</sup> (inch/min):*10 <sup>-4</sup> (degree/min):*10 <sup>-4</sup> 0 to 10000000 (pulse/sec):*1				Setting range 0 to 20000000000 (mm/min):*10 <sup>-2</sup> (inch/min):*10 <sup>-4</sup> (degree/min):*10 <sup>-4</sup> 0 to 10000000 (pulse/sec):*1				1)	1517, 1617, 1717, 1817	05ED, 0651, 06B5, 0719																																																																																												
	Inching movement amount				Target position change value (Address)																																																																																																																																																										
	Axis1	01234	Axis2	01234	Axis1	0123456789	Axis2	0123456789																																																																																																																																																							
	Axis3	01234	Axis4	01234	Axis3	0123456789	Axis4	0123456789																																																																																																																																																							
	Setting range 1 to 65535 (mm):*10 <sup>-4</sup> [inch]:*10 <sup>-4</sup> (degree):*10 <sup>-4</sup> [pulse]:*1 0:JOG operation				Setting range ABS-INC -2147483648 to 2147483647 (μm):*10 <sup>-4</sup> (inch):*10 <sup>-4</sup> (degree):*10 <sup>-4</sup> (pulse):*1 (*ABS 0to3599999(degree):*10 <sup>-4</sup> )																																																																																																																																																										
	JOG speed				Target position change value (Speed)																																																																																																																																																										
	Axis1	0123456789	Axis2	0123456789	Axis1	0123456789	Axis2	0123456789																																																																																																																																																							
	Axis3	0123456789	Axis4	0123456789	Axis3	0123456789	Axis4	0123456789																																																																																																																																																							
	Setting range 0 to 20000000000 (mm/min):*10 <sup>-2</sup> (inch/min):*10 <sup>-4</sup> (degree/min):*10 <sup>-4</sup> 0 to 10000000 (pulse/sec):*1				Setting range 0 to 20000000000 (mm/min):*10 <sup>-2</sup> (inch/min):*10 <sup>-4</sup> (degree/min):*10 <sup>-4</sup> 0 to 10000000 (pulse/sec):*1																																																																																																																																																										
	1)	2)	1518 ~ 1519	05EE ~ 05EF																																																																																																																																																											
			1618 ~ 1619	0652 ~ 0653																																																																																																																																																											
			1718 ~ 1719	06B6 ~ 06B7																																																																																																																																																											
			1818 ~ 1819	071A ~ 071B																																																																																																																																																											
		3)	1534 ~ 1535	05FE ~ 05FF																																																																																																																																																											
			1634 ~ 1635	0662 ~ 0663																																																																																																																																																											
			1734 ~ 1735	06C6 ~ 06C7																																																																																																																																																											
1834 ~ 1835			072A ~ 072B																																																																																																																																																												
4)	1536 ~ 1537	0600 ~ 0601																																																																																																																																																													
	1636 ~ 1637	0664 ~ 0665																																																																																																																																																													
	1736 ~ 1737	06C8 ~ 06C9																																																																																																																																																													
	1836 ~ 1837	072C ~ 072D																																																																																																																																																													
<p>QD75P/QD75D Start History</p> <table border="1"> <tr> <td colspan="6">Start History ( 0 to 7 )</td> </tr> <tr> <th>No.</th><th>Axis</th><th>Start</th><th>End</th><th>Time</th><th>Judges</th> </tr> <tr><td>0</td><td>01</td><td>0123</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>1</td><td>01</td><td>0123</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>2</td><td>01</td><td>0123</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>3</td><td>01</td><td>0123</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>4</td><td>01</td><td>0123</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>5</td><td>01</td><td>0123</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>6</td><td>01</td><td>0123</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>7</td><td>01</td><td>0123</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr> <td colspan="6">Start History ( 8 to 15 )</td> </tr> <tr> <th>No.</th><th>Axis</th><th>Start</th><th>End</th><th>Time</th><th>Judges</th> </tr> <tr><td>8</td><td>01</td><td>0123</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>9</td><td>01</td><td>0123</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>10</td><td>01</td><td>0123</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>11</td><td>01</td><td>0123</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>12</td><td>01</td><td>0123</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>13</td><td>01</td><td>0123</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>14</td><td>01</td><td>0123</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>15</td><td>01</td><td>0123</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> </table>	Start History ( 0 to 7 )						No.	Axis	Start	End	Time	Judges	0	01	0123	0123	00:00:00.00	012	1	01	0123	0123	00:00:00.00	012	2	01	0123	0123	00:00:00.00	012	3	01	0123	0123	00:00:00.00	012	4	01	0123	0123	00:00:00.00	012	5	01	0123	0123	00:00:00.00	012	6	01	0123	0123	00:00:00.00	012	7	01	0123	0123	00:00:00.00	012	Start History ( 8 to 15 )						No.	Axis	Start	End	Time	Judges	8	01	0123	0123	00:00:00.00	012	9	01	0123	0123	00:00:00.00	012	10	01	0123	0123	00:00:00.00	012	11	01	0123	0123	00:00:00.00	012	12	01	0123	0123	00:00:00.00	012	13	01	0123	0123	00:00:00.00	012	14	01	0123	0123	00:00:00.00	012	15	01	0123	0123	00:00:00.00	012	1)	1212 ~ 1292	04BC ~ 050C																																				
	Start History ( 0 to 7 )																																																																																																																																																														
	No.	Axis	Start	End	Time	Judges																																																																																																																																																									
	0	01	0123	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																																																									
	1	01	0123	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																																																									
	2	01	0123	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																																																									
	3	01	0123	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																																																									
	4	01	0123	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																																																									
	5	01	0123	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																																																									
	6	01	0123	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																																																									
	7	01	0123	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																																																									
	Start History ( 8 to 15 )																																																																																																																																																														
	No.	Axis	Start	End	Time	Judges																																																																																																																																																									
	8	01	0123	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																																																									
	9	01	0123	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																																																									
10	01	0123	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																																																										
11	01	0123	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																																																										
12	01	0123	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																																																										
13	01	0123	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																																																										
14	01	0123	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																																																										
15	01	0123	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																																																										
<p>QD75P/QD75D Error &amp; Warning History</p> <table border="1"> <tr> <td colspan="3">Error History ( 0 to 7 )</td> <td colspan="3">Warning History ( 0 to 7 )</td> </tr> <tr> <th>No.</th><th>Axis</th><th>Code</th><th>Time</th> <th>No.</th><th>Axis</th><th>Code</th><th>Time</th> </tr> <tr><td>0</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td><td>0</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td></tr> <tr><td>1</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td><td>1</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td></tr> <tr><td>2</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td><td>2</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td></tr> <tr><td>3</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td><td>3</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td></tr> <tr><td>4</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td><td>4</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td></tr> <tr><td>5</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td><td>5</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td></tr> <tr><td>6</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td><td>6</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td></tr> <tr><td>7</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td><td>7</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td></tr> <tr> <td colspan="3">Error History ( 8 to 15 )</td> <td colspan="3">Warning History ( 8 to 15 )</td> </tr> <tr> <th>No.</th><th>Axis</th><th>Code</th><th>Time</th> <th>No.</th><th>Axis</th><th>Code</th><th>Time</th> </tr> <tr><td>8</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td><td>8</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td></tr> <tr><td>9</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td><td>9</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td></tr> <tr><td>10</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td><td>10</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td></tr> <tr><td>11</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td><td>11</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td></tr> <tr><td>12</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td><td>12</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td></tr> <tr><td>13</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td><td>13</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td></tr> <tr><td>14</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td><td>14</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td></tr> <tr><td>15</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td><td>15</td><td>01</td><td>012</td><td>00:00:00.00</td></tr> </table>	Error History ( 0 to 7 )			Warning History ( 0 to 7 )			No.	Axis	Code	Time	No.	Axis	Code	Time	0	01	012	00:00:00.00	0	01	012	00:00:00.00	1	01	012	00:00:00.00	1	01	012	00:00:00.00	2	01	012	00:00:00.00	2	01	012	00:00:00.00	3	01	012	00:00:00.00	3	01	012	00:00:00.00	4	01	012	00:00:00.00	4	01	012	00:00:00.00	5	01	012	00:00:00.00	5	01	012	00:00:00.00	6	01	012	00:00:00.00	6	01	012	00:00:00.00	7	01	012	00:00:00.00	7	01	012	00:00:00.00	Error History ( 8 to 15 )			Warning History ( 8 to 15 )			No.	Axis	Code	Time	No.	Axis	Code	Time	8	01	012	00:00:00.00	8	01	012	00:00:00.00	9	01	012	00:00:00.00	9	01	012	00:00:00.00	10	01	012	00:00:00.00	10	01	012	00:00:00.00	11	01	012	00:00:00.00	11	01	012	00:00:00.00	12	01	012	00:00:00.00	12	01	012	00:00:00.00	13	01	012	00:00:00.00	13	01	012	00:00:00.00	14	01	012	00:00:00.00	14	01	012	00:00:00.00	15	01	012	00:00:00.00	15	01	012	00:00:00.00	1)	1293 ~ 1356	050D ~ 054C
	Error History ( 0 to 7 )			Warning History ( 0 to 7 )																																																																																																																																																											
	No.	Axis	Code	Time	No.	Axis	Code	Time																																																																																																																																																							
	0	01	012	00:00:00.00	0	01	012	00:00:00.00																																																																																																																																																							
1	01	012	00:00:00.00	1	01	012	00:00:00.00																																																																																																																																																								
2	01	012	00:00:00.00	2	01	012	00:00:00.00																																																																																																																																																								
3	01	012	00:00:00.00	3	01	012	00:00:00.00																																																																																																																																																								
4	01	012	00:00:00.00	4	01	012	00:00:00.00																																																																																																																																																								
5	01	012	00:00:00.00	5	01	012	00:00:00.00																																																																																																																																																								
6	01	012	00:00:00.00	6	01	012	00:00:00.00																																																																																																																																																								
7	01	012	00:00:00.00	7	01	012	00:00:00.00																																																																																																																																																								
Error History ( 8 to 15 )			Warning History ( 8 to 15 )																																																																																																																																																												
No.	Axis	Code	Time	No.	Axis	Code	Time																																																																																																																																																								
8	01	012	00:00:00.00	8	01	012	00:00:00.00																																																																																																																																																								
9	01	012	00:00:00.00	9	01	012	00:00:00.00																																																																																																																																																								
10	01	012	00:00:00.00	10	01	012	00:00:00.00																																																																																																																																																								
11	01	012	00:00:00.00	11	01	012	00:00:00.00																																																																																																																																																								
12	01	012	00:00:00.00	12	01	012	00:00:00.00																																																																																																																																																								
13	01	012	00:00:00.00	13	01	012	00:00:00.00																																																																																																																																																								
14	01	012	00:00:00.00	14	01	012	00:00:00.00																																																																																																																																																								
15	01	012	00:00:00.00	15	01	012	00:00:00.00																																																																																																																																																								
1)	2)	1358 ~ 1421	054E ~ 058D																																																																																																																																																												

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址																																																																																																																																																	
		十进制	十六进制																																																																																																																																																
<div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p>QD75P/QD75D Positioning data</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; font-size: 8px;"> <thead> <tr> <th colspan="8">Axis1</th> <th colspan="8">Axis2</th> </tr> <tr> <th>No.</th> <th>Part</th> <th>Intr.</th> <th>Cont.</th> <th>Acc.</th> <th>Dec.</th> <th>Dwell</th> <th>Mcode</th> <th>No.</th> <th>Part</th> <th>Intr.</th> <th>Cont.</th> <th>Acc.</th> <th>Dec.</th> <th>Dwell</th> <th>Mcode</th> </tr> <tr> <th colspan="2"></th> <th colspan="2">Address</th> <th colspan="2">Arc. address</th> <th colspan="2">Instr. speed</th> <th colspan="2"></th> <th colspan="2">Address</th> <th colspan="2">Arc. address</th> <th colspan="2">Instr. speed</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01234</td><td>01234</td> <td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01234</td><td>01234</td> </tr> <tr> <td colspan="2"></td> <td colspan="2">01234567890</td> <td colspan="2">01234567890</td> <td colspan="2">0123456789</td> <td colspan="2"></td> <td colspan="2">01234567890</td> <td colspan="2">01234567890</td> <td colspan="2">0123456789</td> </tr> <tr> <td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01234</td><td>01234</td> <td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01234</td><td>01234</td> </tr> <tr> <td colspan="2"></td> <td colspan="2">01234567890</td> <td colspan="2">01234567890</td> <td colspan="2">0123456789</td> <td colspan="2"></td> <td colspan="2">01234567890</td> <td colspan="2">01234567890</td> <td colspan="2">0123456789</td> </tr> <tr> <td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01234</td><td>01234</td> <td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01</td><td>01234</td><td>01234</td> </tr> <tr> <td colspan="2"></td> <td colspan="2">01234567890</td> <td colspan="2">01234567890</td> <td colspan="2">0123456789</td> <td colspan="2"></td> <td colspan="2">01234567890</td> <td colspan="2">01234567890</td> <td colspan="2">0123456789</td> </tr> </tbody> </table> </div>	Axis1								Axis2								No.	Part	Intr.	Cont.	Acc.	Dec.	Dwell	Mcode	No.	Part	Intr.	Cont.	Acc.	Dec.	Dwell	Mcode			Address		Arc. address		Instr. speed				Address		Arc. address		Instr. speed		01	01	01	01	01	01	01234	01234	01	01	01	01	01	01	01234	01234			01234567890		01234567890		0123456789				01234567890		01234567890		0123456789		01	01	01	01	01	01	01234	01234	01	01	01	01	01	01	01234	01234			01234567890		01234567890		0123456789				01234567890		01234567890		0123456789		01	01	01	01	01	01	01234	01234	01	01	01	01	01	01	01234	01234			01234567890		01234567890		0123456789				01234567890		01234567890		0123456789		1)	2000 ~ 25999	07D0 ~ 658F
Axis1								Axis2																																																																																																																																											
No.	Part	Intr.	Cont.	Acc.	Dec.	Dwell	Mcode	No.	Part	Intr.	Cont.	Acc.	Dec.	Dwell	Mcode																																																																																																																																				
		Address		Arc. address		Instr. speed				Address		Arc. address		Instr. speed																																																																																																																																					
01	01	01	01	01	01	01234	01234	01	01	01	01	01	01	01234	01234																																																																																																																																				
		01234567890		01234567890		0123456789				01234567890		01234567890		0123456789																																																																																																																																					
01	01	01	01	01	01	01234	01234	01	01	01	01	01	01	01234	01234																																																																																																																																				
		01234567890		01234567890		0123456789				01234567890		01234567890		0123456789																																																																																																																																					
01	01	01	01	01	01	01234	01234	01	01	01	01	01	01	01234	01234																																																																																																																																				
		01234567890		01234567890		0123456789				01234567890		01234567890		0123456789																																																																																																																																					

12.32 QD75M 模块监视

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址	
		十进制	十六进制
<p>1) 2) 3) 4) 5) 6) 7) 8) 9) 10) 11) 12)</p>	1)	800 ~ 801	0320 ~ 0321
		900 ~ 901	0384 ~ 0385
		1000 ~ 1001	03E8 ~ 03E9
		1100 ~ 1101	044C ~ 044D
	2)	812 ~ 813	032C ~ 032D
		912 ~ 913	0390 ~ 0391
		1012 ~ 1013	03F4 ~ 03F5
	3)	809, 909,	0329, 038D,
		1009, 1109	03F1, 0455
	4)	806, 906,	0326, 038A,
		1006, 1106	03EE, 0452
	5)	807, 907,	0327, 038B,
	1007, 1107	03EF, 0453	
6)	808, 908,	0328, 038C,	
	1008, 1108	03F0, 0454	
7)	829, 929,	033D, 03A1,	
	1029, 1129	0405, 0469	
8)	838, 938,	0346, 03AA,	
~ 12)	1038, 1138	040E, 0472	
<p>1)</p>	1)	---	---
<p>1) 2) 3) 4)</p>	1)	0, 150, 300, 450	0000, 0096, 012C, 01C2
	2)	2 ~ 3, 152 ~ 153, 302 ~ 303, 452 ~ 453	0002 ~ 0003, 0098 ~ 0099, 012E ~ 012F, 01C4 ~ 01C7
	3)	1, 151, 301, 451	0001, 0097, 0012D, 01C3
	4)	4 ~ 5, 154 ~ 155, 304 ~ 305, 454 ~ 455	0004 ~ 0005, 009A ~ 009B, 0130 ~ 0131, 01C6 ~ 01C7

屏幕画面		序号	缓冲存储器地址																																																																																																																																																																	
			十进制	十六进制																																																																																																																																																																
<p>QD75M Basic parameters 2</p> <table border="1"> <tr> <th colspan="4">Speed limit value</th> <th colspan="4">Deceleration time 0</th> </tr> <tr> <td>Axis1</td><td>0123456789</td> <td>Axis2</td><td>0123456789</td> <td>Axis1</td><td>01234567</td> <td>Axis2</td><td>01234567</td> </tr> <tr> <td>Axis3</td><td>0123456789</td> <td>Axis4</td><td>0123456789</td> <td>Axis3</td><td>01234567</td> <td>Axis4</td><td>01234567</td> </tr> <tr> <td>Setting range</td><td colspan="3">1 to 200000000 (mm/min):*10<sup>-3</sup> (inch/min):*10<sup>-3</sup> (degree/min):*10<sup>-3</sup> 1 to 10000000 (pulse/sec):*1</td> <td>Setting range</td><td colspan="3">1 to 8388608(msec)</td> </tr> </table> <table border="1"> <tr> <th colspan="4">Acceleration time 0</th> </tr> <tr> <td>Axis1</td><td>01234567</td> <td>Axis2</td><td>01234567</td> </tr> <tr> <td>Axis3</td><td>01234567</td> <td>Axis4</td><td>01234567</td> </tr> <tr> <td>Setting range</td><td colspan="3">1 to 8388608(msec)</td> </tr> </table>	Speed limit value				Deceleration time 0				Axis1	0123456789	Axis2	0123456789	Axis1	01234567	Axis2	01234567	Axis3	0123456789	Axis4	0123456789	Axis3	01234567	Axis4	01234567	Setting range	1 to 200000000 (mm/min):*10 <sup>-3</sup> (inch/min):*10 <sup>-3</sup> (degree/min):*10 <sup>-3</sup> 1 to 10000000 (pulse/sec):*1			Setting range	1 to 8388608(msec)			Acceleration time 0				Axis1	01234567	Axis2	01234567	Axis3	01234567	Axis4	01234567	Setting range	1 to 8388608(msec)			1)	10 ~ 11	000A ~ 000B																																																																																																																	
	Speed limit value				Deceleration time 0																																																																																																																																																															
	Axis1	0123456789	Axis2	0123456789	Axis1	01234567	Axis2	01234567																																																																																																																																																												
	Axis3	0123456789	Axis4	0123456789	Axis3	01234567	Axis4	01234567																																																																																																																																																												
	Setting range	1 to 200000000 (mm/min):*10 <sup>-3</sup> (inch/min):*10 <sup>-3</sup> (degree/min):*10 <sup>-3</sup> 1 to 10000000 (pulse/sec):*1			Setting range	1 to 8388608(msec)																																																																																																																																																														
	Acceleration time 0																																																																																																																																																																			
	Axis1	01234567	Axis2	01234567																																																																																																																																																																
	Axis3	01234567	Axis4	01234567																																																																																																																																																																
	Setting range	1 to 8388608(msec)																																																																																																																																																																		
				160 ~ 161	00A0 ~ 00A1																																																																																																																																																															
				310 ~ 311	0136 ~ 0137																																																																																																																																																															
				460 ~ 461	01CC ~ 01CD																																																																																																																																																															
		2)	12 ~ 13	000C ~ 000D																																																																																																																																																																
			162 ~ 163	00A2 ~ 00A3																																																																																																																																																																
			312 ~ 313	0138 ~ 0139																																																																																																																																																																
			462 ~ 463	01CE ~ 01CF																																																																																																																																																																
		3)	14 ~ 15	000E ~ 000F																																																																																																																																																																
			164 ~ 165	00A4 ~ 00A5																																																																																																																																																																
			314 ~ 315	013A ~ 013B																																																																																																																																																																
			464 ~ 465	01D0 ~ 01D1																																																																																																																																																																
			-----	-----																																																																																																																																																																
<p>QD75M Detailed parameters 1-1</p> <table border="1"> <tr> <th colspan="4">Backlash compensation amount</th> <th colspan="4">Manual pulse generator input selection</th> </tr> <tr> <td>Axis1</td><td>01234</td> <td>Axis2</td><td>01234</td> <td>Axis1</td><td>0</td> <td>Axis2</td><td>-</td> </tr> <tr> <td>Axis3</td><td>01234</td> <td>Axis4</td><td>01234</td> <td>Axis3</td><td>-</td> <td>Axis4</td><td>-</td> </tr> <tr> <td>Setting range</td><td colspan="3">0 to 65535 (μm):*10<sup>-1</sup> (inch):*10<sup>-4</sup> (degree):*10<sup>-4</sup> (pulse):*1</td> <td>Setting range</td><td colspan="3">0: A-phase/B-phase; multiplied by 4 1: A-phase/B-phase; multiplied by 2 2: A-phase/B-phase; multiplied by 1 3: PLS/SIGN</td> </tr> </table> <table border="1"> <tr> <th colspan="4">Software stroke upper limit value</th> <th colspan="4">Item</th> </tr> <tr> <td>High Lmt</td><td>Ax.1</td><td>01234567890</td> <td>Ax.2</td><td>01234567890</td> <td>S/W stroke limit select</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>Low Lmt</td><td>Ax.1</td><td>01234567890</td> <td>Ax.2</td><td>01234567890</td> <td>S/W stroke limit OK/NG setting</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>Setting range</td><td colspan="3">-2147483648 (μm):*10<sup>1</sup>(inch):*10<sup>3</sup> to 2147483647 (pulse):*1</td> <td>Torque limit set value</td><td>012</td><td>012</td><td>012</td><td>012</td> </tr> <tr> <td></td><td colspan="3">0 to 35999999 (degree):*10<sup>4</sup></td> <td></td><td></td><td></td><td></td> </tr> </table>	Backlash compensation amount				Manual pulse generator input selection				Axis1	01234	Axis2	01234	Axis1	0	Axis2	-	Axis3	01234	Axis4	01234	Axis3	-	Axis4	-	Setting range	0 to 65535 (μm):*10 <sup>-1</sup> (inch):*10 <sup>-4</sup> (degree):*10 <sup>-4</sup> (pulse):*1			Setting range	0: A-phase/B-phase; multiplied by 4 1: A-phase/B-phase; multiplied by 2 2: A-phase/B-phase; multiplied by 1 3: PLS/SIGN			Software stroke upper limit value				Item				High Lmt	Ax.1	01234567890	Ax.2	01234567890	S/W stroke limit select	0	0	0	0	Low Lmt	Ax.1	01234567890	Ax.2	01234567890	S/W stroke limit OK/NG setting	0	0	0	0	Setting range	-2147483648 (μm):*10 <sup>1</sup> (inch):*10 <sup>3</sup> to 2147483647 (pulse):*1			Torque limit set value	012	012	012	012		0 to 35999999 (degree):*10 <sup>4</sup>							1)	17, 167, 317, 467	0011, 00A7, 013D, 01D3																																																																																				
	Backlash compensation amount				Manual pulse generator input selection																																																																																																																																																															
	Axis1	01234	Axis2	01234	Axis1	0	Axis2	-																																																																																																																																																												
	Axis3	01234	Axis4	01234	Axis3	-	Axis4	-																																																																																																																																																												
	Setting range	0 to 65535 (μm):*10 <sup>-1</sup> (inch):*10 <sup>-4</sup> (degree):*10 <sup>-4</sup> (pulse):*1			Setting range	0: A-phase/B-phase; multiplied by 4 1: A-phase/B-phase; multiplied by 2 2: A-phase/B-phase; multiplied by 1 3: PLS/SIGN																																																																																																																																																														
	Software stroke upper limit value				Item																																																																																																																																																															
	High Lmt	Ax.1	01234567890	Ax.2	01234567890	S/W stroke limit select	0	0	0	0																																																																																																																																																										
	Low Lmt	Ax.1	01234567890	Ax.2	01234567890	S/W stroke limit OK/NG setting	0	0	0	0																																																																																																																																																										
	Setting range	-2147483648 (μm):*10 <sup>1</sup> (inch):*10 <sup>3</sup> to 2147483647 (pulse):*1			Torque limit set value	012	012	012	012																																																																																																																																																											
		0 to 35999999 (degree):*10 <sup>4</sup>																																																																																																																																																																		
				18 ~ 19	0012 ~ 0013																																																																																																																																																															
				168 ~ 169	00A8 ~ 00A9																																																																																																																																																															
				318 ~ 319	013E ~ 013F																																																																																																																																																															
			2)	468 ~ 469	01D4 ~ 01D5																																																																																																																																																															
				20 ~ 21	0014 ~ 0015																																																																																																																																																															
				170 ~ 171	00AA ~ 00AB																																																																																																																																																															
				320 ~ 321	0140 ~ 0141																																																																																																																																																															
				470 ~ 471	01D6 ~ 01D7																																																																																																																																																															
			3)	33	0021																																																																																																																																																															
			4)	22, 172, 322, 472	0016, 00AC, 0142, 01D8																																																																																																																																																															
			5)	23, 173, 323, 473	0017, 00AD, 0143, 01D9																																																																																																																																																															
			6)	26, 176, 326, 476	001A, 00B0, 0146, 01DC																																																																																																																																																															
	<p>QD75M Detailed parameters 1-2</p> <table border="1"> <tr> <th colspan="4">Item</th> <th colspan="4">Current feed val. during speed control</th> </tr> <tr> <td>Mode ON sig O/P timing</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>Axis 1</td><td>0</td> <td>Axis 2</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>Speed switching mode</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>Axis 3</td><td>0</td> <td>Axis 4</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>Interpolate speed set method</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>Axis 1</td><td>0</td> <td>Axis 2</td><td>0</td> </tr> <tr> <td></td><td></td><td></td><td></td><td>Axis 3</td><td>0</td> <td>Axis 4</td><td>0</td> </tr> <tr> <td></td><td></td><td></td><td></td><td>Axis 1</td><td>0</td> <td>Axis 2</td><td>0</td> </tr> <tr> <td></td><td></td><td></td><td></td><td>Axis 3</td><td>0</td> <td>Axis 4</td><td>0</td> </tr> <tr> <td></td><td></td><td></td><td></td><td>Axis 1</td><td>0</td> <td>Axis 2</td><td>0</td> </tr> <tr> <td></td><td></td><td></td><td></td><td>Axis 3</td><td>0</td> <td>Axis 4</td><td>0</td> </tr> <tr> <td></td><td></td><td></td><td></td><td>Axis 1</td><td>0</td> <td>Axis 2</td><td>0</td> </tr> <tr> <td></td><td></td><td></td><td></td><td>Axis 3</td><td>0</td> <td>Axis 4</td><td>0</td> </tr> <tr> <td></td><td></td><td></td><td></td><td>Axis 1</td><td>0</td> <td>Axis 2</td><td>0</td> </tr> <tr> <td></td><td></td><td></td><td></td><td>Axis 3</td><td>0</td> <td>Axis 4</td><td>0</td> </tr> <tr> <td></td><td></td><td></td><td></td><td>Axis 1</td><td>0</td> <td>Axis 2</td><td>0</td> </tr> </table> <table border="1"> <tr> <th colspan="4">Command in-position width</th> <th colspan="4">Item</th> </tr> <tr> <td>Axis1</td><td>01234567890</td> <td>Axis2</td><td>01234567890</td> <td>Lower limit</td><td>Ne</td> <td>Ne</td> <td>Ne</td> </tr> <tr> <td>Axis3</td><td>01234567890</td> <td>Axis4</td><td>01234567890</td> <td>Upper limit</td><td>Ne</td> <td>Ne</td> <td>Ne</td> </tr> <tr> <td>Setting range</td><td colspan="3">1 to 2147483647 (μm):*10<sup>-1</sup>(inch):*10<sup>-3</sup> (degree):*10<sup>4</sup>(pulse):*1</td> <td>Stop signal</td><td>Ne</td> <td>Ne</td> <td>Ne</td> </tr> <tr> <td></td><td></td><td></td><td></td> <td>External command</td><td>Ne</td> <td>Ne</td> <td>Ne</td> </tr> <tr> <td></td><td></td><td></td><td></td> <td>Near point dog</td><td>Ne</td> <td>Ne</td> <td>Ne</td> </tr> </table>	Item				Current feed val. during speed control				Mode ON sig O/P timing	0	0	0	Axis 1	0	Axis 2	0	Speed switching mode	0	0	0	Axis 3	0	Axis 4	0	Interpolate speed set method	0	0	0	Axis 1	0	Axis 2	0					Axis 3	0	Axis 4	0					Axis 1	0	Axis 2	0					Axis 3	0	Axis 4	0					Axis 1	0	Axis 2	0					Axis 3	0	Axis 4	0					Axis 1	0	Axis 2	0					Axis 3	0	Axis 4	0					Axis 1	0	Axis 2	0					Axis 3	0	Axis 4	0					Axis 1	0	Axis 2	0	Command in-position width				Item				Axis1	01234567890	Axis2	01234567890	Lower limit	Ne	Ne	Ne	Axis3	01234567890	Axis4	01234567890	Upper limit	Ne	Ne	Ne	Setting range	1 to 2147483647 (μm):*10 <sup>-1</sup> (inch):*10 <sup>-3</sup> (degree):*10 <sup>4</sup> (pulse):*1			Stop signal	Ne	Ne	Ne					External command	Ne	Ne	Ne					Near point dog	Ne	Ne	Ne	1)	27, 177, 327, 477	001B, 00B1, 0147, 01DD
		Item				Current feed val. during speed control																																																																																																																																																														
Mode ON sig O/P timing		0	0	0	Axis 1	0	Axis 2	0																																																																																																																																																												
Speed switching mode		0	0	0	Axis 3	0	Axis 4	0																																																																																																																																																												
Interpolate speed set method		0	0	0	Axis 1	0	Axis 2	0																																																																																																																																																												
					Axis 3	0	Axis 4	0																																																																																																																																																												
					Axis 1	0	Axis 2	0																																																																																																																																																												
					Axis 3	0	Axis 4	0																																																																																																																																																												
					Axis 1	0	Axis 2	0																																																																																																																																																												
					Axis 3	0	Axis 4	0																																																																																																																																																												
					Axis 1	0	Axis 2	0																																																																																																																																																												
					Axis 3	0	Axis 4	0																																																																																																																																																												
					Axis 1	0	Axis 2	0																																																																																																																																																												
					Axis 3	0	Axis 4	0																																																																																																																																																												
				Axis 1	0	Axis 2	0																																																																																																																																																													
Command in-position width				Item																																																																																																																																																																
Axis1	01234567890	Axis2	01234567890	Lower limit	Ne	Ne	Ne																																																																																																																																																													
Axis3	01234567890	Axis4	01234567890	Upper limit	Ne	Ne	Ne																																																																																																																																																													
Setting range	1 to 2147483647 (μm):*10 <sup>-1</sup> (inch):*10 <sup>-3</sup> (degree):*10 <sup>4</sup> (pulse):*1			Stop signal	Ne	Ne	Ne																																																																																																																																																													
				External command	Ne	Ne	Ne																																																																																																																																																													
				Near point dog	Ne	Ne	Ne																																																																																																																																																													
		2)	28, 178, 328, 478	001C, 00B2, 0148, 01DE																																																																																																																																																																
		3)	29, 179, 329, 479	001D, 00B3, 0149, 01DF																																																																																																																																																																
		4)	24 ~ 25	0018 ~ 0019																																																																																																																																																																
			174 ~ 175	00AE ~ 00AF																																																																																																																																																																
			324 ~ 325	0144 ~ 0145																																																																																																																																																																
			474 ~ 475	01DA ~ 01DB																																																																																																																																																																
		5)	30, 180, 330, 480	001E, 00B4, 014A, 01E0																																																																																																																																																																
		6)	34, 184, 334, 484	0022, 00B8, 014E, 01E4																																																																																																																																																																
		7)	31, 181, 331, 481	001F, 00B5, 014B, 01E1																																																																																																																																																																

屏幕画面		序号	缓冲存储器地址																																																															
			十进制	十六进制																																																														
<p>QD75M Detailed parameters 2-1</p> <table border="1"> <tr> <th>Acc. time</th> <th>Axis1</th> <th>Axis2</th> <th>Axis3</th> <th>Axis4</th> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> </tr> <tr> <td colspan="5">Setting range 1 to 8388608(msec)</td> </tr> </table> <table border="1"> <tr> <th>Dec. time</th> <th>Axis1</th> <th>Axis2</th> <th>Axis3</th> <th>Axis4</th> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> </tr> <tr> <td colspan="5">Setting range 1 to 8388608(msec)</td> </tr> </table>	Acc. time	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	1	0123456	0123456	0123456	0123456	2	0123456	0123456	0123456	0123456	3	0123456	0123456	0123456	0123456	Setting range 1 to 8388608(msec)					Dec. time	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	1	0123456	0123456	0123456	0123456	2	0123456	0123456	0123456	0123456	3	0123456	0123456	0123456	0123456	Setting range 1 to 8388608(msec)					<p>JOG speed limit value</p> <table border="1"> <tr> <th>Axis1</th> <th>Axis2</th> <th>Axis3</th> <th>Axis4</th> </tr> <tr> <td>0123456789</td> <td>0123456789</td> <td>0123456789</td> <td>0123456789</td> </tr> </table> <p>Setting range</p> <p>1 to 2000000000 (mm/min):*10<sup>-3</sup> (inch/min):*10<sup>-4</sup> (degree/min):*10<sup>-3</sup> 1 to 10000000 (pulse/sec):*1</p>	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	0123456789	0123456789	0123456789	0123456789	1)	36 ~ 41	0024 ~ 0029				
	Acc. time	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4																																																													
	1	0123456	0123456	0123456	0123456																																																													
	2	0123456	0123456	0123456	0123456																																																													
	3	0123456	0123456	0123456	0123456																																																													
	Setting range 1 to 8388608(msec)																																																																	
	Dec. time	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4																																																													
	1	0123456	0123456	0123456	0123456																																																													
	2	0123456	0123456	0123456	0123456																																																													
	3	0123456	0123456	0123456	0123456																																																													
Setting range 1 to 8388608(msec)																																																																		
Axis1	Axis2	Axis3	Axis4																																																															
0123456789	0123456789	0123456789	0123456789																																																															
			186 ~ 191	00BA ~ 00BF																																																														
			336 ~ 341	0150 ~ 0155																																																														
			486 ~ 491	01E6 ~ 01EB																																																														
			42 ~ 47	002A ~ 002F																																																														
			192 ~ 197	00C0 ~ 00C5																																																														
			342 ~ 347	0156 ~ 015B																																																														
			492 ~ 496	01EC ~ 01F0																																																														
			48 ~ 49	0030 ~ 0031																																																														
			198 ~ 199	00C6 ~ 00C7																																																														
			348 ~ 349	015C ~ 015D																																																														
			498 ~ 499	01F2 ~ 01F3																																																														
			50, 200, 350, 500	0032, 00C8, 015E, 01F4																																																														
			51, 501, 351, 501	0033, 01F5, 015F, 01F5																																																														
<p>QD75M Detailed parameters 2-2</p> <table border="1"> <tr> <th>Item</th> <th>Ax.1</th> <th>Ax.2</th> <th>Ax.3</th> <th>Ax.4</th> <th>Set range</th> </tr> <tr> <td>Acc/Dec Type selection</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0:Ramp 1:Curve</td> </tr> <tr> <td>S-pattern %</td> <td>012</td> <td>012</td> <td>012</td> <td>012</td> <td>1-100(%)</td> </tr> <tr> <td>Sudden stop decd. time</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0:Normal 1:Sudden stop</td> </tr> <tr> <td>Sudden stop deceleration time</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>1 to 8388608 (ms)</td> </tr> <tr> <td>Position complete signal output time</td> <td>01234</td> <td>01234</td> <td>01234</td> <td>01234</td> <td>0 to 65535 (ms)</td> </tr> </table> <table border="1"> <tr> <th>Allowed circular int. error width</th> <th>Axis1</th> <th>Axis2</th> <th>Axis3</th> <th>Axis4</th> </tr> <tr> <td></td> <td>012345</td> <td>012345</td> <td>012345</td> <td>012345</td> </tr> </table> <p>Setting range</p> <p>0 to 100000</p> <p>(μm):*10<sup>-1</sup> (inch):*10<sup>-4</sup> (degree):*10<sup>-3</sup> (pulse):*1</p>	Item	Ax.1	Ax.2	Ax.3	Ax.4	Set range	Acc/Dec Type selection	0	0	0	0	0:Ramp 1:Curve	S-pattern %	012	012	012	012	1-100(%)	Sudden stop decd. time	1	0	0	0	0:Normal 1:Sudden stop	Sudden stop deceleration time	0123456	0123456	0123456	0123456	1 to 8388608 (ms)	Position complete signal output time	01234	01234	01234	01234	0 to 65535 (ms)	Allowed circular int. error width	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4		012345	012345	012345	012345	<p>External command function selection</p> <table border="1"> <tr> <th>Ax.1</th> <th>Ax.2</th> <th>Ax.3</th> <th>Ax.4</th> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> </table> <p>0:External positioning start 1:External speed change request 2:Speed-position-position-speed switching request 3:Skip request</p> <p>Restart allowable range (servo OFF→ON)</p> <table border="1"> <tr> <th>Axis1</th> <th>Axis2</th> <th>Axis3</th> <th>Axis4</th> </tr> <tr> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> <td>0123456</td> </tr> </table> <p>0, 1 to 163840 [PLS] 0:Can't Restart</p>	Ax.1	Ax.2	Ax.3	Ax.4	0	0	0	0	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	0123456	0123456	0123456	0123456	1)	52, 202,	0034, 00CA,
	Item	Ax.1	Ax.2	Ax.3	Ax.4	Set range																																																												
	Acc/Dec Type selection	0	0	0	0	0:Ramp 1:Curve																																																												
	S-pattern %	012	012	012	012	1-100(%)																																																												
	Sudden stop decd. time	1	0	0	0	0:Normal 1:Sudden stop																																																												
	Sudden stop deceleration time	0123456	0123456	0123456	0123456	1 to 8388608 (ms)																																																												
	Position complete signal output time	01234	01234	01234	01234	0 to 65535 (ms)																																																												
	Allowed circular int. error width	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4																																																													
		012345	012345	012345	012345																																																													
	Ax.1	Ax.2	Ax.3	Ax.4																																																														
0	0	0	0																																																															
Axis1	Axis2	Axis3	Axis4																																																															
0123456	0123456	0123456	0123456																																																															
			352, 502	0160, 01F6																																																														
			53, 203,	0035, 00CB,																																																														
			353, 503	0161, 01F7																																																														
			56, 206,	0038, 00CE,																																																														
			356, 506	0164, 01FA																																																														
			57, 207,	0039, 00CF,																																																														
			357, 507	0165, 01FB																																																														
			58, 208,	003A, 00D0,																																																														
			358, 508	0166, 01FC																																																														
			54 ~ 55,	0036 ~ 0037,																																																														
			204 ~ 205,	00CC ~ 00CD,																																																														
			354 ~ 355,	0162 ~ 0163,																																																														
			504 ~ 505	01F8 ~ 01F9																																																														
			59, 209,	003B, 00D1,																																																														
			359, 509	0167, 01FD																																																														
			60 ~ 61	003C ~ 003D																																																														
			210 ~ 211	00D2 ~ 00D3																																																														
			360 ~ 361	0168 ~ 0169																																																														
			510 ~ 511	01FE ~ 01FF																																																														
			62, 212,	003E, 00D4,																																																														
			362, 512	016A, 0200																																																														
			64 ~ 65,	0040 ~ 0041,																																																														
			214 ~ 215,	00D6 ~ 00D7,																																																														
			364 ~ 365,	016C ~ 016D,																																																														
			514 ~ 515	0202 ~ 0203																																																														

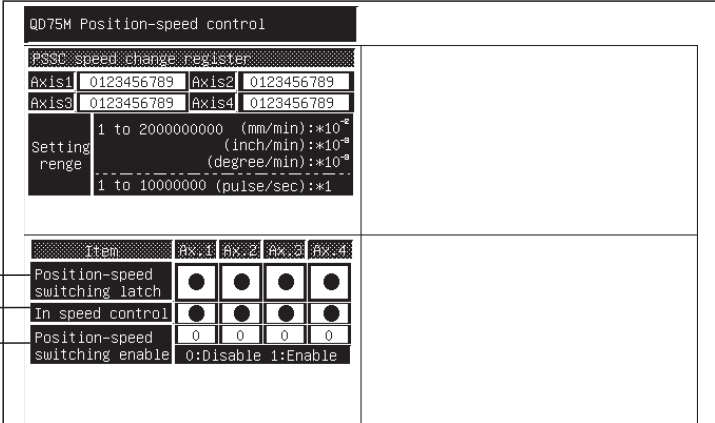
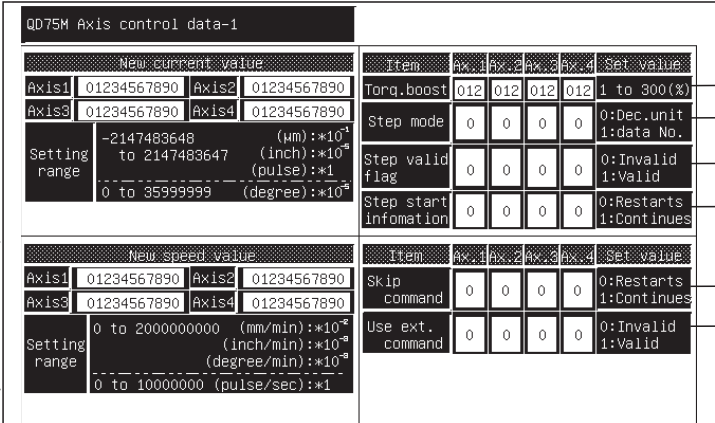
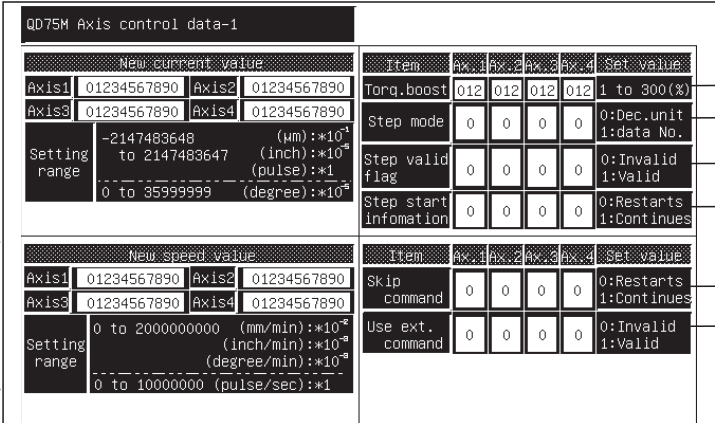
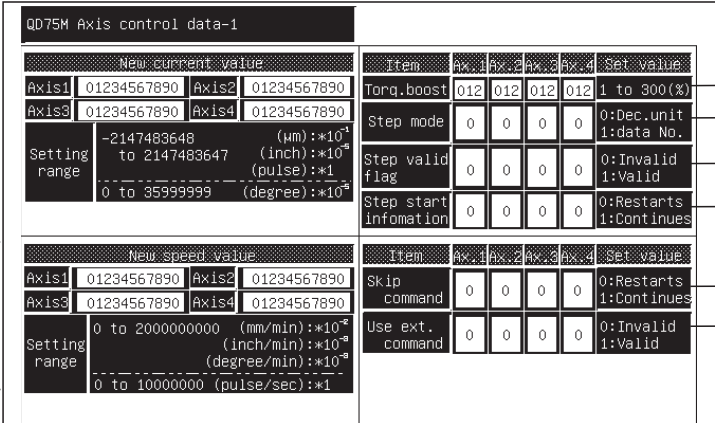
屏幕画面		序号	缓冲存储器地址	
			十进制	十六进制
		1)	79, 229, 379, 529	004F, 00E5, 017B, 0211
		2)	82, 232, 382, 532	0052, 00E8, 017E, 0214
		3)	83, 233, 383, 533	0053, 00E9, 017F, 0215
		4)	86, 236, 386, 536	0056, 00EC, 0182, 0218
		5)	80 ~ 81	0050 ~ 0051
		6)	230 ~ 231	00E6 ~ 00E7
		7)	380 ~ 381	017C ~ 017D
		8)	530 ~ 531	0212 ~ 0213
		1)	70, 220, 370, 520	0046, 00DC, 0172, 0208
		2)	71, 221, 371, 521	0047, 00DD, 0173, 0209
		3)	78, 228, 378, 528	004E, 00E4, 017A, 0210
		4)	72 ~ 73	0048 ~ 0049
		5)	222 ~ 223	00DE ~ 00DF
		6)	372 ~ 373	0174 ~ 0175
		7)	522 ~ 523	020A ~ 020B
		8)	74 ~ 75	004A ~ 004B
		9)	224 ~ 225	00E0 ~ 00E1
		10)	374 ~ 375	0176 ~ 0177
		11)	524 ~ 525	020C ~ 020D
		12)	76 ~ 77	004C ~ 004D
		13)	226 ~ 227	00E2 ~ 00E3
		14)	376 ~ 377	0178 ~ 0179
		15)	526 ~ 527	020E ~ 020F

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址	
		十进制	十六进制
	1)	816, 916, 1016, 1116	0330, 0394, 03F8, 045C
	2)	817, 917, 1017, 1117	0331, 0395, 03F9, 045D
	1)	818 ~ 819	0332 ~ 0333
	6)	918 ~ 919	0396 ~ 0397
		1018 ~ 1019	03FA ~ 03FB
		1118 ~ 1119	045E ~ 045F
	2)	802 ~ 803	0322 ~ 0323
		902 ~ 903	0386 ~ 0387
		1002 ~ 1003	03EA ~ 03EB
	3)	1102 ~ 1103	044E ~ 044F
		820 ~ 821	0334 ~ 0335
		920 ~ 921	0398 ~ 0399
		1020 ~ 1021	03FC ~ 03FD
	4)	1120 ~ 1121	0460 ~ 0461
		810 ~ 811	032A ~ 032B
		910 ~ 911	038E ~ 038F
		1010 ~ 1011	03F2 ~ 03F3
	5)	1110 ~ 1111	0456 ~ 0457
		812 ~ 813	032C ~ 032D
		912 ~ 913	0390 ~ 0391
	6)	1012 ~ 1013	03F4 ~ 03F5
		1112 ~ 1113	0458 ~ 0459
7)	830, 930, 1030, 1130	033E, 03A2, 0406, 046A	
	831, 931, 1031, 1131	033F, 03A3, 0407, 046B	



屏幕画面	序号	缓冲存储器地址																																																																																						
		十进制	十六进制																																																																																					
<p>QD75M Axis monitor data-2</p> <p>Special start data</p> <table border="1"> <tr><th>Axis</th><th>Instr. code</th><th>Instr. para</th><th>Data No.</th></tr> <tr><td>1</td><td>01</td><td>012</td><td>0123</td></tr> <tr><td>2</td><td>01</td><td>012</td><td>0123</td></tr> <tr><td>3</td><td>01</td><td>012</td><td>0123</td></tr> <tr><td>4</td><td>01</td><td>012</td><td>0123</td></tr> </table> <p>Special start repetition counter</p> <table border="1"> <tr><th>Axis1</th><th>Axis2</th><th>Axis3</th><th>Axis4</th></tr> <tr><td>012</td><td>012</td><td>012</td><td>012</td></tr> </table> <p>Control system repetition counter</p> <table border="1"> <tr><th>Axis1</th><th>Axis2</th><th>Axis3</th><th>Axis4</th></tr> <tr><td>012</td><td>012</td><td>012</td><td>012</td></tr> </table> <p>Data being executed</p> <table border="1"> <tr><th>Axis</th><th>1st data pointer</th><th>Pos. data number</th><th>Block No.</th><th>Previous position</th></tr> <tr><td>1</td><td>012</td><td>0123</td><td>012</td><td>0123</td></tr> <tr><td>2</td><td>012</td><td>0123</td><td>012</td><td>0123</td></tr> <tr><td>3</td><td>012</td><td>0123</td><td>012</td><td>0123</td></tr> <tr><td>4</td><td>012</td><td>0123</td><td>012</td><td>0123</td></tr> </table> <p>1) 4) 5) 2) 6) 7) 3)</p>	Axis	Instr. code	Instr. para	Data No.	1	01	012	0123	2	01	012	0123	3	01	012	0123	4	01	012	0123	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	012	012	012	012	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	012	012	012	012	Axis	1st data pointer	Pos. data number	Block No.	Previous position	1	012	0123	012	0123	2	012	0123	012	0123	3	012	0123	012	0123	4	012	0123	012	0123	1)	827, 927, 1027, 1127	033B, 039F, 0403, 0467																								
	Axis	Instr. code	Instr. para	Data No.																																																																																				
	1	01	012	0123																																																																																				
	2	01	012	0123																																																																																				
	3	01	012	0123																																																																																				
	4	01	012	0123																																																																																				
	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4																																																																																				
	012	012	012	012																																																																																				
	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4																																																																																				
012	012	012	012																																																																																					
Axis	1st data pointer	Pos. data number	Block No.	Previous position																																																																																				
1	012	0123	012	0123																																																																																				
2	012	0123	012	0123																																																																																				
3	012	0123	012	0123																																																																																				
4	012	0123	012	0123																																																																																				
	2)	828, 928, 1028, 1128	033C, 03A0, 0404, 0468																																																																																					
	3)	829, 929, 1029, 1129	033D, 03A1, 0405, 0469																																																																																					
	4)	834, 934, 1034, 1134	0342, 03A6, 040A, 046E																																																																																					
	5)	835, 936, 1036, 1135	0343, 03A8, 040C, 046F																																																																																					
	6)	836, 936, 1036, 1136	0344, 03A8, 040C, 0470																																																																																					
	7)	837, 937, 1037, 1137	0345, 03A9, 040D, 0471																																																																																					
	8)	832, 932, 1032, 1132	0340, 03A4, 0408, 046C																																																																																					
	9)	833, 933, 1033, 1133	0341, 03A5, 0409, 046D																																																																																					
<p>QD75M Axis monitor data-3</p> <table border="1"> <tr><th>Axis</th><th>DPR increment</th><th>Actual present val.</th><th>Error counter val.</th></tr> <tr><td>1</td><td>0123456789</td><td>0123456789</td><td>0123456789</td></tr> <tr><td>2</td><td>0123456789</td><td>0123456789</td><td>0123456789</td></tr> <tr><td>3</td><td>0123456789</td><td>0123456789</td><td>0123456789</td></tr> <tr><td>4</td><td>0123456789</td><td>0123456789</td><td>0123456789</td></tr> </table> <p>Servo parameter</p> <table border="1"> <tr><th>Axis</th><th>(1)</th><th>(2)</th><th>(3)</th><th>(4)</th><th>(5)</th><th>(6)</th><th>(7)</th></tr> <tr><td>1</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td></tr> <tr><td>2</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td></tr> <tr><td>3</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td></tr> <tr><td>4</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td><td>01234</td></tr> </table> <p>(1)Auto tuning (5)Position loop gain(rad/sec) (2)Load inertia ratio (6)Speed loop gain(rad/sec) (3)Position loop gain(rad/sec) (7)Velocity integral compensation(msec) (4)Speed loop gain(rad/sec)</p> <table border="1"> <tr><th>Axis</th><th>Number of motor rotation</th><th>motor current</th></tr> <tr><td>1</td><td>0123456789</td><td>01234</td></tr> <tr><td>2</td><td>0123456789</td><td>01234</td></tr> <tr><td>3</td><td>0123456789</td><td>01234</td></tr> <tr><td>4</td><td>0123456789</td><td>01234</td></tr> </table> <p>Servo amplifier S/N number</p> <table border="1"> <tr><th>Axis</th><th>S/N number</th></tr> <tr><td>1</td><td>01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01</td></tr> <tr><td>2</td><td>01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01</td></tr> <tr><td>3</td><td>01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01</td></tr> <tr><td>4</td><td>01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01</td></tr> </table> <p>Value is character code. (JIS8 Code)</p> <p>1) 4) 2) 5) 3)</p>	Axis	DPR increment	Actual present val.	Error counter val.	1	0123456789	0123456789	0123456789	2	0123456789	0123456789	0123456789	3	0123456789	0123456789	0123456789	4	0123456789	0123456789	0123456789	Axis	(1)	(2)	(3)	(4)	(5)	(6)	(7)	1	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	2	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	3	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	4	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234	Axis	Number of motor rotation	motor current	1	0123456789	01234	2	0123456789	01234	3	0123456789	01234	4	0123456789	01234	Axis	S/N number	1	01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01	2	01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01	3	01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01	4	01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01	1)	848 ~ 849, 948 ~ 949, 1048 ~ 1049, 1148 ~ 1149	0350 ~ 0351, 03B4 ~ 03B5, 0418 ~ 0419, 047C ~ 047D
	Axis	DPR increment	Actual present val.	Error counter val.																																																																																				
	1	0123456789	0123456789	0123456789																																																																																				
	2	0123456789	0123456789	0123456789																																																																																				
	3	0123456789	0123456789	0123456789																																																																																				
	4	0123456789	0123456789	0123456789																																																																																				
	Axis	(1)	(2)	(3)	(4)	(5)	(6)	(7)																																																																																
	1	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234																																																																																
	2	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234																																																																																
	3	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234																																																																																
	4	01234	01234	01234	01234	01234	01234	01234																																																																																
	Axis	Number of motor rotation	motor current																																																																																					
	1	0123456789	01234																																																																																					
	2	0123456789	01234																																																																																					
	3	0123456789	01234																																																																																					
	4	0123456789	01234																																																																																					
	Axis	S/N number																																																																																						
	1	01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01																																																																																						
	2	01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01																																																																																						
	3	01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01																																																																																						
	4	01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01																																																																																						
		2)	850 ~ 851, 950 ~ 951, 1050 ~ 1051, 1150 ~ 1151	0352 ~ 0353, 03B6 ~ 03B7, 041A ~ 041B, 047E ~ 047F																																																																																				
		3)	852 ~ 853, 952 ~ 953, 1052 ~ 1053, 1152 ~ 1153	0354 ~ 0355, 03B8 ~ 03B9, 041C ~ 041D, 0480 ~ 0481																																																																																				
		4)	854 ~ 855, 954 ~ 955, 1054 ~ 1055, 1154 ~ 1155	0356 ~ 0357, 03BA ~ 03BB, 041E ~ 041F, 0482 ~ 0483																																																																																				
		5)	856, 956, 1056, 1156	0358, 03BC, 0420, 0484																																																																																				
		6)	857, 957, 1057, 1157	0359, 03BD, 0421, 0485																																																																																				
			858, 958, 1058, 1158	035A, 03BE, 0422, 0486																																																																																				
	859, 959, 1059, 1159		035B, 03BF, 0423, 0487																																																																																					
	860, 960, 1060, 1160		035C, 03C0, 0424, 0488																																																																																					
	861, 961, 1061, 1161		035D, 03C1, 0425, 0489																																																																																					
	862, 962, 1062, 1162		035E, 03C2, 0426, 048A																																																																																					
	7)	863, 963, 1063, 1163	035F, 03C2, 0427, 048B																																																																																					
		864 ~ 869, 964 ~ 969, 1064 ~ 1069, 1164 ~ 1169	0360 ~ 0365, 03C4 ~ 03C9, 0428 ~ 042D, 048C ~ 0491																																																																																					

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址																																																																																										
		十进制	十六进制																																																																																									
<p>QD75M Axis monitor data-4</p> <p>Parameter error No. (BIT 0:OK 1:ERROR)</p> <table border="1"> <tr> <th>Axis1</th> <th>Axis2</th> </tr> <tr> <td>0110110110110110</td> <td>0110110110110110</td> </tr> <tr> <td>0110110110110110</td> <td>0110110110110110</td> </tr> <tr> <td>0110110110110110</td> <td>0110110110110110</td> </tr> <tr> <td>0110110110110110</td> <td>0110110110110110</td> </tr> <tr> <td>0110110110110110</td> <td>0110110110110110</td> </tr> </table> <p>[Servo status]</p> <table border="1"> <tr> <th>Item</th> <th>Axis1</th> <th>Axis2</th> <th>Axis3</th> <th>Axis4</th> </tr> <tr> <td>Ready ON</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> </tr> <tr> <td>Servo ON</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> </tr> <tr> <td>Zero point passed</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> </tr> <tr> <td>In-position</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> </tr> <tr> <td>Zero speed</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> </tr> <tr> <td>Torque limit</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> </tr> <tr> <td>Servo alarm</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> </tr> <tr> <td>Servo warning</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> </tr> </table> <p>Parameter error No. (BIT 0:OK 1:ERROR)</p> <table border="1"> <tr> <th>Axis3</th> <th>Axis4</th> </tr> <tr> <td>0110110110110110</td> <td>0110110110110110</td> </tr> <tr> <td>0110110110110110</td> <td>0110110110110110</td> </tr> <tr> <td>0110110110110110</td> <td>0110110110110110</td> </tr> <tr> <td>0110110110110110</td> <td>0110110110110110</td> </tr> <tr> <td>0110110110110110</td> <td>0110110110110110</td> </tr> </table> <p>[Item]</p> <table border="1"> <tr> <th>Item</th> <th>Axis1</th> <th>Axis2</th> <th>Axis3</th> <th>Axis4</th> </tr> <tr> <td>Regenerative load ratio</td> <td>012</td> <td>012</td> <td>012</td> <td>012</td> </tr> <tr> <td>Actual load ratio</td> <td>012</td> <td>012</td> <td>012</td> <td>012</td> </tr> <tr> <td>Peak load ratio</td> <td>012</td> <td>012</td> <td>012</td> <td>012</td> </tr> </table>	Axis1	Axis2	0110110110110110	0110110110110110	0110110110110110	0110110110110110	0110110110110110	0110110110110110	0110110110110110	0110110110110110	0110110110110110	0110110110110110	Item	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	Ready ON	●	●	●	●	Servo ON	●	●	●	●	Zero point passed	●	●	●	●	In-position	●	●	●	●	Zero speed	●	●	●	●	Torque limit	●	●	●	●	Servo alarm	●	●	●	●	Servo warning	●	●	●	●	Axis3	Axis4	0110110110110110	0110110110110110	0110110110110110	0110110110110110	0110110110110110	0110110110110110	0110110110110110	0110110110110110	0110110110110110	0110110110110110	Item	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	Regenerative load ratio	012	012	012	012	Actual load ratio	012	012	012	012	Peak load ratio	012	012	012	012	1)	870, 970, 1070, 1170	0366, 03CA, 042E, 0492
	Axis1	Axis2																																																																																										
	0110110110110110	0110110110110110																																																																																										
	0110110110110110	0110110110110110																																																																																										
	0110110110110110	0110110110110110																																																																																										
	0110110110110110	0110110110110110																																																																																										
	0110110110110110	0110110110110110																																																																																										
	Item	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4																																																																																							
	Ready ON	●	●	●	●																																																																																							
	Servo ON	●	●	●	●																																																																																							
	Zero point passed	●	●	●	●																																																																																							
	In-position	●	●	●	●																																																																																							
	Zero speed	●	●	●	●																																																																																							
	Torque limit	●	●	●	●																																																																																							
	Servo alarm	●	●	●	●																																																																																							
Servo warning	●	●	●	●																																																																																								
Axis3	Axis4																																																																																											
0110110110110110	0110110110110110																																																																																											
0110110110110110	0110110110110110																																																																																											
0110110110110110	0110110110110110																																																																																											
0110110110110110	0110110110110110																																																																																											
0110110110110110	0110110110110110																																																																																											
Item	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4																																																																																								
Regenerative load ratio	012	012	012	012																																																																																								
Actual load ratio	012	012	012	012																																																																																								
Peak load ratio	012	012	012	012																																																																																								
		871, 971, 1071, 1171	0367, 03CB, 042F, 0493																																																																																									
		872, 972, 1072, 1172	0368, 03CC, 0430, 0494																																																																																									
		873, 973, 1073, 1173	0369, 03CD, 0431, 0495																																																																																									
		874, 974, 1074, 1174	036A, 03CE, 0432, 0496																																																																																									
	2)	877, 977, 1077, 1177	036D, 03D1, 0435, 0499																																																																																									
	3)	878, 978, 1078, 1178	036E, 03D2, 0436, 049A																																																																																									
	4)	879, 979, 1079, 1179	036F, 03D3, 0437, 049B																																																																																									
	5)	880, 980, 1080, 1180	0370, 03D4, 0438, 049C																																																																																									
<p>QD75M OPR</p> <p>Axis Travel after MFO ON</p> <table border="1"> <tr> <td>1</td> <td>01234567890</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>01234567890</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>01234567890</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>01234567890</td> </tr> </table> <p>(<math>\mu\text{m}:\ast 10^3</math>) (inch:<math>\ast 10^4</math>) (degree:<math>\ast 10^3</math>) (pulse:<math>\ast 1</math>)</p> <p>Torque limit stored value</p> <table border="1"> <tr> <th>Axis</th> <th>Near point</th> <th>Upper limit</th> <th>Lower limit</th> </tr> <tr> <td>1</td> <td>012 (%)</td> <td>●</td> <td>●</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>012 (%)</td> <td>●</td> <td>●</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>012 (%)</td> <td>●</td> <td>●</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>012 (%)</td> <td>●</td> <td>●</td> </tr> </table>	1	01234567890	2	01234567890	3	01234567890	4	01234567890	Axis	Near point	Upper limit	Lower limit	1	012 (%)	●	●	2	012 (%)	●	●	3	012 (%)	●	●	4	012 (%)	●	●	1)	824 ~ 825 924 ~ 925 1024 ~ 1025 1124 ~ 1125	0338 ~ 0339 039C ~ 039D 0400 ~ 0401 0464 ~ 0465																																																													
	1	01234567890																																																																																										
	2	01234567890																																																																																										
	3	01234567890																																																																																										
	4	01234567890																																																																																										
	Axis	Near point	Upper limit	Lower limit																																																																																								
	1	012 (%)	●	●																																																																																								
	2	012 (%)	●	●																																																																																								
	3	012 (%)	●	●																																																																																								
	4	012 (%)	●	●																																																																																								
	2)	826, 926, 1026, 1126	033A, 039E, 0402, 0466																																																																																									
	3)	816, 916, 1016, 1116	0330, 0394, 03F8, 045C																																																																																									
	4)																																																																																											
	5)																																																																																											
<p>QD75M Speed-position control</p> <p>SPSC positioning amount</p> <table border="1"> <tr> <th>Axis</th> <th>Value</th> </tr> <tr> <td>Axis1</td> <td>01234567890</td> </tr> <tr> <td>Axis2</td> <td>01234567890</td> </tr> <tr> <td>Axis3</td> <td>01234567890</td> </tr> <tr> <td>Axis4</td> <td>01234567890</td> </tr> </table> <p>(<math>\mu\text{m}:\ast 10^3</math>) (degree:<math>\ast 10^3</math>) (inch:<math>\ast 10^4</math>) (pulse:<math>\ast 1</math>)</p> <p>SPSC movement amount change register</p> <table border="1"> <tr> <th>Axis</th> <th>Value</th> </tr> <tr> <td>Axis1</td> <td>0123456789</td> </tr> <tr> <td>Axis2</td> <td>0123456789</td> </tr> <tr> <td>Axis3</td> <td>0123456789</td> </tr> <tr> <td>Axis4</td> <td>0123456789</td> </tr> </table> <p>Setting range: 0 to 2147483647 (<math>\mu\text{m}:\ast 10^3</math>) (inch:<math>\ast 10^4</math>) (degree:<math>\ast 10^3</math>) (pulse:<math>\ast 1</math>)</p> <p>[Item]</p> <table border="1"> <tr> <th>Item</th> <th>Axis1</th> <th>Axis2</th> <th>Axis3</th> <th>Axis4</th> </tr> <tr> <td>Speed-position switching latch</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> </tr> <tr> <td>In speed control</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> </tr> <tr> <td>Speed-position switching enable</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> </table>	Axis	Value	Axis1	01234567890	Axis2	01234567890	Axis3	01234567890	Axis4	01234567890	Axis	Value	Axis1	0123456789	Axis2	0123456789	Axis3	0123456789	Axis4	0123456789	Item	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4	Speed-position switching latch	●	●	●	●	In speed control	●	●	●	●	Speed-position switching enable	0	0	0	0	1)	814 ~ 815 914 ~ 915 1014 ~ 1015 1114 ~ 1115	032E ~ 032F 0392 ~ 0393 03F6 ~ 03F7 045A ~ 045B																																																	
	Axis	Value																																																																																										
	Axis1	01234567890																																																																																										
	Axis2	01234567890																																																																																										
	Axis3	01234567890																																																																																										
	Axis4	01234567890																																																																																										
	Axis	Value																																																																																										
	Axis1	0123456789																																																																																										
	Axis2	0123456789																																																																																										
	Axis3	0123456789																																																																																										
	Axis4	0123456789																																																																																										
	Item	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4																																																																																							
	Speed-position switching latch	●	●	●	●																																																																																							
	In speed control	●	●	●	●																																																																																							
	Speed-position switching enable	0	0	0	0																																																																																							
	2)	1526 ~ 1527 1626 ~ 1627 1726 ~ 1727 1826 ~ 1827	05F6 ~ 05F7 065A ~ 065B 06BE ~ 06BF 0722 ~ 0723																																																																																									
	3)	817, 917, 1017, 1117	0331, 0395, 03F9, 045D																																																																																									
	4)	817, 917, 1017, 1117	0331, 0395, 03F9, 045D																																																																																									
	5)	1528, 1628, 1728, 1828	05F8, 065C, 06C0, 0724																																																																																									

屏幕画面	序号	缓冲存储器地址			
		十进制	十六进制		
<p>1) </p>	1)	1530 ~ 1531	05FA ~ 05FB		
		1630 ~ 1631	065E ~ 065F		
		1730 ~ 1731	06C2 ~ 06C3		
		1830 ~ 1831	0726 ~ 0727		
<p>2) </p>	2)	817, 917, 1017, 1117	0331, 0395, 03F9, 045D		
		817, 917, 1017, 1117	0331, 0395, 03F9, 045D		
		1532, 1632, 1732, 1832	05FC, 0660, 06C4, 0728		
		---	---		
<p>1) </p> <p>2) </p>	1)	1506 ~ 1507	05E2 ~ 05E3		
		1606 ~ 1607	0646 ~ 0647		
		1706 ~ 1707	06AA ~ 06AB		
		1806 ~ 1807	070E ~ 070F		
	2)	2)	1514 ~ 1515	05EA ~ 05EB	
			1614 ~ 1615	064E ~ 064F	
			1714 ~ 1715	06B2 ~ 06B3	
			1814 ~ 1815	0716 ~ 0717	
	3)	3)	1513, 1613, 1713, 1813	05E9, 064D, 06B1, 0715	
			1544, 1644, 1744, 1844	0608, 066C, 06D0, 0734	
		4)	4)	1545, 1645, 1745, 1845	0609, 066D, 06D1, 0735
				1546, 1646, 1746, 1846	060A, 066E, 06D2, 0736
		7)	7)	1547, 1647, 1747, 1847	060B, 066F, 06D3, 0737
				1505, 1605, 1705, 1805	05E1, 0645, 06A9, 070D

屏幕画面		序号	缓冲存储器地址	
			十进制	十六进制
		1)	1500, 1600, 1700, 1800	05DC, 0640, 06A4, 0708
		2)	1501, 1601, 1701, 1801	05DD, 0641, 06A5, 0709
		3)	1502, 1602, 1702, 1802	05DE, 0642, 06A6, 070A
		4)	1503, 1603, 1703, 1803	05DF, 0643, 06A7, 070B
		5)	1504, 1604, 1704, 1804	05E0, 0644, 06A8, 070C
		6)	1512, 1612, 1712, 1812	05E8, 064C, 06B0, 0714
		7)	1516, 1616, 1716, 1816	05EC, 0650, 06B4, 0718
		8)	1508 ~ 1509	05E4 ~ 05E5
			1608 ~ 1609	0648 ~ 0649
			1708 ~ 1709	06AC ~ 06AD
			1808 ~ 1809	0710 ~ 0711
		9)	1510 ~ 1511	05E6 ~ 05E7
			1610 ~ 1611	064A ~ 064B
			1710 ~ 1711	06AE ~ 06AF
10)	1520, 1620, 1720, 1820	05F0, 0654, 06B8, 071C		
	1521, 1621, 1721, 1821	05F1, 0655, 06B9, 071D		
12)	1522 ~ 1523	05F2 ~ 05F3		
	1622 ~ 1623	0656 ~ 0657		
	1722 ~ 1723	06BA ~ 06BB		
13)	1524, 1624, 1724, 1824	05F4, 0658, 06BC, 0720		
	1525, 1625, 1725, 1825	05F5, 0659, 06BD, 0721		
1)	1538, 1638, 1738, 1838	0602, 0666, 06CA, 072E		
	2)	1548, 1648, 1748, 1848	060C, 0670, 06D4, 0738	
3)	1549, 1649, 1749, 1849	060D, 0671, 06D5, 0739		
	4)	1550, 1650, 1750, 1850	060E, 0672, 06D6, 073A	
5)	1540, 1640, 1740, 1840, 1541, 1641, 1741, 1841, 1542, 1642, 1742, 1842, 1543, 1643, 1743, 1843	0604, 0668, 06CC, 0730, 0605, 0669, 06CD, 0731, 0606, 066A, 06CE, 0732, 0607, 066B, 06CF, 0733		

画面画面 ge	序号	缓冲存储器地址																																																																																																																									
		十进制	十六进制																																																																																																																								
<p>QD75M Axis control data-4</p> <table border="1"> <tr> <th colspan="4">Inching movement amount</th> <th colspan="4">Target position change value (Address)</th> </tr> <tr> <td>Axis1</td><td>01234</td><td>Axis2</td><td>01234</td> <td>Axis1</td><td>0123456789</td><td>Axis2</td><td>0123456789</td> </tr> <tr> <td>Axis3</td><td>01234</td><td>Axis4</td><td>01234</td> <td>Axis3</td><td>0123456789</td><td>Axis4</td><td>0123456789</td> </tr> <tr> <td colspan="4">Setting range 1 to 65535 (μm):*10<sup>-4</sup> [inch]:*10<sup>-4</sup> (degree):*10<sup>-4</sup> [pulse]:*1 0:JOG operation</td> <td colspan="4">Setting range ABS-INC -2147483648 to 2147483647 (μm):*10<sup>-4</sup> (inch):*10<sup>-4</sup> (degree):*10<sup>-4</sup> (pulse):*1 (*ABS 0to35999999(degree):*10<sup>-4</sup>)</td> </tr> </table> <table border="1"> <tr> <th colspan="4">JOG speed</th> <th colspan="4">Target position change value (Speed)</th> </tr> <tr> <td>Axis1</td><td>0123456789</td><td>Axis2</td><td>0123456789</td> <td>Axis1</td><td>0123456789</td><td>Axis2</td><td>0123456789</td> </tr> <tr> <td>Axis3</td><td>0123456789</td><td>Axis4</td><td>0123456789</td> <td>Axis3</td><td>0123456789</td><td>Axis4</td><td>0123456789</td> </tr> <tr> <td colspan="4">Setting range 0 to 2000000000 (mm/min):*10<sup>-2</sup> (inch/min):*10<sup>-4</sup> (degree/min):*10<sup>-3</sup> 0 to 100000000(pulse/sec):*1</td> <td colspan="4">Setting range 0 to 2000000000 (mm/min):*10<sup>-2</sup> (inch/min):*10<sup>-4</sup> (degree/min):*10<sup>-3</sup> 0 to 100000000 (pulse/sec):*1</td> </tr> </table>	Inching movement amount				Target position change value (Address)				Axis1	01234	Axis2	01234	Axis1	0123456789	Axis2	0123456789	Axis3	01234	Axis4	01234	Axis3	0123456789	Axis4	0123456789	Setting range 1 to 65535 (μm):*10 <sup>-4</sup> [inch]:*10 <sup>-4</sup> (degree):*10 <sup>-4</sup> [pulse]:*1 0:JOG operation				Setting range ABS-INC -2147483648 to 2147483647 (μm):*10 <sup>-4</sup> (inch):*10 <sup>-4</sup> (degree):*10 <sup>-4</sup> (pulse):*1 (*ABS 0to35999999(degree):*10 <sup>-4</sup> )				JOG speed				Target position change value (Speed)				Axis1	0123456789	Axis2	0123456789	Axis1	0123456789	Axis2	0123456789	Axis3	0123456789	Axis4	0123456789	Axis3	0123456789	Axis4	0123456789	Setting range 0 to 2000000000 (mm/min):*10 <sup>-2</sup> (inch/min):*10 <sup>-4</sup> (degree/min):*10 <sup>-3</sup> 0 to 100000000(pulse/sec):*1				Setting range 0 to 2000000000 (mm/min):*10 <sup>-2</sup> (inch/min):*10 <sup>-4</sup> (degree/min):*10 <sup>-3</sup> 0 to 100000000 (pulse/sec):*1				1)	1517, 1617, 1717, 1817	05ED, 0651, 06B5, 0719																																																								
	Inching movement amount				Target position change value (Address)																																																																																																																						
	Axis1	01234	Axis2	01234	Axis1	0123456789	Axis2	0123456789																																																																																																																			
	Axis3	01234	Axis4	01234	Axis3	0123456789	Axis4	0123456789																																																																																																																			
	Setting range 1 to 65535 (μm):*10 <sup>-4</sup> [inch]:*10 <sup>-4</sup> (degree):*10 <sup>-4</sup> [pulse]:*1 0:JOG operation				Setting range ABS-INC -2147483648 to 2147483647 (μm):*10 <sup>-4</sup> (inch):*10 <sup>-4</sup> (degree):*10 <sup>-4</sup> (pulse):*1 (*ABS 0to35999999(degree):*10 <sup>-4</sup> )																																																																																																																						
	JOG speed				Target position change value (Speed)																																																																																																																						
	Axis1	0123456789	Axis2	0123456789	Axis1	0123456789	Axis2	0123456789																																																																																																																			
	Axis3	0123456789	Axis4	0123456789	Axis3	0123456789	Axis4	0123456789																																																																																																																			
	Setting range 0 to 2000000000 (mm/min):*10 <sup>-2</sup> (inch/min):*10 <sup>-4</sup> (degree/min):*10 <sup>-3</sup> 0 to 100000000(pulse/sec):*1				Setting range 0 to 2000000000 (mm/min):*10 <sup>-2</sup> (inch/min):*10 <sup>-4</sup> (degree/min):*10 <sup>-3</sup> 0 to 100000000 (pulse/sec):*1																																																																																																																						
	1)	2)	1518 ~ 1519	05EE ~ 05EF																																																																																																																							
		3)	1618 ~ 1619	0652 ~ 0653																																																																																																																							
			1718 ~ 1719	06B6 ~ 06B7																																																																																																																							
			1818 ~ 1819	071A ~ 071B																																																																																																																							
			1534 ~ 1535	05FE ~ 05FF																																																																																																																							
		4)	1634 ~ 1635	0662 ~ 0663																																																																																																																							
			1734 ~ 1735	06C6 ~ 06C7																																																																																																																							
1834 ~ 1835			072A ~ 072B																																																																																																																								
1536 ~ 1537	0600 ~ 0601																																																																																																																										
4)	1636 ~ 1637	0664 ~ 0665																																																																																																																									
	1736 ~ 1737	06C8 ~ 06C9																																																																																																																									
	1836 ~ 1837	072C ~ 072D																																																																																																																									
	1212 ~ 1292	04BC ~ 050C																																																																																																																									
<p>QD75M Start History</p> <table border="1"> <tr> <th colspan="6">Start History (0 to 7)</th> </tr> <tr> <th>No.</th><th>Axis</th><th>Start</th><th>Kind</th><th>Time</th><th>Judge</th> </tr> <tr><td>0</td><td>01</td><td>Re</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>1</td><td>01</td><td>Re</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>2</td><td>01</td><td>Re</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>3</td><td>01</td><td>Re</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>4</td><td>01</td><td>Re</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>5</td><td>01</td><td>Re</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>6</td><td>01</td><td>Re</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>7</td><td>01</td><td>Re</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> </table> <table border="1"> <tr> <th colspan="6">Start History (8 to 15)</th> </tr> <tr> <th>No.</th><th>Axis</th><th>Start</th><th>Kind</th><th>Time</th><th>Judge</th> </tr> <tr><td>8</td><td>01</td><td>Re</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>9</td><td>01</td><td>Re</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>10</td><td>01</td><td>Re</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>11</td><td>01</td><td>Re</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>12</td><td>01</td><td>Re</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>13</td><td>01</td><td>Re</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>14</td><td>01</td><td>Re</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> <tr><td>15</td><td>01</td><td>Re</td><td>0123</td><td>00:00:00.00</td><td>012</td></tr> </table>	Start History (0 to 7)						No.	Axis	Start	Kind	Time	Judge	0	01	Re	0123	00:00:00.00	012	1	01	Re	0123	00:00:00.00	012	2	01	Re	0123	00:00:00.00	012	3	01	Re	0123	00:00:00.00	012	4	01	Re	0123	00:00:00.00	012	5	01	Re	0123	00:00:00.00	012	6	01	Re	0123	00:00:00.00	012	7	01	Re	0123	00:00:00.00	012	Start History (8 to 15)						No.	Axis	Start	Kind	Time	Judge	8	01	Re	0123	00:00:00.00	012	9	01	Re	0123	00:00:00.00	012	10	01	Re	0123	00:00:00.00	012	11	01	Re	0123	00:00:00.00	012	12	01	Re	0123	00:00:00.00	012	13	01	Re	0123	00:00:00.00	012	14	01	Re	0123	00:00:00.00	012	15	01	Re	0123	00:00:00.00	012	1)	1293 ~ 1356	050D ~ 054C
	Start History (0 to 7)																																																																																																																										
	No.	Axis	Start	Kind	Time	Judge																																																																																																																					
	0	01	Re	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																					
	1	01	Re	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																					
	2	01	Re	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																					
	3	01	Re	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																					
	4	01	Re	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																					
	5	01	Re	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																					
	6	01	Re	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																					
	7	01	Re	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																					
	Start History (8 to 15)																																																																																																																										
	No.	Axis	Start	Kind	Time	Judge																																																																																																																					
	8	01	Re	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																					
	9	01	Re	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																					
	10	01	Re	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																					
11	01	Re	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																						
12	01	Re	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																						
13	01	Re	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																						
14	01	Re	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																						
15	01	Re	0123	00:00:00.00	012																																																																																																																						
1)	2)	1358 ~ 1421	054E ~ 058D																																																																																																																								
	2)	1293 ~ 1356	050D ~ 054C																																																																																																																								
		1358 ~ 1421	054E ~ 058D																																																																																																																								
		1293 ~ 1356	050D ~ 054C																																																																																																																								
		1358 ~ 1421	054E ~ 058D																																																																																																																								
	1)	2)	1293 ~ 1356	050D ~ 054C																																																																																																																							
			1358 ~ 1421	054E ~ 058D																																																																																																																							
			1293 ~ 1356	050D ~ 054C																																																																																																																							
1358 ~ 1421			054E ~ 058D																																																																																																																								
2)		1293 ~ 1356	050D ~ 054C																																																																																																																								
		1358 ~ 1421	054E ~ 058D																																																																																																																								
		1293 ~ 1356	050D ~ 054C																																																																																																																								
		1358 ~ 1421	054E ~ 058D																																																																																																																								



缓冲存储器地址		序 号	
		十进制	十六进制
<p>QD75M Servo regulation parameter(Part1)</p> <p>1) Position loop gain1 4 - 2000[rad/s] Load inertia *10<sup>-1</sup></p> <p>2) Speed loop gain1 20 - 8000[rad/s] Speed integral compensation1 - 1000[ms]</p> <p>3) Position loop gain2 1 - 1000[rad/s] Feed forward gain 0 - 100[%]</p> <p>4) Speed loop gain2 20 - 20000[rad/s] In-position range E-brake sequence</p> <p>5) Notch filter MON. output</p> <p>6) ch1 Axis1 0 Axis2 0 Axis3 0 Axis4 0</p> <p>7) ch2 Axis1 0 Axis2 0 Axis3 0 Axis4 0</p>		1) 30113, 30213, 30313, 30413	075A1, 07605, 07669, 076CD
<p>5) Axis1 0123 Axis2 0123 Axis3 0123 Axis4 0123</p> <p>6) Axis1 0123 Axis2 0123 Axis3 0123 Axis4 0123</p> <p>7) Axis1 0123 Axis2 0123 Axis3 0123 Axis4 0123</p> <p>8) Axis1 01234 Axis2 01234 Axis3 01234 Axis4 01234</p> <p>9) Ax.1 01234 Ax.2 01234 Ax.3 01234 Ax.4 01234</p> <p>10) Notch filter depth</p>		2) 30114, 30214, 30314, 30414	075A2, 07606, 0766A, 076CE
<p>MON. output</p> <p>0: No relation to servo motor speed. 1: Output in any statuses when the motor speed is less than Zero speed.</p>		3) 30115, 30215, 30315, 30415	075A3, 07607, 0766B, 076CF
<p>MON. output</p> <p>0: Invalid 1: Valid</p>		4) 30116, 30216, 30316, 30416	075A4, 07608, 0766C, 076D0
<p>MON. output</p> <p>0: Automatic control 1: Manual</p>		5) 30112, 30212, 30312, 30412	075A0, 07604, 07668, 076CC
<p>MON. output</p> <p>0: Invalid 1: Valid 2: Maintenance</p>		6) 30117, 30217, 30317, 30417	075A5, 07609, 0766D, 076D1
<p>MON. output</p> <p>0: Normal 1: Very sensitive</p>		7) 30119, 30219, 30319, 30419	075A7, 0760B, 0766F, 076D3
<p>MON. output</p> <p>0: Invalid 1: Valid</p>		8) 30120, 30220, 30320, 30420	075A8, 0760C, 07670, 076D4
<p>MON. output</p> <p>0: Invalid 1: Valid</p>		9) 30121, 30221, 30321, 30421	075A9, 0760D, 07671, 076D5
<p>MON. output</p> <p>0: Invalid 1: Valid</p>		10) 30118, 30218, 30318, 30418	075A6, 0760A, 0766E, 076D2
<p>MON. output</p> <p>0: Invalid 1: Valid</p>		11) 30122, 30222, 30322, 30422	075AA, 0760E, 07672, 076D6
<p>QD75M Servo regulation parameter(Part2)</p> <p>1) Servo forced stop Electro magnetic brake interlock output</p> <p>2) Low acoustic noise mode</p> <p>3) Serial encoder cable</p> <p>4) Slight vibration suppression control Low pass filter</p> <p>5) Motor-less operation Adaptive vibration control</p> <p>Adaptive vibration control sensitivity</p>		1) 30123, 30223, 30323, 30423	075AB, 0760F, 07673, 076D7
<p>Adaptive vibration control</p> <p>0: Invalid 1: Valid 2: Maintenance</p>		4) 30124, 30224, 30324, 30424	075AC, 07610, 07674, 076D8
<p>Adaptive vibration control sensitivity</p> <p>0: Normal 1: Very sensitive</p>		7) 30125, 30225, 30325, 30425	075AD, 07611, 07675, 076D9

屏幕画面		序号	缓冲存储器地址	
			十进制	十六进制
<p>QD75M Servo extended parameter(Part1)</p> <p>Analog monitor offset -9999 - 9999</p> <p>Analog monitor 1 Axis1 01234 Axis2 01234 offset Axis3 01234 Axis4 01234</p> <p>Analog monitor 2 Axis1 01234 Axis2 01234 offset Axis3 01234 Axis4 01234</p> <p>Alarm data sampling time 0:1.77[ms] 1:3.55[ms] 2:7.11[ms] 3:14.22[ms] 4:28.44[ms] Axis1 0 Axis2 0 Axis3 0 Axis4 0</p> <p>Pre-alarm data 0:Speed 1:Torque 2:Speed 3:Torque 4:Command current output 5:Command F delta T 6:Droop pulses1/1 7:Droop pulses1/4 8:Droop pulses1/16 9:Droop pulses1/32 A:Droop pulses1/64 data 1 Axis1 0 Axis2 0 Axis3 0 Axis4 0 data 2 Axis1 0 Axis2 0 Axis3 0 Axis4 0</p>	<p>Zero speed 0 - 10000[r/min] Axis1 01234 Axis2 01234 Axis3 01234 Axis4 01234</p> <p>Error excessive alarm level 1 - 1000[KpIs], 0.1 - 100.0[rev] (MR-J2S-B) Axis1 0123 Axis2 0123 Axis3 0123 Axis4 0123</p> <p>PI-PID control switch-over 0:Invalid 1:Droop-based switching is valid in position control 2:PID control is always valid Axis1 0 Axis2 0 Axis3 0 Axis4 0</p> <p>Servo retrieve character 0:Japanese 1:English Axis1 0 Axis2 0 Axis3 0 Axis4 0</p>	1)	30127, 30227, 30327, 30427	075AF, 07613 07677, 076DB
		2)	30128, 30228, 30328, 30428	075B0, 07614 07678, 076DC
		3)	30129, 30229,	075B1, 07615
		4)	30329, 30429	07679, 076DD
		5)	30130, 30230, 30330, 30430	075B2, 07616 0767A, 076DE
		6)	30131, 30231, 30331, 30431	075B3, 07617 0767B, 076DF
		7)	30132, 30232,	075B4, 07618
		8)	30332, 30432	0767C, 076E0
<p>QD75M Servo extended parameter(Part2)</p> <p>Serial communication baudrate 0: 9600 [bps] 1:19200 [bps] 2:38400 [bps] 3:57600 [bps] Axis1 0 Axis2 0 Axis3 0 Axis4 0</p> <p>Serial communication response delay 0:Invalid 1:Valid Axis1 0 Axis2 0 Axis3 0 Axis4 0</p> <p>Encoder output pulse setting 0:Output pulse setting 1:Division ratio setting Axis1 0 Axis2 0 Axis3 0 Axis4 0</p>	<p>PI-PID control switch-over 0 - 50000[PLS] Ax.1 01234 Ax.2 01234 Ax.3 01234 Ax.4 01234</p> <p>Speed differential compensation 0 - 1000 Ax.1 0123 Ax.2 0123 Ax.3 0123 Ax.4 0123</p> <p>Encoder output pulses 0 - 65535 Ax.1 01234 Ax.2 01234 Ax.3 01234 Ax.4 01234</p>	1)	30133, 30233,	075B5, 07619
		2)	30333, 30433	0767D, 076E1
		3)	30134, 30234,	075B6, 0761A
		4)	30334, 30434	0767E, 076E2
		5)	30136, 30236, 30336, 30436	075B8, 0761C 07680, 076E4
		6)	30138, 30238, 30338, 30438	075BA, 0761E 07682, 076E6



序号	缓冲存储器地址	
	十进制	十六进制
1)	30143, 30243, 30343, 30443	075BF, 07623 07687, 076EB
2)	30144, 30244, 30344, 30444	075C0, 07624 07688, 076EC
3)	30145, 30245, 30345, 30445	075C1, 07605 07689, 076ED
4)	30149, 30249, 30349, 30449	075C5, 07629 0768D, 076F1
5)	30150, 30250, 30350, 30450	075C6, 0762A 0768E, 076F2
6)	30151, 30251, 30351, 30451	075C7, 0762B 0768F, 076F3
7)	30152, 30252, 30352, 30452	075C8, 0762C 07690, 076F4
8)	30153, 30253, 30353, 30453	075C9, 0762D 07691, 076F5
9)	30154, 30254, 30354, 30454	075CA, 0762E 07692, 076F5
10)	30155, 30255, 30355, 30455	075CB, 0762F 07693, 076F6
11)	30160, 30260, 30360, 30460	075D0, 07634 07698, 076FC
12)	30161, 30261, 30361, 30461	075D1, 07635 07699, 076FD

1) Slight vibration control selection 1	Position loop gain 2 changing ratio
2) Slight vibration control selection 2	Speed loop gain 2 changing ratio
3) Voltage compensation	VEL.INTGRL.COMPS.gain 2 changing ratio
4) Gain changing selection	Encoder output pulses direction
5) Gain changing condition	Notch filter
6) Gain changing time constant	Notch depth
7) Load moment of inertia ratio	



第 13 章 I/O 模块监视屏幕操作

这部分解释当监视输入或输出模块时,如何在特殊监视功能模块中操作各种屏幕。

13.1 指定被监视模块

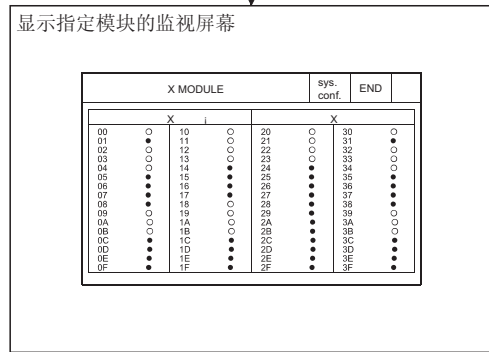
以下说明如何开始监视可选的特殊输入或输出模块。

[操作步骤]

显示系统配置屏幕 ..... 见12.1.1节

指定要监视的模块 (触摸该模块的显示位置)

- (1) 在已安装在想对应基本单元的模块中,指定模块的“输入”或“输出”。  
关于指定特殊功能模块,请参照12.1.3节。
- (2) 关于确认显示内容及后续操作信息,请见13.2节。  
\* 测试不能在输入或输出模块中进行。

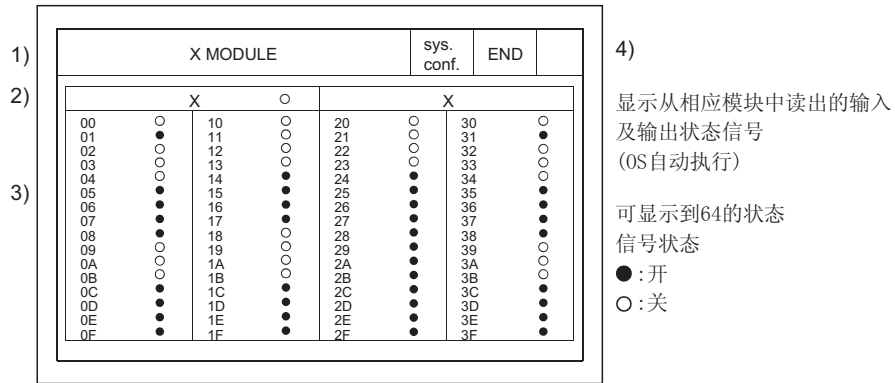


到13.2节

13.2 监视屏幕构成及按键功能

本节通过指定在系统配置屏幕上的输入模块, 描述显示的监视屏幕配置, 及解释显示在屏幕上的按键功能。

(1) 显示 (对输入模块)



1)	显示目标模块类型(输入或输出模块)。
2)	显示被监视的信号名称(X 或 Y)。
3)	显示输入或输出信号状态及代号。
4)	显示在操作监视屏幕(2)出现的按键 (触摸输入)。

(2) 按键功能

下表说明在监视屏幕操作出现的按键功能。

按键	功能
END	监视结束; 返回特殊模块监视功能开始的屏幕。
sys. conf.	当前监视结束; 返回系统配置屏幕。

## 第 14 章 出错显示及特殊模块监视处理

下表说明当操作特殊模块监视时可能显示的错误信息及处理方法。

错误信息	说明	处理方法
无法通讯	可能没有与 PLC CPU 建立通讯。	(1) 再操作一遍，按“重试”。当再操作一遍后，错误信息消失，监视自动恢复，因此，不须处理。如果监视作用不能长时间恢复，检查下列情况： 1) PLC CPU 与 GOT 之间的连接（没有连接或连接电缆被切断）。 2) PLC CPU 出错了么？ 等等。

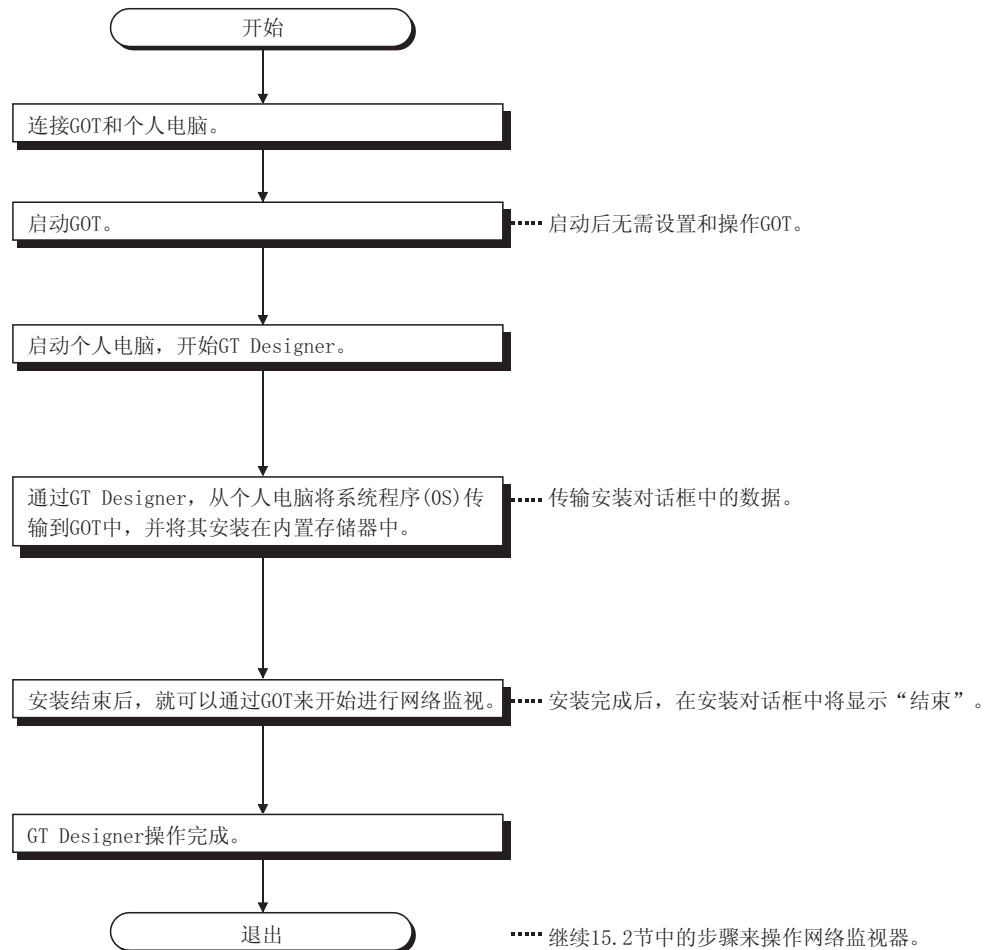


## 第 15 章 网络监视功能操作

本章说明如何进行网络监视功能操作。

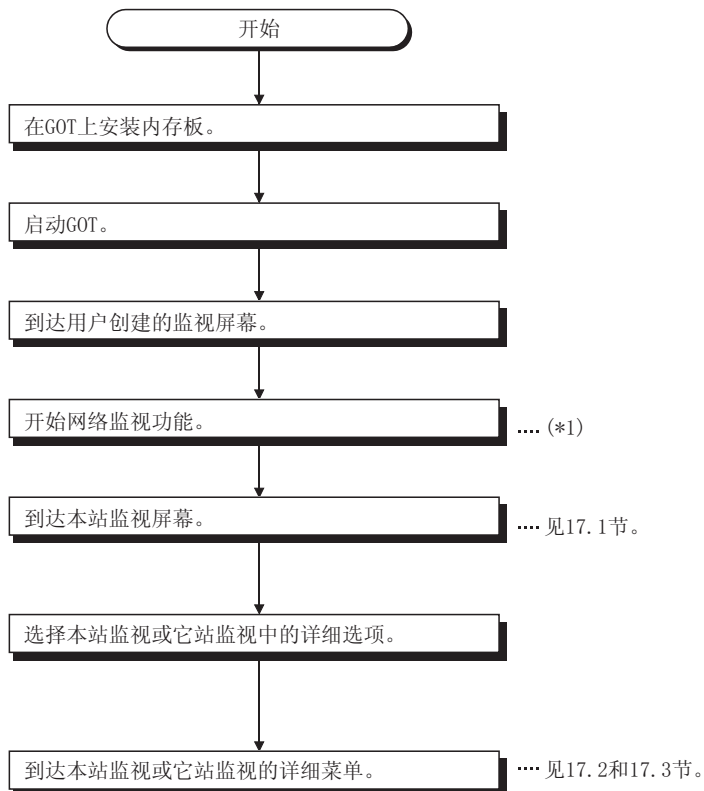
## 15.1 网络监视功能启动步骤

以下流程图略述如何利用 PC 机在 GOT 内存中为网络监视功能传输及安装操作系统 (OS)。详细的屏幕显示及键盘操作信息, 见 GT Designer 在线帮助。



## 15.2 从用户创建的监视屏幕启动网络监视功能步骤

以下流程图略述为网络监视功能服务的操作系统（OS）安装在 GOT 内置存储器后, 如何启动网络监视功能。



\*1 触摸分布在网络监视功能中的键  
(在GT Designer触摸切换扩展功能中)。  
在可用菜单屏幕中, 触摸 **NET.MON**,  
启动网络监视功能。







第 17 章 使用网络监视屏幕

本章说明当执行网络监视功能时如何使用不同的监视屏幕。

17.1 本站监视

本节说明监视屏幕结构及执行本站监视的一般操作方法。

17.1.1 显示内容及按键功能：本站监视

本小节说明本站监视屏幕及屏幕上的按键功能,这些按键在执行网络监视功能时被显示和使用。

(1) 显示内容

当使用 A985/97*/960GOT 时	当使用 A95*/956WGOT 时
	<p>显示内容与 A985/97*/960GOT 相同。</p> <p>按  按钮改变显示 (显示例子)</p>

序号	显示内容
1)	<p>(1) 本站操作方式说明：在线, 离线, 环路测试。</p> <p>(2) 下一环路 (主环路) 状态说明：OK, NG。</p> <p>(3) R-环路 (次环路) 状态说明：OK, NG。</p> <p>(4) 环路回送是否执行：执行, 不执行。</p> <p>(5) 说明链接扫描需要时间, 控制站与普通站、远端主站与远端 I/O 站、主站与所有子站之间。</p> <p>(a) 最大值 (链接扫描时间最大值)</p> <p>(b) 最小值 (链接扫描时间最小值)</p> <p>(c) 当前值 (链接扫描时间当前值)</p>
2)	<p>网络目录、网络号及站号说明。</p> <p>网络系统环路状态说明如下：(主环路：F, 次环路：R)</p> <p>(a) 主环路：OK                      (b) 主环路：OK                      (c) 主环路：NG 次环路：OK                              次环路：NG                              次环路：OK</p>
3)	<p>(d) 执行环路回送                      (e) 主环路：NG                      (f) MELSECNET/10 同轴总线 (OK)                      (g) MELSECNET/10 同轴总线 (NG)</p>

序号	显示内容
3)	<p>显示以下数据连接系统中的环路状态。(主环路: F, 次环路: R)</p> <p>(a) 数据在主环路中链接。 (b) 数据在主环路中链接。 (c) 环路回送在主/次环路方向执行。</p> <p>(d) 环路回送仅在主环路方向执行。 (e) 环路回送仅在次环路方向执行。 (f) 数据没有链接。</p>

(2) 按键功能

此部分说明在本站监视屏幕上使用的按键功能。

按键	功能
	退出本站监视屏幕, 返回上一监视屏幕, 执行网络监视功能。
	切换到对应当前监视屏幕上所显示模块的详细监视屏幕, 此键对每一屏幕有效。
	切换到其它站监视菜单, 与显示在目前监视屏幕上的网络相当, 此键对每一屏幕有效。
	改变窗口显示内容 (仅适用于 A95*GOT)
	使用 CPU 号改变监视目标 CPU。 (仅适用于多 CPU 系统连接) 根据 CPU 安装的数目显示 CPU 号。

17.2 详细本站监视

本节说明监视屏幕结构及执行详细本站监视的一般操作方法。

17.2.1 显示内容及按键功能：用作 MELSECNET/B 或 MELSECNET (II) 主站

本节介绍详细本站监视屏幕及屏幕上按键功能，它们当本站用作 MELSECNET/B 或 MELSECNET (II) 主站时的显示和使用。

(1) 显示内容

当使用 A985/97*/960GOT 时	当使用 A95*/956WGOT 时
	<p>显示内容与 A985/97*/960GOT 相同。</p> <p>按  按钮改变显示。</p> <p>(显示例子)</p>

序号	部分	显示内容
1)	TsSt's Info	<ul style="list-style-type: none"> <li>● This Station's # 表示本站的站号。</li> <li>● This Station's:表示本站的类别。</li> </ul>
2)	D-Link Info	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Total of L-Sta: 表示连接站的最大站号。 最大站号通过公共参数设定。</li> </ul>
3)	LoopBK Info	<ul style="list-style-type: none"> <li>● FLoop: 表示本站主环路状态。(正常/不正常)</li> <li>● RLoop: 表示次环路状态。(正常/不正常)</li> <li>● Floop Back Station: 表示沿主环路执行环路回送的站的站号。</li> <li>● Rloop Back Station: 表示沿主环路执行环路回送的站的站号。</li> <li>● # of Loop Switching: 表示环路已切换的累积次数。</li> </ul>

(2) 按键功能

以下表格显示详细本站监视屏幕使用的按键功能。

按键	功能
	返回本站监视屏幕。
	退出详细本站监视屏幕, 返回上一监视屏幕, 执行网络监视功能。
	改变窗口显示内容。 (仅适用于 A95*GOT)

17.2.2 显示内容及按键功能：用作 MELSECNET/B 或 MELSECNET (II) 本地站

本节介绍详细本站监视屏幕及屏幕上按键功能，它们当本站用作 MELSECNET/B 或 MELSECNET (II) 本地站时显示和使用。

(1) 显示内容

当使用 A985/97*/960GOT 时	当使用 A95*/956WGOT 时
	<p>显示内容与 A985/97*/960GOT 相同。</p> <p>按  按钮改变显示 (显示例子)</p>

序号	部分	显示内容
1)	TsSt' Info	<ul style="list-style-type: none"> <li>This Station's # 表示本站的站号。</li> <li>This Station's: 表示本站的类别。</li> </ul>
2)	D-Link Info	<ul style="list-style-type: none"> <li>Total of L-Sta: 表示连接站的最大站号。最大站号由公共参数定义。</li> </ul>
3)	Com Status	<ul style="list-style-type: none"> <li>Com Status: 显示本站的通讯状态。(参数等待, 循环通讯, 不正常)</li> </ul>
4)	BWY From Master	<ul style="list-style-type: none"> <li>表示从主站收到 Device BWY 状态。OK: 数据已在循环接收中接收。NG: 由于纵读取, 本站不能接收到数据。</li> </ul>
5)	BW From Hostmaster	<ul style="list-style-type: none"> <li>表示从主站收到 Device BWY 状态。OK: 数据已在循环接收中接收。NG: 由于纵读取, 本站不能接收到数据。</li> </ul>
6)	LoopBK Info	<ul style="list-style-type: none"> <li>FLoop: 表示本站主环路状态。(正常/不正常)</li> <li>RLoop: 表示次环路状态。(正常/不正常)</li> </ul>

(2) 按键功能

以下表格显示详细本站监视屏幕使用的按键功能。

按键	功能
	返回本站监视屏幕。
	退出详细本站监视屏幕, 返回上一监视屏幕, 执行网络监视功能。
	改变窗口显示内容。(仅适用于 A95*GOT)

17.2.3 显示内容及按键功能：用作 MELSECNET/10 控制站/普通站

本节介绍详细本站监视屏幕及屏幕上按键功能，它们当本站在 MELSECNET/10 用作控制站/普通站时显示和使用。

(1) 显示内容

当使用 A985/97*/960GOT 时	当使用 A95*/956WGOT 时
	<p>显示内容与 A985/97*/960GOT 相同。</p> <p>按  按钮改变显示。 (显示例子)</p>

序号	部分	显示内容
1)	TsSt' Info	<ul style="list-style-type: none"> <li>● This Station's #: 表示本站的站号。</li> <li>● Network #: 表示网络号。</li> <li>● Group #: 表示组号。</li> </ul>
2)	Ctrl St Info	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Spc Ctrl Sta: 表示被指定为控制站的站号。</li> <li>● Curr Ctrl Sta: 表示当前用作控制站的站号。</li> <li>● Com Info: 表示本站是否与控制站或子控制站正在通讯。</li> <li>● SubCtrl Sta Com: 表示子控制站的可用性。(可用/不可用)</li> <li>● Rmt I/O Mst Sta: *1 表示一个在块 1 或块 2 的远端 I/O 主站的站号，如果主站不可用，显示“无”。</li> </ul>




\*1 当 GOT 连接的目标 CPU 类型为 AnNCPU 或 AnACPU 时不显示。

序号	部分	显示内容
3)	D-Link Info	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Total of L-Sta: 表示连接站的最大站号。 最大站号由公共参数定义。</li> <li>● Largest Nrm Sta: 表示在正常条件下最大被连接站的站号。</li> <li>● Largest DL-Sta: 表示以数据连接的最大站的站号。</li> <li>● Com Status: 表示本站当前通讯状态(D - Link 进行中, D - Link Stop (A), D - Link Stop (H), B - Pass 执行, 断开, 测试, 复位。)</li> <li>● Causes of Ssp: 表示通讯中断的原因, 如果在正常条件通讯, 这表示“OK”(正常, 离线, 离线测试, 其它(错误代码))。</li> <li>● Causes of Stop: 表示数据连接停止的原因, 如果数据在正常条件停止, 这表示“OK”(没有公共参数, 主站参数错, 受其它站命令(n 站), 实质参数不匹配, 受主站命令, 不正确 I/O 分配, 受所有站命令(n 个站), 其它(错误代码))。</li> </ul>
4)	Constant LS	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Constant LS: 表示预先确定的持续通讯扫描时间。</li> </ul>
5)	LoopBK Info	<ul style="list-style-type: none"> <li>● FLoop: 表示本站主环路状态。(Normal/LoopBK Trans/D-Link Impo)</li> <li>● RLoop: 表示次环路状态。(Normal/LoopBK Trans/D-Link Impo)</li> <li>● FLoop Back Station: 表示沿主环路执行环路回送的站的站号。</li> <li>● RLoop Back Station: 表示沿次环路执行环路回送的站的站号。</li> <li>● # of Loop Switching: 表示环路已切换的累积次数。 * 当同轴总线连接时, 显示“---”。</li> </ul>
6)	TsSt' Sta	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Parameter Setting: 公共参数, 公共参数 + 指定参数, 缺省参数, 缺省参数 + 指定参数</li> <li>● Reserved Sta: 表示保留站的可用性。(可用/不可用)</li> <li>● Communication Mode: 表示“Normal mode”或“Constant LS。”</li> <li>● Transmission Mode: 表示“Normal Trans”或“Multipl Trans。”*</li> <li>● Transmission Stat: 表示“Normal Trans”或“Multipl Trans。”*</li> </ul>

\* 当同轴总线连接时, 显示“---”。

(2) 按键功能

以下表格显示详细本站监视屏幕使用的按键功能。

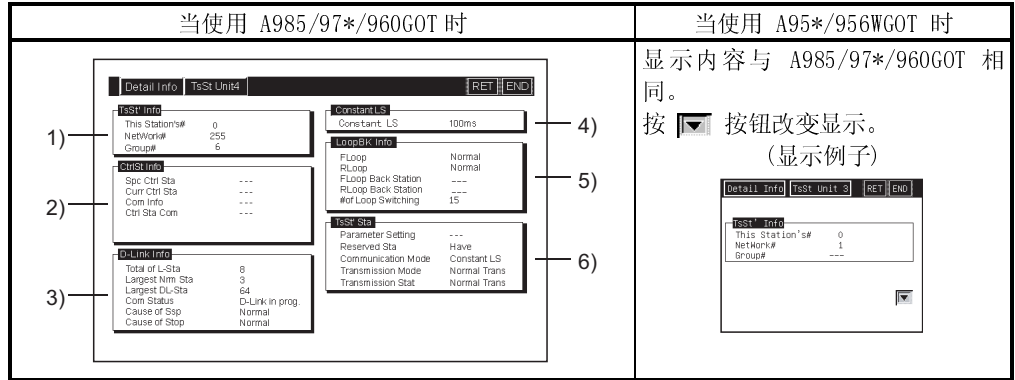
按键	功能
	返回本站监视屏幕。
	退出详细本站监视屏幕, 返回上一监视屏幕, 执行网络监视功能。
	改变窗口显示内容。 (仅适用于 A95*GOT)



17.2.4 显示内容及按键功能：用作 MELSECNET/10 远程主站

本节介绍详细本站监视屏幕及屏幕上按键功能，它们当本站用作 MELSECNET/10 远程主站时显示和使用。

(1) 显示内容






序号	部分	显示内容
1)	TsSt' Info	<ul style="list-style-type: none"> <li>● This Stations #: 表示本站的站号。</li> <li>● Network #: 表示网络号。</li> <li>● Group #: 不显示。</li> </ul>
2)	Ctrl St Info	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Spc Ctrl Sta: 不显示</li> <li>● Curr Ctrl Sta: 不显示</li> <li>● Com Info: 不显示</li> <li>● SubCtrl-Sta Com: 不显示</li> </ul>
3)	D-Link Info	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Total of L-Sta: 表示连接站的最大站号。最大站号由公共参数定义。</li> <li>● Largest Nrm Sta: 表示在正常条件下最大被连接站的站号。</li> <li>● Largest DL-Sta: 表示以数据连接的最大站的站号。</li> <li>● Com Status: 表示本站当前通讯状态。(D-Link 进行, D-Link Stop (A), D-Link Stop (H), B-Pass 执行, 断开, 测试, 复位。)</li> <li>● Causes of Ssp: 表示通讯中断的原因, 如果在正常条件通讯, 这表示“OK”。(正常, 离线, 离线测试, 其它(错误代码))</li> <li>● Causes of Stop: 表示数据连接停止的原因, 如果数据在正常条件停止, 这表示“OK”。(没有公共参数, 主站参数错, 受其它站命令(n站), 实质参数不匹配, 受主站命令, 不正确 I/O 分配, 受所有站命令(n个站), 其它(错误代码))</li> </ul>
4)	Constant LS	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Constant LS: 表示预先确定的持续通讯扫描时间。</li> </ul>
5)	LoopBK Info	<ul style="list-style-type: none"> <li>● FLoop: 表示本站主环路状态。(Normal/LoopBK Trans /D-Link Impo)</li> <li>● RLoop: 表示次环路状态。(Normal/LoopBK Trans/D-Link Impo)</li> <li>● FLoop Back Station: 表示沿主环路执行环路回送的站的站号。</li> <li>● RLoop Back Station: 表示沿次环路执行环路回送的站的站号。</li> <li>● # of Loop Switching: 表示环路已切换累积次数。 * 当同轴总线连接时, 显示“---”。</li> </ul>

序号	部分	显示内容
6)	TsSt' Sta	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Parameter Setting: 不显示。</li> <li>● Reserved Sta: 表示保留站的可用性。(有/无)</li> <li>● Communication Mode: 表示“Normal mode”或“Constant LS.”</li> <li>● Transmission Mode: 表示“Normal Trans”或“Multipl Trans.” *</li> <li>● Transmission Stat: 表示“Normal Trans”或“Multipl Trans.” *</li> </ul>

\* 当同轴总线连接时,显示“---”。

#### (2) 按键功能

以下表格显示详细本站监视屏幕使用的按键功能。

按键	功能
	返回本站监视屏幕。
	退出详细本站监视屏幕, 返回上一监视屏幕, 执行网络监视功能。
	改变窗口显示内容。 (仅适用于 A95*GOT)

17.3 其它站监视

本节说明监视屏幕结构及执行其它站监视的一般操作方法。

17.3.1 显示内容及按键功能：其它站监视菜单

本小节说明其它站监视屏幕及屏幕上按键功能，其它站监视的菜单屏幕通过触摸显示在本站监视屏幕上的模块号而显示出来。菜单屏幕提供其它站监视的许多选项。

(1) 显示内容

当使用 A985/97*/960GOT 时	当使用 A95*/956WGOT 时
	<p>显示内容与 A985/97*/960GOT 相同。</p> <p>(显示例子)</p>

序号	触摸按键	显示内容
1)	Communications Status	切换到显示其它站通讯状态的监视屏幕。*
2)	Data Link	切换到显示其它站数据连接状态的监视屏幕。*
3)	Parameters	切换到显示其他站参数状态的监视屏幕。*
4)	CPU Action	切换到显示其它站 CPU 动作状态的监视屏幕。
5)	CPU RUN	切换到显示其它站 CPU 运行状态的监视屏幕。
6)	Loop	切换到显示其它站环路状态的监视屏幕。

\* 当连接到一个 MELSECNET/B 或 MELSECNET (II) 本地站时, 此项不可选。

(2) 按键功能

以下表格显示其它站监视屏幕使用的按键功能。

按键	按键
	转换到其它站监视屏幕。
<b>RET</b>	返回本站监视屏幕。
<b>END</b>	退出详细本站监视屏幕, 返回上一监视屏幕, 执行网络监视功能。

17.3.2 显示内容及按键功能：其它站通讯状态监视

本小节说明其它站通讯状态监视屏幕及屏幕上按键功能。

(1) 显示内容

当使用 A985/97*/960GOT 时	当使用 A95*/956WGOT 时
	<p>显示内容与 A985/97*/960GOT 相同。</p> <p>(显示例子)</p>

序号	显示内容
1)	显示直到最大号连接站的站号。
2)	任一处于非正常条件下的站在屏幕上被加亮。
3)	任一指定为保留站的站被视为处于正常条件下的站。

(2) 按键功能

以下表格显示其它站通讯状态监视屏幕使用的按键功能。

按键	功能
RET	返回本站监视屏幕。
END	退出其它站通讯状态监视屏幕, 返回上一监视屏幕, 执行网络监视功能。

17.3.3 显示内容及按键功能：其它站数据链接状态监视

本小节说明其它站数据链接状态监视屏幕及屏幕上按键功能。

(1) 显示内容

当使用 A985/97*/960GOT 时	当使用 A95*/956WGOT 时
	<p>显示内容与 A985/97*/960GOT 相同。</p> <p>(显示例子)</p>

序号	显示内容
1)	显示直到最大号连接站的站号。
2)	任一没有数据连接的站在屏幕上被加亮。
3)	任一指定为保留站的站被视为处于正常条件下的站。

(2) 按键功能

以下表格显示其它站数据链接监视屏幕使用的按键功能。

按键	功能
RET	返回本站监视屏幕。
END	退出其它站数据连接状态监视屏幕, 返回上一监视屏幕, 执行网络监视功能。

17.3.4 显示内容及按键功能：其它站参数状态监视

本小节说明其它站参数状态监视屏幕及屏幕上按键功能。

(1) 显示内容

当使用 A985/97*/960GOT 时	当使用 A95*/956WGOT 时
<p>2) (points to the left column)</p> <p>3) (points to the right column)</p> <p>4) (points to a specific station in the right column)</p> <p>1) (points to the legend)</p>	<p>显示内容与 A985/97*/960GOT 相同。</p> <p>(显示例子)</p>

序号	显示内容
1)	显示直到最大号连接站的站号。
2)	任一参数被监视的站在屏幕上被加亮。*
3)	任一处于非正常条件下的站在屏幕上被加亮。
4)	任一指定为保留站的站被视为处于正常条件下的站。

\* 当连接到一个 MELSECNET/B 或 MELSECNET (II) 主站时, 此项不加亮。

(2) 按键功能

以下表格显示其它站参数状态监视屏幕使用的按键功能。

按键	功能
RET	返回本站监视屏幕。
END	退出其它站参数状态监视屏幕, 返回上一监视屏幕, 执行网络监视功能。

17.3.5 显示内容及按键功能：其它站 CPU 动作状态监视

本小节说明其它站 CPU 动作状态监视屏幕及屏幕上按键功能。  
当连接到一个远端 I/O 网络系统时,此选项不可选。

(1) 显示内容

当使用 A985/97*/960GOT 时	当使用 A95*/956WGOT 时
	<p>显示内容与 A985/97*/960GOT 相同。</p> <p>(显示例子)</p>

序号	显示内容
1)	显示直到最大号连接站的站号。
2)	任一处于非正常条件下或不动作的站在屏幕上被加亮。
3)	任一指定为保留站的站被视为处于正常条件下的站。

(2) 按键功能

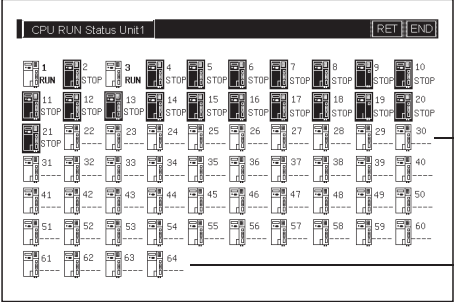
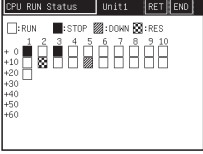
以下表格显示其它站 CPU 动作状态监视屏幕使用的按键功能。

按键	功能
RET	返回本站监视屏幕。
END	退出其它站 CPU 动作状态监视屏幕,返回上一监视屏幕,执行网络监视功能。

17.3.6 显示内容及按键功能：其它站 CPU 运行状态监视

本小节说明其它站 CPU 运行状态监视屏幕及屏幕上按键功能。  
当连接到一个远端 I/O 网络系统时,此选项不可选。

(1) 显示内容

当使用 A985/97*/960GOT 时	当使用 A95*/956WGOT 时
 <p style="text-align: right; margin-right: 20px;">2) 1)</p>	<p>显示内容与 A985/97*/960GOT 相同。</p> <p>(显示例子)</p> 

序号	显示内容
1)	显示直到 64 的站号。
2)	“---” 显示在保留站或任一跟在最大号连接站的站号下面。

(2) 按键功能

以下表格显示其它站 CPU 运行状态监视屏幕使用的按键功能。

按键	功能
<b>RET</b>	返回本站监视屏幕。
<b>END</b>	退出其它站 CPU 运行状态监视屏幕, 返回上一监视屏幕, 执行网络监视功能。



## 17.3.7 显示内容及按键功能：其它站环路状态监视

本小节说明其它站环路状态监视屏幕及屏幕上按键功能。

\* 当连接到一个 MELSECNET/B 或 MELSECNET (II) 本地站或建立 MELSECNET/10 同轴总线连接时,此选项不可选。

## (1) 显示内容

当使用 A985/97*/960GOT 时	当使用 A95*/956WGOT 时
	<p>显示内容与 A985/97*/960GOT 相同。</p> <p>(显示例子)</p>

序号	显示内容
1)	显示 F-环路 (主环路) 状态和 R-环路 (次环路) 状态。
2)	显示直到最大号连接站的站号。
3)	任一处于非正常条件下的站在屏幕上被加亮。
4)	任一指定为保留站的站被视为处于正常条件下的站。

## (2) 按键功能

以下表格显示其它站环路状态监视屏幕使用的按键功能。

按键	功能
RET	返回本站监视屏幕。
END	退出其它站环路状态监视屏幕, 返回上一监视屏幕, 执行网络监视功能。



## 第 18 章 监视网络时出错显示及对策

以下图表列出了网络监视中显示的错误信息及如何处理它们。

错误信息	错误内容	采取的行动
无法通讯	无法同 PLC CPU 建立通讯。	<ul style="list-style-type: none"><li>● 检查 PLC CPU 与 GOT 之间的连接，查找断开的连接器和电缆。</li><li>● 检查 PLC CPU 是否出错。</li></ul>
口令错误	要连接的 PLC CPU 已被 QnA 口令保护。	<ul style="list-style-type: none"><li>● 释放口令。</li></ul>



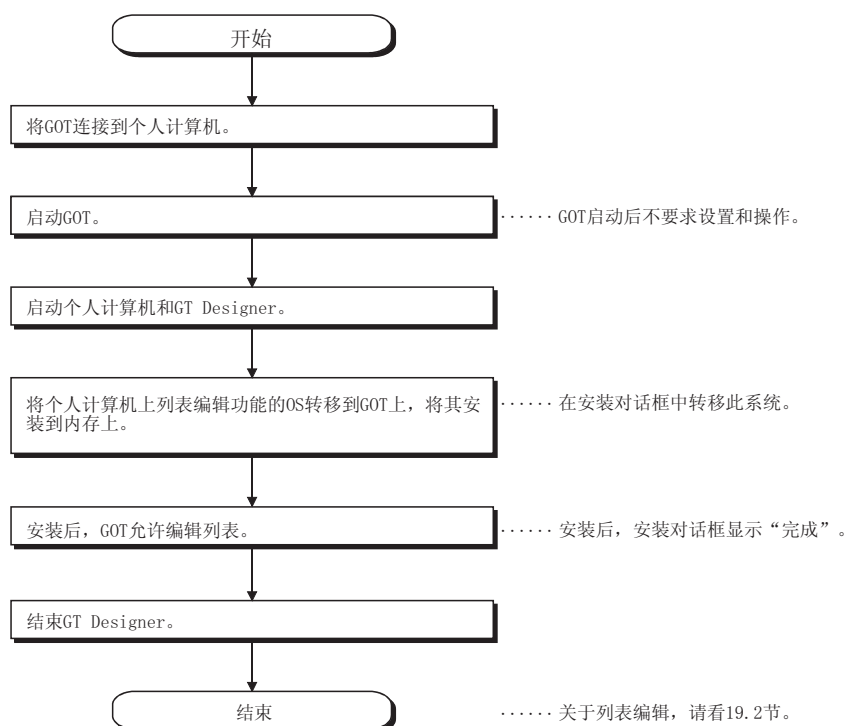
## 第 19 章 列表编辑器功能操作步骤

本章阐述使用列表编辑器功能的操作步骤。

## 19.1 开始列表编辑前的操作步骤

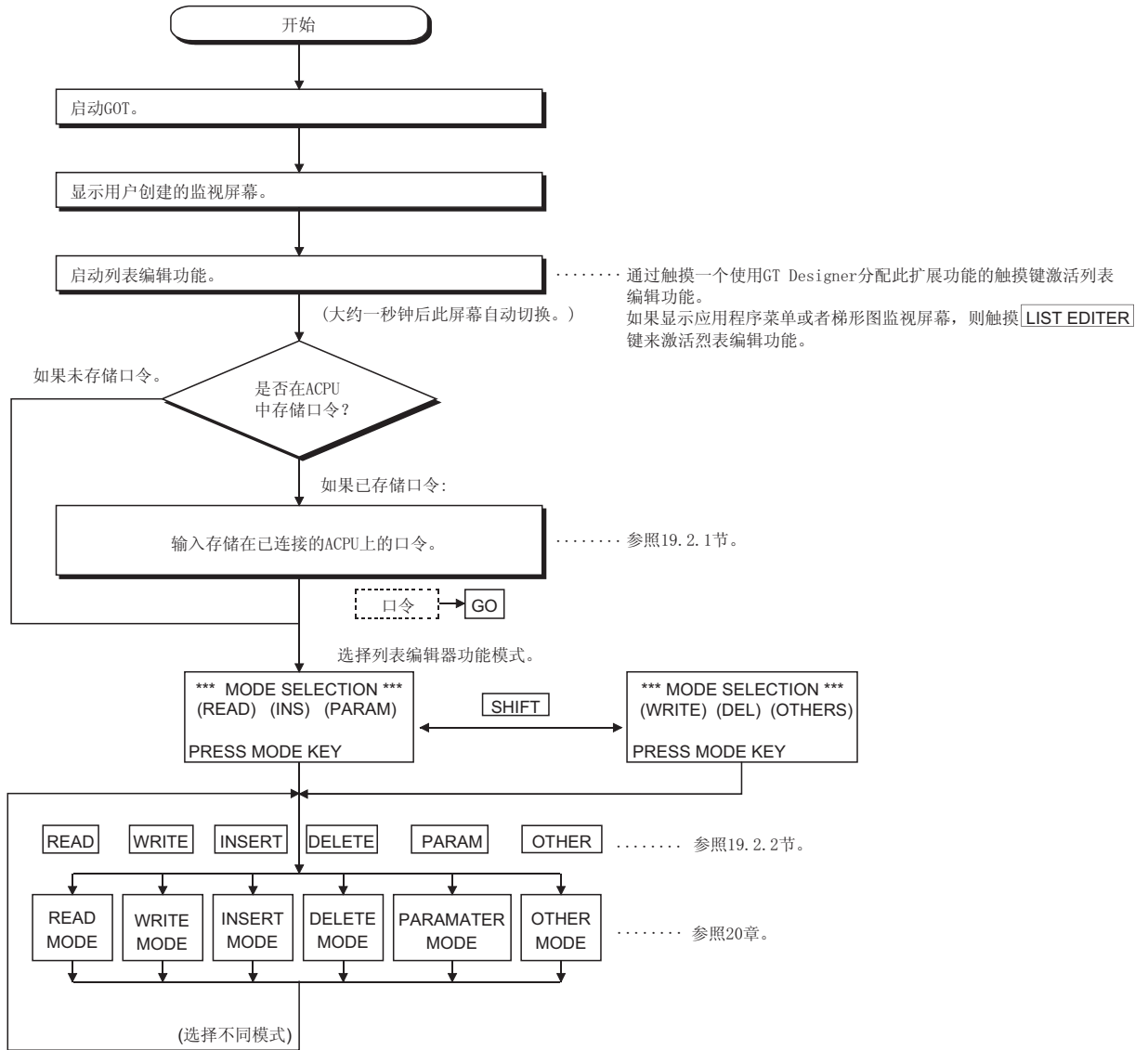
将个人计算机上列表编辑功能的操作系统（OS）转移到 GOT 上及将此系统安装到内存上的操作步骤。

详细内容请参照绘图软件的帮助功能，该功能将提供详细的信息，包括显示和键操作。



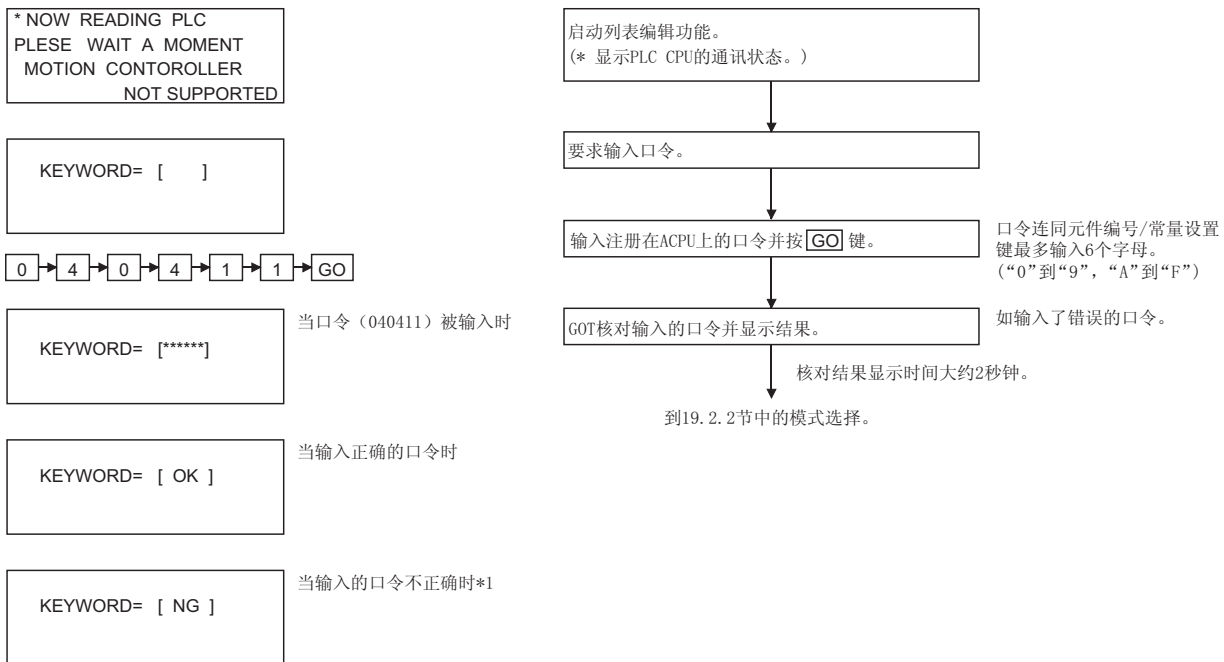
19.2 从显示用户创建的监视屏幕到启动列表编辑的操作步骤

本节阐述在将列表编辑器功能操作系统（OS）安装到 GOT 内存储器后，如何操作 GOT 访问列表编辑功能。



19.2.1 口令输入操作

当连接的 ACPU 或者对应此操作的 ACPU PLC 编号改变时，如果已在 ACPU 中注册了口令，则 GOT 要求输入已注册的口令。输入注册在 ACPU 上的口令并按 **GO** 键。如果未在 ACPU 上注册口令，则不要求此操作。  
(此操作自动变成 19.2.2 节中功能与模式选择。)



\*1 当输入的口令与注册的口令不符时，只允许进行第 20 章中的以下操作。

- Other modes
- Error step reading
  - Buffer memory overall monitor
  - Time monitor
  - PLC No. setting
  - Main/sub switching

要点
<ul style="list-style-type: none"> <li>● 对于其它模式中未显示的操作，如果忘记了注册在 ACPU 中的口令，则使用下页的“PLC 内存全部清除”清除注册的口令。当执行“PLC 内存全部清除”时，用户数据包括顺控程序也将被清除。</li> <li>● 如第 20 章显示，注册在 ACPU 中的口令可以更改，或者注册新的口令。</li> </ul>

当要求输入口令时，使用以下操作可以清除所有参数和顺控程序以及注册在 ACPU 中的口令。

(步骤 1) 显示口令输入要求。

```
KEYWORD= [      ]
```

(步骤 2) 停止 ACPU 操作

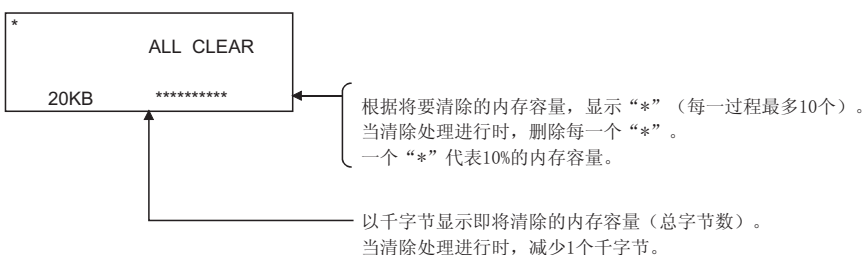
(步骤 3) PC 内存全清除操作

输入“ALLCLR”并按 **GO** 键。

**A** → **L** → **L** → **C** → **L** → **R** → **GO**

(步骤 4) PC 内存全清除处理显示

当 GOT 开始清除处理时，出现左面的显示。“\*” 栏和总字节数按顺序改变。



(步骤 5) PC 内存全清除处理完成

当 GOT 完成清除处理时，出现左面的屏幕。（模式选择前状态）

```
** MODE SELECTION **  
(READ) (INS) (PARAM)  
PRESS MODE KEY
```

(步骤 6) 按照 19.2.2 节要求选择模式，开始以下操作。



## 19.2.2 模式选择与操作

输入口令后，选择列表编辑功能模式，详细操作见第 20 章。

## (1) 使用模式键进行模式选择与更改

用模式键（参照 3.5.5）选择模式，以便执行第 20 章中与此模式对应的操作。

当执行第 20 章中的操作时，可自由更改此模式。更改模式时可继续各项操作。\*1

READ	-----	读模式
WRITE	-----	写模式
INSERT	-----	插入模式
DELETE	-----	删除模式
PARAM	-----	参数模式
OTHER	-----	其他模式

\*1 模式键输入始终有效。

模式键的输入清除了除步号以外的输入数据，显示返回至模式选择的初始状态。

## (2) 每个模式中的操作

在(1)中选择的模式允许第 20 章中与此模式对应的操作，每个模式的操作程序已在第 20 章中作了描述，根据描述操作 GOT。

如操作过程中出现错误信息，按照第 20 章要求采取措施。



## 第 20 章 每一列表编辑屏幕的操作

本章阐述列表编辑屏幕的操作步骤。

### 20.1 按键输入基本操作

启动列表编辑功能后，阐述按键输入基本操作。

#### 20.1.1 有效按键切换（上/下键位表示按键功能）。

当列表编辑已启动时，具有双重功能的可用上键或下键是否有效显示在显示屏幕的左端第二行。

GOT 控制和显示有效键，用户可使用以下键切换有效键。

**SHIFT** \* : 上字符键有效。

**SET** : 下字符键有效。

\* 如有有效键在下字符，可输入以下键。

(不要求输入 **SHIFT** 键)

- 比较操作指令中指令输入的比较符号键。

◁, ▷, □

- 指令原数据处的负号键。

⊖

设定每个模式后，有效键切换如下：

读取模式，写入模式，插入模式 : 上字符键

(当光标位置位于设定的值且元件步骤在写入模式时，“下字符”键有效。)

参数模式和其他模式 : 参数模式和其他模式

每个模式的帮助 : 总是下字符键

(当从读取模式帮助中选择“指令读取”时，上字符键有效。)

当输入 **SHIFT** 键且有效键被切换时，切换后的键有效直至输入模式键和控制键。

每个键的详细情况请参照 3.5.4 节。

20.1.2 指令输入步骤

指令输入步骤可分类如下：

- 1) 输入指令键，使用此键上的指令。
- 2) 按顺序输入每个指令字符对应的字母数字键。
- 3) 从帮助功能中选择并输入将要使用的指令。

以上 1) 和 2) 的指令输入步骤如下。

对于帮助功能中的指令输入步骤 3)，请参照 20.2.5 节。

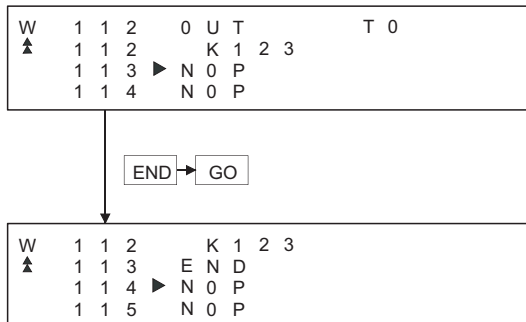
要点
当指令已输入时，输入详细情况被显示在显示屏幕的第 4 行（底行）。在下面的叙述中，当输入指令与光标位置之间的空格自动插入时， <b>[SP]</b> 键的输入可省略。参照每个叙述中的实例。

(1) 仅用于指令代码

- 1) 当输入键盘上可用的指令时

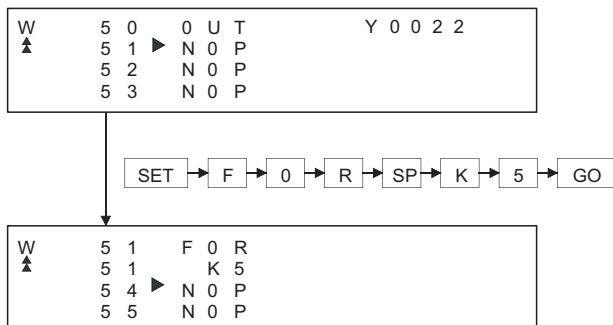
指令 → **[GO]**

(实例) 输入 END 时



- 2) 当输入键盘上不可用的指令时

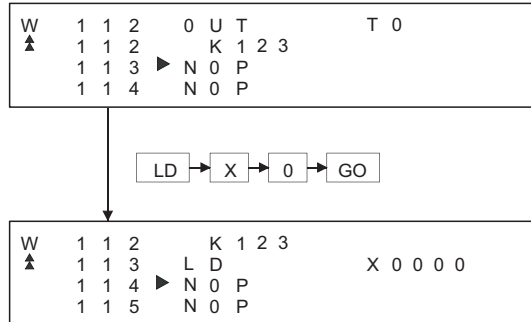
(实例) 输入 FOR K5 时



(2) 用于指令代码及元件(1)

指令 → **SP** → 元件 → 元件号 → **GO**

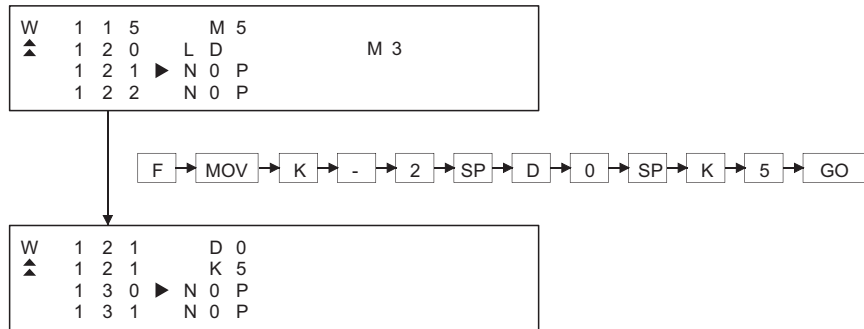
(实例) 输入 LD X0 时



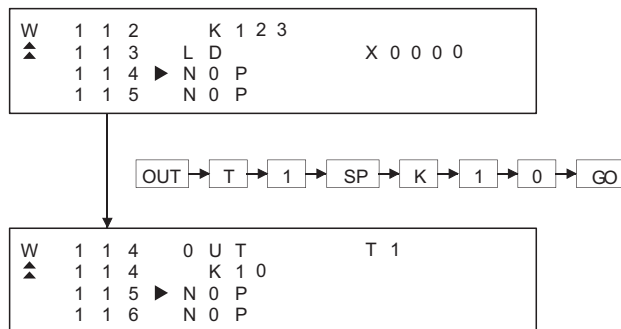
(3) 用于以上之外的指令

在指令和元件之间以及原数据和目标数据之间输入 **SP** 键。

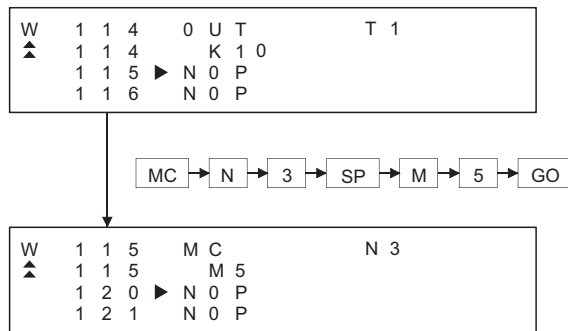
(实例 1) 输入 FMOV K-2 D0 时



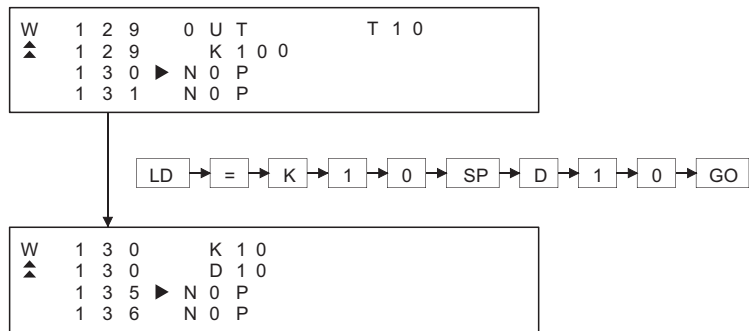
(实例 2) 输入 OUT T1 K10 时



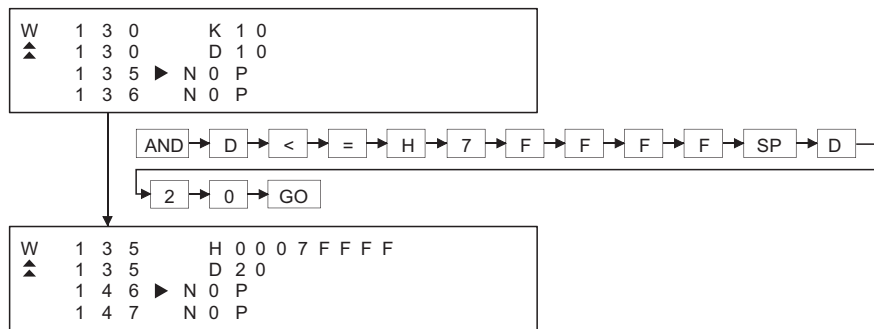
(实例 3) 输入 MC N3 M5 时



(实例 4) 输入 LD=K10 D10 时



(实例 5) 输入 ANDD<=H7FFFF D20 时



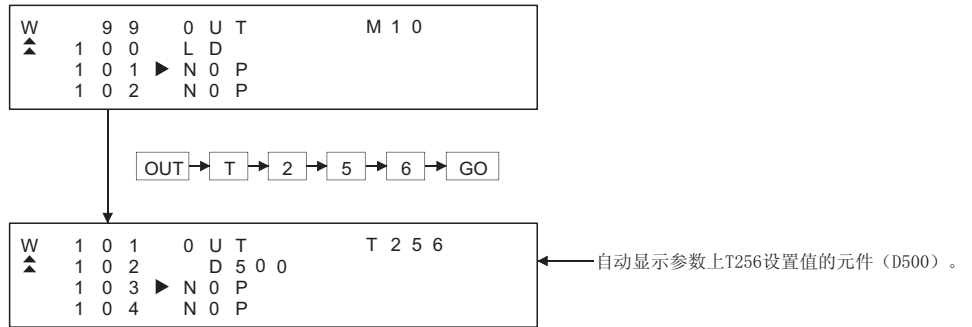
(4) 元件 M、L 和 S 的处理

在测试、监视、写入和插入模式中的元件 M、L 和 S 依据设置参数变换显示。  
 如为 M0 到 999 和 L1000 到 L2047 的参数设置输入了 LD L0，结果则是 LD M0。

(5) 用于 AnA 和 AnUCPU 的扩展定时器/扩展计数器

当扩展定时器 (T256 到 T2047) 和扩展计数器 (C256 到 C1023) 被作为指令的起始元件输入时, 输入起始元件和元件号。

(实例) 输入 OUT T256 D500 时



要点	
使用扩展定时器和扩展计数器时, 务必要在参数上为定时器和计数器设置 257 点数或更多以及设置元件值 (D, W, R)。	

## 20.1.3 按键输入错误时采取的措施

- (1) 在 **GO** 键之前输入 **CLEAR** 键，然后正确输入键。  
输入 **CLEAR** 键，立即清除已输入的指令和元件号。当模式已选择时，显示返回至状态（写入模式中更改前的状态）。
- (2) 当 **GO** 键已输入时，重复预期操作。  
按键已输入时，重复预期操作。

备注
----

当在参数模式中输入 **CLEAR** 键时，GOT 停止运作。  
要继续此操作，请执行按键输入。



## 20.2 列表编辑基本操作

此部分用简单的操作实例讲述列表编辑基本操作。

## 20.2.1 读取顺控程序

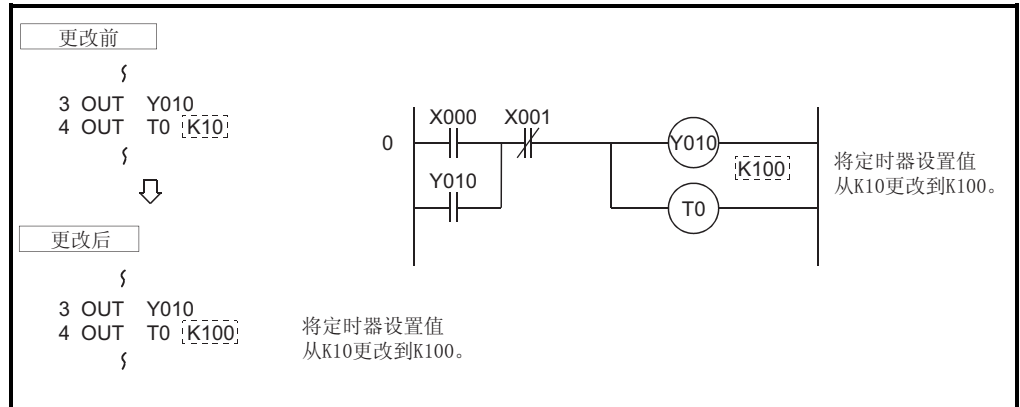
读取顺控程序以检查其内容。

## [操作实例]

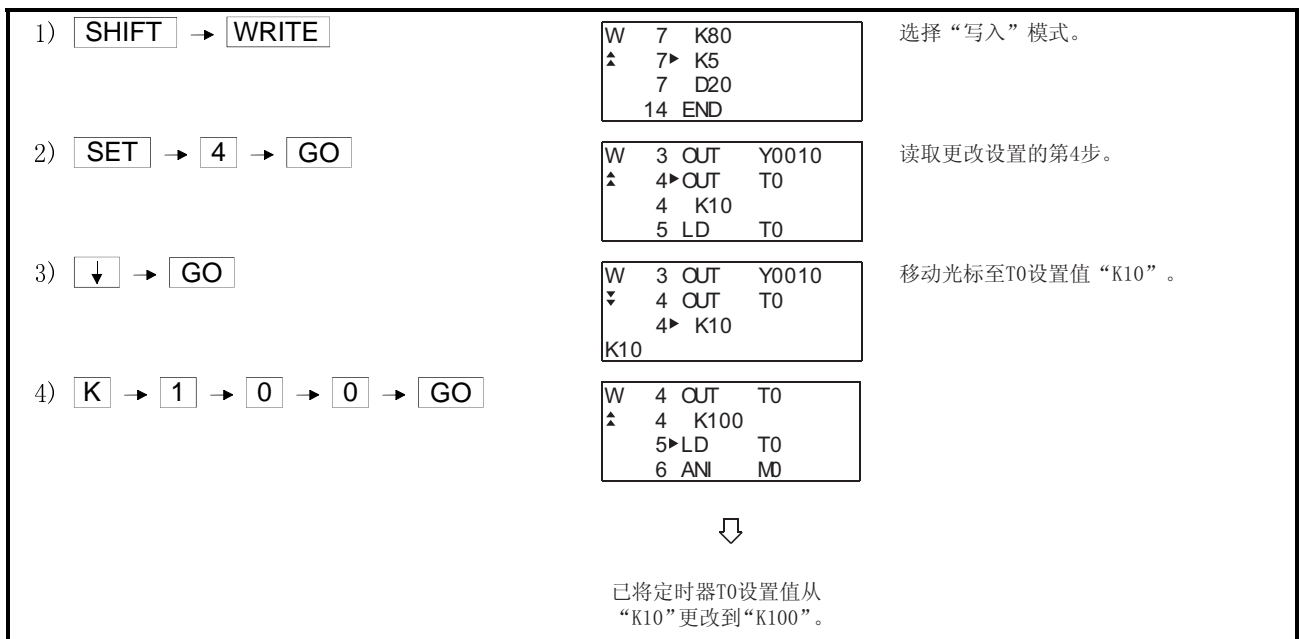
1) <input type="button" value="READ"/>	<pre>R 7 D20 ^ 14 END 15▶NCP 16 NOP</pre>	选择“读取”模式。
2) <input type="button" value="SET"/> → <input type="text" value="0"/> → <input type="button" value="GO"/>	<pre>R 0▶LD X0000 ^ 1 OR Y0010 2 ANI X0001 3 OUT Y0010</pre>	读取第0步。
3) <input type="button" value="GO"/>	<pre>R 3 OUT Y0010 ^ 4▶OUT T0 4 K10 5 LD T0</pre>	
↓		
用 <input type="button" value="GO"/> 键滚动屏幕。		

20.2.2 更改（覆盖）指令

以下实例显示顺控程序的更改步骤。

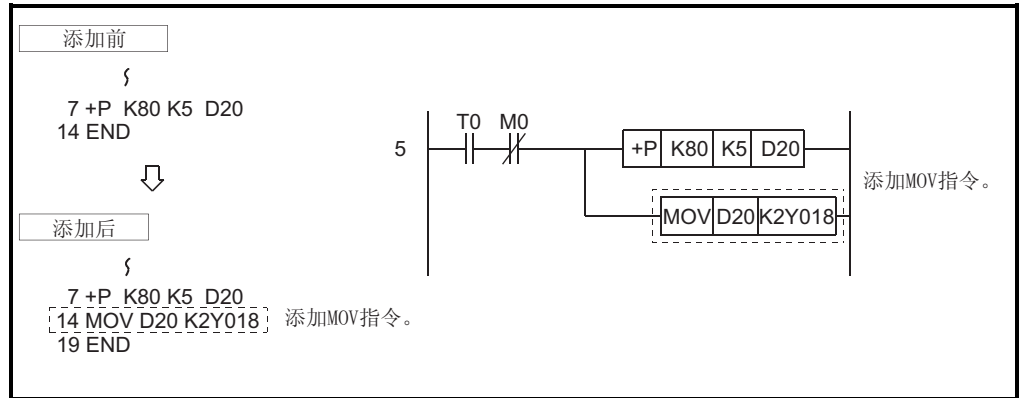


[操作实例]



20.2.3 添加（插入）指令

以下实例显示为顺控程序添加指令的步骤。



[操作实例]

1) **INSERT**

I	4	OUT	T0
▲	4		K100
5	LD		T0
6	ANI		M0

选择“插入”模式。

2) **SET** → **1** → **4** → **GO**

I	7		D20
▲	14	END	
	15	NOP	
	16	NOP	

读取第14步，以插入指令。

3) **MOV** → **D** → **2** → **0** → **SP** → **K** → **2** → **Y** → **1** → **8** → **GO**

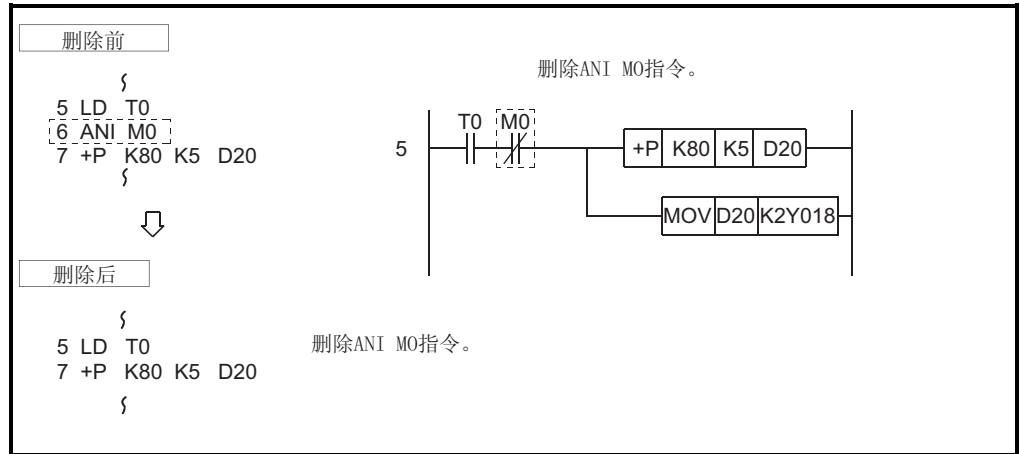
I	14		D20
▲	14		K2Y0018
19	END		
20	NOP		

↓

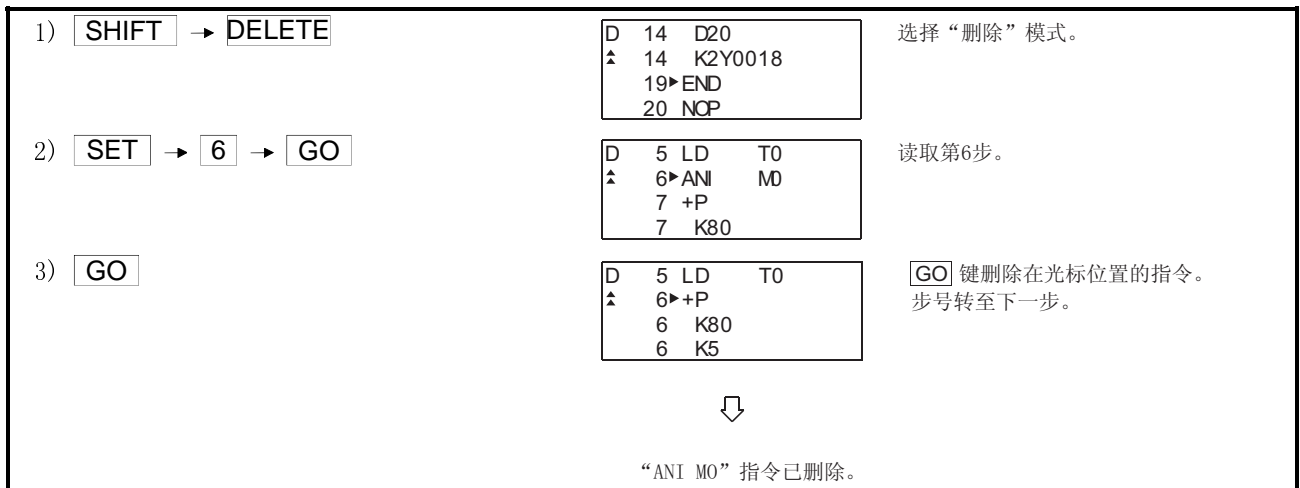
已将“MOV D20 K2Y0018”指令添加至第14步。

20.2.4 删除指令

以下实例显示从顺控程序中删除指令的步骤。



[操作实例]



20.2.5 使用帮助功能

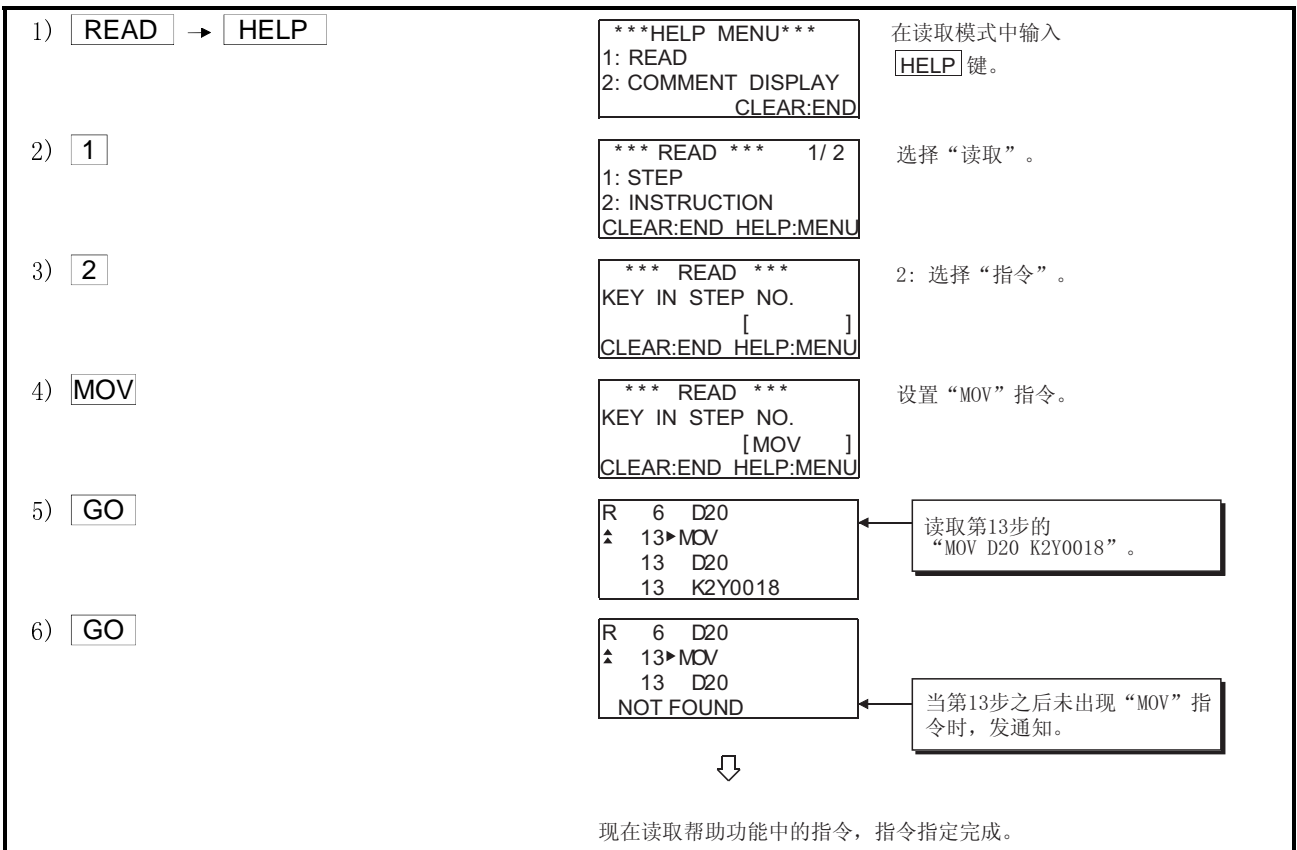
输入 **HELP** 以使用帮助功能。

**HELP** 的输入显示了每个模式中的帮助功能菜单，选择执行对应的选项。

(1) 读取顺控程序中的指令

在顺控程序中使用“MOV”指令读取该区域的实例。

[操作实例]



## (2) 显示注释

以下实例显示了在读取模式中显示注释的步骤。

## [操作实例]

1) <input type="text" value="HELP"/>	<pre>***HELP MENU*** 1: READ 2: COMMENT DISPLAY CLEAR:END</pre>	在读取模式中输入 <input type="text" value="HELP"/> 键。
2) <input type="text" value="2"/>	<pre>***COMMENT DISP.*** 1: YES 2: NO CLEAR:END HELP:MENU</pre>	2: 选择片假名注释显示。
3) <input type="text" value="1"/>	<pre>R 0▶LD X0000 ▲ 1 OUT Y0020 2 LD X0000 Motor start limit</pre>	选择“1: 片假名注释显示”。 显示在光标位置的元件的片假名注释。
4) <input type="text" value="↓"/>	<pre>R 0 LD X0000 ▲ 1▶OUT Y0020 2 LD X0000 Motor start check</pre>	



20.3.3 读取模式操作 (R)

详细内容	目的	步骤 (键输入次序)
使用指定步号读取指令	读取程序中指定步号的指令	READ → SET → 步号 → GO → GO
使用指定指令读取指令	读取程序中指定的指令	READ → 指令 → 元件 → 元件号 → GO → GO
使用指定元件读取指令	使用程序中使用的指定元件读取指令	READ → SET → 元件 → 元件号 → GO → GO
自动滚动	使用自动滚动显示程序	读取以上操作 → SET → ↑ / ↓ SET → 步号 → ↑ / ↓ SET → SP → ↑ / ↓

20.3.4 插入模式操作 (I)

详细内容	目的	步骤 (键输入次序)
在程序中插入指令	在程序中插入指令	INSERT → SET → 步号 → GO → 指令 → GO ↑ / ↓
移动程序	移动整个程序	显示插入模式中的 → HELP → 1 → 2 → 指定移动开始步 程序 GO → 指定移动结束步 → GO → 指定移动目的地步 → GO
拷贝程序	拷贝程序	显示插入模式中的 → HELP → 1 → 3 → 指定拷贝 程序 开始步 GO → 指定拷贝 结束步 → GO → 指定拷贝 目的地步 → GO

20.3.5 删除模式操作 (D)

详细内容	目的	步骤 (键输入次序)
从程序中删除指令	从程序中删除指令	SHIFT → DELETE → SET → 步号 → GO → GO ↑ / ↓
删除程序的指定范围	指定删除程序范围	显示删除模式中的 → HELP → 1 → 1 → 指定删除 程序 开始步 GO → 指定删除结束步 → GO
删除全部 NOP	删除程序中的全部 NOP	显示删除模式中的程序 → HELP → 1 → 2



20.3.6 参数模式操作(P)

详细内容	目的	步骤 (键输入次序)
清除所有参数	将参数返回至初始设置状态。	PARAM → [1] → ↑ → GO → END → ↑ → GO
参数设置 (适用于 A0J2HCPU)	为 A0J2HCPU 设置参数。	PARAM → [2] → 1)
锁存范围设置	从“无锁存”、“1/2 锁存”和“全锁存”中选择锁存范围。	1) → [1] → ↑ → GO → 2)
步进继电器设置	设置步进继电器的可用性 (S1536 到 2047)。	1) → [2] → ↑ → GO → 2)
设置完成 (写入)	参数设置完成时, 写入 PLC CPU。	2) → CLEAR → END → ↑ → GO (显示写入结束。)
参数设置 (不同于 A0J2HCPU)	为非 A0J2HCPU 设置参数。	PARAM → [2] → 1)
存储容量设置	设置主顺序程序容量和文件寄存器容量。	1) → [1] → 容量 → GO → END → 2) (主程序, 输入单位: 1K步) 1) → [1] → ↓ → 容量 → GO → END → 2) (子程序, 输入单位: 1K步) 1) → [1] → ↓ → 点数 → GO → END → 2) (文件寄存器, 输入单位: 1K点)
M、L、S 设置 (不同于 AnA, AnUCPU)	设置锁存继电器/步进继电器中使用的高位元件号。	1) → [2] → L高位号 → GO → S高位号 → GO → 2)
M、L、S 设置 (仅 AnA, AnUCPU)	设置锁存继电器/步进继电器/内部继电器中使用的高位元件号。	1) → [2] → L高位号 → GO → S高位号 → GO → M高位号 → GO → 2)
定时器设置 (不同于 AnUCPU)	设置低速/高速/累计定时器中使用的高位元件。	1) → [3] → 定时器高位号 → GO → 2)
定时器设置 (AnACPU)	设置使用的定时器号、存储 T256 之后设置值的高位元件号和低速/高速/累计定时器中使用的高位元件。	1) → [3] → 定时器号 → GO → 存储设置值的高位元件 → GO → 定时器高位号 → GO → 2)
计数器设置 (仅 AnACPU)	设置使用的计数器号和存储 C255 之后设置值的高位元件号。	1) → [4] → 计数器号 → GO → 存储设置值的高位元件 → GO → 2)
锁存范围设置	设置锁存设置元件的范围/为锁存设置设置元件范围。	1) → [5] → ↑ → 锁存高位号 → GO → ↓ → 锁存高位号 → GO → ↑ → 锁存高位号 → GO → ↓ → 锁存高位号 → GO → END → 2)
WDT 设置	以 10 ms 为单位设置看门狗定时器的值。	1) → [6] → WDT值 → GO → 2) (输入单位: 10 ms)
I/O 控制系统的设置 (仅适用于 A3HCPU 和 A3MCP)	设置 I/O 控制系统	1) → [7] → ↑ → GO → 2)
设置完成 (写入)	参数设置完成时, 写入 PLC CPU。	2) → CLEAR → END → ↑ → GO (显示写入结束。)

20.3.7 其它模式操作(0)

详细内容	目的	步骤 (键输入次序)
出错检查	在 ACPU 中为当前错误检查出错步号/出错代码操作。(不同于 AnA 和 AnUCPU)	<p>SHIFT → OTHER → 2 → 1</p> <p>(除AnA, AnUCPU之外) (AnA, AnUCPU)</p>
程序检查	检查程序(二重线圈、指令代码、结束指令)	<p>SHIFT → OTHER → 2 → 2</p> <p>步号 → GO</p>
缓冲存储区批量监视	监视特殊功能单元的缓冲存储区细节	<p>SHIFT → OTHER → 3 → 1 → 2 → Y → 单元高位I/O号 → SP</p> <p>H → 缓冲存储器地址 → GO</p> <p>K → 缓冲存储器地址 → GO</p>
时钟监视	监视 ACPU 的时钟数据	SHIFT → OTHER → 3 → 1 → 3
清除所有 PC 内存	清除 ACPU 中的全部内存。	SHIFT → OTHER → 3 → 2 → GO → ↑ → GO
清除所有程序	清除所有顺控程序区、微机器程序区和 T/C 设置值区。	SHIFT → OTHER → 3 → 2 → 2 → ↑ → GO
清除所有元件内存	清除 ACPU 中的位元件和字元件的所有内容。	SHIFT → OTHER → 3 → 2 → 3 → ↑ → GO
PLC 号设置	设置访问 MELSECNET II (/B)或 MELSECNET/10 的其他站的 PLC 号。	<p>SHIFT → OTHER → 3 → 3 → 1</p> <p>1 → END</p> <p>2 → PC号 → GO</p> <p>3 → 网络号 → GO → 站号 → GO</p>
主/子程序切换	选择显示在列表编辑屏幕上的主/子程序。	SHIFT → OTHER → 3 → 3 → 2
远程启动/停止	在 GOT 上运行启动/停止状态。	SHIFT → OTHER → 3 → 4 → 1
机器语言的读取/写入	指定 ACPU 的内存地址(绝对地址), 读取内存细节并将机器语言写入内存。	<p>SHIFT → OTHER → 3 → 4 → 3 → SET → 地址(十六位) → GO</p> <p>GO → GO → 机器语言代码 → GO</p> <p>SET → 地址(十六位) → GO</p>

## 第 21 章 列表编辑出错显示及对策

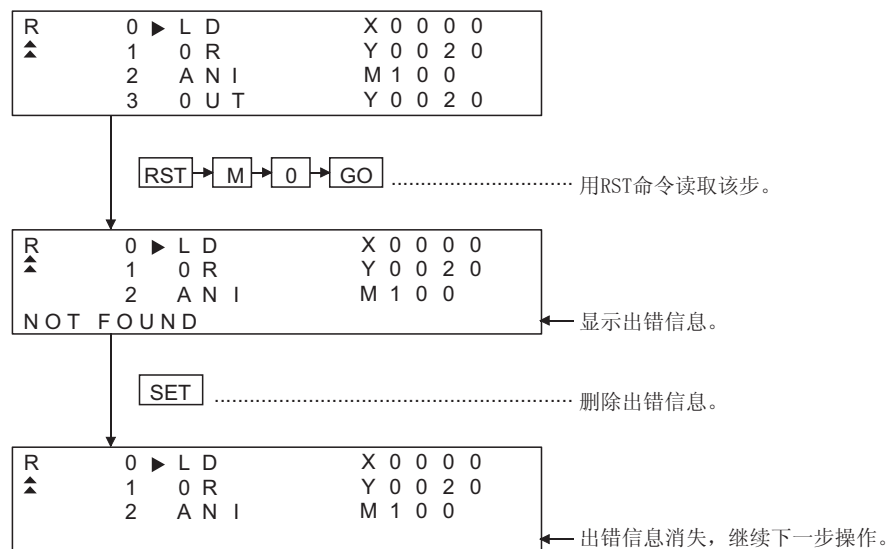
## 21.1 列表编辑功能检查错误

如果在每个模式的操作过程中列表编辑功能检测出错误，出错信息显示在显示的第 4 行。

出错信息、显示条件和对策显示在下方。如果出现出错信息，则采取以下措施恢复操作。

- 1) 检查出错信息
- 2) 清除出错原因
- 3) 输入对应键  
(出错信息消失，屏幕返回至出错前状态。)

(实例)



出错信息	显示条件	措施
地址出错	<ul style="list-style-type: none"> <li>在机器语言写入中, 尝试写入的地址位于写保护区。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>设置正确的地址。</li> </ul>
无对应程序	<ul style="list-style-type: none"> <li>未找到指定的命令。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>检测程序。</li> </ul>
内存盒检测	<ul style="list-style-type: none"> <li>在为清除口令或写入参数同 CPU 的通讯中时, 内存盒不足或未安装。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>正确安装内存盒。</li> <li>更换新的内存盒。</li> </ul>
单步出错	<ul style="list-style-type: none"> <li>设置的步号大于最大步号。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>设置正确的步号。</li> </ul>
设置出错	<ul style="list-style-type: none"> <li>设置值不正确。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>设置正确的值。</li> </ul>
不可选择的	<ul style="list-style-type: none"> <li>选择了无法执行的功能。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>选择其他功能。</li> </ul>
操作出错	<ul style="list-style-type: none"> <li>设置的元件符号不正确。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>执行正确的键操作。</li> </ul>
元件出错	<ul style="list-style-type: none"> <li>未找到指定命令。</li> <li>元件号超出范围。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>设置正确的元件符号。</li> <li>在 CPU 元件范围内设置号码。</li> </ul>
相同线圈	<ul style="list-style-type: none"> <li>在顺控程序中发现相同线圈。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>如不影响控制, 则进行下一操作。</li> <li>如影响控制, 则校正程序。</li> </ul>
命令出错	<ul style="list-style-type: none"> <li>读取程序时无法变换成正确的命令。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>当 CPU 检测出该出错时, 停止运行该操作。重置 CPU 后, 检测出错命令, 写入正确的命令。(出错步的检测参照 20.3.7)</li> </ul>
命令设置出错	<ul style="list-style-type: none"> <li>读取、写入或插入时设置的命令不正确。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>设置正确的命令。</li> </ul>
内存保护	<ul style="list-style-type: none"> <li>当在写入或插入/删除模式中写入时, 内存盒中的内存保护开关为 ON。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>将内存盒中的内存保护开关置为 OFF。</li> </ul>
容量过大	<ul style="list-style-type: none"> <li>参数中设置的内存分配超过内存盒中的容量。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>在内存盒容量范围内设置参数。</li> </ul>
无结束命令	<ul style="list-style-type: none"> <li>没有结束命令。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>在程序的最后一步写入结束命令。</li> </ul>
PLC 通讯出错	<ul style="list-style-type: none"> <li>当列表编辑器功能已启动时, 未同 PLC 作正确的通讯。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>重启动列表编辑器功能, 如不能正确地通讯, 检测以下内容: GOT 主模块 电缆的连接 CPU 主模块 (如果出现错误)</li> </ul>
PC 写入出错	<ul style="list-style-type: none"> <li>未在写入或插入模式中正确写入。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>检测 RAM/ROM 设置。</li> <li>检测 RAM 安装。</li> <li>检测 CPU 中内存保护开关的设置。</li> </ul>
PLC 正在运行	<ul style="list-style-type: none"> <li>CPU 运行期间试图写入、插入或删除。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>停止 CPU。</li> </ul>
PC 号出错	<ul style="list-style-type: none"> <li>PLC 号设置到其他站。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>更改 PLC 号并设置访问主机的站。</li> </ul>
**KS 过大	<ul style="list-style-type: none"> <li>试图设置超出程序容量范围**K 步的值。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>给设置减少**K 步的值。</li> </ul>
**KP 过大	<ul style="list-style-type: none"> <li>试图设置超出文件寄存器容量范围**K 步的值。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>试图设置超出文件寄存器容量范围**K 步的值。</li> </ul>
对 QnACPU 不可用。 设置 PLC 号。	<ul style="list-style-type: none"> <li>列表编辑目的地处的 CPU 是 QnACPU。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>设置 PLC 号并访问更改访问的站。</li> </ul>
未输入口令。 设置 PLC 号。	<ul style="list-style-type: none"> <li>按 <b>GO</b> 键时没有在口令输入屏幕中输入口令。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>设置 PLC 号并更改列表编辑的站, 或者选择相同的站并输入口令。</li> </ul>
PLC 参数已更改。 重启 GOT 系统。	<ul style="list-style-type: none"> <li>设置了超出文件(R)寄存器容量的 PLC 参数。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>必要时可重启 GOT 系统。</li> </ul>
PLC 参数已更改。 再次读取梯形图监视。	<ul style="list-style-type: none"> <li>设置了文件(R)寄存器的容量。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>必要时可再次读取 PLC 上的梯形图监视。</li> </ul>
PLC 程序已编辑。 再次读取梯形图监视。	<ul style="list-style-type: none"> <li>编辑 PLC 程序。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>设置 PLC 号并更改访问的站。</li> </ul>

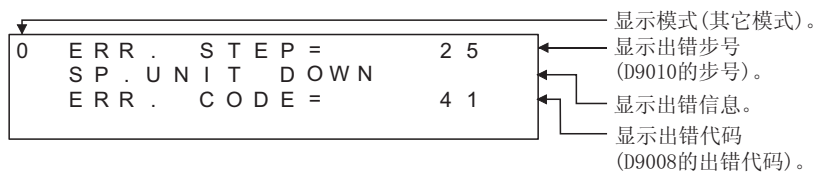
21.2 PLC CPU 出错

当执行在其他模式中读取的出错步时，显示 ACPU 中当前出错的出错信息和出错步。  
 出错消息、出错详情和对策在下面显示，如出现出错信息，采取以下措施恢复操作。

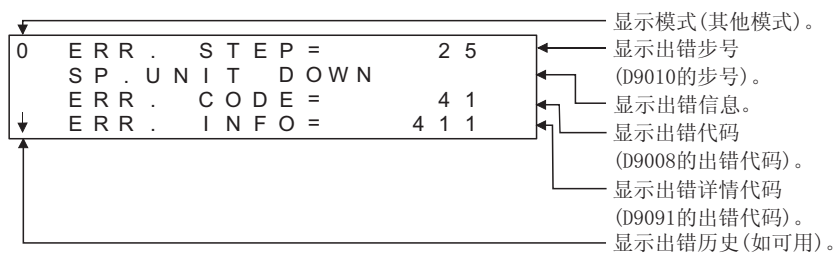
- 1) 检测出错信息。
- 2) 如未显示出错代码，以系统监视功能检测特殊寄存器 D9008 的出错代码（参照第 8 章）。
- 3) 消除出错原因。

(显示)

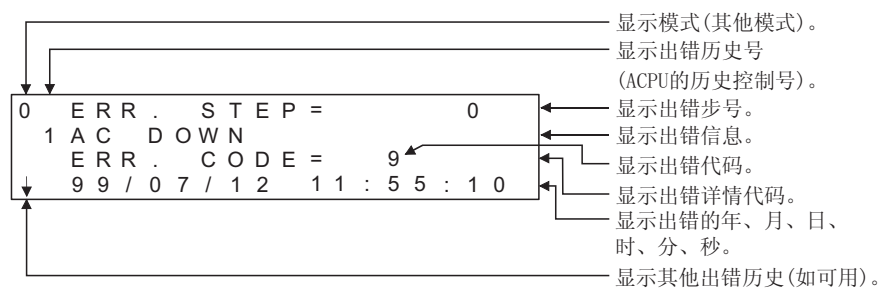
除 AnA 和 AnU 之外的 CPU 中出错显示实例



AnA 或 AnUCPU 中出错显示实例



“↓”以上的显示下一显示实例（出错历史可用）



<p>要点</p>	<p>当出现 PLC CPU 出错信息时，各个 CPU 的改正方法参照 ACPU 编程手册（公共指令）和用户手册。</p>
-----------	---

## 21.3 在系统链接上使用列表编辑功能出错

当在系统链接上使用列表编辑功能时，会出现“PLC 通讯出错(\*\*)”。如果出现此种情况，则检测出错详情及对策。

出错号	出错信息	措施
2	超时出错： 对请求无响应	检测电缆连线。
4	处理撤消： CPU 在处理的过程中，列表编辑功能收到新的处理要求。	在 GOT 上执行正确的键操作。
5	总数检查出错： 链接通讯中发生总数检查出错。	可能有噪音干扰，再次检查系统。
16	PLC 号出错： PLC 号无对应站。	检查 PLC 号设置，设置正确的号。
19	当监视期间重置 ACPU 时发生该错误。	再次执行监视设置。
24	远程出错： 即使在计算机链接模块中执行远程停止/暂停。	必要时可再次读取 PLC 上的梯形图监视。
32	链接出错： 当从站正在监视主站时，重置主站。	再次执行监视设置。
34	EEPROM 故障： 由于 EEPROM 故障，EEPROM 无法写入。	更换新的 EEPROM。

如果出现出错号“25”，可能是以下原因。检查详情及对策。

## (1) 当链接到主站时

元件号	说明	详情	
M9210	链接卡出错 (适用于主站)	OFF: 正常 ON: 出错	依据链接卡硬件是否出错进行控制，在 CPU 上判断位于 CPU 链接模块中的链接卡，替换此链接卡。
M9224	链接状态	OFF: 在线 ON: 离线，站间测试，或自回送测试	依据主站自身是在线还是离线，或者是处于站间模式还是环路回送模式进行控制，检查模式开关。
M9227	环路测试状态	OFF: 未执行 ON: 正在执行正常的环路测试和子环路测试。	依据主站自身是在执行正常的环路测试还是子环路测试进行控制。

## (2) 当链接到本地站时

元件号	说明	详情	
M9211	链接卡出错 (适用于本地站)	OFF: 正常 ON: 出错	依据链接卡硬件是否出错进行控制，在 CPU 上判断位于 CPU 链接模块中的链接卡，替换此链接卡。
M9240	链接状态	OFF: 在线 ON: 离线，站间测试，或自回送测试	依据主站自身是在线还是离线，或者是处于站间模式还是环路回送模式进行控制，检查模式开关。
M9257	环路测试状态	OFF: 未执行 ON: 正在执行正常的环路测试和子环路测试。	依据主站自身是在执行正常的环路测试还是子环路测试进行控制。

- (3) 依据主站自身是在执行正常的环路测试还是子环路测试进行控制。  
MELSECNET/10 中的出错使用一个四位（十六进制数）出错号进行报告。  
出错详情及对策，参照 MELSECNET/10 网络系统参考手册。

要点	如果未显示上一页中列出的出错代码，请联系附近我们的系统服务中心、代理商和分部。
----	---





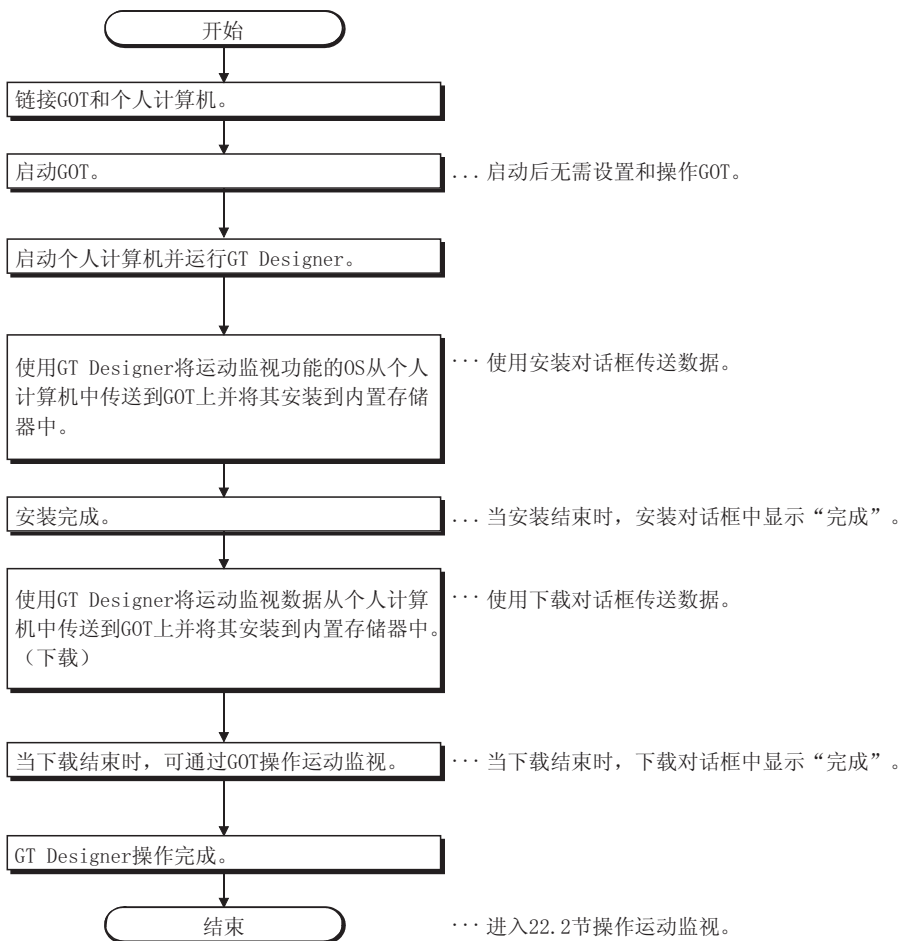
## 第 22 章 运动监视功能操作步骤

本章解释使用运动监视功能时的操作步骤。

## 22.1 启动运动监视前的操作步骤

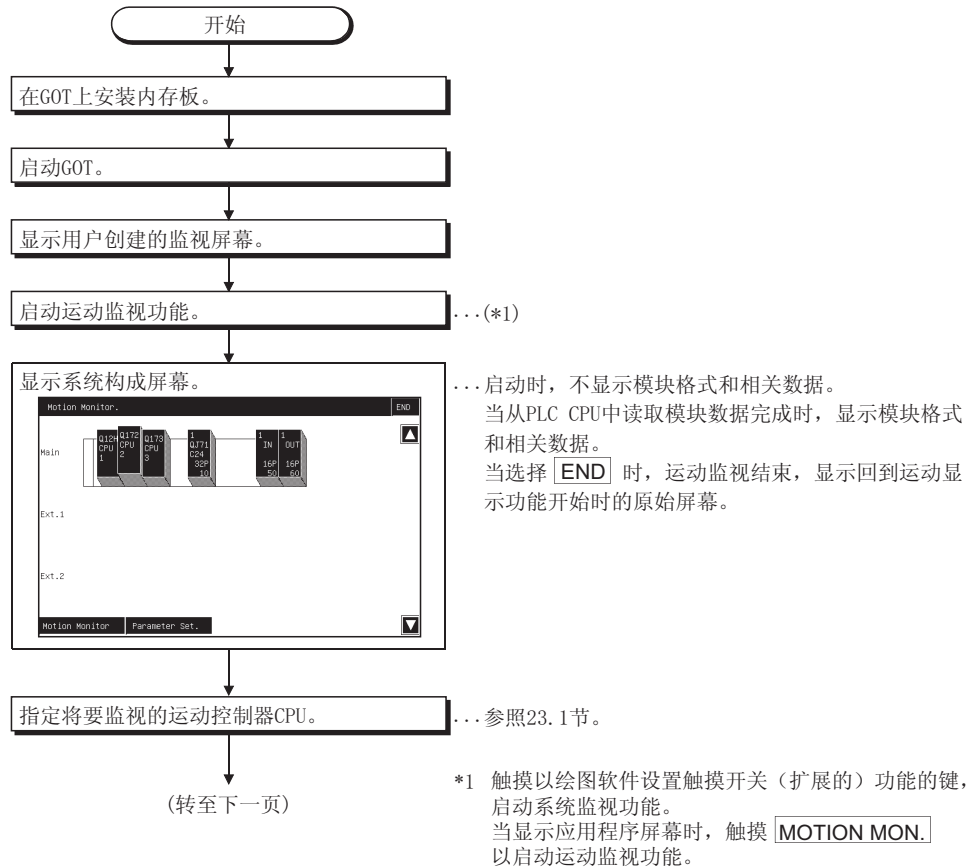
本节包含了将运动监视功能的系统程序（OS）和运动监视数据从个人计算机中传送到 GOT 上及其安装到内置存储器中的步骤概要。

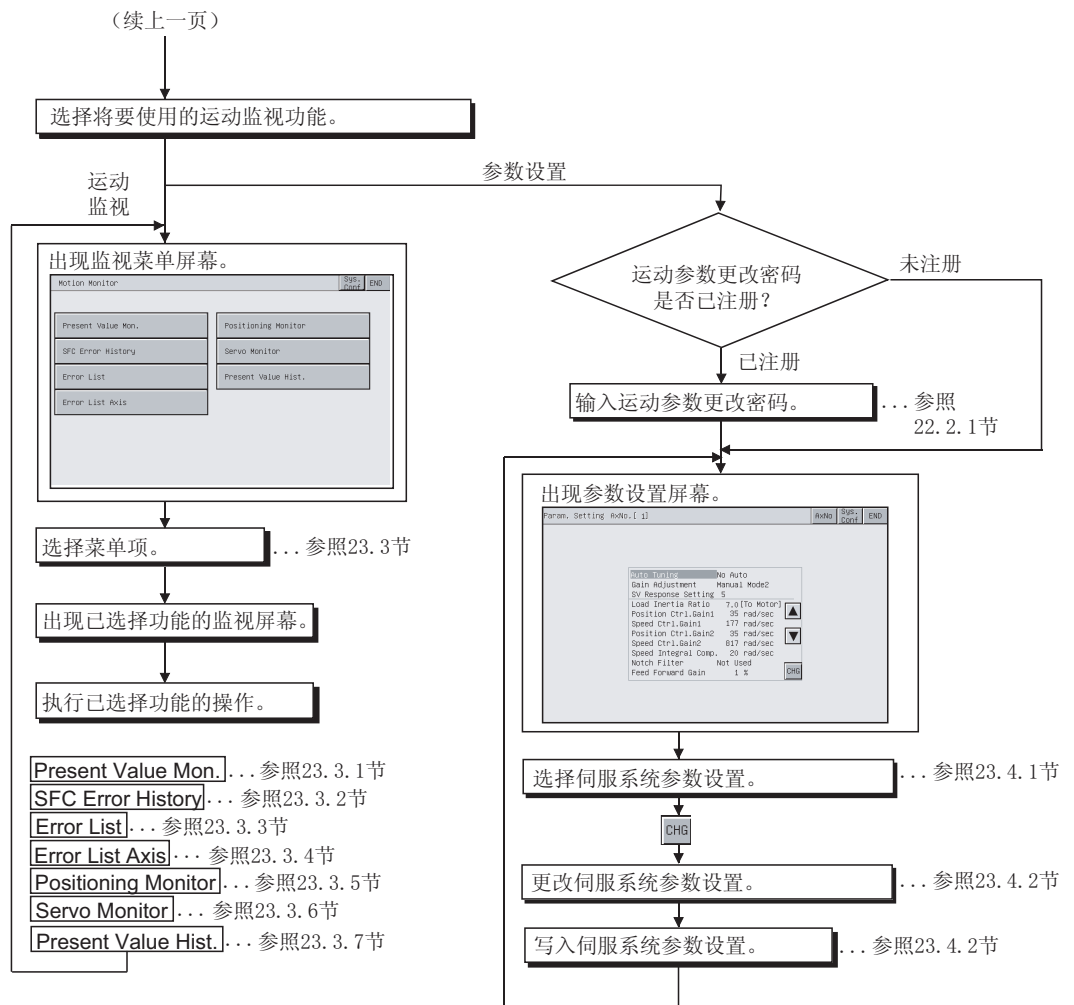
详细情况请参照 GT Designer 的帮助，屏幕显示及键操作详情显示在帮助中。



## 22.2 从显示用户创建的监视屏幕到启动运动监视的操作步骤

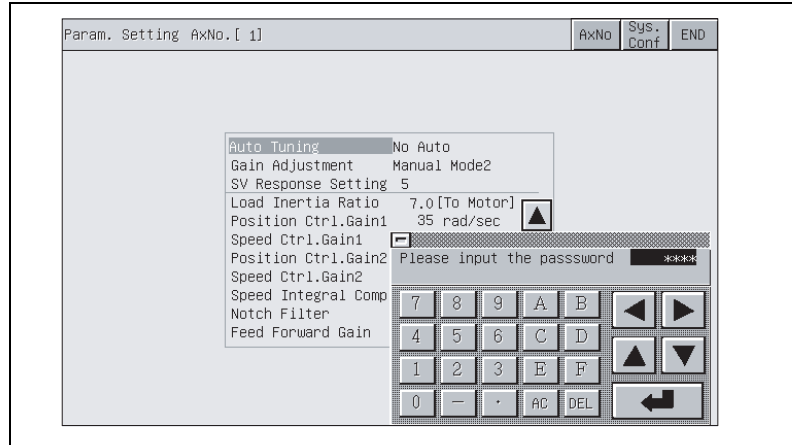
本节阐述当运动监视功能的系统程序（OS）安装进 GOT 内置存储器并下载完运动监视数据之后开始运动监视功能的每项操作时的 GOT 操作步骤。








## 22.2.1 密码输入操作步骤

使用 GT Designer 将运动参数更改密码写入到 GOT 上后，如果试图访问运动监视功能参数设置，则出现密码输入屏幕。









## (1) 特点


- 如果输入的字符与密码一致，则出现参数设置屏幕。
- 如果输入的字符与密码不一致，屏幕上将出现出错信息。触摸  将返回至前一个监视屏幕。
- 密码可使用数字和  ~  的字母。
- 使用 GT Designer 设置运动参数更改密码。  
密码设置详情参照 GT Designer 的帮助功能。

## (2) 步骤

(a) 采取以下各个步骤输入密码：

- 触摸  ~  和  ~  输入密码。
- 触摸  确认输入的密码。
- 触摸  删除错误的字符，然后再输入正确的字符，以更正输入的密码。

(b) 放弃输入密码：

- 触摸  将返回至前一个监视屏幕。

### 第 23 章 各种运动监视屏幕的操作

本章解释使用运动监视功能时将要执行的屏幕操作。

根据使用的 GOT 的不同，运动监视功能的显示屏幕略有不同，本章主要使用 A975GOT 的屏幕进行解释。

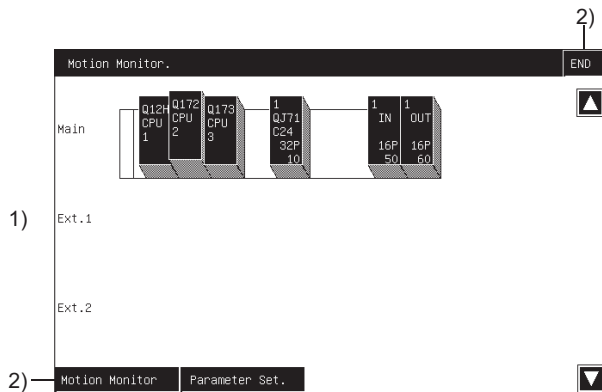
#### 23.1 监视时的屏幕布局、公共操作和屏幕切换

本节阐述执行运动监视时的屏幕布局和公共操作。

##### 23.1.1 系统配置屏幕布局和按键功能

本节解释启动运动监视功能后显示的系统配置屏幕的布局以及屏幕上出现的按键的功能。

###### (1) 显示的数据



从 PLC CPU 上读取模块信息完成时显示模块类型等。  
(由 OS 自动显示)

1)	将 CPU 号显示为 CPU，控制 CPU 号显示为已安装的模块。 (使用 A95*GOT/A956WGOT 时仅显示 CPU。) 为伺服监视/伺服系统参数设置选择运动控制器 CPU 时，触摸其显示位置。
2)	显示在系统配置屏幕上执行操作所使用的按键，(2)中有说明。(触摸输入)

###### (2) 按键的功能

以下简述在系统配置屏幕上执行操作所使用的按键的功能。

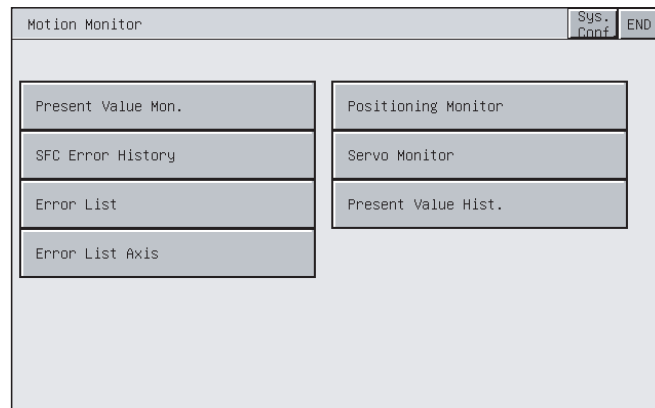
按键	功能
	用于结束监视，返回至运动监视功能启动时的屏幕。
	用于选择运动控制器 CPU，执行伺服监视/伺服系统参数设置。
	用于将系统配置屏幕切换至运动监视菜单屏幕。 (参照 23.4 节)
	用于将系统配置屏幕切换至参数设置屏幕。(参照 23.5 节)
	用于上下滚动一层数据以显示系统配置当前未显示的前/后层。 ▼: 下滚动一层。 ▲: 上滚动一层。



## 23.3 运动监视

运动监视功能允许在多重监视屏幕上监视各个伺服监视数据。  
为了显示监视屏幕，需在监视菜单屏幕上作选择。

(监视菜单屏幕)

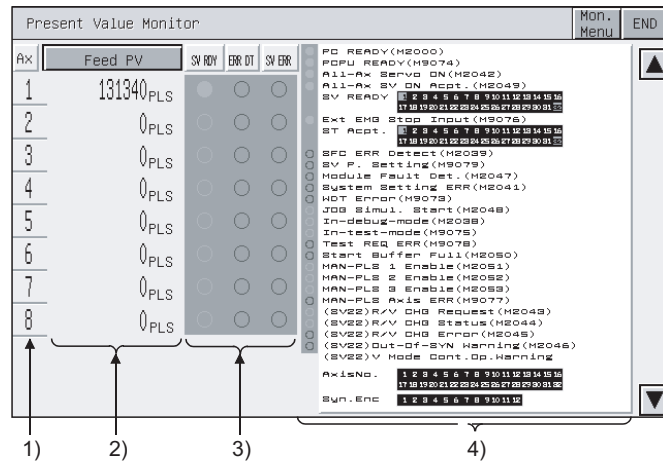


- 1) 当前值监视 .... 监视并显示所有运行轴的馈送当前值和实际当前值。（参照 23.3.1 节）
- 2) SFC 出错历史 ... 显示自运动 CPU 开启或复位时发生在 SFC 程序中的出错历史。（参照 23.3.2 节）
- 3) 出错列表 ..... 显示 PLC 前沿备好（M2000）之时和之后发生的出错（八个最新出错）历史。（参照 23.3.3 节）
- 4) 出错列表轴 .... 显示发生在指定轴上发生的最新出错。（参照 23.3.4 节）
- 5) 定位监视 ..... 监视设置在轴上定位数据的详细情况。（参照 23.3.5 节）
- 6) 伺服监视 ..... 监视伺服电机/伺服放大器。（参照 23.3.6 节）
- 7) 当前值历史 .... 显示在伺服放大器上电/掉电时或者内部位置返回时 ABS 轴的编码器当前值历史、伺服指令值历史和监视当前值历史。（参照 23.3.7 节）  
(使用 A95\*GOT 时不显示。)

23.3.1 当前值监视屏幕的显示数据及按键功能

本节解释当前值监视屏幕的显示数据和屏幕上显示的键的功能。

(1) 显示的数据



序号	选项	说明
1)	Ax	显示正被监视的运行轴的轴号。
2)	实际 PV 馈送 PV	显示运行轴的馈送当前值或实际当前值。 触摸监视值的显示部位，切换至触摸轴号的定位监视屏幕。（参照 23.3.5 节）
3)	SV RDY, ERR DT, SV ERR	显示伺服就绪信号、重度/轻度异常和伺服异常探测信号是否 ON(亮)或 OFF(灭)。 触摸出错指示部位“●”，切换至触摸轴号的出错列表指定轴屏幕。（参照 23.3.4 节）
4)	位元件屏幕 <sup>*)</sup>	始终监视并显示公共位元件。 ● 出错探测型位元件 . . . . . 显示红色 ● 一般状态型位元件 . . . . . 显示绿色

\*1 使用 A95\*GOT/A956WGOT 时不显示。

(2) 键的功能

以下简述用于当前值监视屏幕操作的键的功能。

按键	功能
Feed PV Actual PV	触摸键在“馈送当前值”和“实际当前值”之间交替监视事项。 (仅用于实际模式)
Mon. Menu	用于返回至监视菜单屏幕。
END	用于结束当前值监视并返回至运动监视功能启动时显示的屏幕。
▲ ▼	用于更改显示轴号。 (仅用于 Q173CPU 监视时显示。)



23.3.2 SFC 出错历史记录屏幕的显示数据及按键功能

本节解释出错历史记录屏幕的显示数据和屏幕上显示的按键的功能。

(1) 显示的数据

SFC Error History				Mon. Menu	END
M/ D	Program No.	Err	Error Definition		
H: M	SFC-F/G/K-BKNo	Code			
7/24 10:50	SFC F/G/K B10ck 20	5 1004	At a start, sv.amplu.is OFF,initial processing,the amp.is not yet installed,a sv.err.occurred,or the cable is faulty.		
7/24 10:50	SFC F/G/K B10ck 21	4		Command speed outside the range.	
7/24 10:50	SFC F/G/K B10ck 22	906	The unused axis was started.		
7/24 10:50	SFC F/G/K B10ck 103	906	The unused axis was started.		
7/24 10:50	SFC F/G/K B10ck 20	5 1004	At a start, sv.amplu.is OFF,initial processing,the amp.is not yet installed,a sv.err.occurred,or the cable is faulty.		
7/24 10:50	SFC F/G/K B10ck 21	4		Command speed outside the range.	
7/24 10:50	SFC F/G/K B10ck 22	906	The unused axis was started.		
7/24 10:50	SFC F/G/K B10ck 103	906	The unused axis was started.		

↑ 1)
↑ 2)
↑ 3)
↑ 4)

序号	选项	说明
1)	M/D H: M	显示发生 SFC 错误时的日期和时间。
2)	程序号	显示 SFC 错误时的 SFC 程序号。
3)	出错代码	显示发生错误的出错代码。
4)	错误定义 <sup>*1</sup>	显示发生的 SFC 错误的定义。

\*1 使用 A95\*GOT/A956WGOT 时不显示。

(2) 按键的功能

以下简述用于 SFC 出错历史记录屏幕操作的按键的功能。

按键	功能
	用于返回至监视菜单屏幕。
	用于结束 SFC 出错历史并返回至运动监视功能启动时显示的屏幕。
	用于滚动 SFC 出错历史显示。 (仅当使用 A95*GOT/A956WGOT 时显示。)

23.3.3 出错列表屏幕的显示数据及按键功能

本节解释出错列表屏幕的显示数据和屏幕上显示的键的功能。

(1) 显示的数据

Error List					Mon-Menu	END
M/ D	Ax	SV P.	Err	Error Definition	Set	
H: M		No.	Code		Data	
7/24			SV P			
10:50		103	906	The unused axis was started.		906
7/24			MaJ.	At a start, sv.axis is OFF, initial processing, the axis is not yet installed, a sv.err occurred, or the cable is faulty.		
10:50	5	20	1004			
7/24			SV P			
10:50		21	4	Demand speed outside the range.		4
7/24			SV P			
10:50		22	906	The unused axis was started.		906
7/24			SV P			
10:50		103	906	The unused axis was started.		906
7/24			MaJ.	At a start, sv.axis is OFF, initial processing, the axis is not yet installed, a sv.err occurred, or the cable is faulty.		
10:51	5	20	1004			
7/24			SV P			
10:51		21	4	Demand speed outside the range.		4
7/24			SV P			
10:51		22	906	The unused axis was started.		906



↑    ↑    ↑    ↑  
 1) 2) 3) 4)

序号	选项	说明
1)	H/D H: M	显示发生错误时的日期和时间。
2)	Ax	显示发生错误的轴的轴号和轴类型。 虚拟轴           : 虚拟 同步编码器轴   : 同步
3)	SV P. 号	显示错误发生时正执行的伺服程序号。 不显示出错的伺服程序的执行目的地。使用伺服程序号, 参照执行目的地。
4)	出错代码	显示发生的错误的类型和出错代码, 出错类型显示如下所示: ● 轻度出错 ..... 轻度 ● 重度出错 ..... 重度 ● 伺服出错 ..... 伺服 ● 伺服程序设置出错 ..... 伺服 P ● 实际/虚拟开关 ..... 开关 ● 测试模式请求出错 ..... 测试 ● 手动脉冲发生器设置出错 ... 手动 ● PCPU ERROR ..... P-WDT ● SSCNET ERROR ..... 通讯出错
5)	错误定义*	显示发生的错误的定义。
6)	设置数据*	如果设置数据有错, 则显示出错的程序号。

\*1 使用 A95\*GOT/A956WGOT 时不显示。

(2) 按键的功能

以下简述用于出错列表屏幕操作的按键的功能。

按键	功能
	用于返回至监视菜单屏幕。
	用于结束出错列表并返回至运动监视功能启动时显示的屏幕。

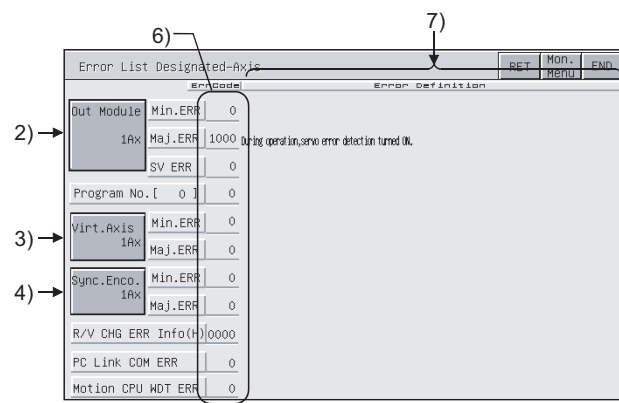
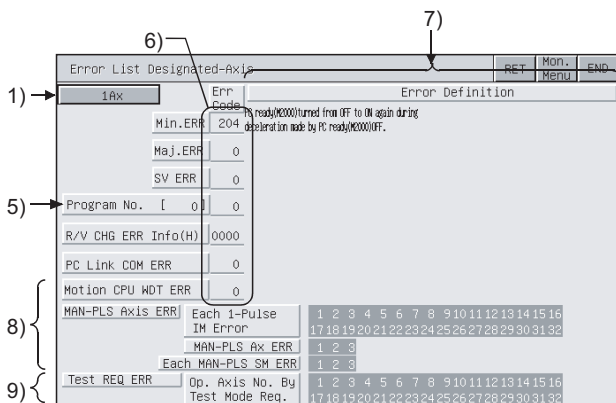
23.3.4 出错列表指定轴屏幕的显示数据及按键功能

此节解释出错列表指定轴屏幕的显示数据和屏幕上显示的按键的功能。

(1) 显示的数据

(实际模式)

(虚拟模式)

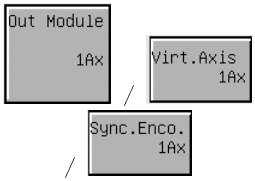


序号	选项	说明	
1)	1Ax	显示当前监视的轴号。	
2)	输出模块	显示当前监视的输出模块轴号。	
3)	虚拟轴	显示当前监视的虚拟轴号。	
4)	同步编码器	显示当前监视的同步编码器轴号。	
5)	程序号	显示错误发生时正执行的伺服程序号。	
6)	出错代码	显示当前正发生的轻度/重度/伺服出错代码、伺服程序设置出错代码、实际/虚拟开关出错信息（除错代码：十六进制）、个人计算机链接通讯出错代码和运动 CPU WDT 出错代码。	
7)	错误定义*1	显示发生的错误的定义。	
8)	MAN-PLS 轴 ERR *1	每个 1 脉冲 1M 出错	显示发生一个 1 脉冲输入放大率设置出错的轴。
		MAN-PLS AX ERR	显示设置到手动脉冲发生器 P1 到 P3 上的轴号的出错。
		每个 MAN-PLS SM ERR	显示设置到手动脉冲发生器 P1 到 P3 上的平滑放大率的出错。
9)	测试 REQ ERR/请求出错	显示测试模式请求时启动的轴号。	

\*1 使用 A95\*GOT/A956WGOT 时不显示。

## (2) 按键的功能

以下简述用于出错列表指定轴屏幕操作的按键的功能。

按键	功能
<div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-bottom: 5px; text-align: center;">1Ax</div> (仅在实际模式中),  (仅在虚拟模式中) (显示实例: 当监视轴 1 时)	用于更改即将监视的轴。
<div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 0 auto; width: 50px;">RET</div>	用于返回至前一个屏幕。
<div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 0 auto; width: 50px;">Mon. Menu</div>	用于返回至监视菜单屏幕。
<div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 0 auto; width: 50px;">END</div>	用于结束出错列表指定轴监视并返回至运动监视功能启动时显示的屏幕。

23.3.5 定位监视屏幕的显示数据及按键功能

此节解释定位监视屏幕的显示数据和屏幕上显示的按键的功能。

(1) 显示的数据

(实际模式)

(虚拟模式)

The screenshot shows the 'Positioning Monitor (Real)' interface. It has a table with four columns: 'Data Item 1Ax', 'MON Val', 'Status', and 'CMD Signal'. Arrows point to specific elements: 1) points to the 'Data Item 1Ax' column header; 2) points to the 'MON Val' column; 6) points to the 'Status' column; 7) points to the 'CMD Signal' column.

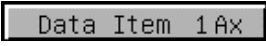



The screenshot shows the 'Positioning Monitor (Cam)' interface. It has a table with four columns: 'Data Item 1Ax', 'MON Val', 'Status', and 'CMD Signal'. Arrows point to specific elements: 1) points to the 'Data Item 1Ax' column header; 2) points to the 'MON Val' column; 3) points to the 'Status' column; 4) points to the 'CMD Signal' column; 5) points to the 'Cam Ax.1 Rev.' data item; 6) points to the 'Status' column; 7) points to the 'CMD Signal' column.

序号	选项	说明
1)	数据项	显示当前监视的运行轴的轴号。 虚拟轴，显示轴的类型。 ● 滚轴 ● 滚珠丝杠 ● 轮盘 ● 凸轮
2)	馈送 PV	显示在 PCPU 定位控制期间的数据。 ● 馈送当前值 : 目标地址输出到伺服放大器 (滚轴表面速度值) ● 实际当前值 : 实际行进的当前值 (不显示滚轴值) ● 偏差计数器 : 馈送当前值和实际当前值之间的差值 ● 执行的程序号 : 执行中的伺服程序号 ● 轻度/重度/伺服出错 : 最新轻度/重度/伺服出错的错误代码
3)	EXE 凸轮号	显示当前控制的凸轮号。
4)	ExE 行程	显示当前控制的行程量。
5)	凸轮 Ax.1 Rev.	显示一个凸轮轴旋转脉冲内的当前值。
6)	状态 <sup>*1</sup>	显示一个凸轮轴旋转脉冲内的当前值。 ● ON 状态时，信号变为绿色。 ● 出错或伺服出错探测时，信号变为红色。
7)	CMD 信号 <sup>*1</sup>	显示定位指令信号 ON 和 OFF。 ON 状态时，信号变为绿色。

\*1 使用 A95\*GOT/A956WGOT 时不显示。

## (2) 按键的功能

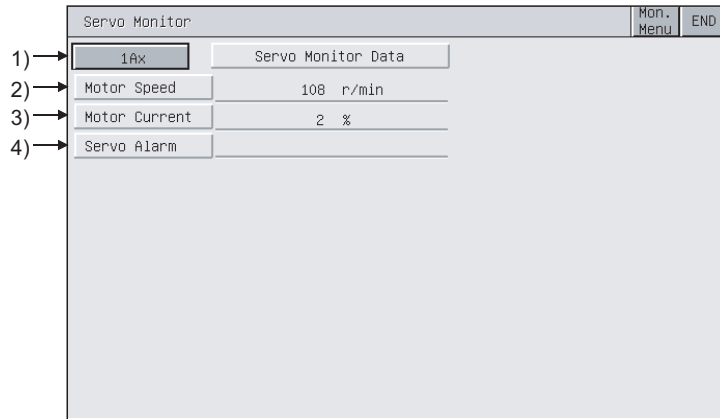
以下简述用于定位监视屏幕操作的按键的功能。

按键	功能
 (显示实例：当监视轴 1 时)	用于更改即将监视的轴。
	用于返回至前一个屏幕。
	用于返回至监视菜单屏幕。
	用于结束定位监视并返回至运动监视功能启动时显示的屏幕。

## 23.3.6 伺服监视屏幕的显示数据及按键功能

此节解释伺服监视屏幕的显示数据和屏幕上显示的按键的功能。




## (1) 显示的数据



序号	选项	说明
1)	Ax	显示当前监视的运行轴的轴号。
2)	电机速度	显示伺服电机实际速度。
3)	电机电流	显示 100%额定电流时的电机电流值。
4)	伺服报警	显示伺服放大器探测到的报警。

## (2) 按键的功能

以下简述用于伺服监视屏幕操作的按键的功能。

按键	功能
 (显示实例：当监视轴 1 时)	用于更改即将监视的轴。
	用于返回至监视菜单屏幕。
	用于结束伺服监视并返回至运动监视功能启动时显示的屏幕。

23.3.7 当前值历史记录监视屏幕的显示数据及按键功能

本节解释当前值历史记录监视屏幕的显示数据和屏幕上显示的按键的功能。

(1) 显示的数据


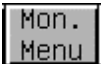

Present Value History Monitor							Mon.	END
Item	M/ D H: M	Encoder PV Multi Rev/1Rev	SV CMD Val	Monitor PV	ALM			
1Ax								
HP Data	7/ 9 13:43	0H· 0H	1BE9E0H	0	----			
MON Val	7/ 9 17:12	0H· 0H	1D7051H	99953.0000	----			
Nw PWR ON1	7/ 9 13:34	D7FEH· 45F3H	0H	0.0000	0			
PWR OFF1	7/ 9 13:34	0H· 0H	20B67DH	490142.0000	----			
PWR ON2	7/ 9 13:10	D7EDH· 19460H	0H	92274.0000	0			
PWR OFF2	7/ 9 13:10	0H· 0H	FFFFFFF0H	92274.0000	----			
PWR ON3	7/ 9 13:10	D7EDH· 19472H	0H	92290.0000	0			
PWR OFF3	7/ 9 13:10	0H· 0H	FFFFFFE0H	92290.0000	----			
Od PWR ON4	7/ 9 13:10	D7EDH· 19495H	0H	92322.0000	0			

序号	选项	说明
1)	Ax	显示当前监视的轴的轴号。
2)	HP 数据	显示内部返回时监视的以下值。 <ul style="list-style-type: none"> <li>● 内部位置返回完成时间</li> <li>● 编码器当前值</li> <li>绝对位置参照点数据的多重旋转数据</li> <li>绝对位置参照点数据的旋转一周之内位置</li> <li>● 伺服指令值</li> <li>● 监视当前值</li> </ul>
3)	MON Val	显示以下当前监视值。 <ul style="list-style-type: none"> <li>● 当前时间</li> <li>● 编码器当前值</li> <li>编码器当前值的多重旋转数据</li> <li>编码器当前值的当前旋转一周之内位置</li> <li>● 当前伺服指令值</li> <li>● 当前监视器当前值</li> </ul>
4)	PWR ON/ PWR OFF	显示伺服放大器上电/掉电时 ABS 轴的四个过去当前值。 [上电时] <ul style="list-style-type: none"> <li>● 上电时</li> <li>● 编码器当前值</li> <li>初始编码器的多重旋转数据</li> <li>初始编码器的单周旋转数据</li> <li>● 复原后伺服指令值</li> <li>● 复原后监视当前值</li> <li>● 当前值复原时报警发生信息（轻度/重度出错的错误代码）</li> </ul> [掉电时] <ul style="list-style-type: none"> <li>● 伺服放大器掉电时间</li> <li>● 编码器当前值</li> <li>伺服放大器掉电前编码器当前值的多重旋转数据</li> <li>伺服放大器掉电前编码器当前值的单周旋转数据</li> <li>● 伺服放大器掉电时的伺服指令</li> <li>● 伺服放大器掉电时的监视当前值</li> </ul>



## (2) 按键的功能

以下简述用于当前值历史监视屏幕操作的按键的功能。

按键	功能
 (显示实例：当监视轴 1 时)	用于更改即将监视的轴。
	用于返回至监视菜单屏幕。
	用于结束当前值历史监视并返回至运动监视功能启动时显示的屏幕。

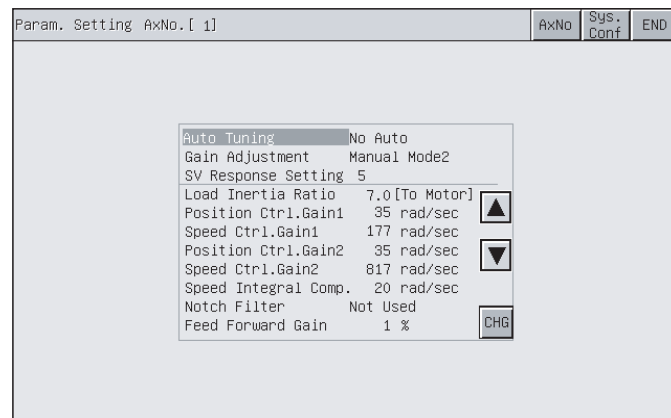
## 23.4 参数设置

运用参数设置功能，可以设置已链接的运动控制器 CPU（Q172CPU，Q173CPU）的伺服参数（基本参数/调整参数）。

## 23.4.1 参数设置屏幕的显示数据及按键功能






此节解释参数设置屏幕的显示数据和屏幕上显示的按键的功能。

## (1) 显示屏幕



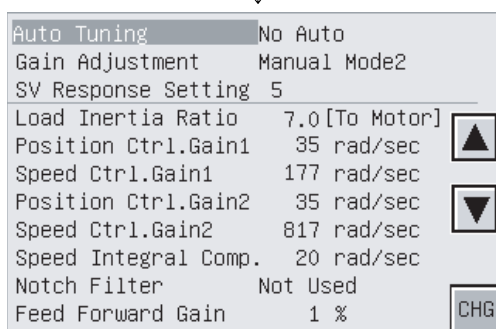
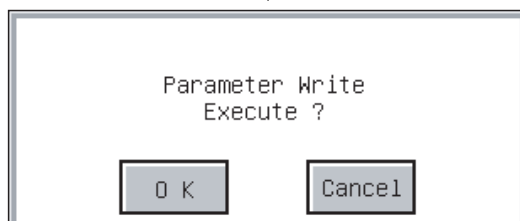
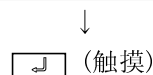
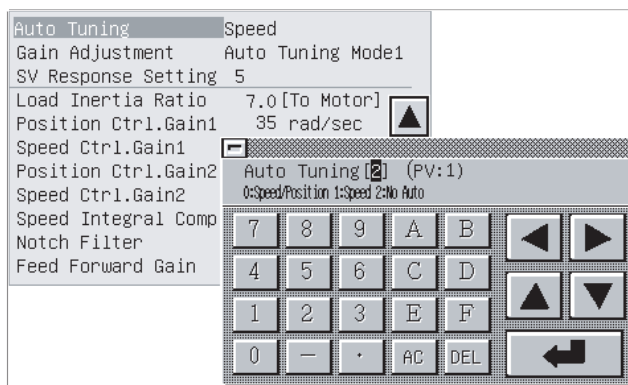
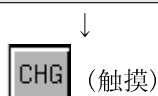
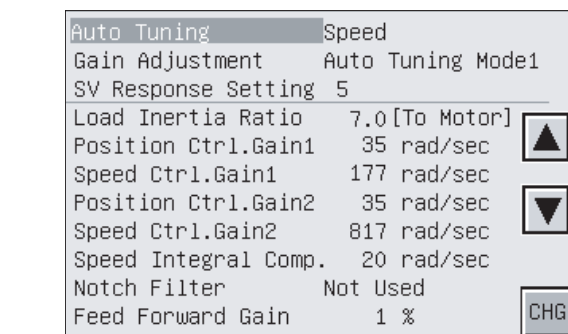
## (2) 按键的功能

以下简述用于参数设置屏幕操作的按键的功能。

按键	功能
	用于更改选定项的伺服参数设置。
	用于选择伺服参数设置项。
	用于更改进行参数设置的轴。
	用于返回至系统构成屏幕。
	用于结束参数设置并返回至运动监视功能启动时显示的屏幕。

## 23.4.2 参数设置操作

以下阐述更改“自动调谐”项的设置，作为参数设置操作的一个实例。



1) 选择用 ▲, ▼ 键设置其参数的项，并触摸 **CHG** 键。

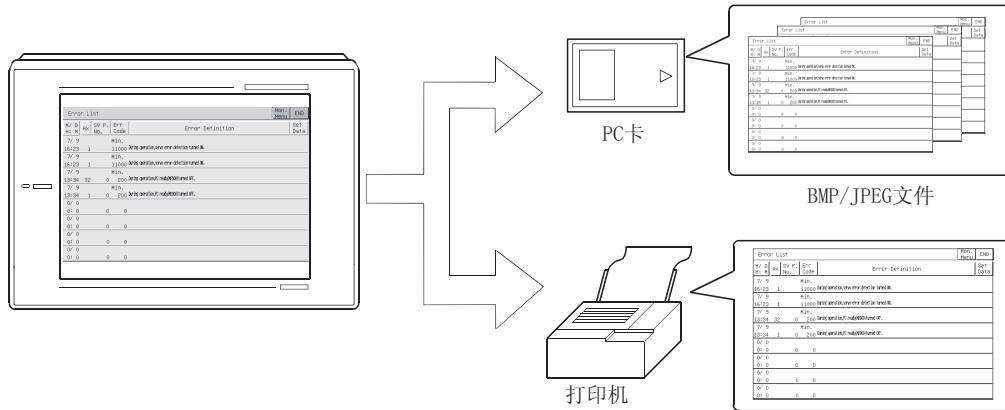
2) 当参数设置窗口出现时，用 **Alphanumeric** 输入参数设置数据，并触摸 确认设置。如不确认，则触摸 关闭参数设置窗口。

3) 当确认窗口出现时，触摸 **OK** 键将参数设置写入运动控制器 CPU 中。不写入参数设置时，触摸 **Cancel** 键。

4) 写入完成后，出现已更新至新的参数设置的参数设置屏幕。

## 23.5 关于硬拷贝输出

本节阐述在运动监视期间使用打印机打印运动监视屏幕的方法或以 BMP/JPEG 文件格式将其保存在 PC 卡中的方法。



打印方法跟随使用的 GOT 变动，阐述如下。

- (1) 当使用 A985GOT 或者 A97\*GOT 时  
 触摸运动监视屏幕上显示的 **Print Screen** / **Cancel Print** 键，以开始打印输出。
- (2) 当使用 A95\*GOT 或者 A956WGOT 时  
 使用 GT Designer 设置硬拷贝功能开始/停止触发元件，并开启/关闭设定的元件，以开始打印输出。

<b>要点</b>
-----------

- |   |
|---|
| <ul style="list-style-type: none"> <li>● 打印运动监视屏幕前，总是将选项驱动程序安装进 GOT。</li> <li>● 在 GT Designer 的硬拷贝设置中设置硬拷贝的输出目的地（PC 卡/打印机）。硬拷贝设置详情参照 GT Designer 的 Help。</li> </ul> |
|---|

## 第 24 章 出错显示及运动监视的处理

本部分给出运动监视操作期间可能显示的出错及其对策。

出错信息	出错内容	对策
无 PLC 通讯	无法同监视目标 PLC CPU 通讯。	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 检查 PLC CPU 同 GOT 的链接状态 (拔去电源的连接器, 打开电缆)。</li> <li>● 检查 PLC CPU, 查找错误发生情况。</li> </ul>
不支持该 PLC 类型	系统构成画面上选定的 CPU 不是 Q172CPU 或 Q173CPU。	在系统构成画面上选择 Q172CPU 或 Q173CPU。
控制器 OS 类型不同	安装到监视目标运动控制器 CPU (Q172CPU, Q173CPU) 上的运动控制器 OS 不是 SV13 或 SV22。	将 SV13 或 SV22 安装到监视目标运动控制器 CPU (Q172CPU, Q173CPU) 上作为运动控制器 OS。
非 GOT 版本	安装到监视目标运动控制器 CPU 上的运动控制器 OS 版本同运动监视功能不兼容。	将“00E”或更新版本的运动控制器 OS 安装到运动控制器 CPU 上。
未找到监视数据	监视数据未安装或已被删除。	装载运动监视的监视数据。
选择了未使用的轴	未设置选定的轴号。	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 选择已经设置的轴号。</li> <li>● 使用外围软件设置轴。</li> </ul>
无法选择	伺服参数设置期间, 选择了无法设置的项。	选择可以设置的项。
设置范围不正确	设定了设置范围之外的值。	在设置范围之内设定值。
密码不符	输入了非法的运动参数更改密码。	输入正确的密码。



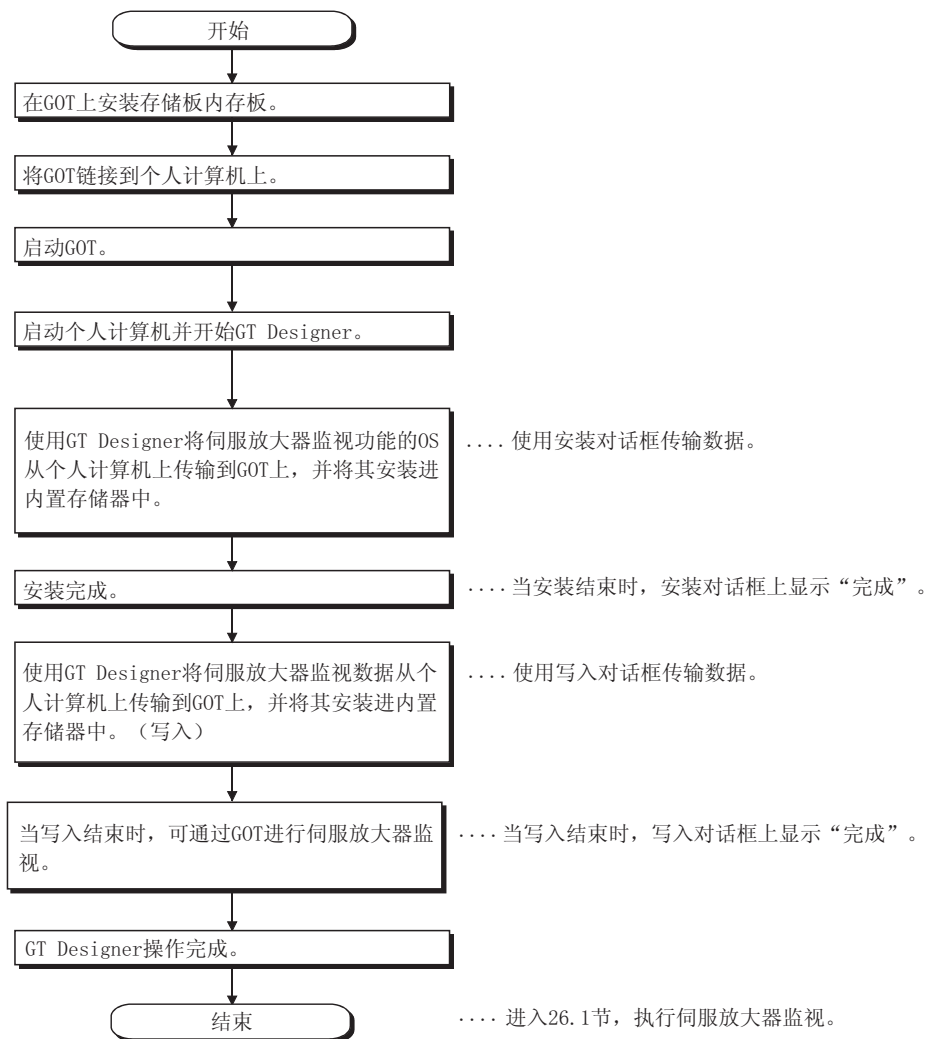
## 第 25 章 伺服放大器监视功能操作步骤

本章解释使用伺服放大器监视功能时的操作步骤。

## 25.1 启动运动监视前的操作步骤

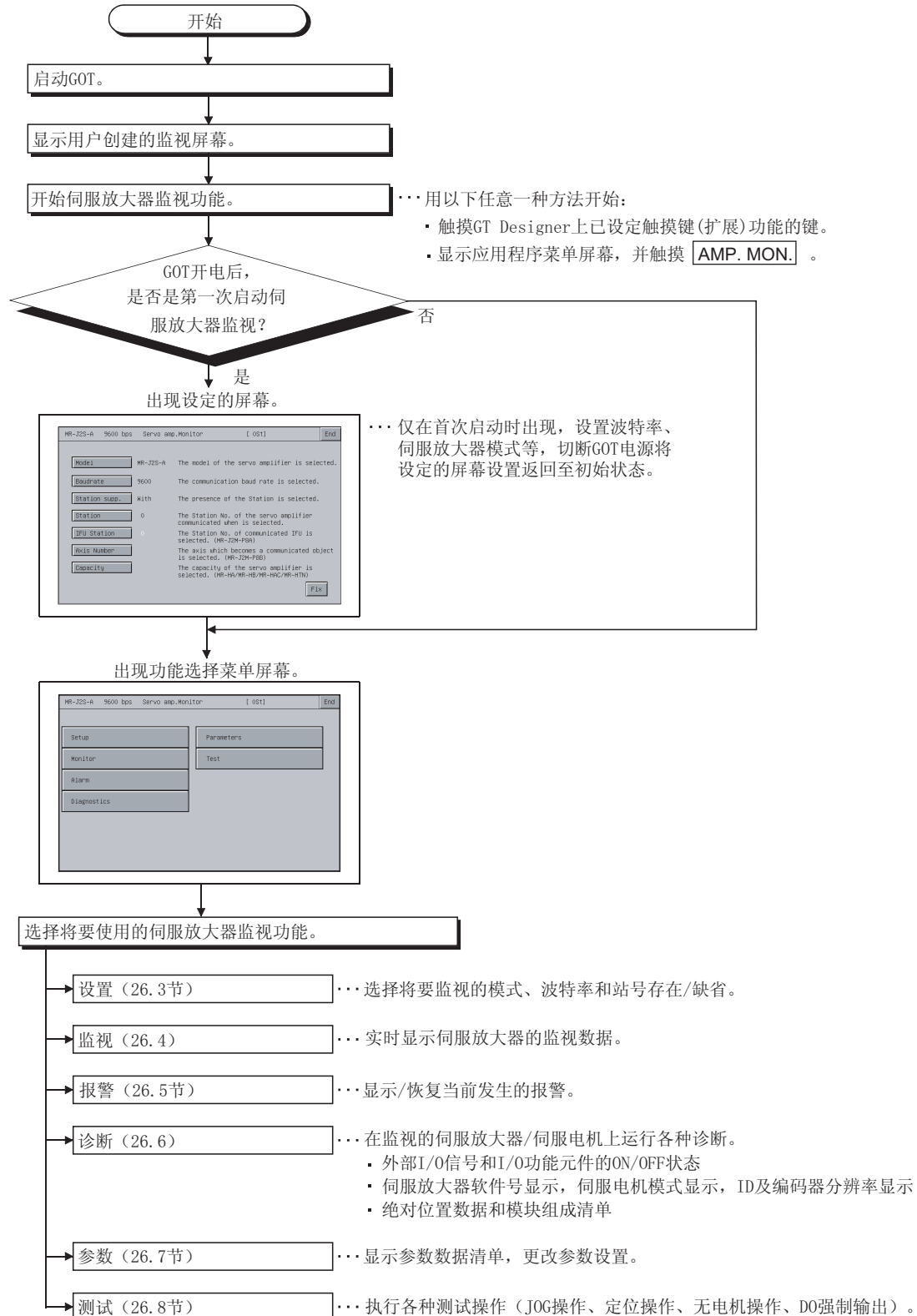
本节概述将伺服放大器监视功能的系统程序(OS)和运动监视数据从个人计算机上传输到 GOT 上并将其安装在内置存储器中的步骤。

详情请参见 GT Designer 中的帮助，详细的屏幕显示和键操作在帮助中说明。



25.2 从显示用户创建的监视屏幕到启动运动监视的操作步骤

本节提供“伺服放大器监视功能 OS”安装完成后开始任何伺服放大器监视功能的 GOT 操作步骤。



25



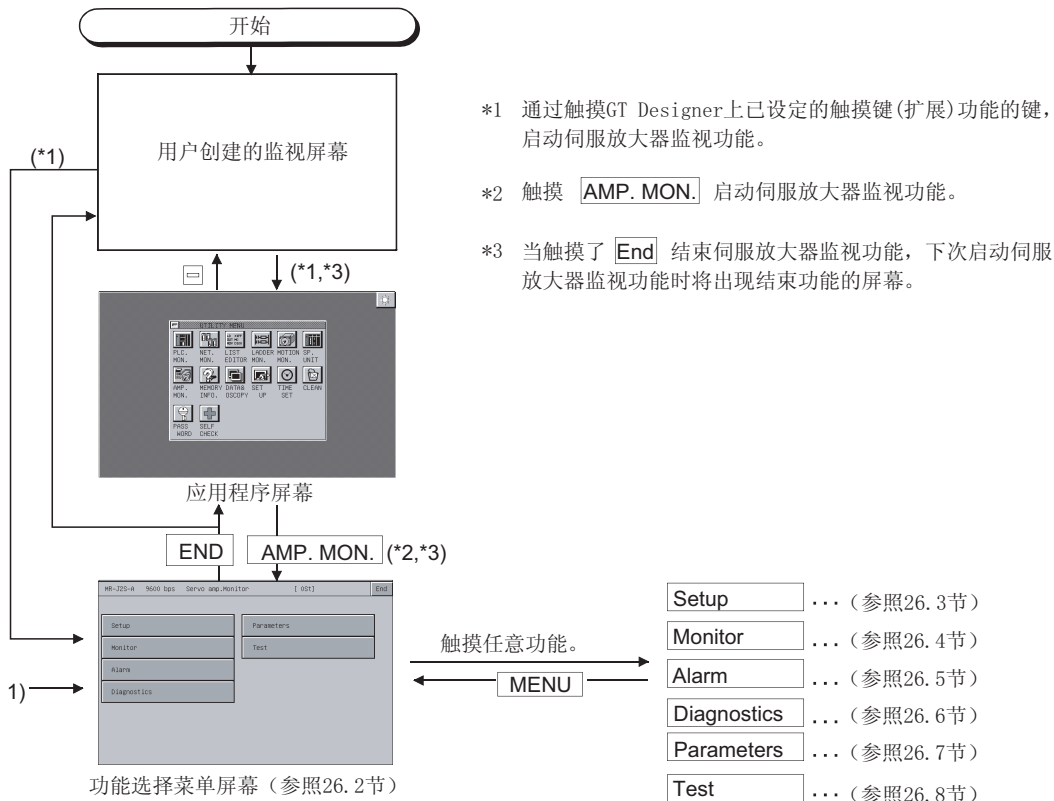
## 第 26 章 伺服放大器监视屏幕的操作

本章阐述使用伺服放大器监视功能时将要执行的屏幕操作。

根据使用的 GOT，伺服放大器监视功能的显示屏幕略有不同，本章主要使用 A975GOT 的屏幕进行说明。

### 26.1 屏幕切换

本节阐述从用户创建的监视屏幕显示状态到伺服放大器监视功能屏幕操作的屏幕切换。

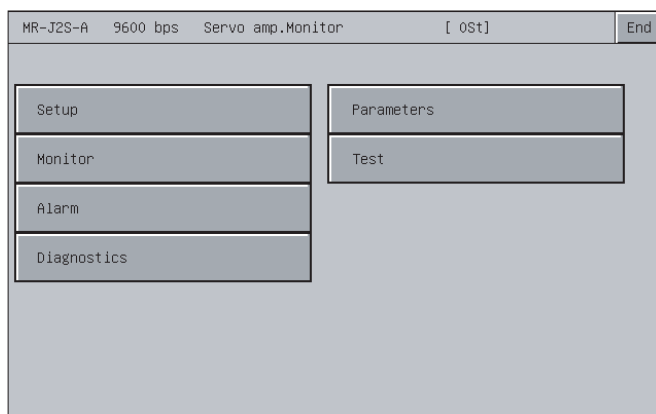


## 26.2 关于伺服放大器监视功能

伺服放大器监视功能允许各种监视功能、参数设置更改、测试操作及连接到 GOT 上的伺服放大器将要执行的其他操作。

从功能选择菜单屏幕上选择并显示需要的功能。

(功能选择菜单屏幕)



- 1) 设置 ..... 依据伺服放大器功能、通讯波特率、站号设置（站号存在/不存在、站号选择）及 IFU 站号选择将要监视的伺服放大器。  
(参照 26.2 节)
- 2) 监视 ..... 实时显示伺服放大器的所有监视数据。  
(参照 26.3 节)
- 3) 报警 ..... 显示当前发生的报警及历史记录，并重置报警或清空历史记录。  
(参照 26.4 节)
- 4) 诊断 ..... 在连接的伺服放大器上运行以下各种诊断。  
(参照 26.5 节)
  - DI/DO 显示  
显示外部 I/O 信号的 ON/OFF 状态。
  - 功能元件显示  
显示 I/O 功能元件的 ON/OFF 状态。
  - 放大器信息显示  
显示伺服放大器上连接的伺服电机的型号、ID 和编码器分辨率。
  - ABS 数据显示  
显示绝对位置探测系统的绝对位置数据。
  - 显示绝对位置探测系统的绝对位置数据。  
显示伺服放大器模块组成列表。
- 5) 参数 ..... 显示参数数据并更改参数设置。  
(参照 26.6 节)
- 6) 测试 ..... 执行各种测试操作（JOG 操作、定位操作、无电机操作、DO 强制输出）。  
(参照 26.7 节)

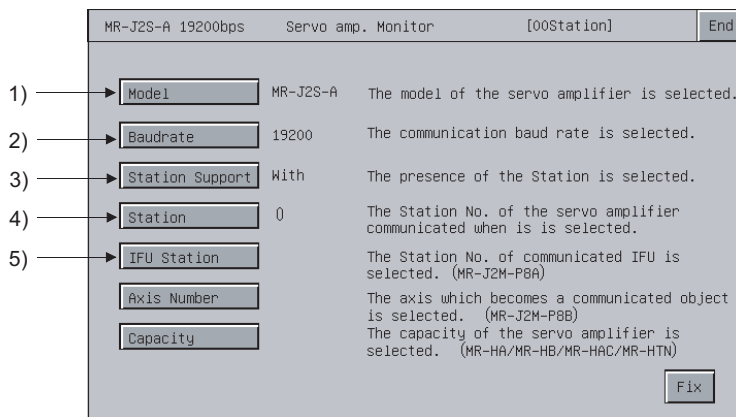
26.3 设置

设置同伺服放大器的通讯。

要点
(1) 在设置屏幕上进行设置之前，也在伺服放大器一侧进行相同的设置。 如果此屏幕上的设置不同于在伺服放大器一侧的设置，则可能无法执行正常通讯。
(2) 当 GOT 断电或复位时，设置屏幕上的设置返回至初始状态。 GOT 上电后，再度在设置屏幕上进行设置。

26.3.1 设置屏幕

本节说明设置屏幕的显示数据和屏幕上显示的按钮的功能。



\* 无法设置“轴号”和“容量设置”。

(1) 关于显示数据

序号	选项	说明
1)	型号	显示连接的伺服放大器型号。
2)	波特率	显示伺服放大器的通讯波特率(38400/19200/9600)。
3)	站支持	显示站号存在/不存在。
4)	站	显示通讯的伺服放大器的站号(00 ~ 31)。
5)	IFU 站	显示 IFU (接口模块) 的系列通讯站号。

(2) 关于按钮功能

下表简述用于报警显示屏幕操作的按钮的功能。

按钮	功能
Model	设置连接的伺服放大器型号。
Baudrate	设置伺服放大器的通讯波特率(38400/19200/9600)。 ● 将伺服放大器一侧的通讯波特率设置为 38400 或更小。
Station Support <sup>*1</sup>	设置站号存在/不存在。
Station	设置通讯的伺服放大器的站号(00 ~ 31)。
IFU Station <sup>*2</sup>	设置 IFU (接口模块) 的系列通讯站号。
Fix	确认设置并返回至功能选择菜单屏幕。
End	结束伺服放大器监视功能。

\*1: 仅当 MR-J2S-□A 连接时适用。

\*2: 仅当 MR-J2M A 系列连接时适用。

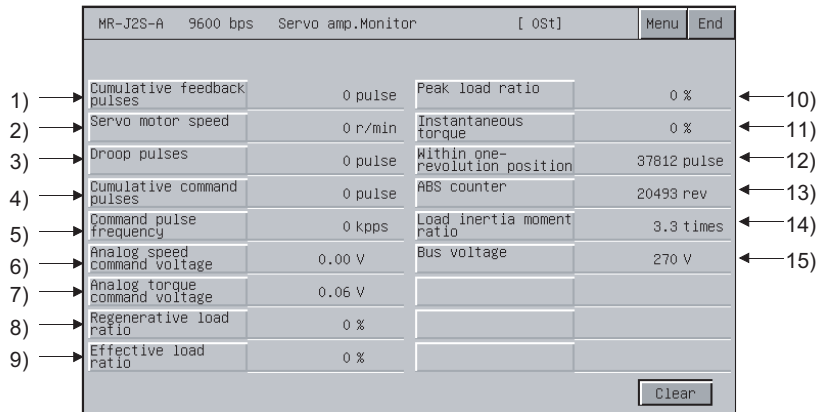
26.4 监视功能

实时显示伺服放大器的所有监视数据。

26.4.1 监视屏幕

本节说明监视屏幕的显示数据和屏幕上显示的按键的功能。

(1) 关于显示数据







序号	选项	说明
1)	累积反馈脉冲	计数并显示来自伺服电机编码器的反馈脉冲。 ● 当设置超过 9999999 时，从 0 开始。 ● 逆转时出现 - 符号。
2)	伺服电机速度	显示伺服电机速度。 ● 以 0.1r/min 为单位显示，尾值四舍五入。 ● 逆转时出现 - 符号。
3)	递减脉冲	显示偏差计数器的递减脉冲。 ● 逆转时出现 - 符号。
4)	累积指令脉冲	计数并显示位置指令输入脉冲。 ● 由于显示了电动装置 (CMX/CDV) 增加之前的值，该值可能不符合累积反馈脉冲的指示。 ● 逆转指令时出现 - 符号。
5)	指令脉冲频率	显示位置指令输入脉冲频率。 ● 显示电动装置 (CMX/CDV) 增加之前的值。 ● 逆转指令时出现 - 符号。
6)	模拟速度指令电压 (在速度控制模式种) *1	显示模拟速度指令 (VC) 的输入电压。
	模拟速度限制电压 (在力矩控制模式种) *1	显示模拟速度限制 (VLA) 的输入电压。
7)	模拟力矩指令电压 (在位置/速度控制模式中) *1	显示模拟力矩限制 (TLA) 的电压。
	模拟力矩限制电压 (在力矩控制模式中) *1	显示模拟力矩指令 (TC) 的电压。

\*1 仅当连接 MR-J2S-□A 时显示。

序号	选项	说明
8)	再生负载率	以%显示再生电量占容许的再生电量的比例。 ● 容许的再生电量变化取决于再生制动选项的存在/不存在。 根据再生选项正确设置参数 No. 0。(以 80%或更少为基准)
9)	有效负载率	显示连续的有效负载力矩。 ● 假设额定力矩为 100%，显示有效值。
10)	最大负载率	显示产生的最大力矩。 ● 假设额定力矩为 100%，显示过去 15 秒钟的最大值。
11)	瞬间力矩	显示瞬间产生的力矩。 ● 假设额定力矩为 100%，实时显示产生的力矩的值。
12)	一转内位置	显示编码器脉冲模块内的伺服电机中的一转内位置。 ● 当值超过最大脉冲计数时，返回至 0。
13)	ABS 计数器	将绝对位置探测系统中离内部位置 (0) 的距离显示为绝对位置编码器的多转计数值。
14)	负载转动惯量率	显示伺服电机轴同等物负载惯量占伺服电机惯量的推断比例。
15)	母线电压	显示主回路变换器的电压 (P - N 之间)。

## (2) 关于按键的功能

下表简述用于监视屏幕操作的按键的功能。

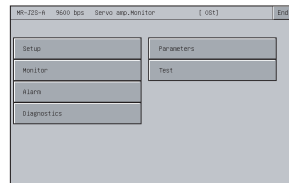
按键	功能
	清除“累积反馈脉冲”或“累积指令脉冲”至 0。
	返回至功能选择菜单屏幕。
	结束伺服放大器监视功能。
	以六个选项为单位滚动监视项。 (仅当使用 A95*GOT/A956WGOT 时显示。)

## 26.5 报警功能

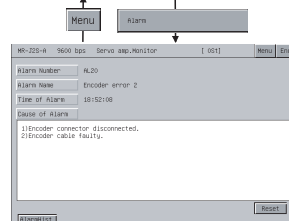
显示以下报警定义。

- 报警显示：显示当前发生的报警。  
(参照 26.5.1 节)
- 报警历史记录：显示已发生的报警历史记录。  
(参照 26.5.2 节)

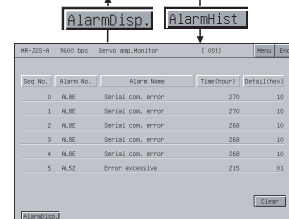
以下展示在功能选择菜单屏幕上选择 **Alarm** 后的屏幕切换。



功能选择菜单屏幕 (参照26.2节)



报警显示屏幕



报警历史记录屏幕

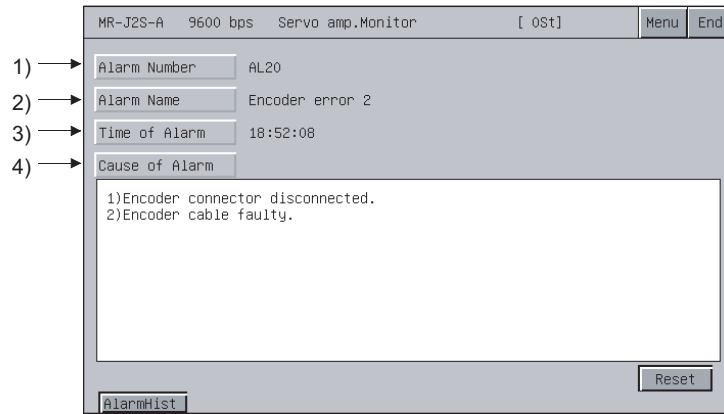
### 要点

如果报警显示屏幕数据还未装载到 GOT 上, 将出现“未找到监视数据”, 而且不显示下一屏幕。

## 26.5.1 报警显示屏幕

本节阐述报警显示屏幕的显示数据和屏幕上显示的按键的功能。

## (1) 关于显示数据



序号	选项	说明
1)	报警号	显示已发生的报警号码。
2)	报警名	显示已发生的报警名称。
3)	报警时间	显示发生报警的日期和时间。 <ul style="list-style-type: none"> <li>● 以连接到 GOT 上的 PLC CPU 的时钟为基础显示报警发生的时间。</li> <li>● 如果伺服放大器连接到 GOT 上之前发生异常，当伺服放大器连接至 GOT 时显示报警。在这种情况下，GOT 和伺服放大器的连接时间显示为报警发生时间。</li> </ul>
4)	报警原因	显示当前发生的报警的原因。

## (2) 关于按键的功能。

下表简述用于报警显示屏幕操作的按键的功能。

按键	功能
	重置报警。 <ul style="list-style-type: none"> <li>● 设置将要连接的伺服放大器型号。</li> </ul>
	在窗口屏幕上显示报警的原因。 (仅当使用 A95*GOT/A956WGOT 时显示。)
	切换至报警历史记录屏幕(参照 26.5.2 节)。
	确认设置并返回至功能选择菜单屏幕。
	结束伺服放大器监视功能。

## 26.5.2 报警历史记录屏幕

本节阐述报警历史记录屏幕的显示数据和屏幕上显示的按键的功能。

## (1) 关于显示数据

Seq No.	Alarm No.	Alarm Name	Time(hour)	Detail(hex)
0	AL8E	Serial com. error	270	10
1	AL8E	Serial com. error	270	10
2	AL8E	Serial com. error	268	10
3	AL8E	Serial com. error	268	10
4	AL8E	Serial com. error	268	10
5	AL52	Error excessive	215	01

1) 2) 3) 4) 5)

序号	选项	说明
1)	顺序号	从最新的报警开始依次显示报警历史记录。 ● 较新的报警历史号较小。(0 是最新报警) ● 显示六个报警。
2)	报警号	显示已发生的报警号码。
3)	报警名	显示已发生的报警名称。 (仅当使用 A95*GOT/A956WGOT 时显示。)
4)	时间 (小时)	假设出厂时时间为“0”，显示至报警发生时的伺服放大器的工作时间。
5)	详情 (十六进位数)	显示报警详细信息的代码。

## (2) 关于按键的功能

下表简述用于报警历史记录屏幕操作的按键的功能。

按键	功能
	清空储存在伺服放大器中的报警历史记录。
	切换至报警显示屏幕(参照 26.5.1 节)。
	确认设置并返回至功能选择菜单屏幕。
	结束伺服放大器监视功能。



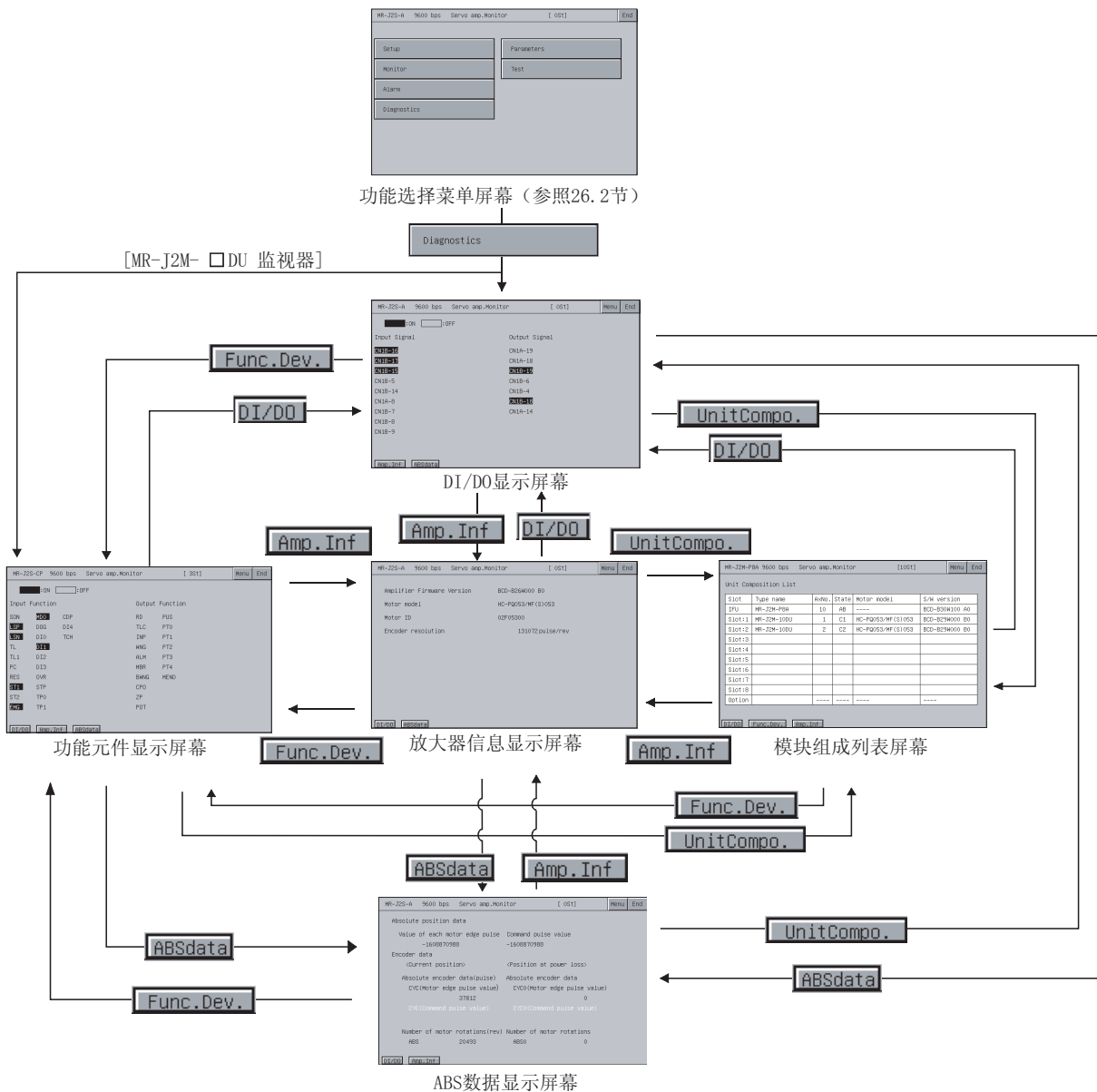
26.6 诊断功能

在连接的伺服放大器上运行以下各种诊断。

- DI/DO 显示 : 显示外部 I/O 信号的 ON/OFF 状态。  
(参照 26.6.1 节)
- 功能元件显示 : 显示 I/O 功能元件的 ON/OFF 状态。  
(参照 26.6.2 节)
- 放大器信息显示 : 显示连接至伺服放大器上的伺服电机的型号、ID 和编码器分辨率。  
(参照 26.6.3 节)
- ABS 数据显示 : 显示绝对位置探测系统的绝对位置数据。  
(参照 26.6.4 节)
- 模块组成列表显示 : 显示伺服放大器模块组成列表。  
(参照 26.6.5 节)

(1) 屏幕转换

以下展示在功能选择菜单屏幕上选择了 **Diagnostics** 之后的屏幕切换。根据连接的伺服放大器的型号，有些屏幕可能不显示。无法显示的屏幕，参照 (2)。



## 要点

如果 DI/DO 显示屏幕数据或功能元件显示屏幕（仅适用 MR-J2M□DU 监视）数据未装载到 GOT 上，将出现“未找到监视数据”且不显示下一屏幕。

## (2) 显示屏幕

以一个伺服放大器型号为基础，简述可以显示的屏幕。

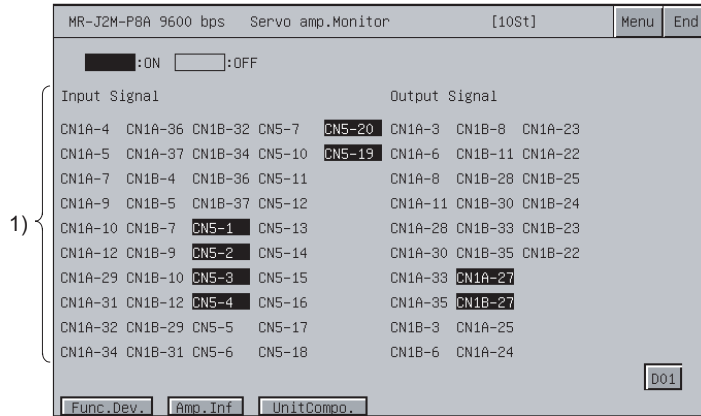
显示屏幕	伺服放大器	MR-J2S-□A	MR-J2S-□CP	MR-J2M A 系列	
				MR-J2M-P8A	MR-J2M-□DU
DI/DO 显示屏幕		○	○	○	—
功能元件显示屏幕		—	○	○	○
放大器信息显示屏幕		○	○	—	○
ABS 数据 display 屏幕		○	○	—	○
模块组成列表显示屏幕		—	—	○	○

○: 屏幕存在 —: 屏幕不存在

26.6.1 DI/DO 显示屏幕

本节阐述 DI/DO 显示屏幕的显示数据和屏幕上显示的按钮的功能。

(1) 关于显示数据



序号	选项	说明
1)	输入/输出信号	指示 DI/DO 信号的 ON/OFF。

(2) 关于按钮的功能

下表简述用于 DI/DO 显示屏幕操作的按钮的功能。

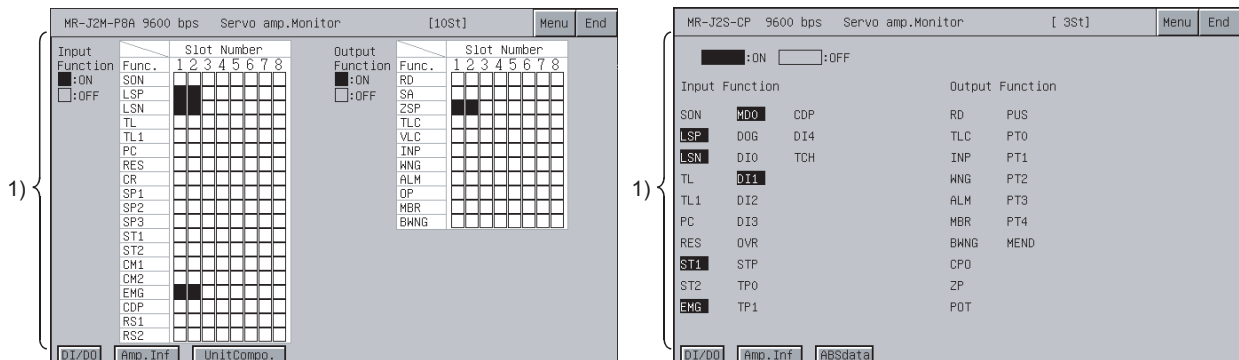
按钮	功能
	显示扩展 IO 模块的 DI/DO 信号。 <sup>*1</sup>
	切换至功能元件屏幕（参照 26.6.2 节）。
	切换至放大器信息屏幕（参照 26.6.3 节）。
	切换至模块组成列表屏幕（参照 26.6.5 节）。
	切换至 ABS 数据屏幕（参照 26.6.4 节）。
	确认设置并返回至功能选择菜单屏幕。
	结束伺服放大器监视功能。

\*1: 仅当连接 MR-J2M A 系列时显示。

26.6.2 功能元件显示屏幕

本节阐述功能元件显示屏幕的显示数据和屏幕上显示的按键的功能。

(1) 关于显示数据



[当监视 MR-J2S-□CP 时]

序号	选项	说明
1)	输入/输出功能	指示每个 I/O 信号的 ON (■)/OFF (□) 状态。

(2) 关于按键的功能

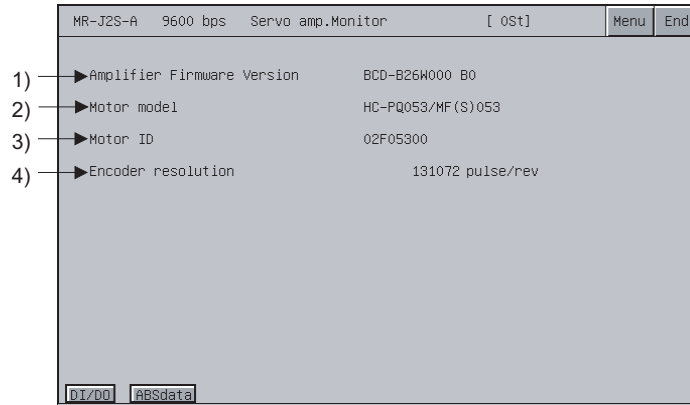
下表简述用于功能元件显示屏幕操作的按键的功能。

按键	功能
In-Func.	更改 I/O 信号的指示。 (仅当使用 A95*GOT/A956WGOT 时显示。)
DI/DO	切换至 DI/DO 显示屏幕 (参照 26.6.1 节)。
ABSdata	切换至 ABS 数据屏幕 (参照 26.6.4 节)。
Amp. Inf	切换至放大器信息屏幕 (参照 26.6.3 节)。
UnitCompo.	切换至模块组成列表屏幕 (参照 26.6.5 节)。
Menu	确认设置并返回至功能选择菜单屏幕。
End	结束伺服放大器监视功能。
▲ ▼	以 10 个选项为单位滚动 I/O 信号项。 (仅当使用 A95*GOT/A956WGOT 时显示。)

## 26.6.3 放大器信息显示屏幕

本节阐述放大器信息显示屏幕的显示数据和屏幕上显示的按键的功能。

## (1) 关于显示数据



序号	选项	说明
1)	放大器固件版本*1	显示连接至 GOT 的伺服放大器的软件号。
2)	放大器固件版本*1	显示连接至伺服放大器的伺服电机的型号。
3)	电机 ID *1	显示连接至伺服放大器的伺服电机的 ID。
4)	编码器分辨率*1	显示连接至伺服放大器的伺服电机的编码器分辨率。

\*1 对 MR-J2M-P8A 监视不显示。

## (2) 关于按键的功能

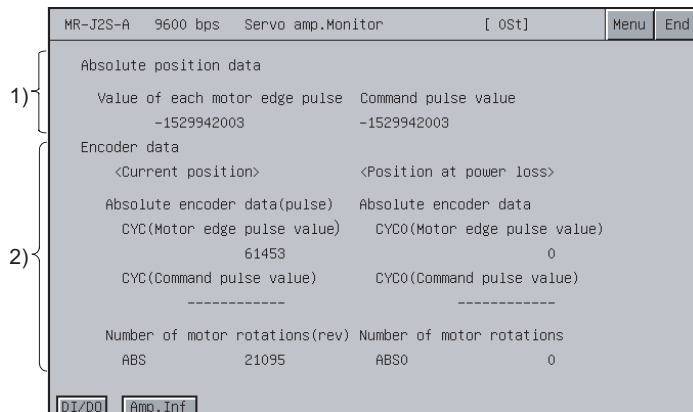
下表简述用于放大器信息显示屏幕操作的按键的功能。

按键	功能
	切换至 DI/DO 显示屏幕（参照 26.6.1 节）。
	切换至功能元件屏幕（参照 26.6.2 节）。
	切换至 ABS 数据屏幕（参照 26.6.4 节）。
	切换至模块组成列表屏幕（参照 26.6.5 节）。
	确认设置并返回至功能选择菜单屏幕。
	结束伺服放大器监视功能。

26.6.4 ABS 数据显示屏幕

本节阐述 ABS 数据显示屏幕的显示数据和屏幕上显示的按键的功能。

(1) 关于显示数据



序号	选项	说明
1)	绝对位置数据	显示绝对位置系统中的绝对位置数据的以下选项。 ● 电机沿脉冲值 ● 指令脉冲值
2)	编码器数据	显示编码器数据的以下选项。 <当前位置> ● 绝对编码器数据 ● CYC (电机沿脉冲值) ● CYC (指令脉冲值) ● 电机旋转 ABS 值 <电损失时位置> ● 绝对编码器数据 ● CYC0 (电机沿脉冲值) ● CYC0 (指令脉冲值) ● 电机旋转 ABS0 值

(2) 关于按键的功能

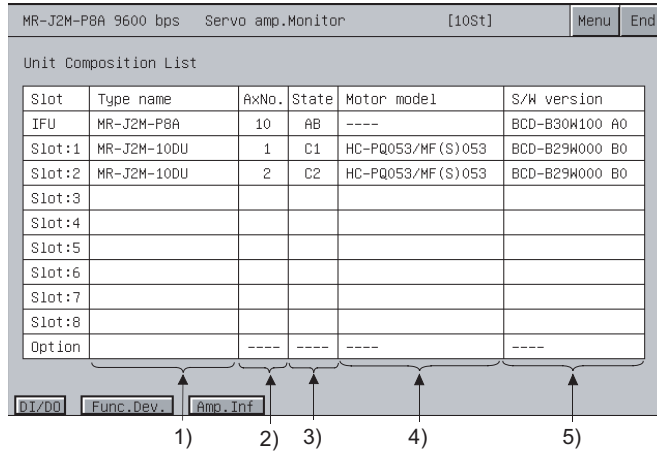
下表简述用于 ABS 数据显示屏幕操作的按键的功能。

按键	功能
Current position	在编码器数据的当前值和内部位置信息之间切换指示。 (仅当使用 A95*GOT/A956WGOT 时显示。)
DI/DO	切换至 DI/DO 显示屏幕 (参照 26.6.1 节)。
Func.Dev.	切换至功能元件屏幕 (参照 26.6.2 节)。
UnitCompo.	切换至模块组成列表屏幕 (参照 26.6.5 节)。
Amp. Inf	切换至放大器信息屏幕 (参照 26.6.3 节)。
Menu	确认设置并返回至功能选择菜单屏幕。
End	结束伺服放大器监视功能。

26.6.5 模块组成列表显示屏幕

本节阐述模块组成列表显示屏幕的显示数据和屏幕上显示的按键的功能。

(1) 关于显示数据



序号	选项	说明
1)	类型名	显示安装到插槽上的驱动模块(DRU)、接口模块(IFU)和选项模块的类型。
2)	轴号	显示驱动模块(DRU)和接口模块(IFU)的轴号。
3)	状态	显示驱动模块(DRU)和接口模块(IFU)的状态和报警/警告次数。
4)	电机型号	显示连接至驱动模块(DRU)的电机型号。
5)	S/W 版本	显示驱动模块(DRU)和接口模块(IFU)的软件号。

(2) 关于按键的功能

下表简述用于模块组成列表显示屏幕操作的按键的功能。

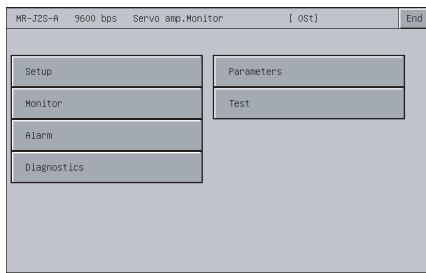
按键	功能
	切换至 DI/DO 显示屏幕（参照 26.6.1 节）。
	切换至 ABS 数据屏幕（参照 26.6.4 节）。
	切换至放大器信息屏幕（参照 26.6.3 节）。
	切换至功能元件屏幕（参照 26.6.2 节）。
	确认设置并返回至功能选择菜单屏幕。
	结束伺服放大器监视功能。
	以三个选项为单位滚动列表显示。 (仅当使用 A95*GOT/A956WGOT 时显示。)

26.7 参数设置

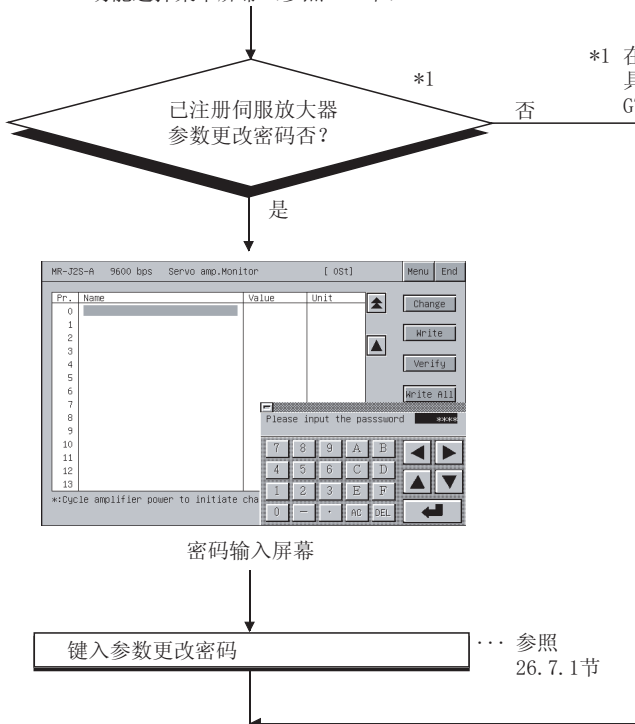
使用参数设置功能，可以对连接的伺服放大器设置伺服参数（基本参数/扩展参数 1, 2）。

在 GT Designer 上设置密码之后，通过伺服放大器监视参数设置屏幕显示密码输入屏幕。

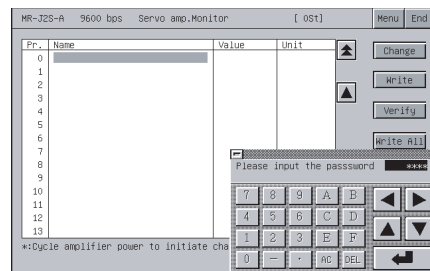
在功能选择菜单屏幕上选择了 **Parameters** 之后，屏幕切换展示如下。



功能选择菜单屏幕（参照26.2节）



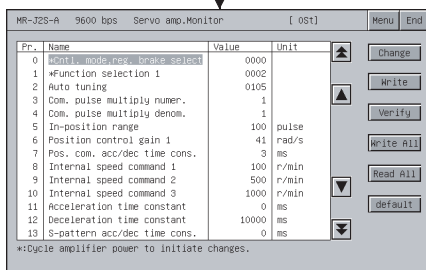
\*1 在GT Designer上设置伺服参数更改密码。  
具体的参数设定参照GT Works版本5/  
GT Designer 版本5参考手册。



密码输入屏幕

键入参数更改密码

... 参照 26.7.1节

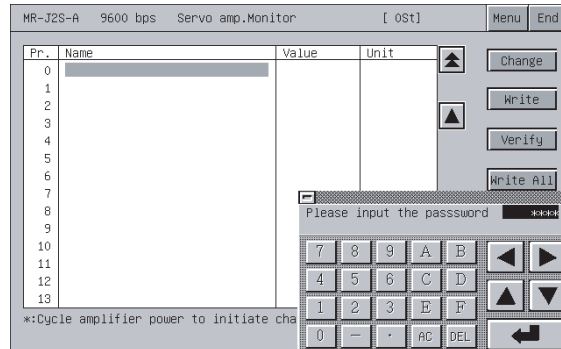


参数设定屏幕



## 26.7.1 密码输入操作步骤

以下展示伺服参数更改密码输入操作步骤。



## (1) 特点

- 如果输入的字符与密码一致，则出现参数设置屏幕。
- 如果输入的字符与密码不一致，则出现错误信息。  
触摸 返回至功能选择菜单屏幕。
- 密码可以使用数字和 **A** ~ **F** 字母。

## (2) 步骤

(a) 输入密码需采取这些步骤：

- 触摸 **0** ~ **9** 和 **A** ~ **F** 以输入密码。
- 触摸 以确认输入的密码。
- 要更正输入的密码，则触摸 **DEL** 以删除错误的字符，然后再输入正确的字符。

(b) 放弃输入密码：

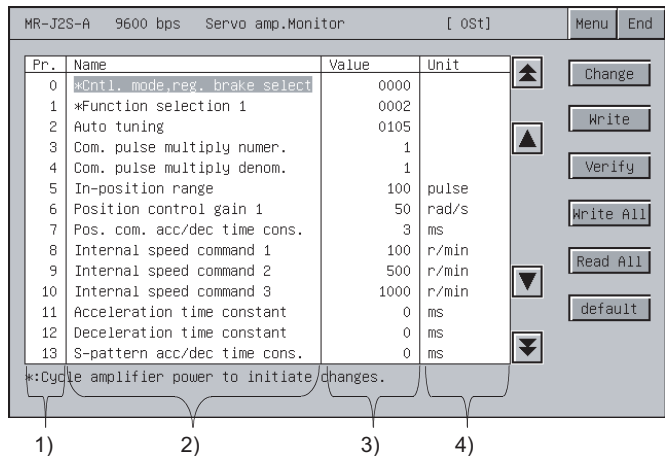
- 触摸 以返回至上一个监视屏幕。

26.7.2 参数设置屏幕

本节阐述参数设置屏幕的显示数据和屏幕上显示的按钮的功能。

<b>要点</b>
参数名称前有 * 记号表明，电源在参数值设置之后切断一次，然后再打开时参数才生效。

(1) 显示屏幕



序号	选项	说明
1)	Pr. *1	显示参数号。
2)	名称	显示参数名称。
3)	值*1	显示参数的当前设置。
4)	模块*1	显示每个参数的设置模块。

\*1: 当使用 A956W/A95\*GOT 时，在屏幕底部只显示已选择的参数信息。

(2) 关于按钮的功能

下表简述用于参数设置屏幕操作的按钮的功能。

按钮	功能
▲ ▼	选择伺服参数设置项。
▲ ▼	以一个屏幕为单位滚动参数设置项。
Change	更改读取到 GOT 内部存储器上的伺服参数设置。
Write	将选择项的伺服参数设置写入到伺服放大器上。
Verify	确认 GOT 上当前显示的所有参数值和伺服放大器的参数值。
Write All	将 GOT 上当前显示的所有参数值写入到伺服放大器的参数上。
Read All	将伺服放大器上所有参数值读取到 GOT 上，并将其显示出来。
default	将所有参数值返回至初始值。

按键	功能
  *1	每次触摸将在驱动模块(DRU)和接口模块(IFU)之间切换参数显示。
 *1	选择驱动模块(DRU)的插槽号。
 *1	在参数列表屏幕上显示指定的参数号。 (仅当使用 A95*GOT/A956WGOT 时显示。)
	确认设置并返回至功能选择菜单屏幕。
	结束伺服放大器监视功能。

\*1: 仅当连接 MR-J2M A 系列时显示。

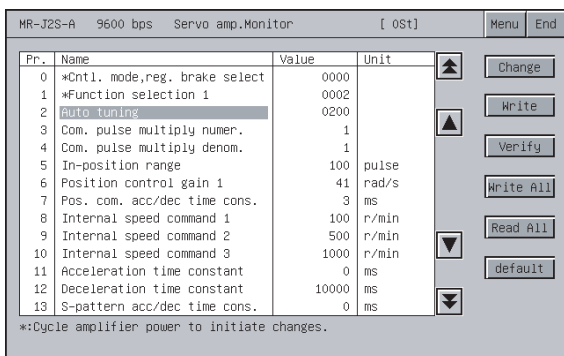


(接上页)



5) 当出现参数设置窗口时，用 **Alphanumeric** 输入参数设置数据，并触摸 **Enter** 以确认设置。

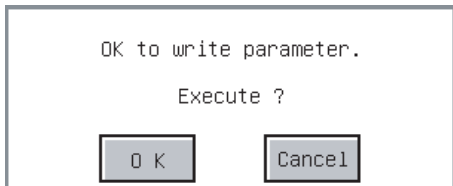
如果不确认，则触摸 **Exit** 以关闭参数设置窗口。



6) 在参数设置屏幕上更改参数值。

选择更改的参数项并触摸 **Write** 键。

当已经更改了两个或以上参数项的设置时，触摸 **Write All** 键写入其设置已经更改的参数项。



7) 出现确认窗口。

触摸 **OK** 键以将参数设置写入到伺服放大器上。

不写入参数设置时，触摸 **Cancel** 键。

这就完成了参数设置写入操作。

**要点**

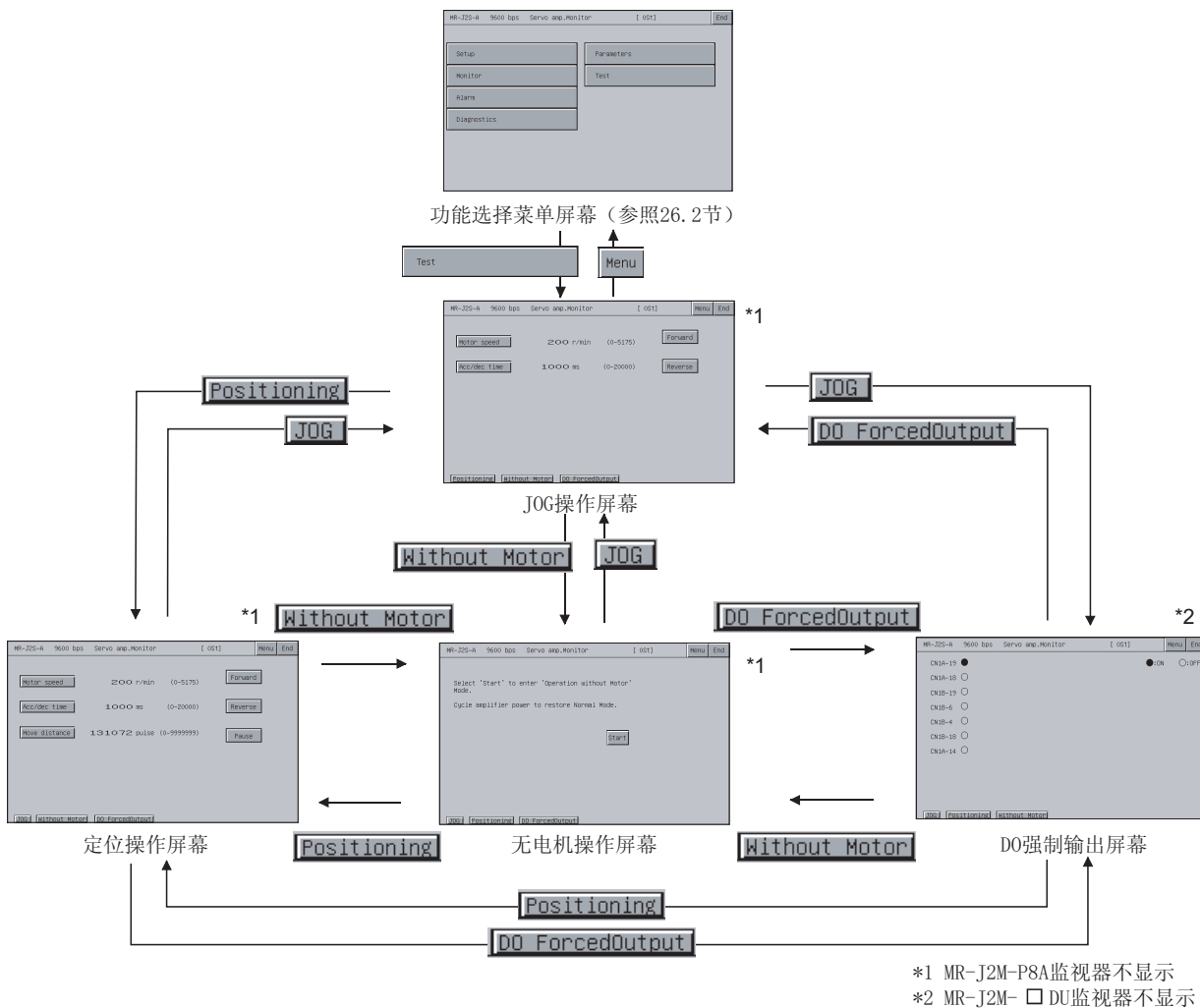
- (1) 将对参数设置所作的更改写入到伺服放大器的 E<sup>2</sup>PROM。  
因此，如果放大器断电，写入的参数值仍保留。
- (2) 当已经在伺服放大器一侧更改了任何参数设置时，也将设置更改至 GOT 上相同的值 (26.2 节)。  
如果设置屏幕设置同伺服放大器一侧设置不一致，则无法同伺服放大器进行正常通讯。
  - 串行通讯波特率选择
  - 协议站号选择
  - 站号设置

26.8 测试操作

对连接的伺服放大器执行下面的测试操作。

- JOG 操作 : 伺服电机运行时触摸 Forward 或 Reverse 键。  
(参照 26.8.3 节)
- 定位操作 : 当触摸 Forward 或 Reverse 键时, 此操作开始并以预设距离运行伺服电机。  
(参照 26.8.4 节)
- 无电机操作 : 如果伺服电机未连接, 则在伺服放大器中模拟伺服电机的操作。  
(参照 26.8.5 节)
- DO 强制输出 : 不论伺服放大器输出信号的输出条件, 强制性地开启/关闭输出信号。  
(参照 26.8.6 节)

(1) 下面展示选择功能选择菜单屏幕上的 **Test** 之后的屏幕切换。  
根据连接的伺服放大器的型号, 有些屏幕可能不显示。  
无法显示的屏幕, 参照 (2)。



<b>要点</b>
如果 JOG 操作屏幕数据未装载到 GOT 上, 则出现“未找到监视数据”且不显示下一屏幕。

## (2) 显示屏幕


在一个伺服放大器型号基础上展示可显示的屏幕。

显示屏幕 \ 伺服放大器	MR-J2S-□ A	MR-J2S-□ CP	MR-J2M A 系列	
			MR-J2M-P8A	MR-J2M-□DU
JOG 操作	○	○	—	○
无电机操作	○	○	—	○
定位操作屏幕	○	○	—	○
DO 强制输出屏幕	○	○	○	—


○: 屏幕存在    —: 屏幕不存在

## 26.8.1 测试操作注意事项

本节阐述使用伺服放大器监视功能的测试操作时的注意事项。

 **警告**

- 禁止用湿手操作伺服放大器开关，否则可能导致触电。
- 禁止在伺服放大器前盖打开时进行操作，否则可能由于暴露的高压端子和充电部分而导致触电。
- 禁止在电源打开时及操作过程中打开伺服放大器的前盖，否则可能导致触电。

 **注意**

- 开始测试操作前，始终阅读相应伺服放大器手册中测试操作预警。
- 开始测试操作前，检查伺服放大器参数，依据机器的型号，可能要执行意外的操作。
- 在上电时或掉电后一段时间内，伺服放大器的热接受器和再生制动电阻器、伺服电机和其他设备可能是炽热的，不要触摸它们以及将部件（电缆等）靠近它们，否则可能导致灼伤和损坏部件。

## (1) 伺服 ON

在测试操作当中的 JOG 操作和定位操作中，伺服放大器的 SON 数字输入信号在伺服放大器中自动开启（ON）以开始操作，不论 SON 信号是否开启或者关闭。直至测试屏幕关闭时，伺服放大器才接受任何外部指令脉冲和输入信号（预计紧急停止）。

通过触摸 JOG 操作屏幕或定位操作屏幕上的 **Forward** 或 **Reverse** 键，SON 自动开启。

## (2) 停止

<b>要点</b>
-----------

要进行紧急停止，则需关闭伺服放大器的紧急停止信号或关掉输入电源。
----------------------------------

(a) 停止伺服放大器监视屏幕上测试操作的操作阐述如下。

- JOG 操作：放开 **Forward** 或 **Reverse** 键。
- 定位操作：触摸 **Pause** 键。

(b) 如果测试操作期间发生以下任何状况，伺服电机将停止。

- 通讯电缆断开。
- 伺服放大器监视屏幕被切换至其他伺服放大器的监视屏幕，或者伺服放大器监视功能结束。

然而，在无电机操作期间，直至伺服放大器断电时测试模式才取消。

## 26.8.2 测试操作准备

开始测试操作，需要在连接的伺服放大器上对测试操作进行设置。

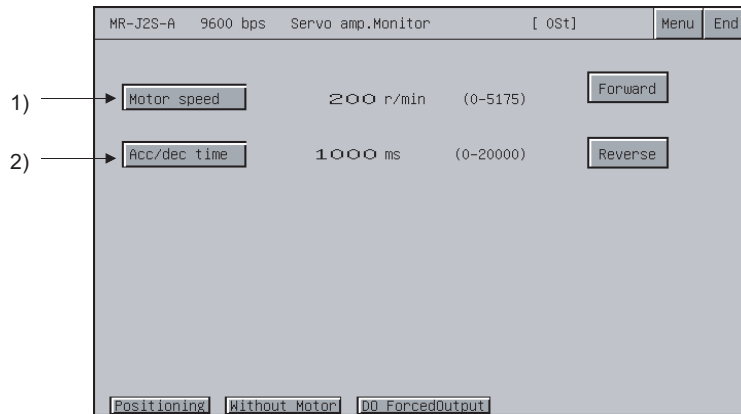
执行测试操作时伺服放大器侧设置的详情，参照连接的伺服放大器的手册。



## 26.8.3 JOG 操作屏幕

本节阐述 JOG 操作屏幕的显示数据和屏幕上显示的按键的功能。

## (1) 关于显示数据



序号	选项	说明
1)	电机速度	显示设置的伺服电机速度。
2)	加速/减速时间	显示设置的伺服电机的加速/减速时间常数。

## (2) 操作

- 操作开始  
触摸 **Forward** 或 **Reverse** 键。
- 操作停止  
放开 **Forward** 或 **Reverse** 键。

## (3) 关于按键的功能

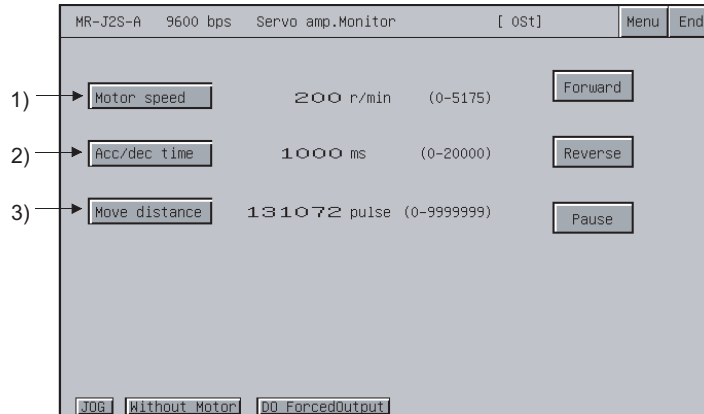
下表简述用于 JOG 操作屏幕操作的按键的功能。

按键	功能
<b>Forward</b>	触摸时，则朝正转(CCW)方向运行伺服电机。
<b>Reverse</b>	触摸时，则朝逆转(CW)方向运行伺服电机。
<b>Motor speed</b>	更改伺服电机速度。
<b>Acc/dec time</b>	更改加速/减速时间常数。
<b>Positioning</b>	切换至定位操作屏幕(参照 26.8.4)。
<b>Without Motor</b>	切换至无电机操作屏幕(参照 26.8.5)。
<b>D0 ForcedOutput</b>	切换至 D0 强制输出屏幕(参照 26.8.6)。
<b>Menu</b>	确认设置并返回至功能选择菜单屏幕。
<b>End</b>	结束伺服放大器监视功能。

## 26.8.4 定位操作屏幕

本节阐述定位操作屏幕的显示数据和屏幕上显示的按键的功能。

## (1) 关于显示数据



序号	选项	说明
1)	电机速度	显示设置的伺服电机速度。
2)	加速/减速时间	显示设置的加速/减速时间常数。
3)	移动距离	显示设置的距离。

## (2) 操作

- 操作开始  
触摸 **Forward** 或 **Reverse** 键。  
为了恢复暂时停止的操作，则再触摸正转 **Forward** 按钮或逆转 **Reverse** 按钮。
- 操作停止  
当轴已经移动预设的距离时操作停止。  
交替地，触摸 **Pause** 键以暂时停止操作。  
一次暂时停止后，再触摸 **Pause** 键以删除剩余的距离。

## (3) 关于按键的功能

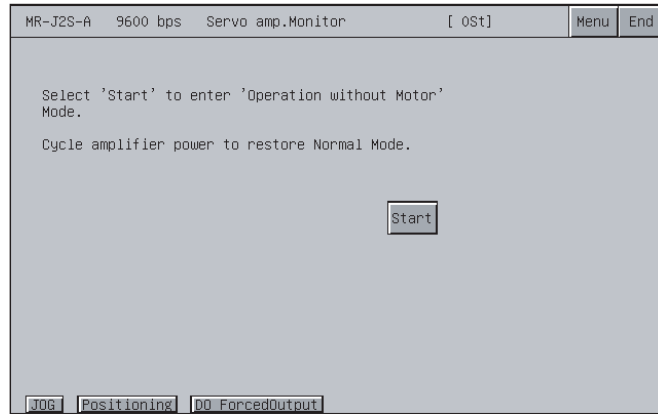
下表简述用于定位操作屏幕操作的按键的功能。

按键	功能
<b>Forward</b>	以正转(CCW)方向运行伺服电机。
<b>Reverse</b>	以逆转(CW)方向运行伺服电机。
<b>Pause</b>	暂时停止正在运行的伺服电机。
<b>Motor speed</b>	更改伺服电机速度。
<b>Acc/dec time</b>	更改加速/减速时间常数。
<b>Move distance</b>	更改距离。
<b>JOG</b>	切换至 JOG 操作屏幕（参照 26.8.3）。
<b>Without Motor</b>	切换至无电机操作屏幕（参照 26.8.5）。
<b>DO ForcedOutput</b>	切换至 DO 强制输出屏幕（参照 26.8.6）。
<b>Menu</b>	确认设置并返回至功能选择菜单屏幕。
<b>End</b>	结束伺服放大器监视功能。

## 26.8.5 无电机操作屏幕

本节阐述无电机操作屏幕的显示数据和屏幕上显示的按键的功能。

## (1) 关于显示数据



## (2) 操作

- 操作开始  
触摸 **Start** 键。
- 操作停止  
切断伺服放大器电源以取消无电机操作。

## (3) 关于按键的操作

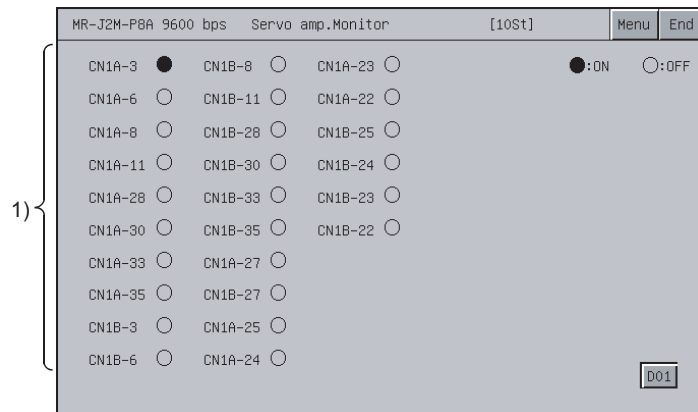
下表简述用于无电机操作屏幕操作的按键的功能。

按键	功能
<b>Start</b>	开始无电机操作。
<b>JOG</b>	切换至 JOG 操作屏幕（参照 26.8.3）。
<b>Positioning</b>	切换至定位操作屏幕（参照 26.8.4）。
<b>DO ForcedOutput</b>	切换至 DO 强制输出屏幕（参照 26.8.6）。
<b>Menu</b>	确认设置并返回至功能选择菜单屏幕。
<b>End</b>	结束伺服放大器监视功能。

26.8.6 D0 强制输出屏幕

本节阐述 D0 强制输出屏幕的显示数据和屏幕上显示的按键的功能。

(1) 关于显示数据



序号	选项	说明
1)	输出信号 ON/OFF 状态	显示伺服放大器每个输出信号的 ON (●)/OFF (○)。 ● 屏幕切换至另一个屏幕后，所有外部 I/O 信号变为 OFF。

(2) 操作

触摸规定的输入信号名称以倒转相应信号的 ON/OFF 状态，并将其写入到伺服放大器。

(3) 关于按键的功能

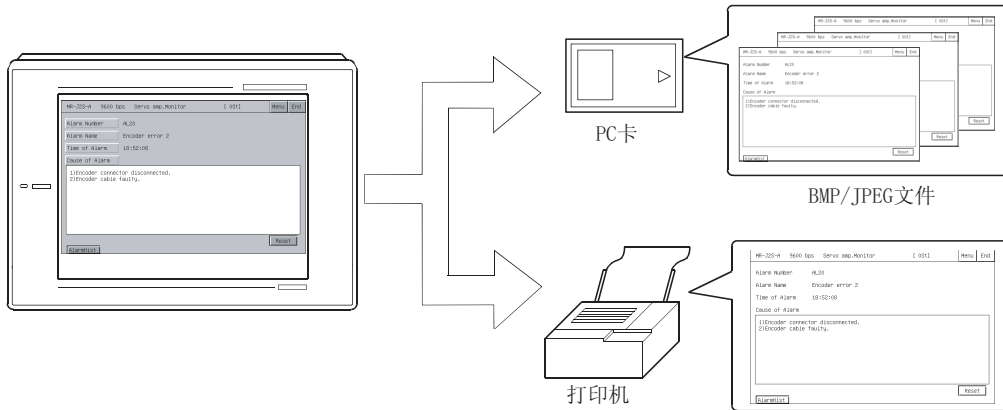
下表简述用于 D0 强制输入屏幕操作的按键的功能。

按键	功能
<b>CN1A-3</b> (输入信号的信号名称)	通过触摸规定的输入信号的信号名称，设置/重置相应的信号状态(● : ON, ○ : OFF)。 ● 如果当前输入信号为 ON，将其变为 OFF (重置)。 如果为 OFF，将其变为 ON (设置)。
<b>D01</b> *1	显示扩展 I/O 模块的外部输入信号。
<b>JOG</b>	切换至 JOG 操作屏幕 (参照 26.8.3)。
<b>Positioning</b>	切换至定位操作屏幕 (参照 26.8.4)。
<b>Without Motor</b>	切换至无电机操作屏幕 (参照 26.8.5)。
<b>Menu</b>	确认设置并返回至功能选择菜单屏幕。
<b>End</b>	结束伺服放大器监视功能。

\*1 仅当连接 MR-J2M-P8A 时显示。

## 26.9 关于硬拷贝输出

本节阐述在梯形图监视期间用打印机打印梯形图监视屏幕或者以 BMP/JPEG 文件格式保存在 PC 卡中的方法。



根据使用的 GOT，用以下对应的方法输出硬拷贝。

- (1) 当使用 A985GOT 或 A97\*GOT 时  
 触摸梯形图监视屏幕上显示的 **Start hardcopy** 或 **Stop hardcopy** 键以输出硬拷贝。
- (2) 当使用 A95\*GOT 或 A956WGOT 时  
 在 GT Designer 上设置硬拷贝功能的开始/停止触发元件，并打开/关闭该元件以输出硬拷贝。

要点
<ul style="list-style-type: none"> <li>● 当打印梯形图监视屏幕时，总是在 GOT 中安装选择驱动程序。</li> <li>● 在 GT Designer 的硬拷贝设置中设置硬拷贝的输出目的地 (PC 卡/打印机)。硬拷贝设置详情参照 GT Designer 的帮助。</li> </ul>



## 第 27 章 伺服放大器监视出错显示及对策

本章提供伺服放大器监视操作期间引起的出错显示及其对策。

出错信息	出错内容	对策
未找到监视数据	监视数据还未安装，或监视数据还未删除。	下载伺服放大器的监视数据。
无 AMP 通讯	无法同设定为监视目的地的伺服放大器进行通讯。	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 检查伺服放大器同 GOT 的连接状态(连接器断开、电缆线破损)。</li> <li>● 检查伺服放大器，查找出错发生。</li> <li>● 将伺服放大器监视功能设置画面和伺服放大器侧参数设置相同的值。</li> </ul>
无法选择测试模式。 无电机旋转操作	已启动其他测试操作功能。	结束其他测试操作功能。
SON 证实操作中断。	伺服放大器的 SON 信号为 ON。	关闭伺服放大器的 SON 信号。
已发生伺服报警。 报警: **	伺服放大器参数设置中设定的值超出设置范围之外。	在设置范围之内设置伺服放大器参数值。
急停。	链接的伺服放大器发生报警。	在设置范围之内设置伺服放大器参数值。
未找到模块	选择的插槽未安装驱动模块。	选择已安装驱动模块的插槽。
密码不匹配	输入了非法的伺服放大器更改密码。	输入正确的密码。
请确认正向或反向行程结束(LSP 或 LSN)	伺服放大器的 LSP/LSN 信号为 OFF。	打开伺服放大器的 LSP/LSN 信号。





索引

[A]  
安全密码 ..... 4 - 18

[B]  
BM 监视 ..... 9 - 14  
本站监视 ..... 17 - 1  
波特率 ..... 4 - 9, 10

[C]  
C. C. U 监视登录 ..... 4 - 10  
操作程序  
列表编辑器功能 ..... 19 - 1  
伺服放大器监视 ..... 25 - 1  
特殊模块监视功能 ..... 11 - 1  
梯形图监视功能 ..... 5 - 1  
网络监视功能 ..... 15 - 1  
系统监视功能 ..... 8 - 1  
测试功能 ..... 9 - 16  
出错列表 ..... 23 - 6  
出错列表轴 ..... 23 - 7  
出错显示和处理  
列表编辑器功能 ..... 21 - 1  
伺服放大器监视 ..... 27 - 1  
特殊模块监视功能 ..... 14 - 1  
梯形图监视功能 ..... 7 - 1  
网络监视功能 ..... 18 - 1  
系统监视功能 ..... 10 - 1  
从 PLC 中读取数据 ..... 6 - 3  
错误查找操作 ..... 6 - 12

[D]  
当前值监视 ..... 23 - 4  
当前值历史 ..... 23 - 12  
登录监视 ..... 9 - 7  
登录监视 ..... 9 - 7

[F]  
发送消息等候 ..... 4 - 10  
发送消息时间 ..... 4 - 10  
发送消息延迟 ..... 4 - 9  
反向显示 ..... 4 - 11

[G]  
GOT IP 地址 ..... 4 - 10

GOT PC 号 ..... 4 - 10  
GOT 端口号 ..... 4 - 10  
GOT 网号 ..... 4 - 10  
功能列表 ..... 2 - 4

[J]  
夹持开关 ..... 4 - 11  
监视画面的亮度/对比度调整 ..... 4 - 3  
警报器声音 ..... 4 - 8

[K]  
快速测试功能 ..... 9 - 19

[L]  
链接传送速度 ..... 4 - 8  
亮度/对比度调整画面 ..... 4 - 20  
列表编辑器功能 ..... 1 - 11  
路由器地址 ..... 4 - 10

[M]  
密码 ..... 4 - 19  
内存信息 ..... 4 - 15

[O]  
OS 内存容量 ..... 2 - 7

[P]  
批量监视 ..... 9 - 10  
屏保功能 ..... 4 - 9  
屏保亮度 ..... 4 - 8  
屏保人体感应头 ..... 4 - 11  
屏保时间 ..... 4 - 8  
屏幕及 OS 复制功能 ..... 4 - 5  
屏幕显示和键功能  
BM 监视 ..... 9 - 15  
TC 监视 ..... 9 - 13  
登录监视 ..... 9 - 8  
批量监视 ..... 9 - 11  
其他站监视 ..... 17 - 9  
特殊模块监视功能 ..... 12 - 1  
梯形图监视功能 ..... 6 - 18  
系统监视功能 ..... 9 - 1  
详细的本站监视 ..... 17 - 3

## [Q]

- QBUS 插槽号 ..... 4 - 8
- QBUS 扩展号 ..... 4 - 8
- QC24 链接传送速度 ..... 4 - 9
- 其他站监视 ..... 17 - 9
- 启动时间 ..... 4 - 9, 10
- 切换显示表格 ..... 9 - 2
- 清屏 ..... 4 - 15

## [R]

- 人体感应头功能 ..... 4 - 11
- 人体感应头关闭延迟 ..... 4 - 11
- 人体感应头监测灵敏度 ..... 4 - 9
- 如何显示应用程序菜单 ..... 4 - 2

## [S]

- 删除已注册的元件 ..... 9 - 9
- 设置 ..... 4 - 7
- 时钟设置 ..... 4 - 16
- 适配器地址 ..... 4 - 8
- 伺服放大器监视功能 ..... 25 - 1
- 伺服监视 SFC 出错历史记录 ..... 23 - 5

## [T]

- TC 监视 ..... 9 - 12
- 特点
  - 列表编辑器功能 ..... 1 - 11
  - 伺服放大器监视 ..... 1 - 14
  - 特殊模块监视功能 ..... 1 - 7
  - 梯形图监视功能 ..... 1 - 3
  - 网络监视功能 ..... 1 - 9
  - 系统监视功能 ..... 1 - 5
  - 应用程序功能 ..... 1 - 1
- 特殊功能模块测试 ..... 12 - 8
- 特殊模块监视功能 ..... 1 - 7
- 特殊模块监视数据容量 ..... 3 - 5
- 特殊模块监视数据容量 ..... 3 - 5
- 梯形图监视功能 ..... 1 - 3

## [W]

- 外部扬声器声音 ..... 4 - 8
- 网络监视功能 ..... 1 - 9
- 微机链接传送速度 ..... 4 - 8
- 微机链接协议 ..... 4 - 8

## [X]

- 系统监视功能 ..... 1 - 5

- 详细的本站监视 ..... 17 - 3
- 消息显示 ..... 4 - 8
- 需要的设备 ..... 2 - 1
- 需要内存板的功能 ..... 2 - 1

## [Y]

- 应用程序功能 ..... 1 - 1
- 应用程序功能列表 ..... 4 - 1

## [Z]

- 指定监视的站和软元件 ..... 9 - 4
- 指定
  - 列表编辑器功能 ..... 3 - 11
  - 伺服放大器监视功能 ..... 3 - 20
  - 特殊模块监视功能 ..... 3 - 4
  - 梯形图监视功能 ..... 3 - 1
  - 网络监视功能 ..... 3 - 9
  - 系统监视功能 ..... 3 - 2
- 主机 (FF) 地址 ..... 4 - 9
- 子网掩码 ..... 4 - 10
- 自检 ..... 4 - 14

# 质量保证书

在使用本产品之前请确认以下保证条款

## 1. 免费质保期限和免费质保范围

用户使用本产品过程中，因三菱公司的责任引起的质量问题，如果满足以下免费质保条款，产品将通过经销商或三菱产品服务公司进行免费维修。注意如果维修地点在海外、岛屿或偏远地区，用户须承担派遣工程师的费用。

### [免费质保期限]

用户自购买或运送本产品至指定目的地之日起一年内，本产品免费质保。

注意从三菱公司出厂或装运后最长发送期为 6 个月，最长免费质保期为 18 个月。部件维修前不能超过免费质保的期限。

### [免费质保范围]

- (1) 质保范围局限于正常使用时的使用状态、使用方法、使用环境等，这些条件、注意事项等见于使用手册、用户手册、产品上的警示标签等。
- (2) 即使在免费质保期内，下列情况下的维修也需要付费。
  1. 由不当存储或操作引起的错误，用户的失误或粗心引起的故障，用户软硬件设计引起的错误。
  2. 用户未经允许对产品进行修改引起的操作失误。
  3. 当三菱产品已安装到用户设备上之后可避免的错误。如果通过法定安全的措施，按照必要工业标准，对用户设备的功能和结构进行必要检查的话，这些错误可以避免。
  4. 可避免的错误。如果按照说明书上的方法正确安装和更换耗材（电池、后灯、保险丝等）的话，这些错误完全可以避免。
  5. 由火灾或反常电压等外界不可抗力造成的错误，以及地震、雷电、大风、洪水等自然不可抗力造成的破坏。
  6. 从三菱公司出货后由科技标准变化等不可预料的原因造成的错误。
  7. 其他一些由非三菱或用户责任造成的错误。

## 2. 报废后的大修期

- (1) 产品在报废 7 年以内，三菱接受大型维修，报废将由《三菱技术通告》等做出通报。
- (2) 产品报废后，不再提供相关设备（包括维修部件）。

## 3. 海外服务

海外维修由三菱本地海外 FA 中心受理。注意不同 FA 中心的维修条件可能不相同。

## 4. 不受理的商机损失和间接损失

无论是否在免费质保期内，三菱公司都没有责任赔偿由非厂家因素造成的损坏，也没有责任为顾客因产品原因而蒙受的商机、利润等的损失，以及为由于特殊原因造成的损坏或间接损坏做出赔偿。

## 5. 产品规格的变化

目录、手册或技术规范上的规格如有变化恕不事先通知。

## 6. 产品应用

- (1) 使用三菱 MELSEC 可编程逻辑控制器时，即使可编程逻辑控制器设备发生故障，也不致引起事故。为防止出错，应使用外部设备做系统备份。
- (2) 三菱公司的可编程逻辑控制器的设计面向大众工业，比如可以应用在核电站或其它电站。需要特殊质量保证的系统也可以使用，如铁路公司和国防部门等。

注意在以上的应用中，用户如无特别质量需要均可使用本品。

如果应用在航空、医药、铁路、燃料、客运、娱乐、安全等与居民人身安全密切相关的产业，就需要绝对的安全性、可靠性和可控性，请与三菱公司具体协商，确定其技术细节。

# GOT-A900 系列

## 操作手册(扩展功能篇)



菱电自动化(上海)有限公司  
RYODEN AUTOMATION (SHANGHAI) LTD.  
菱电集团及三菱电机附属机构

地址: 上海漕宝路103号自动化仪表城5号楼1~3层  
电话: 021-64753228 传真: 021-64846996  
邮编: 200233  
网址: [www.ryoden-automation.com.cn](http://www.ryoden-automation.com.cn)

书号	SH(NA)-080225C-B(0311) RAS
印号	RAS-G9-0M-EM-(0311)

内容如有更改, 恕不另行通知