# 三菱电机株式会社 运动控制器 CPU
# MELSEC-Q 系列
# Q173DCPU

# 样本画面说明书

三菱电机株式会社

## 关于样本的使用

在使用样本画面及其说明书等文件之前，请首先同意以下各项。

（1） 只有正在使用本公司产品或有意使用本公司产品的用户才能使用。

（2） 本公司提供的文件的知识产权归属本公司所有。

（3） 禁止对本公司提供的文件进行窜改、转载、转让、销售。
但是，可以将部分或全部内容用于用户制作的机器或系统内的本公司产品上。也可以转载、复制、引用、重新排版于本公司用户制作的规格书、设计书、嵌入式产品的使用说明书中。

（4） 使用本公司提供的文件或从其抽出的数据所造成的任何损失，本公司不予负责。
请用户自行承担责任。

（5） 请遵守本公司提供的文件中的使用条件。

（6） 本公司有权利不经通知修改或删除文件。

（7） 使用本公司提供的文件时，请务必熟读产品手册以及手册中介绍的相关手册。
同时请务必充分注意安全事宜，正确使用。

## 目录

## 修订记录

**样本画面说明书**

| 修订日期 | 管理编号* | 修订内容 |
|---|---|---|
| 2013/10 | BCN-P5999-0122 | 初版 |
| 2015/6 | BCN-P5999-0122-2 | 文件 ID 的软元件指定对应 |
| 2016/7 | BCN-P5999-0122-2a | 说明书的管理号码的更新 |
| | | |
| | | |
| | | |
| | | |

* 管理编号记载在右下方。

**工程数据**

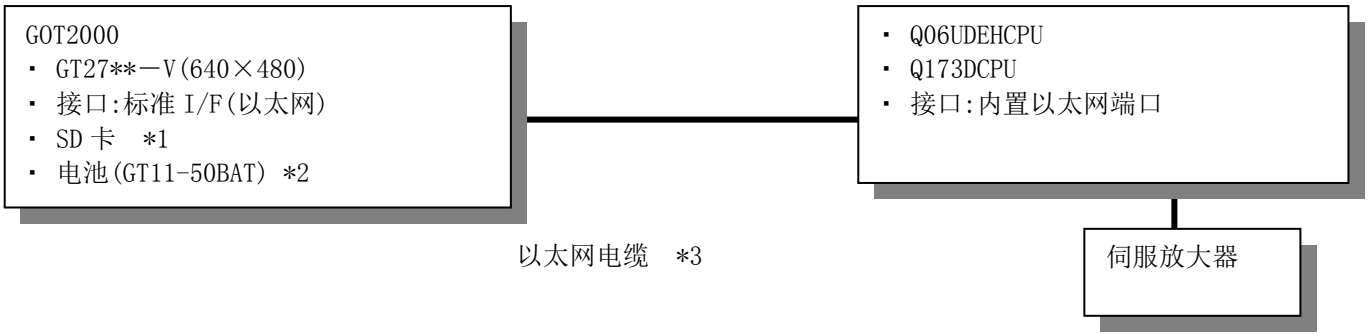
| 修订日期 | 工程数据 | GT Designer3* | 修订内容 |
|---|---|---|---|
| 2013/10 | MITSUBISHI_Q173DCPU_V_Ver1_C.GTX | 1.100E | 初版 |
| 2015/6 | MITSUBISHI_Q173DCPU_V_Ver2_C.GTX | 1.128J | 文件 ID 的软元件指定对应 |
| 2016/7 | MITSUBISHI_Q173DCPU_V_Ver2a_C.GTX | 1.128J | 版本随着说明书的管理号码的更新而升级 |
| | | | |
| | | | |
| | | | |

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

## 1. 概要

本资料是通过以太网连接 GOT2000 和 MELSEC-Q 系列 CPU 模块时,在多 CPU 构成的系统中,对设置为 2 号机的 Q173DCPU 的状态、各轴的值、错误列表等进行监视的样本画面说明书。

## 2. 系统构成




*1：SD卡，用于文件显示功能。
*2：电池，用于时钟数据的「保持停电」功能。(GOT中标配电池。)
*3：关于电缆的详细内容,请参照「GOT2000系列连接手册(三菱电机机器连接篇)」。

## 3. 关于 GOT

### 3.1 自动选择的系统应用程序

| 种类 | 系统应用程序名称 | | |
|---|---|---|---|
| 基本功能 | 基本系统应用程序 | | |
| | 标准字体 | | 中文(简体) |
| 通讯驱动程序 | 以太网连接 | | 以太网(MELSEC),Q17nNC,CRnD-700,网关 |
| 扩展功能 | 标准字体 | | 日语 |
| | 轮廓字体 | 黑体 | 英数假名 |
| | | | 日语汉字 |
| | | | 中文(简体)汉字 |
| | 文件显示 | | |

### 3.2 画面设计软件的连接机器设置

详细设置

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

GOT 以太网设置

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

## 3.3 画面设计软件的以太网设置

| | 本站 | 网络号 | 站号 | 机器 | IP 地址 | 端口号 | 通讯方式 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1 | * | 1 | 1 | QnUD(P)V/QnUDEH | 192.168.3.39 | 5006 | UDP |

## 3.4 创建画面软件的重叠窗口设定

要关闭基本画面切换时窗口画面，在[画面切换/窗口]的重叠窗口的[详细设定]中把[基本画面的切换的同时关闭窗口]设定为有效。

# 4. 关于运动控制器

## 4.1 运动控制器的设置

本公司在进行动作确认时的设置值如下所示。

| 项 目 | 设置值 | | 备 注 |
|---|---|---|---|
| 运动控制器本体 OS | SV22 | | 此样本不支持 SV43。 |
| 任意数据监视 | 设置 1 | 1.有效负载率 | 需要将用户可用区域中的 D8000～D8095 按 32 轴(3 字/轴)进行设置。 |
| | 设置 2 | 2.再生负载率 | |
| | 设置 3 | 3.峰值负载率 | |

# 5. 画面规格

## 5.1 显示语言

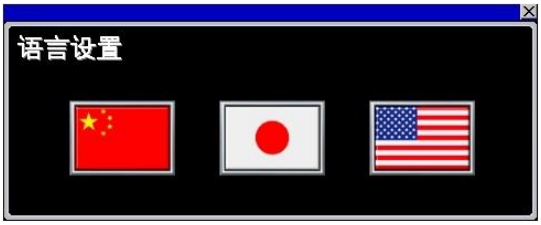
画面可以显示日语/英语/中文(简体)3 种语言。如下所示各种语言的字符串，登录在注释组 No247～255 的列号 No.1～3 中。将列 No.写入语言切换软元件中即可显示与列 No.相应的语言。

| 列号 | 语言 |
|---|---|
| 1 | 中文(简体) |
| 2 | 日语 |
| 3 | 英语 |

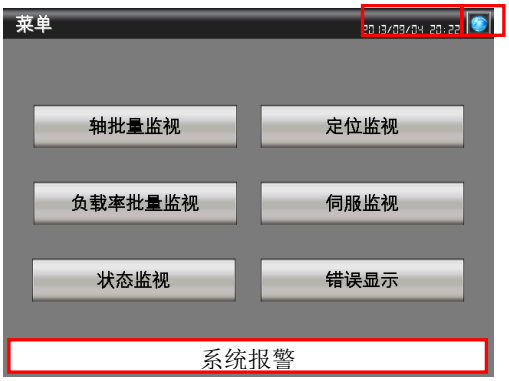
## 5.2 画面切换

### 5.2.1 画面一览表/切换(公共)


窗口画面 W-30003：时钟设置




窗口画面 W-30002：语言设置




基本画面 B-30001：菜单及全部基本画面


窗口画面 W-30001：报警复位

## 5.2.2 画面一览表/切换(个别)


基本画面 B-30001：菜单

基本画面 B-30011：轴批量监视

基本画面 B-30021：负载率批量监视

基本画面 B-30031：状态监视 1/3

基本画面 B-30032：状态监视 2/3

基本画面 B-30033：状态监视 3/3

至下一页

接上一页

基本画面 B-30041：
定位监视(实)

窗口画面 W-30004：
轴编号指定

基本画面 B-30043：
定位监视(虚拟)

窗口画面 W-30004：
轴编号指定

基本画面 B-30051：伺服监视


基本画面 B-30061：
错误显示菜单

基本画面 B-30071：
SFC 错误记录

基本画面 B-30081：
错误列表

至下一页

接上一页


基本画面 B-30091：
错误列表轴指定(实)


窗口画面 W-30004：
轴编号指定

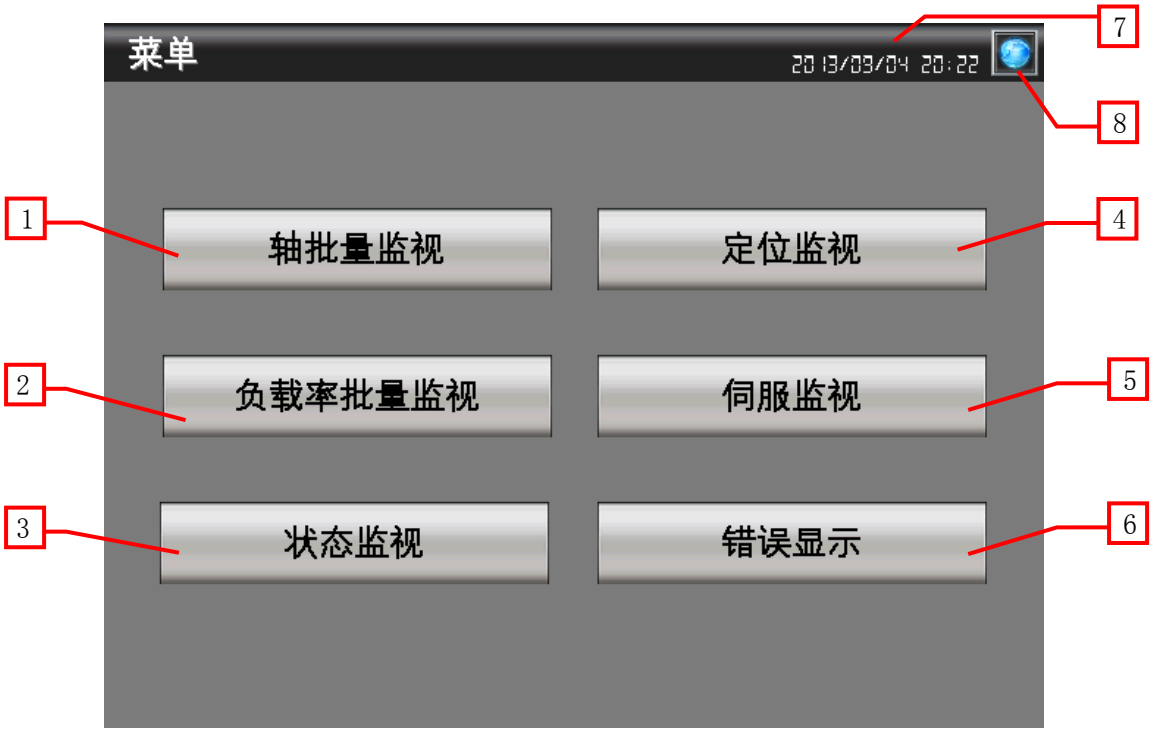

基本画面 B-30093：
错误列表轴指定(虚拟)


窗口画面 W-30004：
轴编号指定


基本画面 B-30500：手册显示

## 5.3 画面说明

### 5.3.1 菜单(B-30001)




**概要**

菜单画面。

**详细**

1. 切换至轴批量监视。
2. 切换至负载率批量监视。
3. 切换至状态监视。
4. 切换至定位监视。
5. 切换至伺服监视。
6. 切换至错误显示。
7. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
8. 显示语言设置窗口。

**备注**

- GOT 启动时，通过工程脚本对一部分画面中设置的轴编号用的数值显示、标题用的字注释、偏置软元件进行初始化。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。
- 定位监视开关，切换至与实/虚拟切换状态(M2044)相应的画面。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

### 5.3.2 轴批量监视(B-30011)


**概要**

每次监视 4 轴的进给当前值、实际当前值、偏差计数器和各种错误，最多可监视 32 轴。

**详细**

1. 显示各项目的当前值。
2. 切换显示轴，每次 4 轴。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
6. 显示语言设置窗口。

**备注**

- 定位监视开关，切换至与实/虚拟切换状态(M2044)相应的画面。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

### 5.3.3 负载率批量监视(B-30021)


**概要**

每次监视 8 轴的电机转速、有效负载率、再生负载率、峰值负载率，最多可监视 32 轴。

**详细**

1. 显示各项目的当前值。
2. 切换显示轴，每次 8 轴。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
6. 显示语言设置窗口。

**备注**

- 定位监视开关，切换至与实/虚拟切换状态(M2044)相应的画面。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

### 5.3.4 状态监视(B-30031～B-30033)


**概要**

监视 Q173DCPU 的状态。

**详细**

1. 显示各项目的状态。
2. 切换显示项目。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
6. 显示语言设置窗口。

**备注**

- 定位监视开关，切换至与实/虚拟切换状态(M2044)相应的画面。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

### 5.3.5　定位监视(实)(B-30041)


**概要**

每次监视 1 轴在实模式时的轴状态，最多可监视 32 轴。

**详细**

1. 显示各项目的当前值。
2. 显示指令信号的状态。
3. 显示状态。正常状态下绿色指示灯亮灯，异常状态下红色指示灯亮灯。
4. 切换显示轴，触摸轴编号即显示轴编号指定窗口。
5. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
6. 切换至上次显示画面。
7. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
8. 显示语言设置窗口。

**备注**

- 在轴显示用的数值显示中设置了对象脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

### 5.3.6　定位监视(虚拟)(B-30043)


**概要**

每次监视 1 轴在虚拟模式时的轴状态，最多可监视 32 轴。

**详细**

1. 显示各项目的当前值。
2. 显示指令信号的状态。
3. 显示状态。正常状态下绿色指示灯亮灯，异常状态下红色指示灯亮灯。
4. 切换显示轴，触摸轴编号即显示轴编号指定窗口。
5. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
6. 切换至上次显示画面。
7. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
8. 显示语言设置窗口。

**备注**

- 在轴显示用的数值显示中设置了对象脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

### 5.3.7 伺服监视(B-30051)


**概要**

每次监视 16 轴的电机转速、电机电流、伺服报警，最多可监视 32 轴。

**详细**

1. 显示各项目的当前值。
2. 切换显示轴，每次 16 轴。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
6. 显示语言设置窗口。

**备注**

- 定位监视开关，切换至与实/虚拟切换状态相应的画面。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

### 5.3.8　错误显示菜单(B-30061)


概要

错误显示菜单画面。

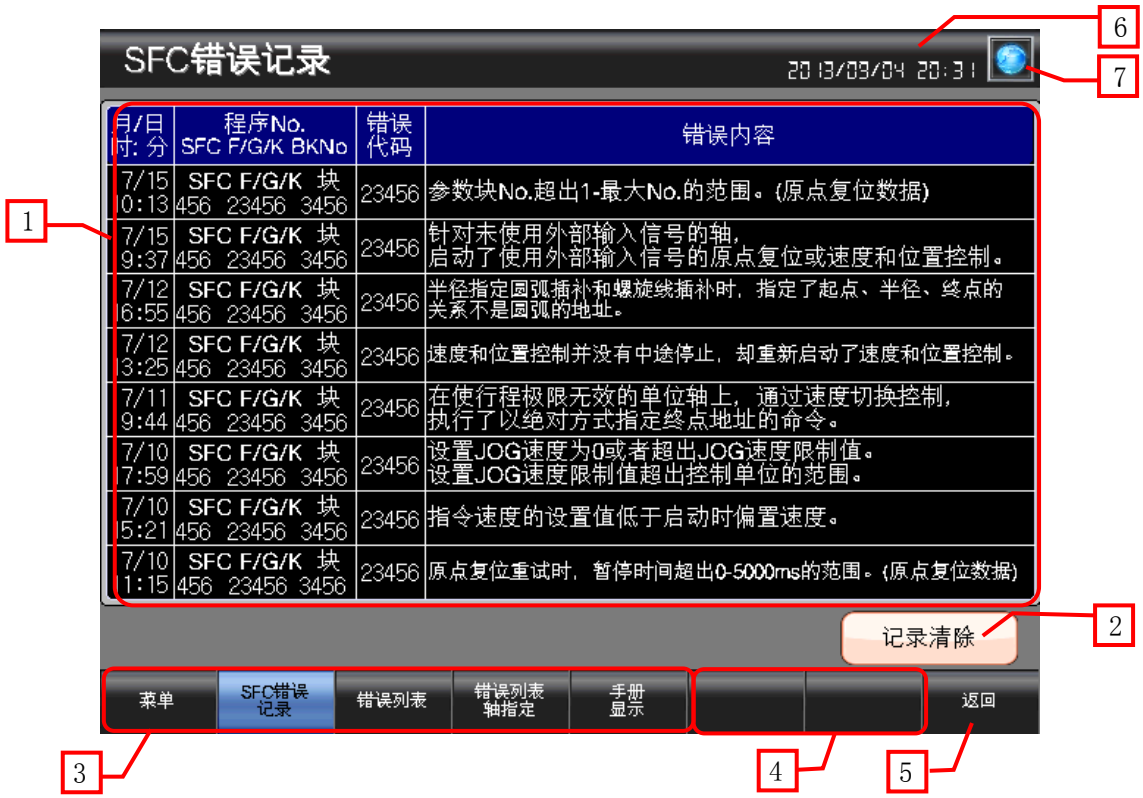
详细

1. 切换至 SFC 错误记录画面。
2. 切换至错误列表画面。
3. 切换至错误列表轴指定画面。
4. 切换至手册显示画面。
5. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
6. 切换至上次显示画面。
7. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
8. 显示语言设置窗口。

备注

- 定位监视开关，切换至与实/虚拟切换状态(M2044)相应的画面。
- 错误列表轴指定开关，切换至与实/虚拟切换状态(M2044)相应的画面。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

### 5.3.9 SFC 错误记录(B-30071)




**概要**

显示 SFC 错误记录。

**详细**

1. 显示最新的报警以及前 7 次发生的报警。
2. 长按下 3 秒记录清除。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
4. 未使用的基本画面切换开关。
5. 切换至上次显示画面。
6. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
7. 显示语言设置窗口。

**备注**

- 在错误内容显示用的字注释中设置了对象脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。
- 错误列表轴指定开关，切换至与实/虚拟切换状态(M2044)相应的画面。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

### 5.3.10　错误列表(B-30081)


## 概要

显示错误列表。

## 详细

1. 显示最新的报警以及前 7 次发生的报警。
2. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
3. 未使用的基本画面切换开关。
4. 切换至上次显示画面。
5. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
6. 显示语言设置窗口。

## 备注

- 错误类型为安全(错误)/安全(警告)时，设置数据的显示格式为 16 进制数。
- 在错误内容显示用的字注释及错误类型显示用的字注释中设置了对象脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。
- 错误列表轴指定开关，切换至与实/虚拟切换状态(M2044)相应的画面。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

### 5.3.11　错误列表轴指定(实)(B-30091)


**概要**

每次显示 1 轴在实模式时的错误列表，最多可监视 32 轴。

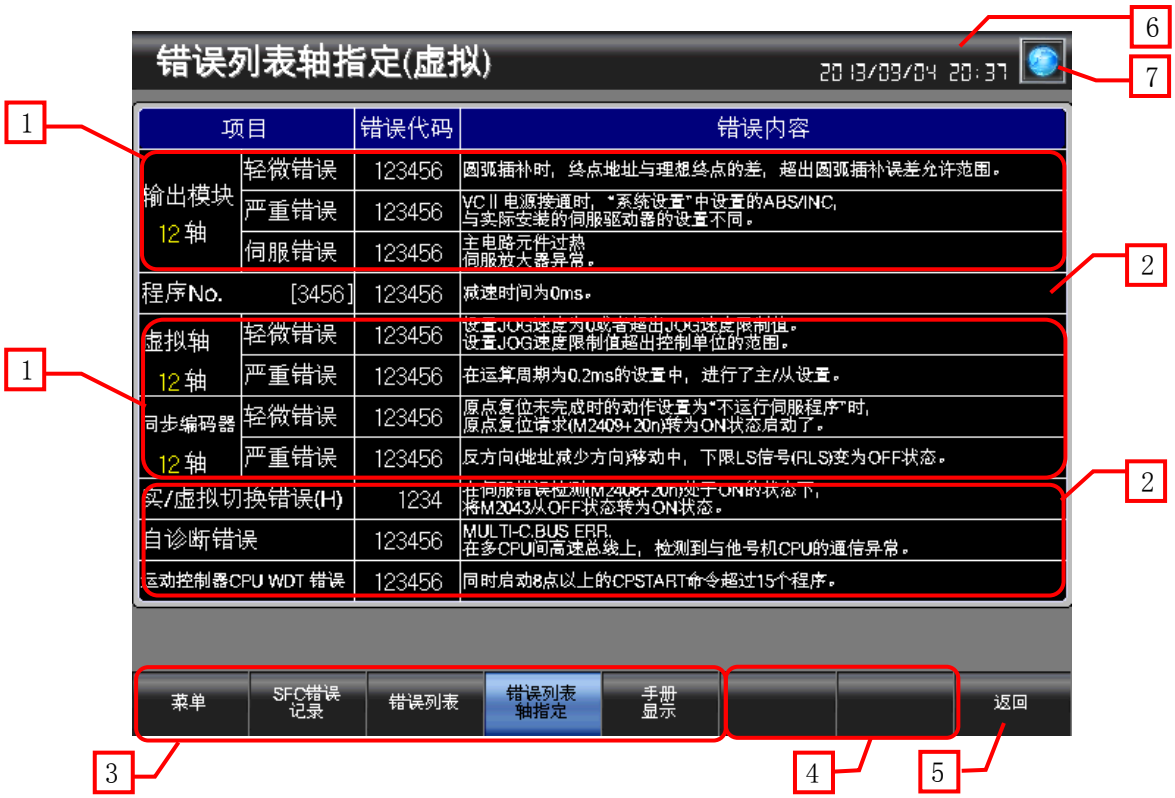
**详细**

1. 显示所选轴的轻微/严重/伺服错误内容。
2. 显示所有轴共同的错误内容。
3. 切换显示轴，触摸轴编号即显示轴编号指定窗口。
4. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
5. 未使用的基本画面切换开关。
6. 切换至上次显示画面。
7. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
8. 显示语言设置窗口。

**备注**

- 在错误内容显示用的字注释中设置了对象脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

### 5.3.12　错误列表轴指定(虚拟)(B-30093)




#### 概要

每次显示 1 轴的输出模块和虚拟轴在虚拟模式时的错误列表，最多可监视 32 轴。
每次显示 1 轴的同步编码器在虚拟模式时的错误列表，最多可显示 12 轴。

#### 详细

1. 每次显示 1 轴的输出模块的轻微/严重/伺服错误的内容。每次显示 1 轴的虚拟轴、同步编码器的轻微/严重错误的内容。触摸轴编号即显示轴编号指定窗口。
2. 显示所有轴共同的错误内容。
3. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
4. 未使用的基本画面切换开关。
5. 切换至上次显示画面。
6. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
7. 显示语言设置窗口。

#### 备注

- 在错误内容显示用的字注释中设置了对象脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。
- 系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

### 5.3.13　手册显示(B-30500)


概要

显示与显示中的语言对应的手册。

详细

1. 手册显示是对应语言分别显示文件 ID 从 201 至 203 的文件。画面初次显示时，显示第 1 页。在触摸文件的状态下往 8 個方位拨动，文件即往其拨动方向滚动显示。拨动显示中的文件边端时,可以切换页码。通過双指张开/合拢操作，可依大/中/小 3 個階段切换文件。
2. 操作显示中的文件。
   - ：放大/缩小显示中的文件。
   - ：左右滚动显示中的文件。
   - ：上下滚动显示中的文件。
3. 操作显示中的文件页。
   - P. 1 ：显示正在显示中的文件页。触摸数值后，可以更改页码
   - ：对显示中的文件进行页发送/页返回。
4. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
5. 未使用的基本画面切换开关。
6. 切换至上次显示画面。
7. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
8. 显示语言设置窗口。

备注

・手册显示的文件遵从显示语言切换。注释组号和语言、文件 ID 对应，如下表所示。

| 注释组号 | 语言 | 文件 ID 列号 |
|---|---|---|
| 1 | 中文(简体) | 201 |
| 2 | 日语 | 202 |
| 3 | 英语 | 203 |

・GOT 启动时，通过工程脚本将文件页码设置为「1」以及将文件 ID 设置为「201」。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。

・页码传送开关通过对象脚本不超过总页数。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。

・手册显示用的文件数据由用户制作。有关详细请参照「6.关于手册显示」。

・错误列表轴指定开关，切换至与实/虚拟切换状态(M2044)相应的画面。

・系统报警发生时，在画面下方将显示报警信息。触摸信息的左端时，显示位置依照画面上方、画面中央、画面下方的顺序切换。触摸其它地方时，显示报警复位窗口。

### 5.3.14　报警复位(W-30001)


概要

复位系统报警。

详细

1. 复位系统报警，并在 1 秒后关闭窗口画面。
2. 关闭窗口画面。

备注

### 5.3.15　语言设置(W-30002)


概要

选择 GOT 的显示语言。

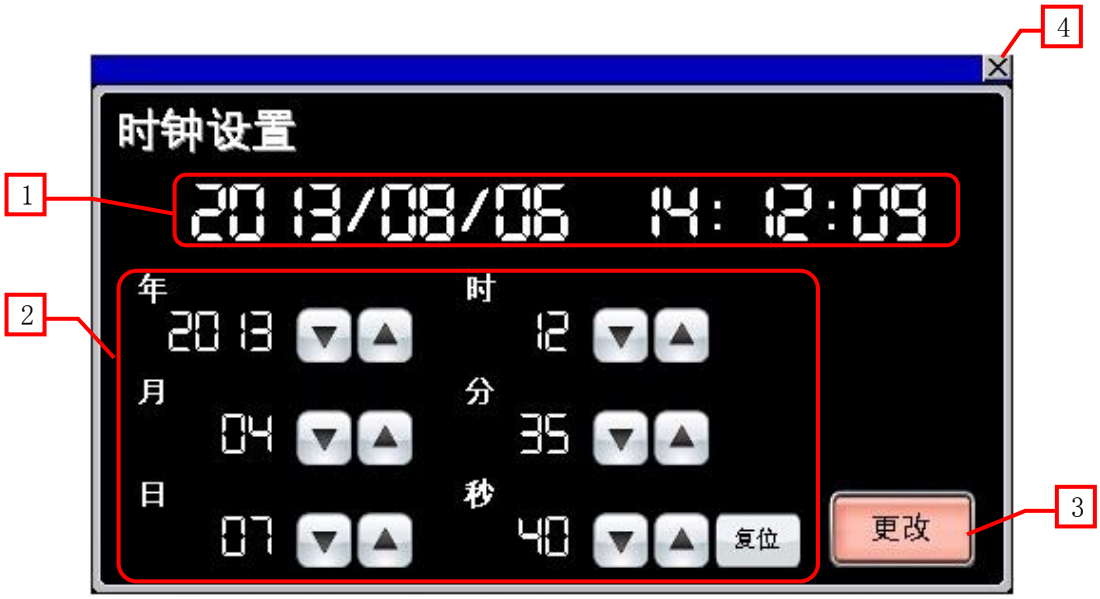
详细

1. 切换语言，并关闭窗口画面。
2. 关闭窗口画面。

备注

・相应显示语言，系统语言与手册显示的文件 ID 同步切换设置。

### 5.3.16　时钟设置(W-30003)




**概要**

更改 GOT 的时钟数据。

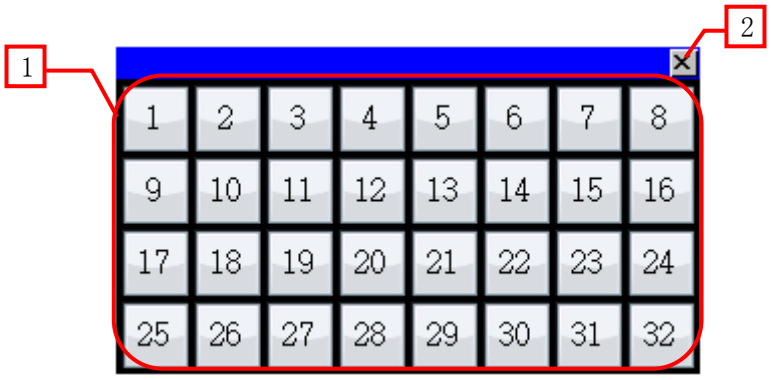
**详细**

1. 显示当前日期和时间。
2. 通过 ▼▲ 开关设置想更改的日期和时间。长按 ▼▲ 开关将连续进行增减。复位开关复位秒。
3. 将设置的日期和时间反映到 GOT 的时钟数据中，并在 1 秒后关闭窗口画面。
4. 关闭窗口画面。

**备注**

- 日期和时间的初始值为窗口画面显示时的日期和时间。
- 更改日期和时间的年/月/日/时/分/秒的数值显示中设置了对象脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。

### 5.3.17　轴编号指定(W-30004)




**概要**

可以指定要监视的轴。

**详细**

1.　直接指定 1～32 轴中要监视的轴，并关闭窗口画面。
2.　关闭窗口画面。

**备注**

## 5.4 使用软元件一览表

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

### 5.4.1 运动控制器的软元件

| 类型 | 软元件编号 | 用途 |
|---|---|---|
| 位 | M2000 | 可编程控制器就绪 |
| | M2001～M2032 | 启动受理(1 轴～32 轴) |
| | M2035 | 报警记录清除 |
| | M2038 | 调试模式中 |
| | M2039 | 运动控制器错误检测信号 |
| | M2041 | 系统设置错误 |
| | M2042 | 全轴伺服 ON |
| | M2043 | 切换请求 |
| | M2044 | 切换状态 |
| | M2045 | 切换错误 |
| | M2046 | 同步失调警告 |
| | M2047 | 检测到模块异常 |
| | M2048 | JOG 同时启动指令 |
| | M2049 | 全轴伺服 ON 受理 |
| | M2051 | 手动脉冲发生器 1 许可 |
| | M2052 | 手动脉冲发生器 2 许可 |
| | M2053 | 手动脉冲发生器 3 许可 |
| | M2054 | 运算周期超限警告 |
| | M2400+20n (n = 0～31) | 定位启动完毕(1 轴～32 轴) |
| | M2401+20n (n = 0～31) | 定位完毕(1 轴～32 轴) |
| | M2402+20n (n = 0～31) | 进入位置(1 轴～32 轴) |
| | M2403+20n (n = 0～31) | 指令进入位置(1 轴～32 轴) |
| | M2404+20n (n = 0～31) | 速度控制中(1 轴～32 轴) |
| | M2405+20n (n = 0～31) | 速度&位置切换锁存(1 轴～32 轴) |
| | M2406+20n (n = 0～31) | 零点通过(1 轴～32 轴) |
| | M2407+20n (n = 0～31) | 错误检测(1 轴～32 轴) |
| | M2408+20n (n = 0～31) | 伺服错误检测(1 轴～32 轴) |
| | M2409+20n (n = 0～31) | 原点复位请求(1 轴～32 轴) |
| | M2410+20n (n = 0～31) | 原点复位完成(1 轴～32 轴) |
| | M2411+20n (n = 0～31) | 外部信号 FLS(1 轴～32 轴) |
| | M2412+20n (n = 0～31) | 外部信号 RLS(1 轴～32 轴) |
| | M2413+20n (n = 0～31) | 外部信号 STOP(1 轴～32 轴) |
| | M2414+20n (n = 0～31) | 外部信号 DOG/CHANCE(1 轴～32 轴) |
| | M2415+20n (n = 0～31) | 伺服就绪 ON/OFF 状态(1 轴～32 轴) |
| | M2416+20n (n = 0～31) | 转矩限制中信号(1 轴～32 轴) |
| | M2418+20n (n = 0～31) | 虚拟模式继续运转不可警告(1 轴～32 轴) |
| | M2419+20n (n = 0～31) | 正在输出 M 代码(1 轴～32 轴) |
| | M3200+20n (n = 0～31) | 停止指令(1 轴～32 轴) |
| | M3201+20n (n = 0～31) | 紧急停止指令(1 轴～32 轴) |
| | M3202+20n (n = 0～31) | 正转 JOG 启动(1 轴～32 轴) |
| | M3203+20n (n = 0～31) | 反转 JOG 启动(1 轴～32 轴) |
| | M3204+20n (n = 0～31) | 结束信号 OFF 指令(1 轴～32 轴) |
| | M3205+20n (n = 0～31) | 速度&位置切换许可(1 轴～32 轴) |
| | M3207+20n (n = 0～31) | 错误复位(1 轴～32 轴) |

| 类型 | 软元件编号 | 用途 |
|---|---|---|
| 位 | M3208+20n (n = 0～31) | 伺服错误复位(1 轴～32 轴) |
| | M3209+20n (n = 0～31) | 启动时停止输入无效(1 轴～32 轴) |
| | M3212+20n (n = 0～31) | 进给当前值更新指令(1 轴～32 轴) |
| | M3213+20n (n = 0～31) | 地址离合器基准设置(1 轴～32 轴) |
| | M3214+20n (n = 0～31) | 凸轮基准位置设置(1 轴～32 轴) |
| | M3215+20n (n = 0～31) | 伺服 OFF 指令(1 轴～32 轴) |
| | M3216+20n (n = 0～31) | 增益切换指令(1 轴～32 轴) |
| | M3219+20n (n = 0～31) | FIN 信号(1 轴～32 轴) |
| | M4642+4n (n = 0～11) | 同步 ENC (虚拟模式不能连续运转警告)(1 轴～12 轴) |
| | SM500 | PCPU 准备完毕 |
| | SM501 | 测试模式中 |
| | SM502 | 紧急停止输入 |
| | SM510 | 测试模式请求错误 |
| | SM512 | WDT 错误 |
| | SM513 | 手动脉冲发生器轴设置错误 |
| | SM516 | 伺服 P.设置错误 |
| | SD510.b0～SD510.b15 | 请求错误(1 轴～16 轴) |
| | SD511.b0～SD511.b15 | 请求错误(17 轴～32 轴) |
| | SD513.b0～SD513.b2 | 轴设置错误(P1～P3) |
| | SD513.b3～SD513.b5 | 平滑倍率设置错误(P1～P3) |
| | SD514.b0～SD514.b15 | 脉冲输入倍率设置错误(1 轴～16 轴) |
| | SD515.b0～SD515.b15 | 脉冲输入倍率设置错误(17 轴～32 轴) |
| 字 | D0+20n (n = 0～31) | 进给当前值(1 轴～32 轴) |
| | D2+20n (n = 0～31) | 实际当前值(1 轴～32 轴) |
| | D4+20n (n = 0～31) | 偏差计数器(1 轴～32 轴) |
| | D6+20n (n = 0～31) | 轻微错误(1 轴～32 轴) |
| | D7+20n (n = 0～31) | 严重错误(1 轴～32 轴) |
| | D8+20n (n = 0～31) | 伺服错误(1 轴～32 轴) |
| | D12+20n (n = 0～31) | 执行程序 No.(1 轴～32 轴) |
| | D13+20n (n = 0～31) | M 代码(1 轴～32 轴) |
| | D14+20n (n = 0～31) | 转矩限制值(1 轴～32 轴) |
| | D802+10n (n = 0～31) | 虚拟轴(轻微错误)(1 轴～32 轴) |
| | D803+10n (n = 0～31) | 虚拟轴(严重错误)(1 轴～32 轴) |
| | D1122+10n (n = 0～11) | 同步编码器轴(轻微错误)(1 轴～12 轴) |
| | D1123+10n (n = 0～11) | 同步编码器轴(严重错误)(1 轴～12 轴) |
| | D1241+10n (n = 0～31) | 执行凸轮 No. (1 轴～32 轴) |
| | D1242+10n (n = 0～31) | 执行冲程量(1 轴～32 轴) |
| | D1244+10n (n = 0～31) | 凸轮一旋转之内的当前值(1 轴～32 轴) |
| | D8000+3n (n = 0～31) | 有效负载率(1 轴～32 轴) |
| | D8001+3n (n = 0～31) | 再生负载率(1 轴～32 轴) |
| | D8002+3n (n = 0～31) | 峰值负载率(1 轴～32 轴) |
| | SD0 | 自诊断错误 |
| | SD504 | 实/虚拟切换错误 |
| | SD512 | WDT 错误 |
| | SD516 | 程序编号 |
| | SD517 | 程序错误 |
| | SD520 | 当前主周期 |
| | SD521 | 最大主周期 |
| | SD522 | 运算周期监视 |
| | SD523 | 设置运算周期 |
| | #8001+20n (n = 0～31) | 电机电流(1 轴～32 轴) |

| 类型 | 软元件编号 | 用途 |
|---|---|---|
| 字 | #8002+20n (n = 0～31) | 电机转速(1 轴～32 轴) |
| | #8008+20n (n = 0～31) | 伺服放大器显示伺服错误代码(1 轴～32 轴) |
| | #8640+12n(n = 0～7) | 运动控制器 SFC 错误程序编号(最新～前 7 次) |
| | #8641+12n(n = 0～7) | 错误类型(最新～前 7 次) |
| | #8642+12n(n = 0～7) | 错误程序编号(最新～前 7 次) |
| | #8643+12n(n = 0～7) | 错误块号 / 运动控制器 SFC 列表 / 行号 / 轴编号(最新～前 7 次) |
| | #8644+12n(n = 0～7) | 错误代码(最新～前 7 次) |
| | #8645+12n(n = 0～7) | 错误发生时间(年 / 月)(最新～前 7 次) |
| | #8646+12n(n = 0～7) | 错误发生时间(日 / 时)(最新～前 7 次) |
| | #8647+12n(n = 0～7) | 错误发生时间(分 / 秒)(最新～前 7 次) |
| | #8650+12n(n = 0～7) | 错误设置数据(最新～前 7 次) |
| | #8651+12n(n = 0～7) | |

### 5.4.2 GOT 内部软元件

| 类型 | 软元件编号 | 用途 |
|---|---|---|
| 位 | GB40 | 脚本触发(通常 ON) |
| | GD60031.b13 | GOT 错误复位信号 |
| | GD61103.b0 | 定位监视(实)(轴编号指定脚本触发) |
| | GD61154.b0 | 定位监视(虚拟)(轴编号指定脚本触发) |
| | GD61403.b0 | 错误列表轴指定(实)(轴编号指定脚本触发) |
| | GD61453.b0 | 错误列表轴指定(虚拟)(输出模块轴编号指定脚本触发) |
| | GD61456.b0 | 错误列表轴指定(虚拟)(虚拟轴 轴编号指定脚本触发) |
| | GD61459.b0 | 错误列表轴指定(虚拟)(同步编码器轴编号指定脚本触发) |
| | GD61502.b0 | 轴编号指定开关写入标志 |
| | GS512.b0 | 时间更改信号 |
| 字 | GD60000 | 基本画面切换 |
| | GD60001 | 重叠窗口 1 画面切换 |
| | GD60004 | 重叠窗口 2 画面切换 |
| | GD60007 | 重叠窗口 3 画面切换 |
| | GD60021 | 语言切换 |
| | GD60022 | 系统语言切换 |
| | GD60031、GD60041 | 系统信息 |
| | GD60080～GD60082 | 文件显示 |
| | GD61001 | 轴批量监视(轴编号) |
| | GD61002 | 轴批量监视(偏置软元件) |
| | GD61003 | 轴批量监视(标题切换软元件) |
| | GD61051 | 负载率批量监视(轴编号) |
| | GD61052 | 负载率批量监视(偏置软元件) |
| | GD61053 | 负载率批量监视(偏置软元件) |
| | GD61054 | 负载率批量监视(标题切换软元件) |
| | GD61101 | 定位监视(实)(轴编号) |
| | GD61102 | 定位监视(实)(偏置软元件) |
| | GD61104 | 定位监视(实)(标题切换软元件) |
| | GD61151 | 定位监视(虚拟)(轴编号) |
| | GD61152 | 定位监视(虚拟)(偏置软元件) |
| | GD61153 | 定位监视(虚拟)(偏置软元件) |
| | GD61155 | 定位监视(虚拟)(标题切换软元件) |
| | GD61201 | 伺服监视(轴编号) |

| 类型 | 软元件编号 | 用途 |
|---|---|---|
| 字 | GD61202 | 伺服监视(偏置软元件) |
| | GD61203 | 伺服监视(标题切换软元件) |
| | GD61251～GD61258 | 运动控制器 SFC&错误列表 (注释组 No.存储) |
| | GD61261～GD61268 | 运动控制器 SFC&错误列表(注释 No.存储) |
| | GD61301～GD61308 | 错误列表(错误类型判定最新～前 7 次) |
| | GD61401 | 错误列表轴指定(实)(轴编号) |
| | GD61402 | 错误列表轴指定(实)(偏置软元件) |
| | GD61404 | 错误列表轴指定(实)(标题切换软元件) |
| | GD61405 | 错误列表轴指定(实)(实/虚拟切换错误显示软元件) |
| | GD61451 | 错误列表轴指定(虚拟)(输出模块轴编号) |
| | GD61452 | 错误列表轴指定(虚拟)(输出模块偏置软元件) |
| | GD61454 | 错误列表轴指定(虚拟)(虚拟轴　轴编号) |
| | GD61455 | 错误列表轴指定(虚拟)(虚拟轴偏置软元件) |
| | GD61457 | 错误列表轴指定(虚拟)(同步编码器轴编号) |
| | GD61458 | 错误列表轴指定(虚拟)(同步编码器偏置软元件) |
| | GD61460 | 错误列表轴指定(虚拟)(实/虚拟切换错误显示软元件) |
| | GD61501 | 轴指定开关轴编号设置用软元件 |
| | GD61551 | 初始化完毕标志 |
| | GD63990～GD63995 | 时钟的数字开关 |
| | GS513～GS516 | 更改时间 |
| | GS650～GS652 | 当前时间 |
| | TMP950～TMP996 | 脚本运算用 |

## 5.5 注释一览表

| 注释组号 | 注释号 | 使用处 |
|---|---|---|
| 247 | No.21～12040 | B-30071～30093 |
| 248 | No.1～908 | B-30071～30093 |
| 249 | No.2010～2952 | B-30071～30093 |
| 250 | No.16000～18024 | B-30071～30073 |
| 251 | No.1～4096 | B-30071～30093 |
| 252 | No.1～304 | B-30071～30093 |
| 253 | No.1000～10051 | B-30071～30093 |
| 254 | No.9～210 | B-30071～30073 |
| 255 | No.1 | B-30001～30500 |
| | No.2～4 | B-30001 |
| | No.5 | B-30031 |
| | No.6 | B-30032 |
| | No.7 | B-30033 |
| | No.8～10 | B-30001 |
| | No.11 | B-30061 |
| | No.12 | B-30061～30071 |
| | No.13 | B-30061、B-30081 |
| | No.14 | B-30061 |
| | No.15 | B-30061、B-30500 |
| | No.16～21 | B-30011～30061 |
| | No.22～25 | B-30071～30500 |
| | No.26 | B-30011～30500 |
| | No.27 | B-30011～30021、B-30041～30051、B-30081～30093 |
| | No.28 | B-30011～30021、B-30041～30051、B-30093 |
| 255 | No.29 | B-30031～30043 |
| | No.30 | B-30041～30043 |
| | No.101～119 | B-30011 |

| 注释组号 | 注释号 | 使用处 |
|---|---|---|
| | No.201～208 | B-30021 |
| | No.301～314 | B-30031 |
| | No.351～364 | B-30032 |
| | No.401～405 | B-30033 |
| | No.501～573 | B-30041 |
| | No.601～662 | B-30043 |
| | No.701～705 | B-30051 |
| | No.801～811 | B-30071 |
| | No.901～920 | B-30081 |
| | No.1001～1047 | B-30091 |
| | No.1101～1112 | B-30093 |
| | No.1201～1202 | W-30001 |
| | No.1211 | W-30002 |
| | No.1221～1229 | W-30003 |

## 5.6 脚本一览表

| 项 目 | 设 置 |
|---|---|
| 工程脚本 | 有 |
| 画面脚本 | B-30500、W-30004 |
| 对象脚本 | B-30041、B-30043、B-30071、B-30081、B-30091、B-30093、B-30500、W-30003 |

### 5.6.1 工程脚本

| 脚本号 | 30001 | 脚本名 | Script30001 |
|---|---|---|---|
| 注释 | 初期设置 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 上升沿　GB40 |

```
//Internal Devices Not Reset (After Rebooting GOT)
if([w:GD61551] == 0){

  //Initialize numerical objects that can directly specify axis numbers.
  [w:GD61101] = 1;    //Set 1 to Axis No. of Base Screen 30041
  [w:GD61151] = 1;    //Set 1 to Axis No. of Base Screen 30043
  [w:GD61401] = 1;    //Set 1 to Axis No. of Base Screen 30091
  [w:GD61451] = 1;    //Set 1 to Axis No. of Base Screen 30093
  [w:GD61454] = 1;    //Set 1 to Axis No. of Base Screen 30093
  [w:GD61457] = 1;    //Set 1 to Axis No. of Base Screen 30093

  //Initialize the offset device of screens that allow direct specification of Axis No.
  [w:GD61102] = 0;    //Initialize Offset Device of Base Screen 30041
  [w:GD61152] = 0;    //Initialize Offset Device of Base Screen 30043
  [w:GD61153] = 0;    //Initialize Offset Device of Base Screen 30043
  [w:GD61402] = 0;    //Initialize Offset Device of Base Screen 30091
  [w:GD61452] = 0;    //Initialize Offset Device of Base Screen 30093
  [w:GD61455] = 0;    //Initialize Offset Device of Base Screen 30093
  [w:GD61458] = 0;    //Initialize Offset Device of Base Screen 30093

  //Initial settings of processing to change screen titles according to the monitored axis.
  [w:GD61003] = 101;     //Specify Title Comment No. of Base Screen 30011
  [w:GD61054] = 201;     //Specify Title Comment No. of Base Screen 30021
  [w:GD61104] = 501;     //Specify Title Comment No. of Base Screen 30041
  [w:GD61155] = 601;     //Specify Title Comment No. of Base Screen 30043
  [w:GD61203] = 701;     //Specify Title Comment No. of Base Screen 30051
```

```
   [w:GD61404] = 1001; //Specify Title Comment No. of Base Screen 30091

   //Set Flag
   [w:GD61551] = 1;
}

[w:GD60080]=201; //Set Document ID to 201
[w:GD60081]=1;   //Set Document page No. to 1
```

### 5.6.2 画面脚本

**窗口画面 30500**

| 脚本号 | 30002 | 脚本名 | Script30002 |
|---|---|---|---|
| 注释 | 该文件显示的最后一页的处理 | | |
| 数据类型 | 无符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Check the total number of document pages is not 0.
if([w:GD60082]!=0){
 //Compare the current page number to the total number of document pages to see if the current page number exceeds the total number.
 if([w:GD60081]>[w:GD60082]){
  //Set the last page to display.
  [w:GD60081]=[w:GD60082];
 }
}
```

**窗口画面 30004**

| 脚本号 | 30100 | 脚本名 | Script30100 |
|---|---|---|---|
| 注释 | 标志复位 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 关闭画面时 |

```
//Reset Flags
if([b:GD61502.b0] == ON){
   rst([b:GD61502.b0]);
}
rst([b:GD61459.b0]);
rst([b:GD61103.b0]);
rst([b:GD61154.b0]);
rst([b:GD61403.b0]);
rst([b:GD61453.b0]);
rst([b:GD61456.b0]);
```

### 5.6.3 对象脚本

**基本画面 30041**

| 对象 | 数值显示 | 对象 ID *1 | 10006 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 1 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | ON 中　GD61103.b0 |

```
//Axis No. Specification Switch Pressed
if([b:GD61502.b0] == ON ){
   [w:GD61101] = [w:GD61501];         //Store Axis No.
   [w:GD61102] = 20 * ([w:GD61101] - 1);   //Offset for the Number of Axis No.
   [w:GD61104] = 501 + ([w:GD61101] - 1);  //Change Title According to Axis
}
```

**基本画面 30043**

| 对象 | 数值显示 | 对象 ID *1 | 10008 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 1 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | ON 中　GD61154.b0 |

```
//Axis No. Specification Switch Pressed
if([b:GD61502.b0] == ON ){
   [w:GD61151] = [w:GD61501];         //Store Axis No.
   [w:GD61152] = 20 * ([w:GD61151] - 1);   //Offset for the Number of Axis No.
   [w:GD61153] = 10 * ([w:GD61151] - 1);   //Offset for the Number of Axis No.
   [w:GD61155] = 601 + ([w:GD61151] - 1);  //Change Title According to Axis
}
```

**基本画面 30071**

| 对象 | 字注释 | 对象 ID *1 | 10066 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 1 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8725])
{
   case 3: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61251] = 247;
        [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
        break;
   case 4: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61251] = 247;
        [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
        break;
   case 5: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61251] = 247;
        [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
        break;
   case 6: //Servo Error
        [w:GD61251] = 249;
        [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
        break;
   case 7: //Servo Program Error
        [w:GD61251] = 248;
        [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
        break;
   case 8: //Real Virtual Switching Error
        [w:GD61251] = 251;
        //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
```

```
      switch([0-FF/2:w:#8728]){
        case -4094:
          [w:GD61261] = 4094;
          break;
        case -4095:
          [w:GD61261] = 4095;
          break;
        case -4096:
          [w:GD61261] = 4096;
          break;
        default:
          [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      }
      break;
  case 11:  //WDT Error
      [w:GD61251] = 252;
      [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      break;
  case 13:  //Self Diagnostic Error
      [w:GD61251] = 253;
      [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      break;
  case 14:  //Self Diagnostic Error
      [w:GD61251] = 253;
      [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      break;
  case 20:  //Motion SFC Error
      [w:GD61251] = 250;
      [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      break;
  case 21:  //Motion SFC Error
      [w:GD61251] = 250;
      [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      break;
  case 22:  //Motion SFC Error
      [w:GD61251] = 250;
      [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      break;
  case 23:  //Motion SFC Error
      [w:GD61251] = 250;
      [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      break;
  case 50:  //Safety Observation Error
      [w:GD61251] = 254;
      [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      break;
  case 51:  //Safety Observation Error
      [w:GD61251] = 254;
      //Switch Comments for Warning and Error
      if([0-FF/2:w:#8728] == 10){
        [w:GD61261] = 1010;
      }else{
        [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      }
      break;
  default:  //Reset Error Comments When Clearing History
```

```
        [w:GD61261] = 0;
}
```

| 对象 | 字注释 | 对象 ID *1 | 10067 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 2 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8713])
{
  case 3: //Minor Error or Major Error
       [w:GD61252] = 247;
       [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
       break;
  case 4: //Minor Error or Major Error
       [w:GD61252] = 247;
       [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
       break;
  case 5: //Minor Error or Major Error
       [w:GD61252] = 247;
       [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
       break;
  case 6: //Servo Error
       [w:GD61252] = 249;
       [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
       break;
  case 7: //Servo Program Error
       [w:GD61252] = 248;
       [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
       break;
  case 8: //Real Virtual Switching Error
       [w:GD61252] = 251;
       //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
       switch([0-FF/2:w:#8716]){
         case -4094:
           [w:GD61262] = 4094;
           break;
         case -4095:
           [w:GD61262] = 4095;
           break;
         case -4096:
           [w:GD61262] = 4096;
           break;
         default:
           [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
       }
       break;
  case 11:  //WDT Error
       [w:GD61252] = 252;
       [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
       break;
  case 13:  //Self Diagnostic Error
       [w:GD61252] = 253;
       [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
       break;
  case 14:  //Self Diagnostic Error
       [w:GD61252] = 253;
```

```
        [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
        break;
   case 20:  //Motion SFC Error
        [w:GD61252] = 250;
        [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
        break;
   case 21:  //Motion SFC Error
        [w:GD61252] = 250;
        [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
        break;
   case 22:  //Motion SFC Error
        [w:GD61252] = 250;
        [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
        break;
   case 23:  //Motion SFC Error
        [w:GD61252] = 250;
        [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
        break;
   case 50:  //Safety Observation Error
        [w:GD61252] = 254;
        [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
        break;
   case 51:  //Safety Observation Error
        [w:GD61252] = 254;
        //Switch Comments for Warning and Error
        if([0-FF/2:w:#8716] == 10){
          [w:GD61262] = 1010;
        }else{
          [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
        }
        break;
   default:  //Reset Error Comments When Clearing History
        [w:GD61262] = 0;
}
```

| 对象 | 字注释 | 对象 ID *1 | 10068 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 3 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8701])
{
   case 3: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61253] = 247;
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        break;
   case 4: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61253] = 247;
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        break;
   case 5: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61253] = 247;
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        break;
   case 6: //Servo Error
        [w:GD61253] = 249;
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
```

```
        break;
    case 7: //Servo Program Error
        [w:GD61253] = 248;
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        break;
    case 8: //Real Virtual Switching Error
        [w:GD61253] = 251;
        //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
        switch([0-FF/2:w:#8704]){
          case -4094:
            [w:GD61263] = 4094;
            break;
          case -4095:
            [w:GD61263] = 4095;
            break;
          case -4096:
            [w:GD61263] = 4096;
            break;
          default:
            [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        }
        break;
    case 11:  //WDT Error
        [w:GD61253] = 252;
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        break;
    case 13:  //Self Diagnostic Error
        [w:GD61253] = 253;
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        break;
    case 14:  //Self Diagnostic Error
        [w:GD61253] = 253;
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        break;
    case 20:  //Motion SFC Error
        [w:GD61253] = 250;
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        break;
    case 21:  //Motion SFC Error
        [w:GD61253] = 250;
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        break;
    case 22:  //Motion SFC Error
        [w:GD61253] = 250;
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        break;
    case 23:  //Motion SFC Error
        [w:GD61253] = 250;
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        break;
    case 50:  //Safety Observation Error
        [w:GD61253] = 254;
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        break;
    case 51:  //Safety Observation Error
        [w:GD61253] = 254;
```

```
        //Switch Comments for Warning and Error
        if([0-FF/2:w:#8704] == 10){
          [w:GD61263] = 1010;
        }else{
          [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        }
        break;
   default:  //Reset Error Comments When Clearing History
        [w:GD61263] = 0;
}
```

| 对象 | 字注释 | 对象 ID *1 | 10069 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 4 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8689])
{
   case 3: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61254] = 247;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
   case 4: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61254] = 247;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
   case 5: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61254] = 247;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
   case 6: //Servo Error
        [w:GD61254] = 249;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
   case 7: //Servo Program Error
        [w:GD61254] = 248;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
   case 8: //Real Virtual Switching Error
        [w:GD61254] = 251;
        //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
        switch([0-FF/2:w:#8692]){
          case -4094:
            [w:GD61264] = 4094;
            break;
          case -4095:
            [w:GD61264] = 4095;
            break;
          case -4096:
            [w:GD61264] = 4096;
            break;
          default:
            [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        }
        break;
   case 11:  //WDT Error
        [w:GD61254] = 252;
```

```
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
   case 13:  //Self Diagnostic Error
        [w:GD61254] = 253;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
   case 14:  //Self Diagnostic Error
        [w:GD61254] = 253;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
   case 20:  //Motion SFC Error
        [w:GD61254] = 250;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
   case 21:  //Motion SFC Error
        [w:GD61254] = 250;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
   case 22:  //Motion SFC Error
        [w:GD61254] = 250;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
   case 23:  //Motion SFC Error
        [w:GD61254] = 250;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
   case 50:  //Safety Observation Error
        [w:GD61254] = 254;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
   case 51:  //Safety Observation Error
        [w:GD61254] = 254;
        //Switch Comments for Warning and Error
        if([0-FF/2:w:#8692] == 10){
          [w:GD61264] = 1010;
        }else{
          [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        }
        break;
   default:  //Reset Error Comments When Clearing History
        [w:GD61264] = 0;
}
```

| 对象 | 字注释 | 对象 ID *1 | 10070 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 5 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8677])
{
   case 3: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61255] = 247;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
   case 4: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61255] = 247;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
```

```
        break;
    case 5: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61255] = 247;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
    case 6: //Servo Error
        [w:GD61255] = 249;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
    case 7: //Servo Program Error
        [w:GD61255] = 248;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
    case 8: //Real Virtual Switching Error
        [w:GD61255] = 251;
        //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
        switch([0-FF/2:w:#8680]){
          case -4094:
            [w:GD61265] = 4094;
            break;
          case -4095:
            [w:GD61265] = 4095;
            break;
          case -4096:
            [w:GD61265] = 4096;
            break;
          default:
            [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        }
        break;
    case 11:  //WDT Error
        [w:GD61255] = 252;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
    case 13:  //Self Diagnostic Error
        [w:GD61255] = 253;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
    case 14:  //Self Diagnostic Error
        [w:GD61255] = 253;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
    case 20:  //Motion SFC Error
        [w:GD61255] = 250;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
    case 21:  //Motion SFC Error
        [w:GD61255] = 250;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
    case 22:  //Motion SFC Error
        [w:GD61255] = 250;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
    case 23:  //Motion SFC Error
        [w:GD61255] = 250;
```

```
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
   case 50:  //Safety Observation Error
        [w:GD61255] = 254;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
   case 51:  //Safety Observation Error
        [w:GD61255] = 254;
        //Switch Comments for Warning and Error
        if([0-FF/2:w:#8680] == 10){
          [w:GD61265] = 1010;
        }else{
          [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        }
        break;
   default:  //Reset Error Comments When Clearing History
        [w:GD61265] = 0;
}
```

| 对象 | 字注释 | 对象 ID *1 | 10071 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 6 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8665])
{
   case 3: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61256] = 247;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 4: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61256] = 247;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 5: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61256] = 247;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 6: //Servo Error
        [w:GD61256] = 249;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 7: //Servo Program Error
        [w:GD61256] = 248;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 8: //Real Virtual Switching Error
        [w:GD61256] = 251;
        //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
        switch([0-FF/2:w:#8668]){
          case -4094:
            [w:GD61266] = 4094;
            break;
          case -4095:
            [w:GD61266] = 4095;
            break;
          case -4096:
```

```
            [w:GD61266] = 4096;
            break;
          default:
            [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        }
        break;
   case 11:  //WDT Error
        [w:GD61256] = 252;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 13:  //Self Diagnostic Error
        [w:GD61256] = 253;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 14:  //Self Diagnostic Error
        [w:GD61256] = 253;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 20:  //Motion SFC Error
        [w:GD61256] = 250;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 21:  //Motion SFC Error
        [w:GD61256] = 250;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 22:  //Motion SFC Error
        [w:GD61256] = 250;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 23:  //Motion SFC Error
        [w:GD61256] = 250;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 50:  //Safety Observation Error
        [w:GD61256] = 254;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 51:  //Safety Observation Error
        [w:GD61256] = 254;
        //Switch Comments for Warning and Error
        if([0-FF/2:w:#8668] == 10){
          [w:GD61266] = 1010;
        }else{
          [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        }
        break;
   default:  //Reset Error Comments When Clearing History
        [w:GD61266] = 0;
}
```

| 对象 | 字注释 | 对象 ID *1 | 10072 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 7 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8653])
```

```
{
  case 3: //Minor Error or Major Error
       [w:GD61257] = 247;
       [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
       break;
  case 4: //Minor Error or Major Error
       [w:GD61257] = 247;
       [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
       break;
  case 5: //Minor Error or Major Error
       [w:GD61257] = 247;
       [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
       break;
  case 6: //Servo Error
       [w:GD61257] = 249;
       [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
       break;
  case 7: //Servo Program Error
       [w:GD61257] = 248;
       [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
       break;
  case 8: //Real Virtual Switching Error
       [w:GD61257] = 251;
       //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
       switch([0-FF/2:w:#8656]){
         case -4094:
           [w:GD61267] = 4094;
           break;
         case -4095:
           [w:GD61267] = 4095;
           break;
         case -4096:
           [w:GD61267] = 4096;
           break;
         default:
           [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
       }
       break;
  case 11:  //WDT Error
       [w:GD61257] = 252;
       [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
       break;
  case 13:  //Self Diagnostic Error
       [w:GD61257] = 253;
       [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
       break;
  case 14:  //Self Diagnostic Error
       [w:GD61257] = 253;
       [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
       break;
  case 20:  //Motion SFC Error
       [w:GD61257] = 250;
       [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
       break;
  case 21:  //Motion SFC Error
       [w:GD61257] = 250;
```

```
        [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
        break;
   case 22:  //Motion SFC Error
        [w:GD61257] = 250;
        [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
        break;
   case 23:  //Motion SFC Error
        [w:GD61257] = 250;
        [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
        break;
   case 50:  //Safety Observation Error
        [w:GD61257] = 254;
        [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
        break;
   case 51:  //Safety Observation Error
        [w:GD61257] = 254;
        //Switch Comments for Warning and Error
        if([0-FF/2:w:#8656] == 10){
          [w:GD61267] = 1010;
        }else{
          [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
        }
        break;
   default:  //Reset Error Comments When Clearing History
        [w:GD61267] = 0;
}
```

| 对象 | 字注释 | 对象 ID *1 | 10073 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 8 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8641])
{
   case 3: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61258] = 247;
        [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
        break;
   case 4: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61258] = 247;
        [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
        break;
   case 5: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61258] = 247;
        [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
        break;
   case 6: //Servo Error
        [w:GD61258] = 249;
        [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
        break;
   case 7: //Servo Program Error
        [w:GD61258] = 248;
        [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
        break;
   case 8: //Real Virtual Switching Error
        [w:GD61258] = 251;
        //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
```

```
      switch([0-FF/2:w:#8644]){
        case -4094:
          [w:GD61268] = 4094;
          break;
        case -4095:
          [w:GD61268] = 4095;
          break;
        case -4096:
          [w:GD61268] = 4096;
          break;
        default:
          [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
      }
      break;
  case 11:  //WDT Error
      [w:GD61258] = 252;
      [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
      break;
  case 13:  //Self Diagnostic Error
      [w:GD61258] = 253;
      [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
      break;
  case 14:  //Self Diagnostic Error
      [w:GD61258] = 253;
      [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
      break;
  case 20:  //Motion SFC Error
      [w:GD61258] = 250;
      [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
      break;
  case 21:  //Motion SFC Error
      [w:GD61258] = 250;
      [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
      break;
  case 22:  //Motion SFC Error
      [w:GD61258] = 250;
      [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
      break;
  case 23:  //Motion SFC Error
      [w:GD61258] = 250;
      [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
      break;
  case 50:  //Safety Observation Error
      [w:GD61258] = 254;
      [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
      break;
  case 51:  //Safety Observation Error
      [w:GD61258] = 254;
      //Switch Comments for Warning and Error
      if([0-FF/2:w:#8644] == 10){
        [w:GD61268] = 1010;
      }else{
        [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
      }
      break;
  default:  //Reset Error Comments When Clearing History
```

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

**基本画面 30081**

| 对象 | 字指示灯 | 对象 ID *1 | 10088 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 1 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Error Type Minor or Major
if(3 <= [0-FF/2:w:#8725] && [0-FF/2:w:#8725] <= 5){
  //Error Type Major
  if((1000 <= [0-FF/2:w:#8728] && [0-FF/2:w:#8728] <= 1365) || (10000 <= [0-FF/2:w:#8728] &&
[0-FF/2:w:#8728] <= 12050)){
     [w:GD61301] = 2;
  }else{
     [w:GD61301] = 1;
  }
}else{
  [w:GD61301] = [0-FF/2:w:#8725];
}
```

| 对象 | 字指示灯 | 对象 ID *1 | 10089 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 2 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Error Type Minor or Major
if(3 <= [0-FF/2:w:#8713] && [0-FF/2:w:#8713] <= 5){
  //Error Type Major
  if((1000 <= [0-FF/2:w:#8716] && [0-FF/2:w:#8716] <= 1365) || (10000 <= [0-FF/2:w:#8716] &&
[0-FF/2:w:#8716] <= 12050)){
     [w:GD61302] = 2;
  }else{
     [w:GD61302] = 1;
  }
}else{
  [w:GD61302] = [0-FF/2:w:#8713];
}
```

| 对象 | 字指示灯 | 对象 ID *1 | 10090 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 3 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Error Type Minor or Major
if(3 <= [0-FF/2:w:#8701] && [0-FF/2:w:#8701] <= 5){
  //Error Type Major
  if((1000 <= [0-FF/2:w:#8704] && [0-FF/2:w:#8704] <= 1365) || (10000 <= [0-FF/2:w:#8704] &&
[0-FF/2:w:#8704] <= 12050)){
     [w:GD61303] = 2;
  }else{
     [w:GD61303] = 1;
  }
}else{
  [w:GD61303] = [0-FF/2:w:#8701];
}
```

| 对象 | 字指示灯 | 对象 ID *1 | 10091 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 4 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Error Type Minor or Major
if(3 <= [0-FF/2:w:#8689] && [0-FF/2:w:#8689] <= 5){
  //Error Type Major
```

```
  if((1000 <= [0-FF/2:w:#8692] && [0-FF/2:w:#8692] <= 1365) || (10000 <= [0-FF/2:w:#8692] &&
[0-FF/2:w:#8692] <= 12050)){
     [w:GD61304] = 2;
  }else{
     [w:GD61304] = 1;
  }
}else{
  [w:GD61304] = [0-FF/2:w:#8689];
}
```

| 对象 | 字指示灯 | 对象 ID *1 | 10092 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 5 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Error Type Minor or Major
if(3 <= [0-FF/2:w:#8677] && [0-FF/2:w:#8677] <= 5){
  //Error Type Major
  if((1000 <= [0-FF/2:w:#8680] && [0-FF/2:w:#8680] <= 1365) || (10000 <= [0-FF/2:w:#8680] &&
[0-FF/2:w:#8680] <= 12050)){
     [w:GD61305] = 2;
  }else{
     [w:GD61305] = 1;
  }
}else{
  [w:GD61305] = [0-FF/2:w:#8677];
}
```

| 对象 | 字指示灯 | 对象 ID *1 | 10093 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 6 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Error Type Minor or Major
if(3 <= [0-FF/2:w:#8665] && [0-FF/2:w:#8665] <= 5){
  //Error Type Major
  if((1000 <= [0-FF/2:w:#8668] && [0-FF/2:w:#8668] <= 1365) || (10000 <= [0-FF/2:w:#8668] &&
[0-FF/2:w:#8668] <= 12050)){
     [w:GD61306] = 2;
  }else{
     [w:GD61306] = 1;
  }
}else{
  [w:GD61306] = [0-FF/2:w:#8665];
}
```

| 对象 | 字指示灯 | 对象 ID *1 | 10094 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 7 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Error Type Minor or Major
if(3 <= [0-FF/2:w:#8653] && [0-FF/2:w:#8653] <= 5){
  //Error Type Major
  if((1000 <= [0-FF/2:w:#8656] && [0-FF/2:w:#8656] <= 1365) || (10000 <= [0-FF/2:w:#8656] &&
[0-FF/2:w:#8656] <= 12050)){
     [w:GD61307] = 2;
  }else{
     [w:GD61307] = 1;
  }
}else{
  [w:GD61307] = [0-FF/2:w:#8653];
}
```

| 对象 | 字指示灯 | 对象 ID *1 | 10095 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 8 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Error Type Minor or Major
if(3 <= [0-FF/2:w:#8641] && [0-FF/2:w:#8641] <= 5){
  //Error Type Major
  if((1000 <= [0-FF/2:w:#8644] && [0-FF/2:w:#8644] <= 1365) || (10000 <= [0-FF/2:w:#8644] &&
[0-FF/2:w:#8644] <= 12050)){
    [w:GD61308] = 2;
  }else{
    [w:GD61308] = 1;
  }
}else{
  [w:GD61308] = [0-FF/2:w:#8641];
}
```

| 对象 | 字指示灯 | 对象 ID *1 | 10110 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 9 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8725])
{
  case 3: //Minor Error or Major Error
       [w:GD61251] = 247;
       [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
       break;
  case 4: //Minor Error or Major Error
       [w:GD61251] = 247;
       [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
       break;
  case 5: //Minor Error or Major Error
       [w:GD61251] = 247;
       [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
       break;
  case 6: //Servo Error
       [w:GD61251] = 249;
       [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
       break;
  case 7: //Servo Program Error
       [w:GD61251] = 248;
       [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
       break;
  case 8: //Real Virtual Switching Error
       [w:GD61251] = 251;
       //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
       switch([0-FF/2:w:#8728]){
         case -4094:
           [w:GD61261] = 4094;
           break;
         case -4095:
           [w:GD61261] = 4095;
           break;
         case -4096:
           [w:GD61261] = 4096;
           break;
```

```
          default:
             [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
        }
        break;
   case 11:  //WDT Error
        [w:GD61251] = 252;
        [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
        break;
   case 13:  //Self Diagnostic Error
        [w:GD61251] = 253;
        [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
        break;
   case 14:  //Self Diagnostic Error
        [w:GD61251] = 253;
        [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
        break;
   case 20:  //Motion SFC Error
        [w:GD61251] = 250;
        [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
        break;
   case 21:  //Motion SFC Error
        [w:GD61251] = 250;
        [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
        break;
   case 22:  //Motion SFC Error
        [w:GD61251] = 250;
        [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
        break;
   case 23:  //Motion SFC Error
        [w:GD61251] = 250;
        [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
        break;
   case 50:  //Safety Observation Error
        [w:GD61251] = 254;
        [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
        break;
   case 51:  //Safety Observation Error
        [w:GD61251] = 254;
        //Switch Comments for Warning and Error
        if([0-FF/2:w:#8728] == 10){
          [w:GD61261] = 1010;
        }else{
          [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
        }
        break;
   default:  //Reset Error Comments When Clearing History
        [w:GD61261] = 0;
}
```

| 对象 | 字指示灯 | 对象 ID *1 | 10111 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 10 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8713])
{
   case 3: //Minor Error or Major Error
```

```
      [w:GD61252] = 247;
      [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
      break;
  case 4: //Minor Error or Major Error
      [w:GD61252] = 247;
      [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
      break;
  case 5: //Minor Error or Major Error
      [w:GD61252] = 247;
      [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
      break;
  case 6: //Servo Error
      [w:GD61252] = 249;
      [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
      break;
  case 7: //Servo Program Error
      [w:GD61252] = 248;
      [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
      break;
  case 8: //Real Virtual Switching Error
      [w:GD61252] = 251;
      //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
      switch([0-FF/2:w:#8716]){
        case -4094:
          [w:GD61262] = 4094;
          break;
        case -4095:
          [w:GD61262] = 4095;
          break;
        case -4096:
          [w:GD61262] = 4096;
          break;
        default:
          [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
      }
      break;
  case 11:  //WDT Error
      [w:GD61252] = 252;
      [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
      break;
  case 13:  //Self Diagnostic Error
      [w:GD61252] = 253;
      [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
      break;
  case 14:  //Self Diagnostic Error
      [w:GD61252] = 253;
      [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
      break;
  case 20:  //Motion SFC Error
      [w:GD61252] = 250;
      [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
      break;
  case 21:  //Motion SFC Error
      [w:GD61252] = 250;
      [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
      break;
```

```
  case 22:  //Motion SFC Error
       [w:GD61252] = 250;
       [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
       break;
  case 23:  //Motion SFC Error
       [w:GD61252] = 250;
       [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
       break;
  case 50:  //Safety Observation Error
       [w:GD61252] = 254;
       [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
       break;
  case 51:  //Safety Observation Error
       [w:GD61252] = 254;
       //Switch Comments for Warning and Error
       if([0-FF/2:w:#8716] == 10){
         [w:GD61262] = 1010;
       }else{
         [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
       }
       break;
  default:  //Reset Error Comments When Clearing History
       [w:GD61262] = 0;
}
```

| 对象 | 字指示灯 | 对象 ID *1 | 10112 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 11 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8701])
{
  case 3://Minor Error or Major Error
       [w:GD61253] = 247;
       [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
       break;
  case 4://Minor Error or Major Error
       [w:GD61253] = 247;
       [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
       break;
  case 5://Minor Error or Major Error
       [w:GD61253] = 247;
       [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
       break;
  case 6://Servo Error
       [w:GD61253] = 249;
       [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
       break;
  case 7://Servo Program Error
       [w:GD61253] = 248;
       [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
       break;
  case 8://Real Virtual Switching Error
       [w:GD61253] = 251;
       //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
       switch([0-FF/2:w:#8704]){
         case -4094:
```

```
            [w:GD61263] = 4094;
            break;
         case -4095:
            [w:GD61263] = 4095;
            break;
         case -4096:
            [w:GD61263] = 4096;
            break;
         default:
            [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
      }
      break;
   case 11:  //WDT Error
      [w:GD61253] = 252;
      [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
      break;
   case 13:  //Self Diagnostic Error
      [w:GD61253] = 253;
      [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
      break;
   case 14:  //Self Diagnostic Error
      [w:GD61253] = 253;
      [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
      break;
   case 20:  //Motion SFC Error
      [w:GD61253] = 250;
      [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
      break;
   case 21:  //Motion SFC Error
      [w:GD61253] = 250;
      [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
      break;
   case 22:  //Motion SFC Error
      [w:GD61253] = 250;
      [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
      break;
   case 23:  //Motion SFC Error
      [w:GD61253] = 250;
      [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
      break;
   case 50:  //Safety Observation Error
      [w:GD61253] = 254;
      [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
      break;
   case 51:  //Safety Observation Error
      [w:GD61253] = 254;
      //Switch Comments for Warning and Error
      if([0-FF/2:w:#8704] == 10){
         [w:GD61263] = 1010;
      }else{
         [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
      }
      break;
   default:  //Reset Error Comments When Clearing History
      [w:GD61263] = 0;
}
```

| 对象 | 字指示灯 | 对象 ID *1 | 10113 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 12 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8689])
{
  case 3: //Minor Error or Major Error
       [w:GD61254] = 247;
       [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
       break;
  case 4: //Minor Error or Major Error
       [w:GD61254] = 247;
       [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
       break;
  case 5: //Minor Error or Major Error
       [w:GD61254] = 247;
       [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
       break;
  case 6: //Servo Error
       [w:GD61254] = 249;
       [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
       break;
  case 7: //Servo Program Error
       [w:GD61254] = 248;
       [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
       break;
  case 8: //Real Virtual Switching Error
       [w:GD61254] = 251;
       //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
       switch([0-FF/2:w:#8692]){
         case -4094:
           [w:GD61264] = 4094;
           break;
         case -4095:
           [w:GD61264] = 4095;
           break;
         case -4096:
           [w:GD61264] = 4096;
           break;
         default:
           [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
       }
       break;
  case 11:  //WDT Error
       [w:GD61254] = 252;
       [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
       break;
  case 13:  //Self Diagnostic Error
       [w:GD61254] = 253;
       [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
       break;
  case 14:  //Self Diagnostic Error
       [w:GD61254] = 253;
       [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
```

```
        break;
   case 20:  //Motion SFC Error
        [w:GD61254] = 250;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
   case 21:  //Motion SFC Error
        [w:GD61254] = 250;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
   case 22:  //Motion SFC Error
        [w:GD61254] = 250;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
   case 23:  //Motion SFC Error
        [w:GD61254] = 250;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
   case 50:  //Safety Observation Error
        [w:GD61254] = 254;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
   case 51:  //Safety Observation Error
        [w:GD61254] = 254;
        //Switch Comments for Warning and Error
        if([0-FF/2:w:#8692] == 10){
          [w:GD61264] = 1010;
        }else{
          [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        }
        break;
   default:  //Reset Error Comments When Clearing History
        [w:GD61264] = 0;
}
```

| 对象 | 字指示灯 | 对象 ID *1 | 10114 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 13 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8677])
{
   case 3: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61255] = 247;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
   case 4: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61255] = 247;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
   case 5: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61255] = 247;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
   case 6: //Servo Error
        [w:GD61255] = 249;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
```

```
  case 7: //Servo Program Error
       [w:GD61255] = 248;
       [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
       break;
  case 8: //Real Virtual Switching Error
       [w:GD61255] = 251;
       //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
       switch([0-FF/2:w:#8680]){
         case -4094:
           [w:GD61265] = 4094;
           break;
         case -4095:
           [w:GD61265] = 4095;
           break;
         case -4096:
           [w:GD61265] = 4096;
           break;
         default:
           [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
       }
       break;
  case 11:  //WDT Error
       [w:GD61255] = 252;
       [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
       break;
  case 13:  //Self Diagnostic Error
       [w:GD61255] = 253;
       [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
       break;
  case 14:  //Self Diagnostic Error
       [w:GD61255] = 253;
       [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
       break;
  case 20:  //Motion SFC Error
       [w:GD61255] = 250;
       [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
       break;
  case 21:  //Motion SFC Error
       [w:GD61255] = 250;
       [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
       break;
  case 22:  //Motion SFC Error
       [w:GD61255] = 250;
       [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
       break;
  case 23:  //Motion SFC Error
       [w:GD61255] = 250;
       [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
       break;
  case 50:  //Safety Observation Error
       [w:GD61255] = 254;
       [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
       break;
  case 51:  //Safety Observation Error
       [w:GD61255] = 254;
       //Switch Comments for Warning and Error
```

```
        if([0-FF/2:w:#8680] == 10){
          [w:GD61265] = 1010;
        }else{
          [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        }
        break;
   default:  //Reset Error Comments When Clearing History
        [w:GD61265] = 0;
}
```

| 对象 | 字指示灯 | 对象 ID *1 | 10115 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 14 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8665])
{
   case 3: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61256] = 247;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 4: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61256] = 247;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 5: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61256] = 247;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 6: //Servo Error
        [w:GD61256] = 249;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 7: //Servo Program Error
        [w:GD61256] = 248;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 8: //Real Virtual Switching Error
        [w:GD61256] = 251;
        //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
        switch([0-FF/2:w:#8668]){
          case -4094:
            [w:GD61266] = 4094;
            break;
          case -4095:
            [w:GD61266] = 4095;
            break;
          case -4096:
            [w:GD61266] = 4096;
            break;
          default:
            [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        }
        break;
   case 11:  //WDT Error
        [w:GD61256] = 252;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
```

```
        break;
   case 13:  //Self Diagnostic Error
        [w:GD61256] = 253;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 14:  //Self Diagnostic Error
        [w:GD61256] = 253;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 20:  //Motion SFC Error
        [w:GD61256] = 250;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 21:  //Motion SFC Error
        [w:GD61256] = 250;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 22:  //Motion SFC Error
        [w:GD61256] = 250;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 23:  //Motion SFC Error
        [w:GD61256] = 250;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 50:  //Safety Observation Error
        [w:GD61256] = 254;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
   case 51:  //Safety Observation Error
        [w:GD61256] = 254;
        //Switch Comments for Warning and Error
        if([0-FF/2:w:#8668] == 10){
          [w:GD61266] = 1010;
        }else{
          [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        }
        break;
   default:  //Reset Error Comments When Clearing History
        [w:GD61266] = 0;
}
```

| 对象 | 字指示灯 | 对象 ID *1 | 10116 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 15 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8653])
{
   case 3://Minor Error or Major Error
        [w:GD61257] = 247;
        [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
        break;
   case 4://Minor Error or Major Error
        [w:GD61257] = 247;
        [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
        break;
```

```
case 5: //Minor Error or Major Error
     [w:GD61257] = 247;
     [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
     break;
case 6: //Servo Error
     [w:GD61257] = 249;
     [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
     break;
case 7: //Servo Program Error
     [w:GD61257] = 248;
     [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
     break;
case 8: //Real Virtual Switching Error
     [w:GD61257] = 251;
     //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
     switch([0-FF/2:w:#8656]){
       case -4094:
         [w:GD61267] = 4094;
         break;
       case -4095:
         [w:GD61267] = 4095;
         break;
       case -4096:
         [w:GD61267] = 4096;
         break;
       default:
         [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
     }
     break;
case 11:  //WDT Error
     [w:GD61257] = 252;
     [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
     break;
case 13:  //Self Diagnostic Error
     [w:GD61257] = 253;
     [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
     break;
case 14:  //Self Diagnostic Error
     [w:GD61257] = 253;
     [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
     break;
case 20:  //Motion SFC Error
     [w:GD61257] = 250;
     [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
     break;
case 21:  //Motion SFC Error
     [w:GD61257] = 250;
     [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
     break;
case 22:  //Motion SFC Error
     [w:GD61257] = 250;
     [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
     break;
case 23:  //Motion SFC Error
     [w:GD61257] = 250;
     [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
```

```
        break;
   case 50:  //Safety Observation Error
        [w:GD61257] = 254;
        [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
        break;
   case 51:  //Safety Observation Error
        [w:GD61257] = 254;
        //Switch Comments for Warning and Error
        if([0-FF/2:w:#8656] == 10){
          [w:GD61267] = 1010;
        }else{
          [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
        }
        break;
   default:  //Reset Error Comments When Clearing History
        [w:GD61267] = 0;
}
```

| 对象 | 字指示灯 | 对象 ID *1 | 10117 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 16 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8641])
{
   case 3: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61258] = 247;
        [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
        break;
   case 4: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61258] = 247;
        [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
        break;
   case 5: //Minor Error or Major Error
        [w:GD61258] = 247;
        [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
        break;
   case 6: //Servo Error
        [w:GD61258] = 249;
        [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
        break;
   case 7: //Servo Program Error
        [w:GD61258] = 248;
        [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
        break;
   case 8: //Real Virtual Switching Error
        [w:GD61258] = 251;
        //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
        switch([0-FF/2:w:#8644]){
          case -4094:
            [w:GD61268] = 4094;
            break;
          case -4095:
            [w:GD61268] = 4095;
            break;
          case -4096:
            [w:GD61268] = 4096;
```

```
            break;
          default:
            [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
        }
        break;
   case 11:  //WDT Error
        [w:GD61258] = 252;
        [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
        break;
   case 13:  //Self Diagnostic Error
        [w:GD61258] = 253;
        [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
        break;
   case 14:  //Self Diagnostic Error
        [w:GD61258] = 253;
        [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
        break;
   case 20:  //Motion SFC Error
        [w:GD61258] = 250;
        [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
        break;
   case 21:  //Motion SFC Error
        [w:GD61258] = 250;
        [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
        break;
   case 22:  //Motion SFC Error
        [w:GD61258] = 250;
        [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
        break;
   case 23:  //Motion SFC Error
        [w:GD61258] = 250;
        [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
        break;
   case 50:  //Safety Observation Error
        [w:GD61258] = 254;
        [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
        break;
   case 51:  //Safety Observation Error
        [w:GD61258] = 254;
        //Switch Comments for Warning and Error
        if([0-FF/2:w:#8644] == 10){
          [w:GD61268] = 1010;
        }else{
          [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
        }
        break;
   default:  //Reset Error Comments When Clearing History
        [w:GD61268] = 0;
}
```

**基本画面 30091**

| 对象 | 数值显示 | 对象 ID *1 | 10000 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 1 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | ON 中　GD61403.b0 |

```
//Axis No. Specification Switch Pressed
if([b:GD61502.b0] == ON ){
   [w:GD61401] = [w:GD61501];         //Store Axis No.
   [w:GD61402] = 20 * ([w:GD61401] - 1);   //Offset for the Number of Axis No.
   [w:GD61404] = 1001 + ([w:GD61401] - 1); //Change Title According to Axis
}
```

| 对象 | 字注释 | 对象 ID *1 | 10097 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 2 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
switch([0-FF/2:w:SD504]){
   case -4094:
      [w:GD61405] = 4094;
      break;
   case -4095:
      [w:GD61405] = 4095;
      break;
   case -4096:
      [w:GD61405] = 4096;
      break;
   default:
      [w:GD61405] = [0-FF/2:w:SD504];
}
```

**基本画面 30093**

| 对象 | 数值显示 | 对象 ID *1 | 10059 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 1 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | ON 中　GD61453.b0 |

```
//Axis No. Specification Switch Pressed
if([b:GD61502.b0] == ON ){
   [w:GD61451] = [w:GD61501];         //Store Axis No.
   [w:GD61452] = 20 * ([w:GD61451] - 1);   //Offset for the Number of Axis No.
}
```

| 对象 | 数值显示 | 对象 ID *1 | 10060 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 2 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | ON 中　GD61456.b0 |

```
//Axis No. Specification Switch Pressed
if([b:GD61502.b0] == ON ){
   [w:GD61454] = [w:GD61501];         //Store Axis No.
   [w:GD61455] = 10 * ([w:GD61454] - 1);   //Offset for the Number of Axis No.
}
```

| 对象 | 数值显示 | 对象 ID *1 | 10061 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 3 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | ON 中　GD61459.b0 |

```
//Axis No. Specification Switch Pressed
if([b:GD61502.b0] == ON ){
   [w:GD61457] = [w:GD61501];         //Store Axis No.
   [w:GD61458] = 10 * ([w:GD61457] - 1);   //Offset for the Number of Axis No.
}
```

| 对象 | 数值显示 | 对象 ID *1 | 10022 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 4 | | |
| 数据类型 | 带符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
switch([0-FF/2:w:SD504]){
  case -4094:
    [w:GD61460] = 4094;
    break;
  case -4095:
    [w:GD61460] = 4095;
    break;
  case -4096:
    [w:GD61460] = 4096;
    break;
  default:
    [w:GD61460] = [0-FF/2:w:SD504];
}
```

**基本画面 30500**

| 对象 | 开关 | 对象 ID *1 | 20031 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 1 | | |
| 数据类型 | 无符号 BIN16 | 触发类型 | 软元件写入时 |

```
//Prevents exceeding the total number of the document pages.
if([u16:GD60081] >= [u16:GD60082]){
  [u16:GD60081] = [u16:GD60082] - 1;
}
```

**窗口画面 30003**

| 对象 | 数据显示 | 对象 ID *1 | 20017 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 1 | | |
| 数据类型 | 无符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Obtain Today's Year & Month from Clock Data
[w:TMP950] = [w:GS650] & 0xF000; //Obtain Tenths Digit of "Last 2-Digits of Year" from Clock Data
for Setting
[w:TMP960] = [w:TMP950] >> 12; //Decimal Alignment
[w:TMP968] = [w:TMP960] * 10;//BCD->BIN
[w:TMP951] = [w:GS650] & 0x0F00; //Obtain Ones Digit of "Last 2-Digits of Year" from Clock Data for
Setting
[w:TMP961] = [w:TMP951] >> 8;//BCD->BIN
[w:TMP973] = 2000 + [w:TMP968] +  [w:TMP961]; //Set Year to TMP973 as BIN
[w:GD63990] = [w:TMP973]; //Set Year

[w:TMP952] = [w:GS650] & 0x00F0; //Obtain Tenths Digit of Month from Clock Data for Setting
[w:TMP962] = [w:TMP952] >> 4; //Decimal Alignment
[w:TMP969] = [w:TMP962] * 10;//BCD->BIN
[w:TMP953] = [w:GS650] & 0x000F; //Obtain Ones Digit of Month from Clock Data for Setting
[w:TMP974] = [w:TMP969] +  [w:TMP953]; //Set Month to TMP974 as BIN
[w:GD63991] = [w:TMP974]; //Set Month

[w:TMP954] = [w:GS651] & 0xF000; //Obtain Tenths Digit of "Last 2-Digits of Day" from Clock Data
for Setting
[w:TMP963] = [w:TMP954] >> 12; //Decimal Alignment
[w:TMP970] = [w:TMP963] * 10;//BCD->BIN
[w:TMP955] = [w:GS651] & 0x0F00; //Obtain Ones Digit of "Last 2-Digits of Day" from Clock Data for
Setting
[w:TMP964] = [w:TMP955] >> 8;//BCD->BIN
```

```
[w:TMP975] =[w:TMP970] +  [w:TMP964]; //Set Day to TMP975 as BIN
[w:GD63992] = [w:TMP975]; //Set Day

[w:TMP956] = [w:GS651] & 0x00F0; //Obtain Tenths Digit of Hour from Clock Data for Setting
[w:TMP965] = [w:TMP956] >> 4; //Decimal Alignment
[w:TMP971] = [w:TMP965] * 10;//BCD->BIN
[w:TMP957] = [w:GS651] & 0x000F; //Obtain Ones Digit of Hour from Clock Data for Setting
[w:TMP976] = [w:TMP971] +  [w:TMP957]; //Set Hour to TMP976 as BIN
[w:GD63993] = [w:TMP976]; //Set Hour

[w:TMP958] = [w:GS652] & 0xF000; //Obtain Tenths Digit of "Last 2-Digits of Minute" from Clock Data
for Setting
[w:TMP966] = [w:TMP958] >> 12; //Decimal Alignment
[w:TMP972] = [w:TMP966] * 10;//BCD->BIN
[w:TMP959] = [w:GS652] & 0x0F00; //Obtain Ones Digit of "Last 2-Digits of Minute" from Clock Data
for Setting
[w:TMP967] = [w:TMP959] >> 8;//BCD->BIN
[w:TMP977] =[w:TMP972] +  [w:TMP967]; //Set Minute to TMP977 as BIN
[w:GD63994] = [w:TMP977]; //Set Minute

[w:TMP993] = [w:GS652] & 0x00F0; //Obtain Tenths Digit of Second from Clock Data for Setting
[w:TMP995] = [w:TMP993] >> 4; //Decimal Alignment
[w:TMP996] = [w:TMP995] * 10;//BCD->BIN
[w:TMP994] = [w:GS652] & 0x000F; //Obtain Ones Digit of Second from Clock Data for Setting
[w:TMP978] = [w:TMP996] +  [w:TMP994]; //Set Second to TMP978 as BIN
[w:GD63995] = [w:TMP978]; //Set Second
```

| 对象 | 数据显示 | 对象 ID *1 | 20018 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 2 | | |
| 数据类型 | 无符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//BIN -> BCD Conversion

[w:TMP979] = [w:GD63990] - 2000;//Last 2-Digits of Year

[w:TMP980] = (([w:TMP979] / 10) << 4) + ([w:TMP979] % 10);     //Year BIN -> BCD
[w:TMP981] = (([w:GD63991] / 10) << 4) + ([w:GD63991] % 10);  //Month BIN -> BCD
[w:TMP982] = (([w:GD63992] / 10) << 4) + ([w:GD63992] % 10);  //Day BIN -> BCD
[w:TMP983] = (([w:GD63993] / 10) << 4) + ([w:GD63993] % 10);  //Hour BIN -> BCD
[w:TMP984] = (([w:GD63994] / 10) << 4) + ([w:GD63994] % 10);  //Minute BIN -> BCD
[w:TMP985] = (([w:GD63995] / 10) << 4) + ([w:GD63995] % 10);  //Second BIN -> BCD
```

| 对象 | 数据显示 | 对象 ID *1 | 20019 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 3 | | |
| 数据类型 | 无符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Year & Month Setting

[w:GS513] = ([w:TMP980] << 8) + [w:TMP981];  //Set Year & Month to Change Time Device
```

| 对象 | 数据显示 | 对象 ID *1 | 20020 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 4 | | |
| 数据类型 | 无符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Date & Time Setting

[w:GS514] = ([w:TMP982] << 8) + [w:TMP983];  //Set Date & Time to Change Time Device
```

| 对象 | 数据显示 | 对象 ID *1 | 20021 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 5 | | |
| 数据类型 | 无符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Minute & Second Setting

[w:GS515] = ([w:TMP984] << 8) + [w:TMP985];  //Set Minute & Second to Change Time Device
```

| 对象 | 数据显示 | 对象 ID *1 | 20022 |
|---|---|---|---|
| 脚本用户 ID | 6 | | |
| 数据类型 | 无符号 BIN16 | 触发类型 | 通常 |

```
//Day of Week Setting

[w:TMP986] = [w:GD63990];  //Year (BIN)
[w:TMP987] = [w:GD63991];  //Month (BIN)
[w:TMP988] = [w:GD63992];  //Day (BIN)

if(([w:TMP987] == 1) || ([w:TMP987] == 2)){ //Correction Processing to Calculate January and February
as 13th/14th Month
   [w:TMP986] =[w:TMP986] - 1; //Subtract 1 from Year
   [w:TMP987] =[w:TMP987] + 12; //Add 12 to Month
}

[w:TMP989] = [w:TMP986]/4; //Create Items Required for Zeller's Congruence
[w:TMP990] = [w:TMP986]/100; //Create Items Required for Zeller's Congruence
[w:TMP991] = [w:TMP986]/400; //Create Items Required for Zeller's Congruence
[w:TMP992] = (13*[w:TMP987]+8)/5; //Create Items Required for Zeller's Congruence

//Calculate Day of Week Using Zeller's Congruence and Set the Day to Change Time Device
[w:GS516] = ([w:TMP986]+[w:TMP989]-[w:TMP990]+[w:TMP991]+[w:TMP992]+[w:TMP988])%7;
```

*1 对象 ID 引用画面时有可能会被变更。

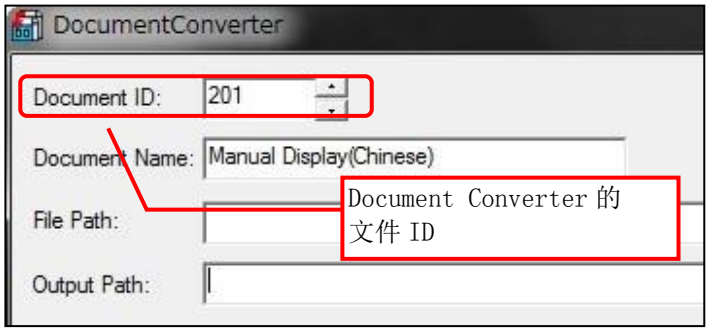
## 6. 关于手册显示

手册显示使用文件显示功能显示。关于文件显示功能的详细内容,请参照「GT Designer3 (GOT2000) 帮助」。文件显示功能本身并不能切换语言，所以在本样本画面中，通过所选的显示语言变更文件 ID，将实现文件的语言切换。

### 6.1 手册显示用文件数据的准备

例：基本画面 B-30500：在手册显示中，显示中文(简体)手册（文件）时

(1) 使用 Document Converter，将显示手册(Word、Excel 等)转换为文件显示功能用的文件数据(JPEG 文件)。在 Document Converter 的[文件 ID]中设置 201。
※文件 ID 和显示语言对应，请参照如下表。




| 注释组号 | 语言 | 文件 ID 列号 |
|---|---|---|
| 1 | 中文(简体) | 201 |
| 2 | 日语 | 202 |
| 3 | 英语 | 203 |

※请使用 2.09K 以后的 Document Converter 版本。如 2.08J 以前版本的话，切换总页数和页数的开关不能正确地动作。

(2) 在 DOCIMG 文件夹的 201 文件夹中生成文件数据。不更改 DOCIMG 文件夹以下的文件夹构成，将整个 DOCIMG 文件夹一并保存在 SD 卡的根目录中。


SD 卡的文件夹构成

备注：总页数 100 页以上时
该样品的总页数设定为 99 页的文件。如果超过了 100 页，请修改该总页数以及进行显示当前页号码的该数值显示的格式字符串(＃的个数)。