

三菱电机株式会社 伺服放大器
MELSERVO-J5 系列
MR-J5-G

样本画面说明书

关于样本的使用

在使用样本画面及其说明书等文件之前，请首先同意以下各项。

- (1) 只有正在使用公司产品或有意使用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 responsibility。
- (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。

■ 参考手册

手册名称	管理编号	修订日期
MR-J5-G/MR-J5W-G 用户手册 (导入篇)	SH(NA)-030323CHN-D	2023年3月
MR-J5 用户手册 (功能篇)	SH(NA)-030326CHN-D	2023年3月
MR-J5-G/MR-J5W-G 用户手册 (参数篇)	SH(NA)-030330CHN-E	2023年3月
MR-J5 用户手册 (故障排除篇)	SH(NA)-030332CHN-E	2023年3月
MR-J5-G/MR-J5W-G 用户手册 (通信功能篇)	SH(NA)-030327CHN-D	2023年3月
MR-J5-G/MR-J5W-G ユーザーズマニュアル (導入編)	SH(名)-030293-H	2022年11月
MR-J5 ユーザーズマニュアル (機能編)	SH(名)-030299-H	2022年11月
MR-J5-G/MR-J5W-G ユーザーズマニュアル (パラメータ編)	SH(名)-030307-H	2022年9月
MR-J5 ユーザーズマニュアル (トラブルシューティング編)	SH(名)-030311-H	2022年9月
MR-J5-G/MR-J5W-G ユーザーズマニュアル (通信機能編)	SH(名)-030301-K	2023年6月
MR-J5-G/MR-J5W-G User's Manual (Introduction)	SH(NA)-030294ENG-H	January 2023
MR-J5 User's Manual (Function)	SH(NA)-030300ENG-H	January 2023
MR-J5-G/MR-J5W-G User's Manual (Parameters)	SH(NA)-030308ENG-H	January 2023
MR-J5 User's Manual (Troubleshooting)	SH(NA)-030312ENG-H	January 2023
MR-J5-G/MR-J5W-G User's Manual (Communication Function)	SH(NA)-030302ENG-H	January 2023

目录

修订记录.....	6
1. 概要.....	9
2. 系统构成.....	9
2.1 对应 GOT.....	9
2.2 需要器材.....	9
2.3 连接构成.....	10
3. 工程规格.....	18
3.1 系统应用程序.....	18
3.2 连接机器设置.....	18
3.3 GOT 以太网设置.....	20
3.4 绘制方式(图形设置).....	20
3.5 软元件使用一览表.....	21
3.5.1 连接机器软元件.....	21
3.5.2 GOT 内部软元件.....	21
3.5.3 标签(GT Desinger3).....	22
3.6 注释.....	23
3.7 配方.....	23
3.8 脚本.....	24
4. 可编程控制器侧的设置(GX Works3).....	25
5. 伺服放大器的设置(MR Configurator2).....	25
6. 画面规格.....	26
6.1 对应画面一览表.....	26
6.2 画面说明.....	27
6.2.1 全部画面的通用项目.....	27
6.2.2 主菜单 (1)~(3) (B-15500~15502).....	28
6.2.3 调谐 (1) (B-15510).....	29
6.2.4 调谐 (2) (B-15511).....	31
6.2.5 滤波器设置 (1) (B-15512).....	32
6.2.6 滤波器设置 (2) (B-15513).....	33
6.2.7 抑制振动控制设置 (1)~(2) (B-15514~15515).....	34
6.2.8 一键式调整 (1) (B-15520).....	35
6.2.9 一键式调整 (2) (B-15521).....	36
6.2.10 JOG 运行 (B-15530).....	37
6.2.11 定位运行 (B-15532).....	38
6.2.12 无电机运行 (B-15534).....	39
6.2.13 DO 强制输出(1 轴/2 轴一体/3 轴一体) (B-15536~15538).....	40
6.2.14 1 步进给 (B-15540).....	41
6.2.15 点设置一览表 (B-15550).....	42
6.2.16 基本设定 (1)~(2) (B-15600~15601).....	44
6.2.17 增益·滤波 (1)~(4) (B-15610~15613).....	45
6.2.18 扩展设定 (1)~(2) (B-15620~15621).....	46
6.2.19 输入输出设定 (B-15630).....	47
6.2.20 扩展设定 2 (B-15640).....	48
6.2.21 扩展设定 3 (1)~(3) (B-15650~15652).....	49

6.2.22	电机扩展设定 (B-15660)	50
6.2.23	定位控制 (1)~(2) (B-15670~15671)	51
6.2.24	网络设定 (B-15680)	52
6.2.25	定位扩展设定 (B-15690)	53
6.2.26	寿命诊断 (B-15700)	54
6.2.27	机械诊断(摩擦推断) (B-15710)	55
6.2.28	机械诊断(振动推断) (B-15712)	56
6.2.29	机械诊断(张力推断) (1) (B-15714)	57
6.2.30	机械诊断(张力推断) (2) (B-15715)	58
6.2.31	机械诊断(总移动量) (B-15716)	59
6.2.32	齿轮故障诊断 (B-15730)	60
6.2.33	编码器通信电路诊断 (B-15740)	61
6.2.34	全闭合诊断 (B-15750)	62
6.2.35	线性诊断 (B-15760)	63
6.2.36	报警显示 (B-15800)	64
6.2.37	手册显示 (B-15810)	65
6.2.38	运行监视 (1)~(2) (B-15900~15901)	67
6.2.39	输入输出监视(1轴 / 2轴一体 / 3轴一体) (B-15910~15912)	68
6.2.40	轴选择 (B-16000)	69
6.2.41	发生报警时的状态显示 (B-16010)	70
6.2.42	参数帮助 (B-16020)	71
6.2.43	滤波器 1~5 陷波设置 (B-16030~16034)	72
6.2.44	低通滤波器(设置) (B-16040)	73
6.2.45	轴共振抑制滤波器(设置) (B-16050)	74
6.2.46	轴共振抑制滤波器(频率) (B-16051)	75
6.2.47	轴共振抑制滤波器(陷波深度) (B-16052)	76
6.2.48	抑制振动控制示意图 (B-16055)	77
6.2.49	指令陷波滤波器(频率) (B-16056)	78
6.2.50	指令陷波滤波器(陷波深度) (B-16057)	79
6.2.51	快速调谐设置 (B-16060)	80
6.2.52	点设置一览表详细设置 (B-16070)	81
6.2.53	电子齿轮 (B-16080)	82
6.2.54	全闭合功能选择 (B-16081)	83
6.2.55	反馈脉冲电子齿轮 (B-16082)	84
6.2.56	全闭合双重反馈滤波 (B-16083)	85
6.2.57	机械侧编码器 (B-16084)	86
6.2.58	磁极检测 1~2 (B-16085~16086)	87
6.2.59	原点回归时的停止间隔 (B-16087)	88
6.2.60	线性编码器分辨率 (B-16088)	89
6.2.61	线性编码器 (B-16089)	90
6.2.62	选件设置 (B-32000)	91
6.2.63	系统报警(GOT) (B-32001)	92
7.	样本画面的引用	93
7.1	引用前的确认	94
7.2	引用步骤	94
7.2.1	安装至 GT Designer3 的样本画面的打开方法	95
7.2.2	引用前的准备	96
7.2.3	其他工程的引用	100
7.3	引用后的作业事项	102
7.3.1	标签(GT Designer3)的设置	102
7.3.2	GOT 环境设置的设置	103
7.3.3	脚本的设置	106
8.	用户自定义	107

8.1	关于手册显示画面中使用的文件数据.....	107
8.1.1	文件数据的存储目标.....	107
8.1.2	GT Document Update Tool 的使用方法.....	108
8.1.3	更新文件数据时.....	110
8.2	想要使用本样本为 ver. 3c 以下的手册显示画面时.....	110
8.3	更改轴名称时.....	111
8.4	编辑 GOT 监视的伺服放大器的网络号、站号、轴编号时.....	112
8.5	在连接机器设置更改伺服放大器的通道时.....	118
8.6	更改读取/写入数据到点设置一览表的超时时间.....	120
8.7	更改写入数据到点设置一览表的处理等待时间.....	121
8.8	经由 MELSEC iQ-F 系列可编程控制器连接时的设置.....	122
8.8.1	GOT 的连接机器设置.....	123
8.8.2	可编程控制器侧的设置(GX Works3).....	125
8.8.3	样本工程数据的设置.....	126
8.9	以太网连接 GOT 和伺服放大器时的设置.....	129
8.9.1	GOT 的连接机器设置.....	132
8.9.2	样本工程数据的设置.....	134
8.10	在 SoftGOT2000(多 CH)使用时的设置.....	145
9.	故障排除.....	148
10.	注意事项.....	149
11.	商标.....	150

修订记录

■ 样本画面说明书

修订日期	管理编号*	修订内容
2020/11	BCN-P5999-1343	初版
2020/12	BCN-P5999-1343-1a	发生报警时的状态显示画面、运行监视画面的画面示意图的修改
2020/12	BCN-P5999-1343-1b	7. 样本画面的引用 · 删除[近期推出]
2021/5	BCN-P5999-1472	更新了 2.2 需要器材。 更改了 6.1 画面说明的画面示意图。 更新了 6.1.10 JOG 运行。 新增 6.1.11 定位运行。
2022/4	BCN-P5999-1472-3a	追加记载在简单运动模式下使用运动模块时的补充说明。
2022/7	BCN-P5999-1472-3b	支持以下连接。 · 经由 MELSEC iQ-F 系列可编程控制器的连接 · 以太网连接 改善了以下项目。 · 修改了错误记载。 · 支持 GT SoftGOT2000(Multi-channel)。 · 追加记载了引用后的作业事项的脚本设置。
2022/12	BCN-P5999-1472-3c	连接构成追加记载了伺服放大器各模型的支持/不支持。 更改了注意事项的以下各项。 · 删除了简单运动模式下使用驱动记录器功能时的注意事项。 · 记载了关于从用户的工程数据的画面切换至本样本时的操作指引。 · 记载了 GOT 启动之后立即发生通讯超时的操作指引。
2023/9	BCN-P5999-1472-4	· 追加 GT Document Update Tool 关联。 · 追加 1 步进给、点设置一览表画面。 · 追加全闭合诊断画面。 · 追加线性诊断画面。 · 追加经由 CC-Link IE TSN 搭载模块的连接。
2024/4	BCN-P5999-1472-4a	追加工程数据的修订内容。

* 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
2020/11	MITSUBISHI_MR-J5-G_V_Ver1_C.GTX	1.245F	初版
2020/12	MITSUBISHI_MR-J5-G_V_Ver1a_C.GTX	1.245F	修改了发生报警时的状态显示画面、运行监视画面等的软元件设置。
2020/12	MITSUBISHI_MR-J5-G_V_Ver1b_C.GTX	1.245F	无修订
2021/5	MITSUBISHI_MR-J5-G_V_Ver2_C.GTX	1.245F	新增定位运行画面。 修改了 JOG 运行画面的运行指令的输出方法。 JOG 运转画面新增支持限位开关自动 ON。 修改了报警显示画面的当前报警的设置。
2022/4	MITSUBISHI_MR-J5-G_V_Ver3a_C.GTX	1.270G	更新了工程信息。 改善了一键式调整(2)画面的以下项目。 <ul style="list-style-type: none"> • 一键式调整中状态的显示控制。 • 一键式调整结束时，保持调整结果。
2022/7	MITSUBISHI_MR-J5-G_V_Ver3b_C.GTX	1.275M	改善了以下项目。 <ul style="list-style-type: none"> • 更新了工程信息。 • 在主菜单 (2) 画面添加了执行初始设置的脚本。 • 改善了机械诊断(总移动量)画面的电机总移动量、故障预测电机总移动量的显示控制。 • 报警显示画面的报警编号的显示改善、报警注释的添加以及扩展了显示的报警注释号的范围。 • 更改了手册显示画面的各语言的显示的起始页码。 • 改善了轴选择画面的站号的输入范围，使其对应运动模块的最大连接台数。
2022/12	MITSUBISHI_MR-J5-G_V_Ver3c_C.GTX	1.285X	改善了以下项目。 <ul style="list-style-type: none"> • 改善了 B-15521 一键式调整(2)画面的对调整结果的复位。 • B-16010 发生报警时的状态显示画面改善为仅在发生报警时，显示电机的当前值。 • 改善了报警注释的标记。
2023/9	MITSUBISHI_MR-J5-G_V_Ver4_C.GTX	1.300N	扩展了以下功能。 <ul style="list-style-type: none"> • 追加 1 步进给、点设置一览表画面。 • 追加全闭合诊断画面。 • 追加线性诊断画面。 • 追加 GT Document Update Tool 关联。 • 扩展了参数的追加和输入范围。 • 扩展了报警注释。 <p>改善了以下项目。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 改善了报警注释的标记。

2024/4	mitsubishi_MR-J5-G_V_Ver4a_C.GTX	1.300N	<ul style="list-style-type: none">•解决了在报警显示画面中报警搜索之后立即打开轴选择画面时，部分轴信息显示会不正确的问题。•解决了在磁极检测 1 画面中对过速报警检测等级（PC08）设置 15 及以上的值时，无法正确反映磁极检测方法的选择（PL08.0）的问题。•改善了 1 步进给画面的暂停开关的动作条件。
--------	----------------------------------	--------	---

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

* 绘制方式为 GOT Graphic Ver.2。

1. 概要

经由 MELSEC iQ-R 系列可编程控制器连接 GOT2000 与伺服放大器 MR-J5-G, 进行机械诊断、测试运行、参数值的更改、监视等的样本画面的说明书。

本样本画面以 1 轴为目标进行监视。更改画面上的目标轴即可切换监视目标。最多可以登录 768 个目标轴。支持运动控制器模块的运动模式和简单运动模式。

此外, 若更改设置, 本样本画面还可支持经由 MELSEC iQ-F 系列可编程控制器的连接以及与伺服放大器的以太网连接。详细内容, 请参照「2.3 连接构成」的「(2)经由 MELSEC iQ-F 系列可编程控制器连接(CC-Link IE TSN 连接)」, 「(3)以太网连接」。

关于各伺服电机在本样本画面中对应的画面一览, 请参照「6.1 对应画面一览表」。

2. 系统构成

2.1 对应 GOT

本样本画面对应以下 GOT。

- GT27 型
- GT25 型

*本样本画面创建为 GT27**-V (640×480)。

关于更改 GOT 机种的方法, 请参照「GT Designer3 (GOT2000) 画面设计手册」。

2.2 需要器材

下表为使用本样本画面时的必需器材。

器材	用途	备注
可编程控制器(MELSEC iQ-R)	系统构成器材	-
运动模块(RD78G、RD78GH)		-
伺服放大器(MR-J5-G、MR-J5W2-G、MR-J5W3-G)		-
电机		-
以太网电缆		-
电机电缆		-
SD 卡	配方功能(文件保存) 文件显示功能	-
电池(GT11-50BAT)	时钟数据 配方功能(保存至 SRAM 用户空间)	GOT 主机标配

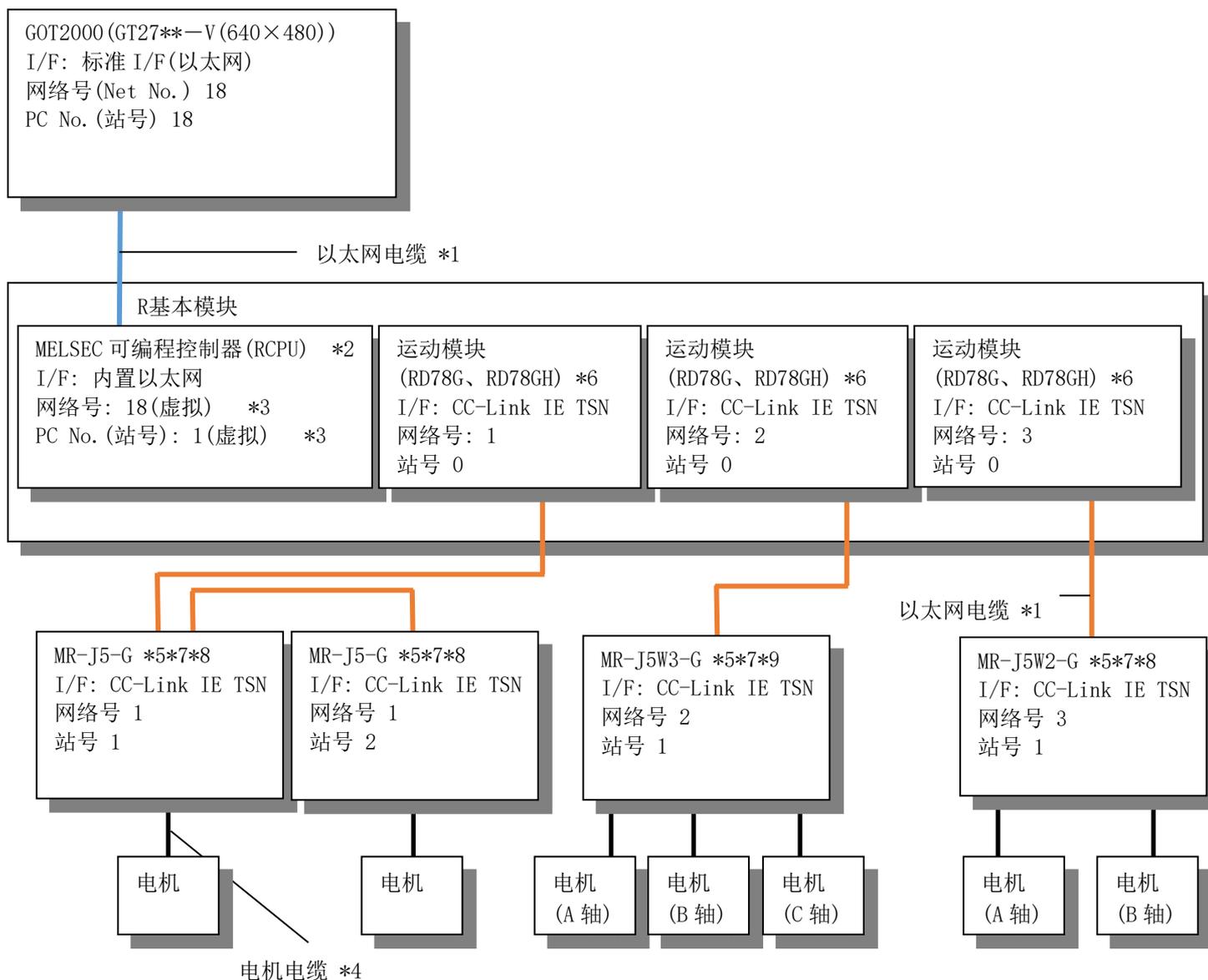
2.3 连接构成

以下说明本样本画面对应的连接构成。

- ⇒(1)经由 MELSEC iQ-R 系列可编程控制器连接(CC-Link IE TSN 连接)
- ⇒(2)经由 MELSEC iQ-F 系列可编程控制器连接(CC-Link IE TSN 连接)
- ⇒(3)以太网连接

(1) 经由 MELSEC iQ-R 系列可编程控制器连接(CC-Link IE TSN 连接)

经由运动模块连接 GOT 和伺服放大器时



*1: 关于以太网电缆的详细内容, 请参照以下手册。

⇒「GOT2000系列连接手册(三菱电机机器连接篇)」

*2: 请使用运动模块 (RD78GHV、RD78GHW) 对应的F/W Ver. 「46」之后。

*3: 可编程控制器侧没有需要设置项目, 但是GOT侧需要设置虚拟的值。

关于设置方法, 请参照以下手册。

⇒「GOT2000系列连接手册(三菱电机机器连接篇)」

*4: 关于电机电缆的详细内容，请参照以下手册。

⇒「旋转型伺服电机 用户手册」

⇒「线性伺服电机 用户手册」

⇒「直驱电机 用户手册」

*5: 固件版本B6以上支持定位运行画面。

*6: 经由运动模块监视伺服放大器时，所使用的运动模块的固件版本不同时，伺服放大器侧可使用的模式也会有所不同。

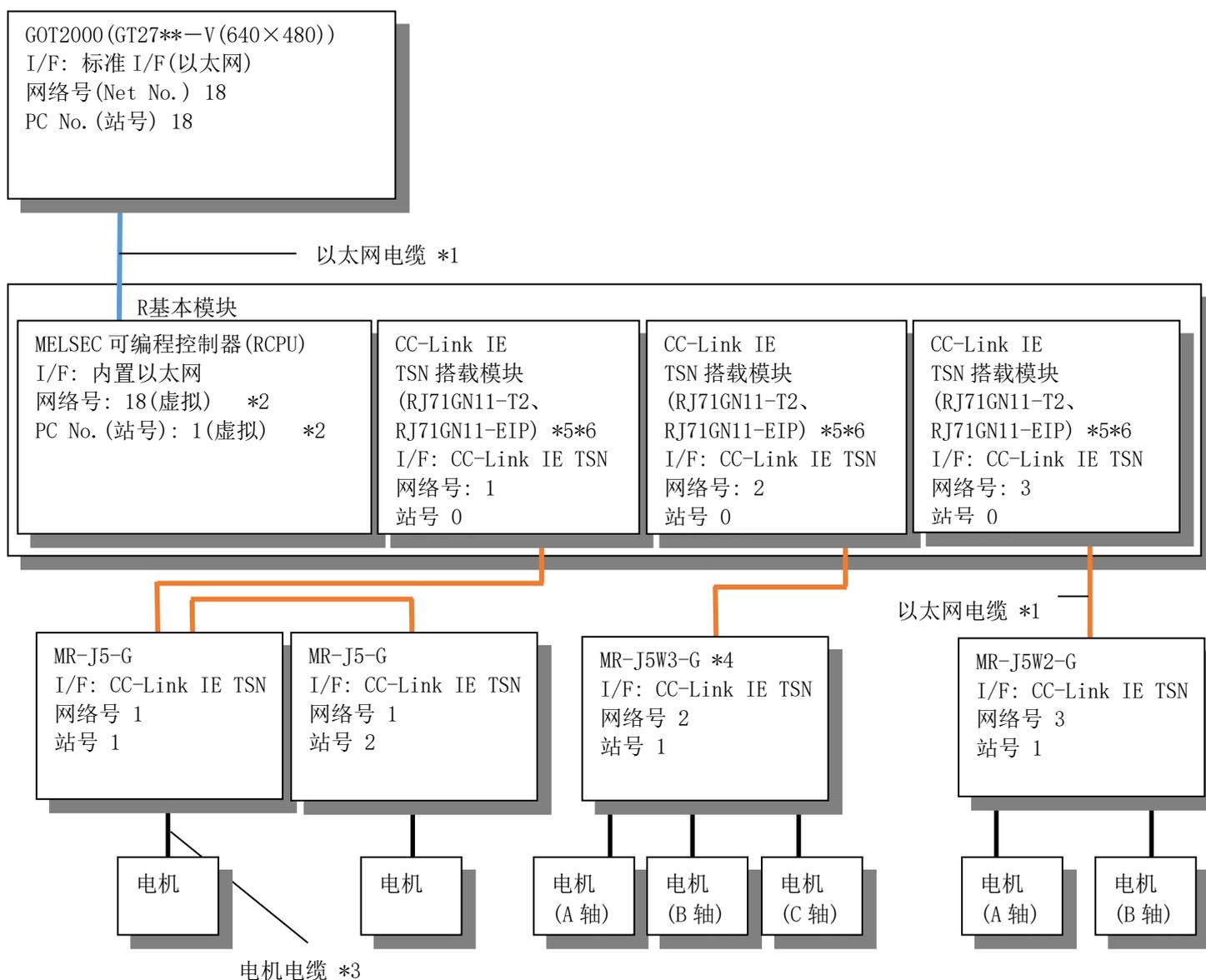
运动模块	运动模式	简单运动模式
RD78G4 RD78G8 RD78G16	初始产品开始	固件版本[16]以上
RD78G32 RD78G64	初始产品开始	不支持
RD78GHV RD78GHW	初始产品开始	不支持

*7: 固件版本B8以上支持定位模式(点设置一览表方式)。

*8: 固件版本A5以上支持全闭合系统。

*9: 3轴伺服放大器时，无法使用全闭合系统。

经由 CC-Link IE TSN 搭载模块连接 GOT 和伺服放大器时



*1: 关于以太网电缆的详细内容, 请参照以下手册。

⇒ 「GOT2000系列连接手册(三菱电机机器连接篇)」

*2: 可编程控制器侧不需要设置项目, 但是GOT侧需要设置虚拟的值。

关于设置方法, 请参照以下手册。

⇒ 「GOT2000系列连接手册(三菱电机机器连接篇)」

*3: 关于电机电缆的详细内容, 请参照以下手册。

⇒ 「旋转型伺服电机 用户手册」

⇒ 「线性伺服电机 用户手册」

⇒ 「直驱电机 用户手册」

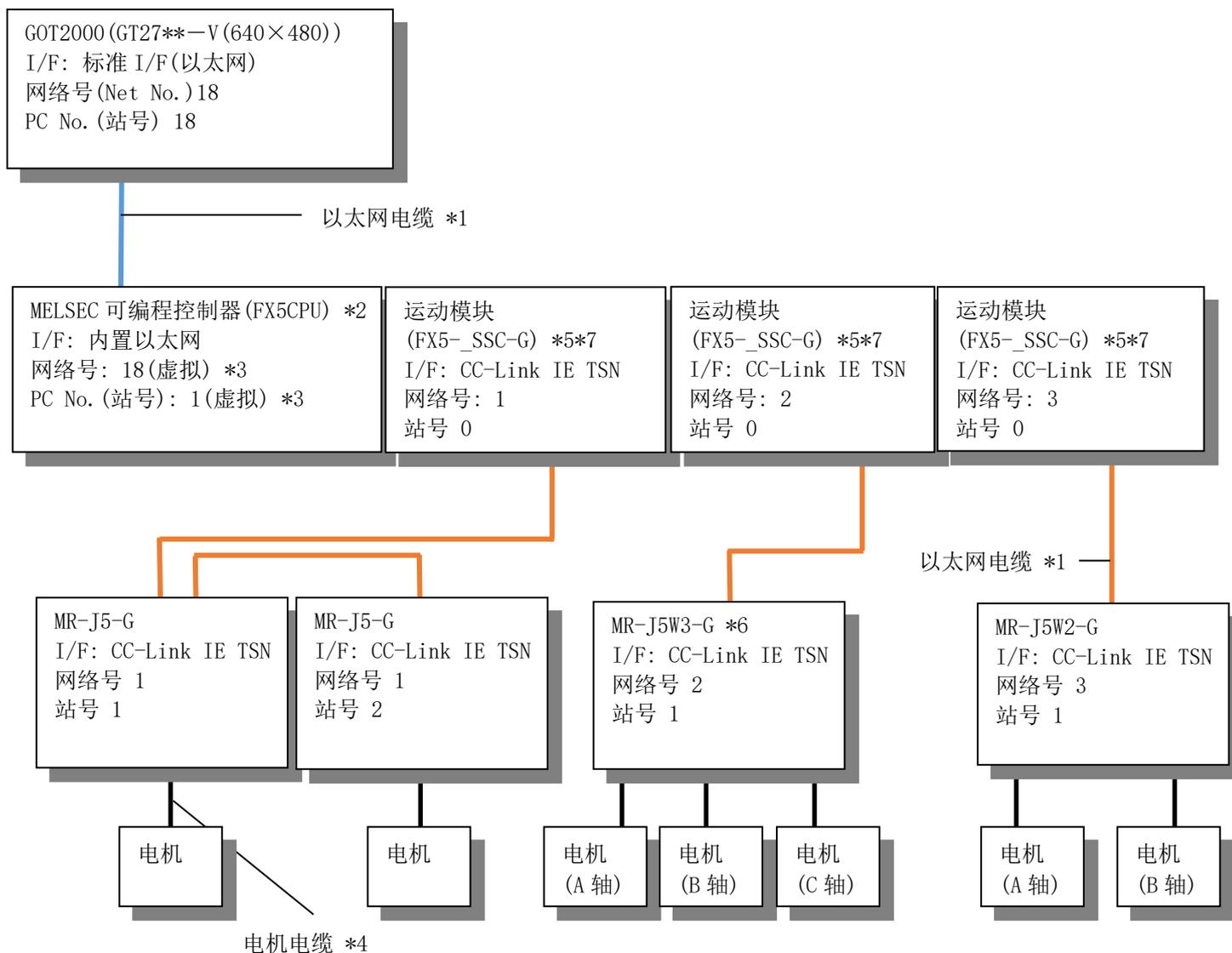
*4: 3轴伺服放大器时, 无法使用全闭合系统。

*5: 对于RJ71GN11-T2, 请和固件版本B9以上的伺服放大器组合使用。

*6: 对于RJ71GN11-EIP, 请和固件版本D4以上的伺服放大器组合使用。

(2) 经由 MELSEC iQ-F 系列可编程控制器连接(CC-Link IE TSN 连接)

关于经由 MELSEC iQ-F 系列可编程控制器连接时的连接机器设置相关的更改步骤, 请参照「8.8 经由 MELSEC iQ-F 系列可编程控制器连接时的设置」。



*1: 关于以太网电缆的详细内容, 请参照以下手册。

⇒「GOT2000系列连接手册(三菱电机机器连接篇)」

*2: 请使用运动模块(FX5-40SSC-G、FX5-80SSC-G)对应的F/W Ver.「1.250」之后。

*3: 可编程控制器侧没有需要设置项目, 但是GOT侧需要设置虚拟的值。

关于设置方法, 请参照以下手册。

⇒「GOT2000系列连接手册(三菱电机机器连接篇)」

*4: 关于电机电缆的详细内容, 请参照以下手册。

⇒「旋转型伺服电机 用户手册」

⇒「线性伺服电机 用户手册」

⇒「直驱电机 用户手册」

*5: 经由运动模块监视伺服放大器时，所使用的运动模块的固件版本不同时，伺服放大器侧可使用的模式也会有所不同。

运动模块	运动模式	简单运动模式
FX5-40SSC-G FX5-80SSC-G	不支持	初始产品开始

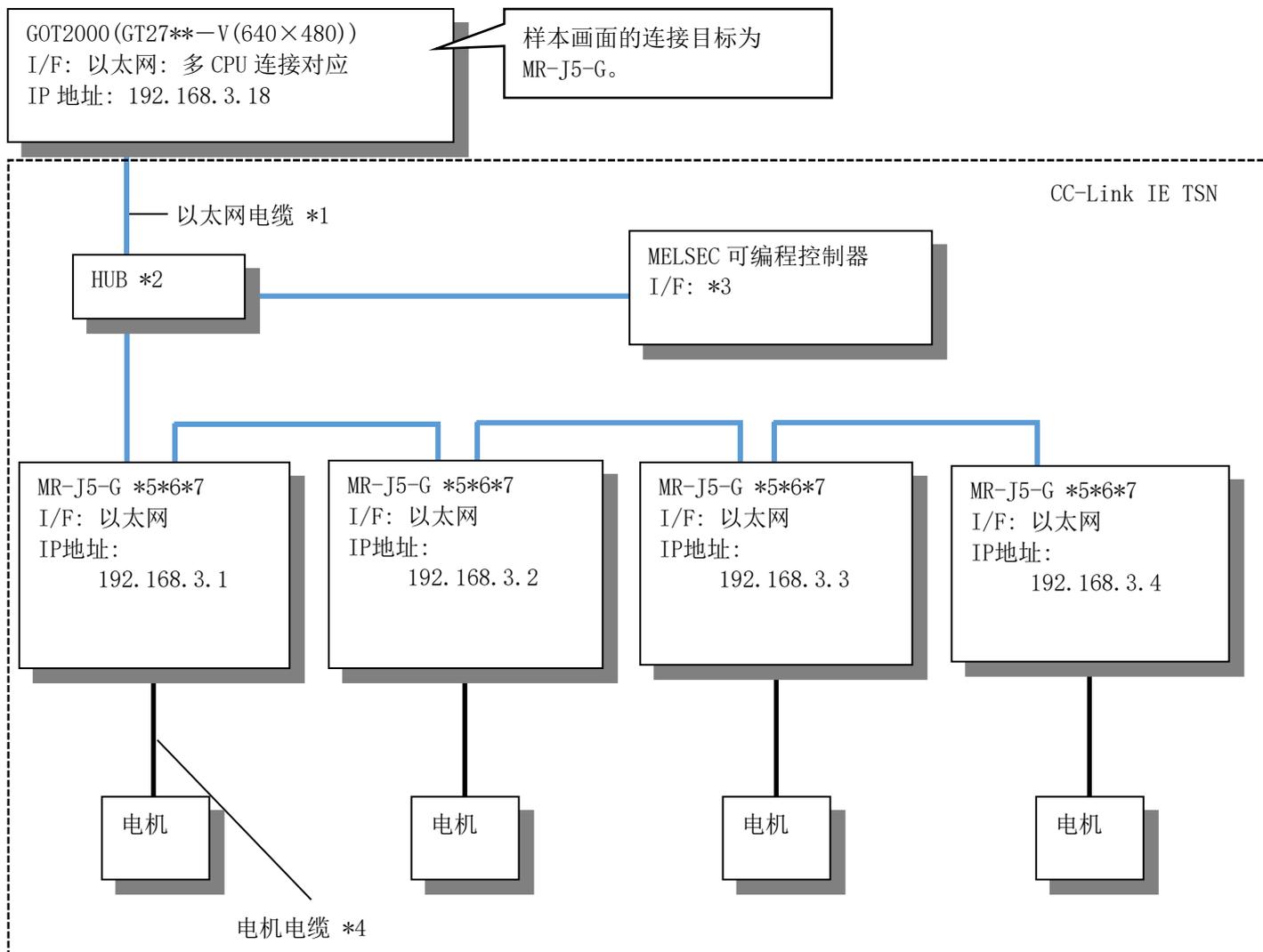
*6: 3轴伺服放大器时，无法使用全闭合系统。

*7: 对于FX5_SSC-G，请和固件版本B9以上的伺服放大器组合使用。

(3) 以太网连接

关于以太网连接时的连接机器设置相关的更改步骤，请参照「8.9 以太网连接 GOT 和伺服放大器时的设置」。

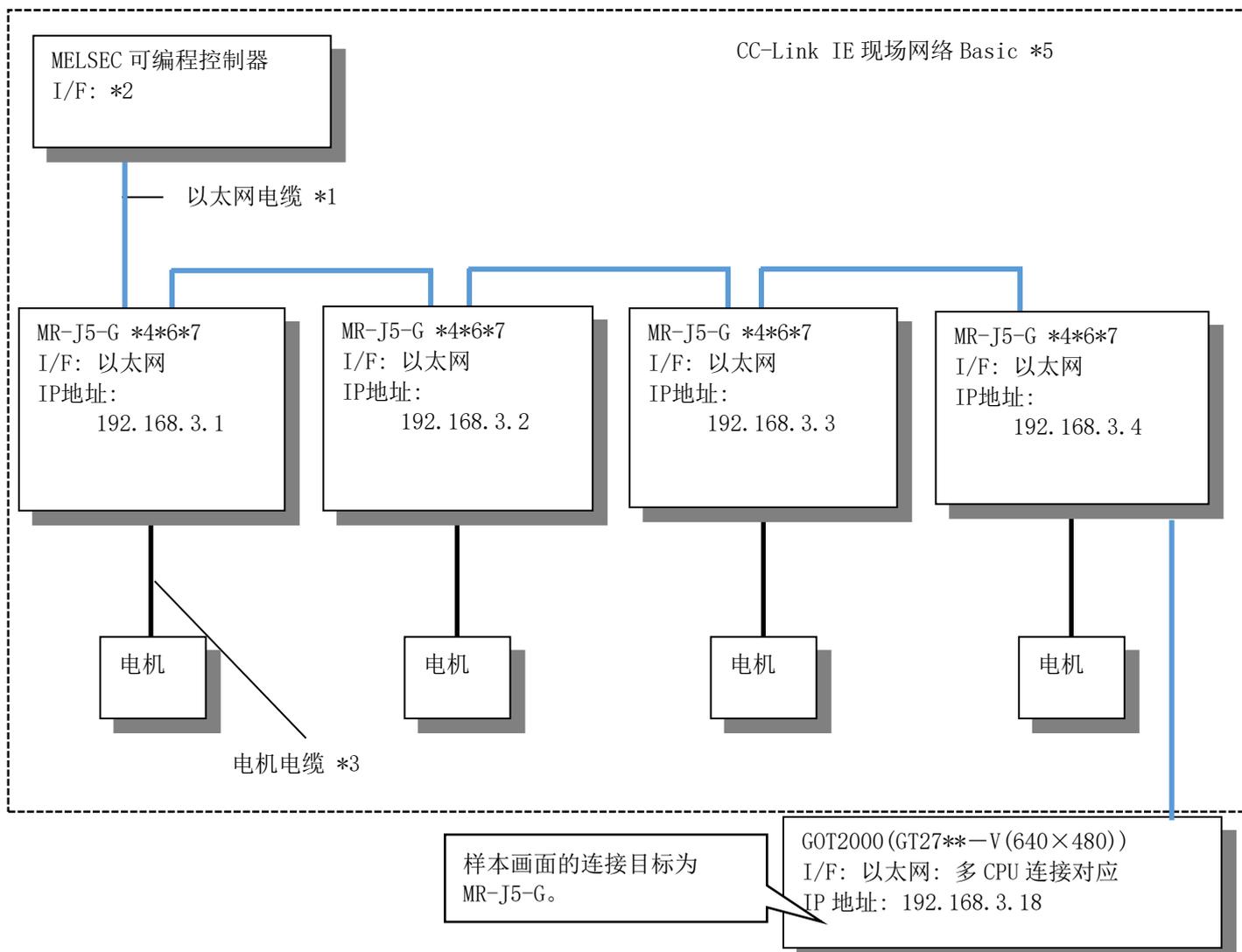
CC-Link IE TSN 连接伺服放大器、可编程控制器或运动模块时



- *1: 关于以太网电缆的详细内容，请参照以下手册。
⇒「GOT2000系列连接手册(三菱电机机器连接篇)」
- *2: 使用HUB时，请根据系统构成使用TSN HUB或通用HUB。
关于可使用TSN HUB、通用HUB，请参照以下手册。
⇒「MELSEC iQ-R CC-Link IE TSN用户手册」
⇒「MELSEC iQ-F FX5用户手册(CC-Link IE TSN篇)」
- *3: I/F依系统构成的不同而不同。
- *4: 关于电机电缆的详细内容，请参照以下手册。
⇒「旋转型伺服电机 用户手册」
⇒「线性伺服电机 用户手册」
⇒「直驱电机 用户手册」
- *5: 固件版本B6以上支持定位运行画面。
- *6: 固件版本B8以上支持定位模式(点设置一览表方式)。
- *7: 固件版本A5以上支持全闭合系统。

CC-Link IE 现场网络 Basic 连接伺服放大器和可编程控制器时

■直接连接伺服放大器时



*1: 关于以太网电缆的详细内容, 请参照以下手册。
⇒「GOT2000系列连接手册(三菱电机机器连接篇)」

*2: I/F依系统构成的不同而不同。

*3: 关于电机电缆的详细内容, 请参照以下手册。

⇒「旋转型伺服电机 用户手册」

⇒「线性伺服电机 用户手册」

⇒「直驱电机 用户手册」

*4: 固件版本B6以上支持定位运行画面。

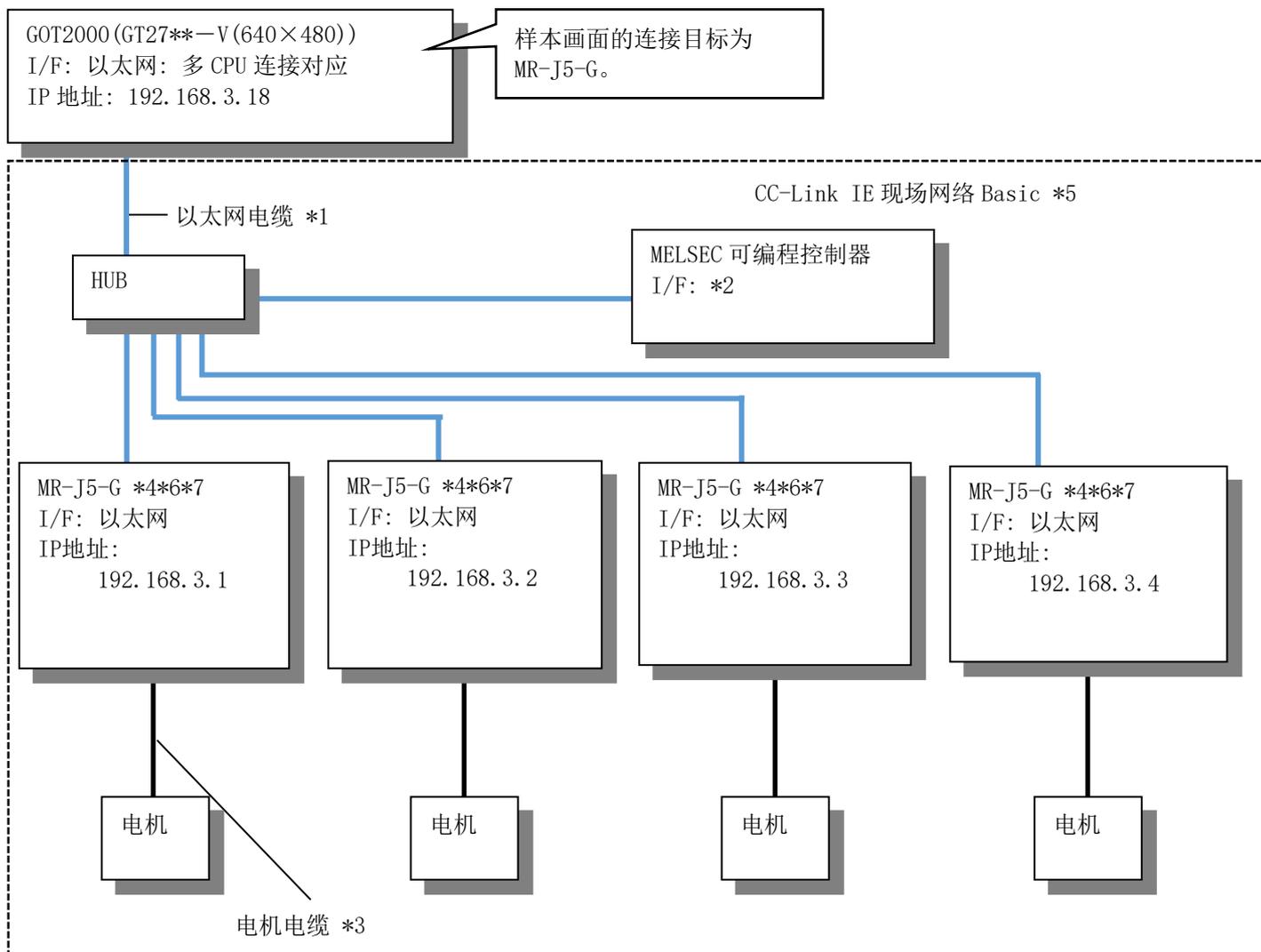
*5: CC-Link IE现场网络Basic不支持2轴/3轴伺服放大器。固件版本C0以上支持1轴伺服放大器。

*6: 固件版本B8以上支持定位模式(点设置一览表方式)。

*7: 固件版本A5以上支持全闭合系统。

CC-Link IE 现场网络 Basic 连接伺服放大器和可编程控制器时

■经由 HUB 连接时



*1: 关于以太网电缆的详细内容, 请参照以下手册。

⇒「GOT2000系列连接手册(三菱电机机器连接篇)」

*2: I/F依系统构成的不同而不同。

*3: 关于电机电缆的详细内容, 请参照以下手册。

⇒「旋转型伺服电机 用户手册」

⇒「线性伺服电机 用户手册」

⇒「直驱电机 用户手册」

*4: 固件版本B6以上支持定位运行画面。

*5: CC-Link IE现场网络Basic不支持2轴/3轴伺服放大器。固件版本C0以上支持1轴伺服放大器。

*6: 固件版本B8以上支持定位模式(点设置一览表方式)。

*7: 固件版本A5以上支持全闭合系统。

3. 工程规格

3.1 系统应用程序

种类	系统应用程序的名称		
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(三菱电机)、网关	
	标准字体	日语	
扩展功能	轮廓字体	黑体	英数假名
			日语汉字
			中文(简体)汉字
	按键窗口设计信息		
	驱动记录器		
	文件显示	文件显示(PDF)	
PDF 搜索·书签功能			

3.2 连接机器设置

■各通道的设置 *1

CH	项目	设置值	备注
CH1	制造商	三菱电机	因设想用户使用 CH1, 所以是临时设置。请根据用户的系统再次设置。
	机种	MELSEC iQ-R, RnMT/NC/RT, CR800-D	
	I/F	以太网: 多 CPU 连接对应	
CH2	制造商	三菱电机	用于伺服放大器通讯。
	机种	MELSEC iQ-R, RnMT/NC/RT, CR800-D	
	I/F	以太网: 多 CPU 连接对应	
CH3	(未使用)		-
CH4	(未使用)		-

*1: 因改善监视速度慢, 分开不同的通道设置了可编程控制器软元件和伺服放大器软元件的监视。

■CH2 详细设置

项目	设置值	备注
GOT 网络号	18	-
GOT 站号	18 (默认值)	-
GOT 机器通讯用端口号	6000	-
重试次数(次)	3 (默认值)	-
启动时间(秒)	3 (默认值)	-
通讯超时时间(秒)	3 (默认值)	-
发送延迟时间(ms)	0 (默认值)	-
CPU 号机切换 GD 软元件起始编号(3 点)	500 (默认值)	-
模块号切换 GD 软元件起始编号(16 点)	550 (默认值)	-
伺服轴切换 GD 软元件起始编号(16 点)	65400	-

■CH2 连接目标以太网机器设置

	本站	网络号	站号	机器	IP 地址	端口号	通讯方式
1	*	18	1	RCPU	192.168.10.39	5007	TCP

■ 路由信息的设置

	传送目标网络号	中继目标网络号	中继目标站号
CH1	(未使用)		
CH2	1	18	1
	2	18	1
	3	18	1
CH3	(未使用)		
CH4	(未使用)		

■ 站号切换的设置

项目	
使用站号切换	勾选
工程设置	\$Com_Label:u16_Com_StChgDv
站号切换对象包括触摸开关动作/触发动作 (画面)/脚本(画面)	勾选
切换对象 CH No.	CH2

3.3 GOT 以太网设置

■GOT IP 地址设置

端口	项目	设置值	备注
标准端口	更新 GOT 以太网标准端口设置	勾选 (默认值)	-
	GOT IP 地址	192.168.10.18	-
	子网掩码	255.255.255.0 (默认值)	-
扩展端口	(未使用)		-
无线局域网	(未使用)		-

■GOT 以太网公共设置

项目	设置值	备注
默认网关	0.0.0.0 (默认值)	-
周边 S/W 通讯用端口号	5015 (默认值)	-
透明传送用端口号	5014 (默认值)	-

3.4 绘制方式(图形设置)

绘制方式为 GOT Graphic Ver.2。

3.5 软元件使用一览表

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

3.5.1 连接机器软元件

关于本样本画面中使用的伺服放大器的虚拟软元件，请参照「GOT2000 系列连接手册(三菱电机机器连接篇)」。

3.5.2 GOT 内部软元件

■GB 软元件(不可以更改)

类型	软元件编号	用途
位	GB40	脚本触发(通常 ON)

■GB 软元件(可以更改)

类型	软元件编号	用途
位	GB10000~GB10018	用于 MR-J5-G 样本画面
	GB25000~GB28405	用于 MR-J5-G 样本画面

■GD 软元件(可以更改)

类型	软元件编号	用途
字	GD10000~GD12101	用于 MR-J5-G 样本画面
	GD25000~GD28311	用于 MR-J5-G 样本画面
	GD65200~GD65297	用于样本画面公共标签(GT Designer3)
	GD65300~GD65305	用于 MR-J5-G 样本画面
	GD65400	用于 MR-J5-G 样本画面

■GS 软元件(不可以更改)

类型	软元件编号	用途
位	GS512. b0	更改时间信息
	GS523. b2	文件显示公共控制 高质量显示 ON
字	GS513~GS516	更改时间
	GS650~GS652	当前时间

■脚本部件临时工作区(可以更改) *1

类型	软元件编号	用途
字	PTMP800~PTMP996	脚本运算用

*1 仅在各个脚本部件的脚本内通用的局部变量。

3.5.3 标签(GT Desinger3)

■ 标签:No. 100 Com_Label

标签名	数据格式	分配 (软元件)	用途
u16_Com_CngBsDv	无符号 BIN16	GD65200	画面切换软元件(基本画面)
u16_Com_CngOvrRpDv1	无符号 BIN16	GD65201	画面切换软元件(重叠窗口 1)
u16_Com_CngOvrRpDv2	无符号 BIN16	GD65204	画面切换软元件(重叠窗口 2)
u16_Com_CngOvrRpDv3	无符号 BIN16	GD65207	画面切换软元件(重叠窗口 3)
u16_Com_CngOvrRpDv4	无符号 BIN16	GD65210	画面切换软元件(重叠窗口 4)
u16_Com_CngOvrRpDv5	无符号 BIN16	GD65213	画面切换软元件(重叠窗口 5)
u16_Com_CngSprInpsDv1	无符号 BIN16	GD65216	画面切换软元件(叠加窗口 1)
u16_Com_CngSprInpsDv2	无符号 BIN16	GD65217	画面切换软元件(叠加窗口 2)
u16_Com_CngDlgDv	无符号 BIN16	GD65218	画面切换软元件(对话框窗口)
s16_Com_CngLngDv	有符号 BIN16	GD65221	语言切换软元件
s16_Com_CngSytmlanDv	有符号 BIN16	GD65222	系统语言切换软元件
s16_Com_StmInfRd	有符号 BIN16	GD65231	系统信息 读取软元件/ 系统信号 1-1
s16_Com_StmInfWt	有符号 BIN16	GD65241	系统信息 写入软元件/ 系统信号 2-1
s16_Com_StmInfWt_NtcBsDv	有符号 BIN16	GD65250	当前显示中基本画面编号
u16_Com_DocIDNum	无符号 BIN16	GD65280	文件显示 ID
u16_Com_DocPageNum	无符号 BIN16	GD65281	文件显示 页码
u16_Com_DocStNtcDspDv	无符号 BIN16	GD65282	文件显示 显示状态通知软元件
u16_Com_DocEndPageNum	无符号 BIN16	GD65283	文件显示 最尾页码通知软元件
u16_Com_RepCmCntlDv	无符号 BIN16[0..2]	GD65290	配方公共设置 外部控制信息
u16_Com_RepCmNtcDv	无符号 BIN16[0..2]	GD65293	配方公共设置 外部通知信息
u16_Com_StChgDv	无符号 BIN16	GD65296	站号切换软元件
u16_Com_StmAlmNumOfOccStr	无符号 BIN16	GD65297	系统报警监视 发生次数存储
u16_Com_BufMemUnitNumDv	无符号 BIN16	GD65298	缓冲存储器模块号切换软元件

3.6 注释

画面可以显示中文(简体)/日语/英语 3 种语言。如下所示各种语言的字符串，登录在注释组号 110~130、500 的列号 1~3 中。将列号写入语言切换软件中即可显示与列号相应的语言。

列号	语言
1	中文(简体)
2	日语
3	英语

注释组号	用途
110	登录了轴选择画面上显示的轴名称。 登录轴名称在和轴选择画面的 No. 的相同编号的注释号。
111	登录了伺服放大器的参数名称。 每个参数组使用 200 个注释号。
120	登录了伺服放大器的报警名。 登录报警名在和报警编号相同编号的注释号。
130	登录了本样本画面固有的注释。
500	登录了样本画面的通用注释。

3.7 配方

■ 配方公共设置

外部控制信息	
外部控制软元件	\$Com_Label:u16_Com_RcpCmCnt1Dv[0]
配方号存储软元件	分配外部控制软元件+ 1 的软元件。
记录号存储软元件	分配外部控制软元件+ 2 的软元件。
外部通知信息	
外部通知软元件	\$Com_Label:u16_Com_RcpCmNtcDv[0]
配方号通知软元件	分配外部通知软元件+ 1 的软元件。
记录号通知软元件	分配外部通知软元件+ 2 的软元件。

■ 配方

配方号	用途
16000	轴信息的保持

3.8 脚本

项目	脚本号/对象 ID	设置画面
工程脚本	有	-
画面脚本	有	B-15510~15515、B-15521、B-15530、 B-15532、B-15536~15538、B-15710、 B-15712、B-15716、B-15910~15912
对象脚本	有(ID 10134)	B-15810
脚本部件	有(配置在各画面的左上角)	B-15500~15502、B-15534、B-15537~ 15538、B-15540、B-15550、B-15700、 B-15714~15715、B-15730、B-15740、 B-15750、B-15760、B-15800、B-15810、 B-16000、B-16030~16034、B-16040、 B-16050~16052、B-16056~16057、 B-16060、B-16070、B-16080~16089、 B-32000

■脚本部件的配置位置

例)主菜单 (1)画面(B-15500)



4. 可编程控制器侧的设置 (GX Works3)

以下为样本画面的默认设置。

实际使用时，请根据用户的系统构成更改设置。

- (1) 选择[参数]-[R○○CPU]-[模块参数]。
在[基本设置]-[自节点设置]设置 IP 地址。

项目		设置值	备注
参数设置方法		在参数中设置	-
IP 地址设置	IP 地址	192. 168. 10. 39	-

- (2) 在[对象设备连接配置设置]设置以太网配置。
在[模块一览]-[以太网设备(通用)]选择 MELSOFT 连接设备，并添加至以太网配置。

- (3) 选择[参数]-[模块信息]，添加运动模块。*1
在[必须设置]-[站类型设置]设置站类型、网络号。

项目		设置值	备注
第 1 台	站类型	主站	-
	网络号	1	-
	IP 地址	192. 168. 3. 253	-
第 2 台	站类型	主站	-
	网络号	2	-
	IP 地址	192. 168. 4. 253	-
第 3 台	站类型	主站	-
	网络号	3	-
	IP 地址	192. 168. 5. 253	-

*1: 使用 CC-Link IE TSN TSN 搭载模块时，追加网络模块。

- (4) 在[基本设置]-[网络配置设置]设置网络配置设置。
详细内容，请参照使用机器的用户手册。

5. 伺服放大器的设置 (MR Configurator2)

请使用 MR Configurator2 确认参数。

不是下述设置时，无法从本样本画面对伺服放大器进行参数的读取、写入。

项目	参数	设置值	备注
参数写入禁止 *1	PA19	00AB	可读取、写入全部参数
IP 地址设置	NPA01	*2	-
IP 地址	NPA02		-

*1: 反映设置值时，需要再次接通伺服放大器的电源。

*2: 请根据系统构成进行设置。

6. 画面规格

6.1 对应画面一览表

以下为本样本画面和伺服电机对应关系的一览表。

示例 ○：对应，×：未对应，-：非对应

画面		使用的伺服电机		
		旋转型	线性	直驱电机
参数设置	基本设定	○	○	○
	增益·滤波	○	○	○
	扩展设定	○	○	○
	输入输出设定	○	○	○
	扩展设定 2	○	○	○
	扩展设定 3	○	○	○
	电机扩展设定	○	○	○
	定位控制	○	○	○
	网络设定	○	○	○
	定位扩展设定	○	○	○
定位数据	点设置一览表	○	○	○
启动/调整	调谐	○	○	○
	滤波器设置	○	○	○
	抑制振动控制设置	○	○	○
	一键式调整	○	○	○
测试运行	JOG 运行	○	-	×
	定位运行	○	×	×
	无电机运行	○	-	-
	DO 强制输出	○	○	○
	1 步进给	○	○	×
维护	机械诊断(摩擦推断)	○	○	○
	机械诊断(振动推断)	○	○	○
	机械诊断(张力推断)	○	-	○
	机械诊断(总移动量)	○	○	○
	寿命诊断	○	○	○
	齿轮故障诊断	○	-	○
	编码器通信电路诊断	○	○	○
	全闭合诊断	○	○	○
	线性诊断	-	○	-
故障处理	报警显示	○	○	○
	手册显示	○	○	○
	驱动记录器	○	○	○
监视	运行监视	○	○	○
	输入输出监视	○	○	○

6.2 画面说明

就本样本画面的画面详细内容进行说明。

6.2.1 全部画面的通用项目

滤波器设置 (1)

2020/10/14 10:50

轴选择 Net No.: 1 站号: 1 轴编号: 1
轴名称: 轴名称1

滤波器设置 (1) 滤波器设置 (2)

滤波器1 (自适应调谐) (PB01 FILT)

无设置 调谐

手动设置

陷波频率 (PB13 NH1) 3456 Hz (10-9000)

陷波宽度 (PB14 NHQ1) 标准 (a=2)

陷波深度 (PB14 NHQ1) 深 (-40dB)

滤波器2 (PB16 NHQ2)	滤波器3 (PB47 NHQ3)	滤波器4 (PB49 NHQ4)	滤波器5 (PB51 NHQ5)
无效	无效	无效	无效
陷波频率 (PB15 NH2) 123456 Hz (10-9000)	陷波频率 (PB46 NH3) 123456 Hz (10-9000)	陷波频率 (PB48 NH4) 123456 Hz (10-9000)	陷波频率 (PB50 NH5) 123456 Hz (10-9000)
陷波宽度 (PB16 NHQ2) 标准 (a=2)	陷波宽度 (PB47 NHQ3) 标准 (a=2)	陷波宽度 (PB49 NHQ4) 标准 (a=2)	陷波宽度 (PB51 NHQ5) 标准 (a=2)
陷波深度 (PB16 NHQ2) 深 (-40dB)	陷波深度 (PB47 NHQ3) 深 (-40dB)	陷波深度 (PB49 NHQ4) 深 (-40dB)	陷波深度 (PB51 NHQ5) 深 (-40dB)

7 调谐 滤波器设置 抑制振动控制设置 一键式调整 8

概要

记载全部画面的通用功能和设置的相关内容。

详细

1. 显示在轴选择画面选择的[Net No]、[站号]、[轴编号]、[轴名称]。用户可以更改轴名称为任意的名称，更改时，请参照「8.3 更改轴名称时」。触摸开关即可显示轴选择画面。
2. 通知发生了正在监视轴的报警。发生报警时红色亮灯。触摸即可显示报警显示画面。不可在主菜单画面使用本功能。
3. 显示当前的时间。触摸即可显示选件设置画面。
4. 显示主菜单 (1)画面。
5. 通知发生 GOT 的系统报警。发生报警时黄色亮灯。触摸即可显示系统报警 (GOT)画面。
6. 显示选件设置画面。
7. 显示之前显示的画面。
8. 显示各画面。蓝色的开关代表当前显示中的画面。

备注

6.2.2 主菜单 (1)~(3) (B-15500~15502)



概要

显示各功能画面的画面。显示于启动样本画面时。

详细

1. 触摸即可切换至主菜单中显示的画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。读取轴信息时无法进行操作。
2. 触摸即可切换至各个画面。
读取轴信息时开关为灰色，无法进行操作。

备注

- 在以下时机读取轴信息。
 1. 初次显示主菜单时
 2. 由用户画面切换至本样本画面时

6.2.3 调谐 (1) (B-15510)

调谐 (1)

Net No.: 1 站号: 2 轴编号: 1
轴名称: 轴名称1

STEP1 增益调整模式选择 (PA08 ATU)

- 快速调谐模式
 动作设置 → 自动推断增益参数
- 自动调谐模式1
 自动推断负载惯量比 → STEP3 响应性设置
- 自动调谐模式2
 STEP2 负载惯量比设置 → STEP3 响应性设置
- 2增益调整模式1(插补模式)
 自动推断负载惯量比 → STEP3 响应性设置/模型环增益设置
- 2增益调整模式2
 STEP2 负载惯量比设置 → STEP3 响应性设置/模型环增益设置
- 手动模式
 STEP2 负载惯量比设置 → STEP3 增益参数设置
- 负载惯量比监视模式
 自动推断负载惯量比 → STEP3 增益参数设置

下一步

调谐 滤波器设置 抑制振动控制设置 一键式调整

概要

调整伺服放大器的增益参数，设置适合装置的动作。

详细

1. 选择增益调整模式。根据所选模式，可设置的项目会有变化。
 触摸[动作设置]开关，即可显示快速调谐设置画面。
 [自动调谐模式2]、[2增益调整模式2]、[手动模式]时，可以进行抑制振动控制设置。
2. 显示调谐 (2)画面。

备注

• 下表为增益调整模式的自动调整的参数。

增益调整模式	自动调整
快速调谐模式	[Pr. PB07 模型环增益] [Pr. PB08 位置环增益] [Pr. PB09 速度环增益] [Pr. PB10 速度积分补偿] [Pr. PB13 机械共振抑制滤波器1] [Pr. PB14 陷波波形选择1] [Pr. PB15 机械共振抑制滤波器2] [Pr. PB16 陷波波形选择2] [Pr. PB18 低通滤波器设定] [Pr. PB23 低通滤波器选择] [Pr. PB50 机械共振抑制滤波器5] [Pr. PB51 陷波波形选择5] [Pr. PE41 功能选择 E-3]
自动调谐模式 1	[Pr. PB06 负载惯量比或负载质量比] [Pr. PB07 模型环增益] [Pr. PB08 位置环增益] [Pr. PB09 速度环增益] [Pr. PB10 速度积分补偿]
自动调谐模式 2	[Pr. PB07 模型环增益] [Pr. PB08 位置环增益] [Pr. PB09 速度环增益] [Pr. PB10 速度积分补偿]
2 增益调整模式 1 (插补模式)	[Pr. PB06 负载惯量比或负载质量比] [Pr. PB08 位置环增益] [Pr. PB09 速度环增益] [Pr. PB10 速度积分补偿]
2 增益调整模式 2	[Pr. PB08 位置环增益] [Pr. PB09 速度环增益] [Pr. PB10 速度积分补偿]
负载惯量比监视模式	[Pr. PB06 负载惯量比或负载质量比]

6.2.4 调谐 (2) (B-15511)



概要

调整伺服放大器的增益参数，设置适合装置的动作。

详细

1. 设置负载惯量比。触摸 ∇/\blacktriangle ，数值以 0.1 为单位变化。触摸数值，可以直接进行设置。
2. 根据增益调整模式，显示手动设置项目的箭头。
3. 设置过冲量补偿。
4. 设置自动调谐响应性。触摸 ∇/\blacktriangle ，数值以 1 为单位变化。触摸数值，可以直接进行设置。
5. 设置增益参数设置。触摸数值，可以直接进行设置。触摸 ∇/\blacktriangle 后的数值变化请参照下表。

参数	变化量
模型环增益	1
位置环增益	
速度环增益	
速度积分补偿	0.1

6. 显示调谐 (1) 画面。

备注

6.2.5 滤波器设置 (1) (B-15512)



概要

设置滤波器设置的必要参数。

详细

1. 切换滤波器设置画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。
2. 设置滤波器 1(自适应调谐)。
 - 选择[无设置]、[调谐]、[手动设置]的其中之一。
 - 手动设置时，[陷波频率]、[陷波宽度]、[陷波深度]为有效。
 - 触摸[陷波宽度]、[陷波深度]开关，显示滤波器 1 陷波设置画面。
3. 设置各个滤波器。
 - 可以触摸切换滤波器设置的[有效/无效]。
 - 各个滤波器有效时，其各自的[陷波频率]、[陷波宽度]、[陷波深度]为有效。
 - 触摸[陷波宽度]、[陷波深度]开关，显示滤波器 2~5 陷波设置画面。
 - Robust 滤波器为有效时，不可设置滤波器 5。

备注

6.2.6 滤波器设置 (2) (B-15513)



概要

设置滤波器设置的必要参数。

详细

1. 切换滤波器设置画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。
2. 设置低通滤波器。
触摸设置的开关即可显示低通滤波器设置画面。
3. 设置轴共振抑制滤波器。机械共振抑制滤波器的滤波器 4 为有效时，不可设置。
触摸下述开关，即可显示各自对应的设置画面。

项目	显示画面
设置	显示轴共振抑制滤波器 设置画面。
频率	显示轴共振抑制滤波器 频率画面。
陷波深度	显示轴共振抑制滤波器 陷波深度画面。

4. 设置 Robust 滤波器。触摸切换有效/无效。

备注

6.2.7 抑制振动控制设置 (1)~(2) (B-15514~15515)



概要

设置抑制振动控制的必要参数。

详细

1. 切换抑制振动控制设置画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。
2. 选择振动抑制模式。
只有在选择了[3 惯性模式]时，可以设置抑制振动控制 2。
3. 显示抑制振动控制示意图画面。
4. 设置抑制振动控制 1 (B-15514 显示中)/ 抑制振动控制 2 (B-15515 显示中)。
选择[无设置]、[调谐]、[手动设置]的其中之一。
选择了手动设置时，可以设置各个项目。
触摸数值，可以直接进行设置。
触摸 ▼▲ 后的数值变化请参照下表。

参数	变化量
振动频率	0.1
共振频率	
振动频率转存设置	0.01
共振频率转存设置	

5. 设置指令陷波滤波器。触摸各开关后的显示画面如下所示。

项目	显示画面
频率选择	显示指令陷波滤波器 频率画面。
陷波深度选择	显示指令陷波滤波器 陷波深度画面。

备注

• 增益调整模式为「自动调谐模式 2」、「2 增益调整模式 2」、「手动模式」时，可以进行抑制振动控制设置。

6.2.8 一键式调整 (1) (B-15520)

一键式调整 (1)

2023/09/14 16:13

Net No.: 1 站号: 2 轴编号: 1
轴名称: 轴名称1

STEP1 设置

1 用户指令方式
请在按[开始]按钮前, 开始运行。
在伺服电机停止状态下无法开始。

放大器指令方式
设置允许移动量并通过自动运行进行一键式调整。

2 允许移动量
(检测器脉冲单位)

3 限位开关自动ON

请不要在伺服电机运行时开始。
通过放大器指令方式开始调整后无法进行测试运行。

! 按下[开始]按钮后电机旋转。

4 **下一步**

调谐 滤波器设置 抑制振动控制设置 一键式调整

概要

执行一键式调整。

详细

1. 选择指令方式。初次显示样本画面时[用户指令方式]为选中状态。
2. 设置允许移动量。[放大器指令方式]时, 可以输入。
3. 设置限位开关自动 ON。[放大器指令方式]时, 可以选择。
4. 显示一键式调整 (2) 画面。

备注

6.2.9 一键式调整 (2) (B-15521)



概要

执行一键式调整。

详细

1. 选择响应模式。初次显示样本画面时[基本模式]为选中状态。
2. 显示一键式调整的进展状况和状态。进展状况显示[0%]~[100%]。
下表为一键式调整的状态显示。未实施调整时，不显示。

状态	注释
调整中	正在一键式调整中。请稍候。
正常结束	一键式调整完毕。
异常结束	一键式调整中发生错误。请确认错误代码。

3. 显示错误代码。
4. 恢复一键式调整结果到调整前的值。
5. 恢复一键式调整结果到初始值。
6. 使用选中的响应模式执行一键式调整。
7. 中止执行中的一键式调整。
8. 显示调整结果。在轴选择画面(B-16000)选择监视目标轴时，复位。
9. 显示一键式调整 (1)画面。

备注

- 执行[恢复到调整前]和[恢复到初始值]开关需长按 1 秒。
- 在一键式调整中，显示其他画面的开关不动作。

6.2.10 JOG 运行 (B-15530)



概要

使用测试运行模式执行 JOG 运行。

详细

1. 使用测试运行模式开始执行 JOG 运行。再次触摸即可解除测试运行模式。
2. 设置[电机转速]、[加减速时间常数]。
3. 显示伺服电机的状态。
4. 设置限位开关自动 ON。
5. 操作 JOG 运行。

操作	动作
正转	触摸期间内，正转动作实施 JOG 运行。
反转	触摸期间内，反转动作实施 JOG 运行。

备注

- 在测试运行模式中，显示其他画面的开关不动作。
- 执行测试运行后，请再次接通伺服放大器的电源。

6.2.11 定位运行 (B-15532)



概要

使用测试运行模式执行定位运行。

详细

1. 使用测试运行模式开始执行定位运行。再次触摸即可解除测试运行模式。
2. 设置[电机转速]、[加减速时间常数]、[移动量]。
3. 显示伺服电机的状态。
4. 设置限位开关自动 ON。
5. 操作定位运行。

操作	动作
正转	正转动作开始定位运行。
反转	反转动作开始定位运行。
暂停	暂停执行中的定位运行。
剩余距离的重新启动	重新启动暂停中的定位运行。
剩余距离的清除	清除暂停中的定位运行。

备注

- 在测试运行模式中，显示其他画面的开关不动作。
- 执行测试运行后，请再次接通伺服放大器的电源。

6.2.12 无电机运行 (B-15534)



概要

使用测试运行模式执行无电机运行。

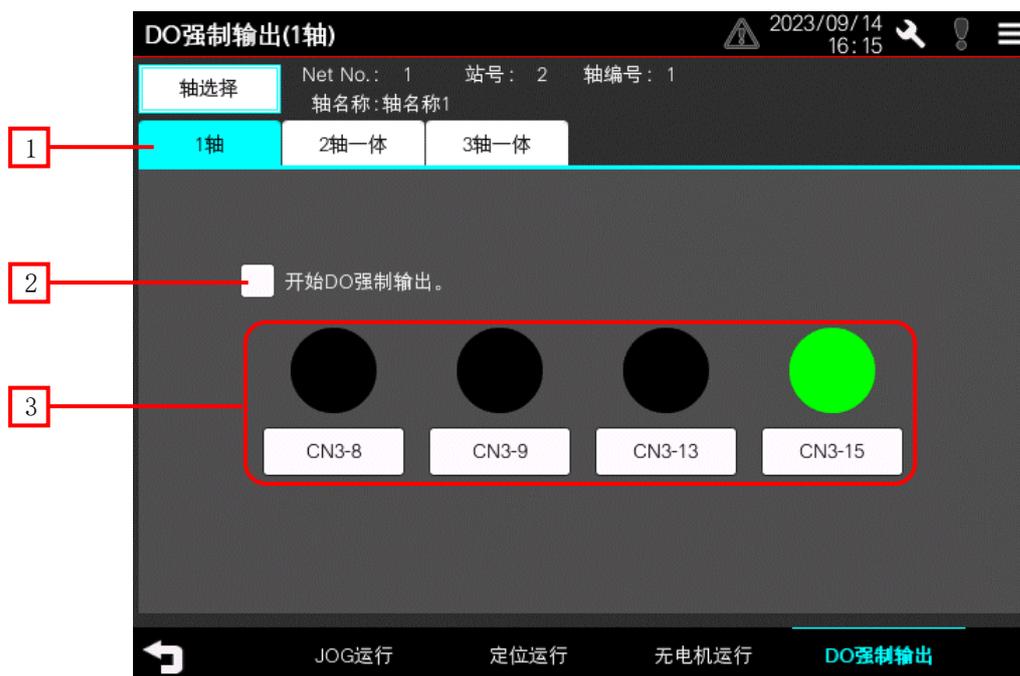
详细

1. 设置无电机运行的[有效/无效]。

备注

- 执行测试运行后，请再次接通伺服放大器的电源。

6.2.13 DO强制输出(1轴/2轴一体/3轴一体) (B-15536~15538)



概要

使用测试运行模式强制输出输出信号。

详细

1. 选择切换 1 轴伺服放大器、多轴一体伺服放大器的 DO 强制输出的画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。
2. 使用测试运行模式开始执行 DO 强制输出模式。再次触摸即可解除测试运行模式。
3. 触摸各开关强制输出输出信号。输出中的信号的指示灯亮灯。
每个画面对应的输出信号不同。

画面	对应信号
1 轴	CN3-8、CN3-9、CN3-13、CN3-15
2 轴一体	CN3-11、CN3-12、CN3-24、CN3-25
3 轴一体	CN3-11、CN3-12、CN3-13、CN3-24、CN3-25

备注

- 在测试运行模式中，显示其他画面的开关不动作。
- 执行测试运行后，请再次接通伺服放大器的电源。

6.2.14 1 步进给 (B-15540)



概要

使用测试运行模式执行 1 步进给。

详细

1. 显示伺服电机的状态。
2. 使用测试运行模式开始 1 步进给模式。再次触摸即可解除测试运行模式。
3. 设置点设置一览表 No.。设置范围为 1~255。
4. 触摸[点设置一览表]，即显示点设置一览表画面。
5. 操作 1 步进给。

操作	动作
运行开始	开始指定的点设置一览表 No. 的运行。
暂停	暂停正在执行的点设置一览表 No. 的运行。
剩余距离的重新启动	重新启动正在执行的点设置一览表 No. 的运行。
剩余距离的清除	停止正在执行的点设置一览表 No. 的运行。

备注

- 必须在按压[暂停]后，[剩余距离的重新启动]和[剩余距离的清除]才动作。
- 在按压[运行开始]前按压[暂停]的情况下，暂停操作。请在按压[剩余距离的重新启动]或[剩余距离的清除]，并解除暂停操作后再开始运行。
- 在测试运行模式中，显示其他画面的开关不动作。
- 执行测试运行后，请再次接通伺服放大器的电源。

6.2.15 点设置一览表 (B-15550)



概要

显示、设置点设置一览表。
点设置一览表的操作(读取/写入/初始化)对象为显示中的 5 行数据。

详细

1. 显示点设置一览表的输入范围。输入范围与 PT01 的值联动变化。
2. 设置点设置一览表。触摸数值即可编辑设置值。
关于设置值，在数值输入时显示黄色，异常值时显示红色。
3. 从伺服放大器读取点设置一览表数据。
4. 将点设置一览表数据写入伺服放大器的 ROM 区。
5. 将点设置一览表数据写入伺服放大器的 RAM 区。
6. 触摸[初始化]开关，即初始化点设置一览表。
7. 触摸[详细设置]开关，即显示点设置一览表详细设置画面。
8. 触摸[1 步进给]开关，即显示 1 步进给画面。
9. 切换点设置一览表的页面。
10. 显示当前显示中的点设置一览表的页面。更改数值，即可切换到更改的数值的页面。
11. 可通过输入点设置一览表 No.，切换到包含对象点设置一览表 No. 的页面。显示对象点设置一览表 No. 后，数值显示绿色。
12. 显示本画面的状态。
 读取中 : 正在读取。
 读取完成 : 读取作业完成。
 写入 RAM 中 : 正在写入 RAM。
 写入 RAM 完成 : 写入 RAM 作业完成。
 写入 ROM 中 : 正在写入 ROM。
 写入 ROM 完成 : 写入 ROM 作业完成。
 发生超时 : 处理超时，数据操作失败。

定位模式(点设置一览表方式)除外, 皆显示本画面: 因不为定位模式, 无法读取。请修改 PA01 的值。
通过点设置一览表详细设置画面更改 PT01: 更改了 PT01 的值。请重新启动伺服放大器后, 再次执行读取。

13. 显示读取、写入的进度。

备注

- 从本画面移动或切换到其他画面时, 数据会在写入伺服放大器前被清除。
- 在[详细设置]更改单位时, 因点设置一览表的输入范围会发生变化, 请用户确认已设置的值是否在范围内。
- 如果点设置一览表的读取/写入处理未在一定的时间内完成, 则中断处理的功能(超时功能)将进行对应。默认的超时时间为 30 秒。更改超时时间时, 请参照「8.6 更改读取/写入数据到点设置一览表的超时时间」。
- 点设置一览表的写入处理等待时间可以任意更改。关于详细内容, 请参照「8.7 更改写入数据到点设置一览表的处理等待时间」。

6.2.16 基本设定 (1)~(2) (B-15600~15601)

The screenshot shows the '基本设定 (1)' screen with the following parameters and values:

No.	简称	名称	设定值	单位
PA01	**STY	运行模式	00003006h	
PA02	**REG	再生选件	00000000h	
PA03	*ABS	绝对位置检测系统	00000000h	
PA04	*AOP1	功能选择A-1	00002100h	
PA06	*CMX	电子齿轮分子	1	
PA07	*CDV	电子齿轮分母	1	
PA08	ATU	自动调谐模式	00000001h	
PA09	RSP	自动调谐响应性	16	
PA10	INP	到位范围	25600	
PA11	TLP	正转转矩限制	1000.0	%
PA12	TLN	反转转矩限制	1000.0	%
PA14	*POL	移动方向选择	0	
PA15	*ENR	编码器输出脉冲	4000	pulse/rev
PA16	*ENR2	编码器输出脉冲2	1	
PA17	**MSR	伺服电机系列设定	00000000h	
PA18	**MTY	伺服电机类型设定	00000000h	
PA19	*BLK	伺服参数写入禁止	000000ABh	
PA20	*TDS	Tough Drive设定	00000000h	

Navigation options at the bottom: 基本设定 (selected), 增益·滤波, 扩展设定, 输入输出设定.

概要

设置基本设定参数。

详细

1. 切换基本设定参数画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。
2. 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。
3. 设置基本设定参数。
设置值的末尾没有显示 h 的参数设置为 10 进制数，显示 h 的参数设置为 16 进制数。

备注

6.2.17 增益・滤波 (1)~(4) (B-15610~15613)



概要

设置增益・滤波参数。

详细

1. 切换增益・滤波画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。
2. 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。
3. 设置增益・滤波参数。
设置值的末尾没有显示 h 的参数设置为 10 进制数，显示 h 的参数设置为 16 进制数。

备注

6.2.18 扩展设定 (1)~(2) (B-15620~15621)

扩展设定 (1)

2023/09/14 16:24

Net No.: 1 站号: 2 轴编号: 1

轴名称: 轴名称1

1 扩展设定 (1) 扩展设定 (2) ? 2

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

3

基本设定 增益·滤波 扩展设定 输入输出设定

概要

设置扩展设定参数。

详细

1. 切换扩展设定画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。
2. 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。
3. 设置扩展设定参数。
设置值的末尾没有显示 h 的参数设置为 10 进制数，显示 h 的参数设置为 16 进制数。

备注

6.2.19 输入输出设定 (B-15630)



概要

设置输入输出设定参数。

详细

1. 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。
2. 设置输入输出设定参数。
设置值的末尾没有显示 h 的参数设置为 10 进制数，显示 h 的参数设置为 16 进制数。

备注

6.2.20 扩展设定 2 (B-15640)

No.	简称	名称	设定值	单位
PE01	**FCT1	全闭合功能选择1	00000000h	
PE03	*FCT2	全闭合功能选择2	00000003h	
PE04	**FBN	全闭合控制 反馈脉冲电子齿轮1分子	1	
PE05	**FBD	全闭合控制 反馈脉冲电子齿轮1分母	1	
PE06	BC1	全闭合控制 速度偏差异常检测等级	400	/min
PE07	BC2	全闭合控制 位置偏差异常检测等级	100	kpulse
PE08	DUF	全闭合双重反馈滤波	10	rad/s
PE10	FCT3	全闭合功能选择3	00000000h	
PE41	EOP3	功能选择E-3	00000000h	
PE44	LMCP	摩擦正侧补偿值选择	0	0.01%
PE45	LMCN	摩擦负侧补偿值选择	0	0.01%
PE46	LMFLT	摩擦滤波设定	0	0.1ms
PE47	TOF	不平衡转矩偏置	0	0.01%
PE48	*LMOP	摩擦补偿功能选择	00000000h	
PE49	LMCD	摩擦补偿时机	0	0.1ms
PE50	LMCT	摩擦补偿死区	0	pulse kpulse
PE53	TLMX1	最大转矩限制1	0.0	%

概要

设置扩展设定 2 参数。

详细

1. 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。
2. 设置扩展设定 2 参数。
设置值的末尾没有显示 h 的参数设置为 10 进制数，显示 h 的参数设置为 16 进制数。

备注

6.2.21 扩展设定 3 (1)~(3) (B-15650~15652)

扩展设定 3 (1)

2023/09/14 16:25

Net No.: 1 站号: 2 轴编号: 1

轴名称: 轴名称1

1 扩展设定3 (1) 扩展设定3 (2) 扩展设定3 (3) ? 2

No.	简称	名称	设定值	单位
PF02	*FOP2	功能选择F-2	00000000h	
PF06	*FOP5	功能选择F-5	00000013h	
PF12	DBT	电子式动态制动的制动时间	2000	ms
PF18	**STOD	STO诊断异常检测时间	10	s
PF19	TSL	摩擦故障预测补偿系数1	0	0.001%/°C
PF20	TIC	摩擦故障预测补偿系数2	0	0.1%
PF21	DRT	驱动记录切换时间设定	0	s
PF23	OSCL1	振动Tough Drive 振动检测等级	20	%
PF24	*FOP9	功能选择F-9	00000000h	
PF25	CVAT	SEMI-F47功能 瞬停检测时间 (瞬停Tough Drive检测时间)	200	ms
PF31	FRIC	机械诊断功能 低速时摩擦推定区域判定速度	0	r/min mm/s
PF32	*VIBT	振动检测报警时间	50	100ms
PF34	*MFP	机械诊断功能选择	00000000h	
PF40	MFPP	机械故障预测伺服参数	00000000h	
PF41	FPMT	故障预测 伺服电机总移动量	0	10rev m
PF42	PAV	摩擦故障预测平均特性	0	0.1%
PF43	PSD	摩擦故障预测标准偏差	0	0.1%
PF45	VAV	振动故障预测平均特性	0	0.1%

3

扩展设定2 扩展设定3 电机扩展设定 定位控制

概要

设置扩展设定 3 参数。

详细

1. 切换扩展设定 3 画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。
2. 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。
3. 设置扩展设定 3 参数。
设置值的末尾没有显示 h 的参数设置为 10 进制数，显示 h 的参数设置为 16 进制数。

备注

6.2.22 电机扩展设定 (B-15660)



概要

设置电机扩展设定参数。

详细

1. 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。
2. 设置电机扩展设定参数。
设置值的末尾没有显示 h 的参数设置为 10 进制数，显示 h 的参数设置为 16 进制数。

备注

6.2.23 定位控制 (1)~(2) (B-15670~15671)

No.	简称	名称	设定值	单位
PT01	**CTY	指令模式选择	00000300h	
PT03	*FTY	进给功能选择	00000000h	
PT05	ZRF	原点复位速度	100.00	r/min mm/s
PT06	CRF	蠕变速度	10.00	r/min mm/s
PT07	ZST	原点移位量	0	
PT08	ZPS	原点复位位置数据	0	
PT09	DCT	近点狗后移动量	1000	
PT10	ZTM	推压式原点复位 推压时间	100	ms
PT11	ZTT	推压式原点复位 转矩限制值	15.0	%
PT12	CRP	大体一致输出范围	0	
PT15	LMP	软件限位+	0	
PT17	LMN	软件限位-	0	
PT19	*LPP1	位置范围输出1地址+	0	
PT21	*LNP1	位置范围输出1地址-	0	
PT29	*TOP3	功能选择T-3	00000000h	
PT34	**PDEF	定位运行数据默认	00000000h	
PT41	TOP8	功能选择T-8	00000010h	
PT45	HMM	原点复位方式	37	

概要

设置定位控制参数。

详细

1. 切换定位控制画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。
2. 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。
3. 设置定位控制参数。
设置值的末尾没有显示 h 的参数设置为 10 进制数，显示 h 的参数设置为 16 进制数。

备注

6.2.24 网络设定 (B-15680)



概要

设置网络设定参数。

详细

1. 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。
2. 设置网络设定参数。

备注

6.2.25 定位扩展设定 (B-15690)

定位扩展设定

2023/09/14 16:29

Net No.: 1 站号: 2 轴编号: 1

轴名称: 轴名称1

轴选择

定位扩展设定

No.	简称	名称	设定值	单位
PV01	PVC2	配置文件速度指令扩展设定	0	
PV03	MPVCE	最大配置文件速度扩展设定	2147483647	
PV05	PACC	配置文件加速度	0	
PV07	PDEC	配置文件减速度	0	
PV09	RSBDEC	强制停止时减速度	0	
PV11	ZRFE	原点复位速度扩展设定	500000	
PV13	CRFE	蠕变速度扩展设定	100000	
PV15	HMACC	原点复位加速度	0	
PV17	HMDEC	原点复位减速度	0	
PV19	SA2RE	速度到达2 输出范围 扩展设定	20000	
PV20	ZSP2LE	零速度2等级扩展设定	20	
PV21	VLMTE	速度限制扩展设定	2147483647	
PV23	*VCMX	速度单位转换 电子齿轮分子	1	
PV24	*VCDV	速度单位转换 电子齿轮分母	1	
PV25	*ACMX	加速度单位转换 电子齿轮分子	1	
PV26	*ACDV	加速度单位转换 电子齿轮分母	1	

网络设定 定位扩展设定

概要

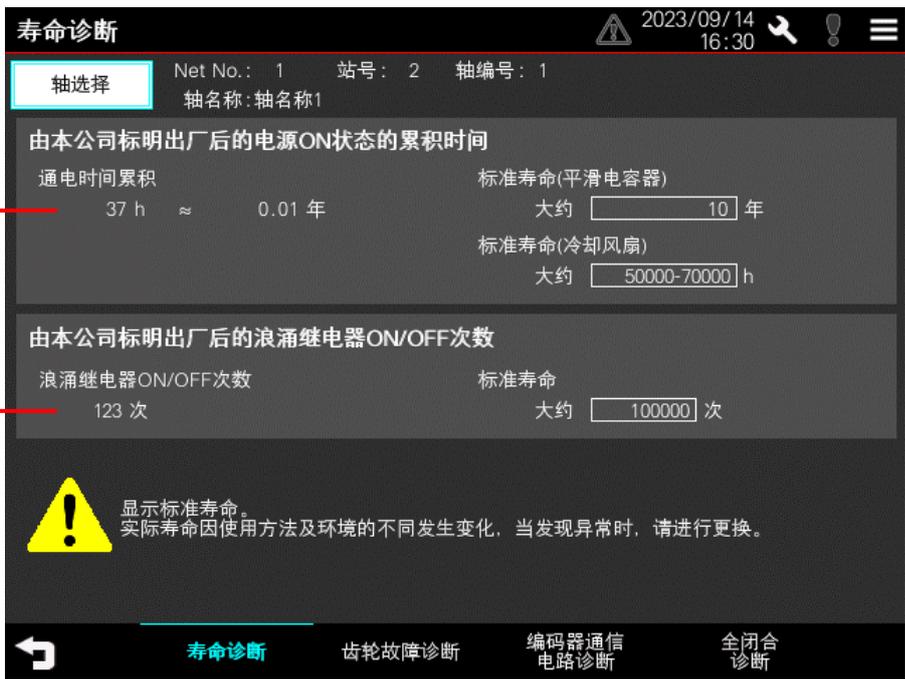
设置定位扩展设定参数。

详细

1. 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。
2. 设置定位扩展设定参数。

备注

6.2.26 寿命诊断 (B-15700)



寿命诊断 2023/09/14 16:30

Net No.: 1 站号: 2 轴编号: 1
轴名称: 轴名称1

轴选择

由本公司标明出厂后的电源ON状态的累积时间

通电时间累积 37 h ≈ 0.01 年

标准寿命(平滑电容器) 大约 10 年

标准寿命(冷却风扇) 大约 50000-70000 h

由本公司标明出厂后的浪涌继电器ON/OFF次数

浪涌继电器ON/OFF次数 123 次

标准寿命 大约 100000 次

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

寿命诊断 齿轮故障诊断 编码器通信电路诊断 全闭合诊断

概要

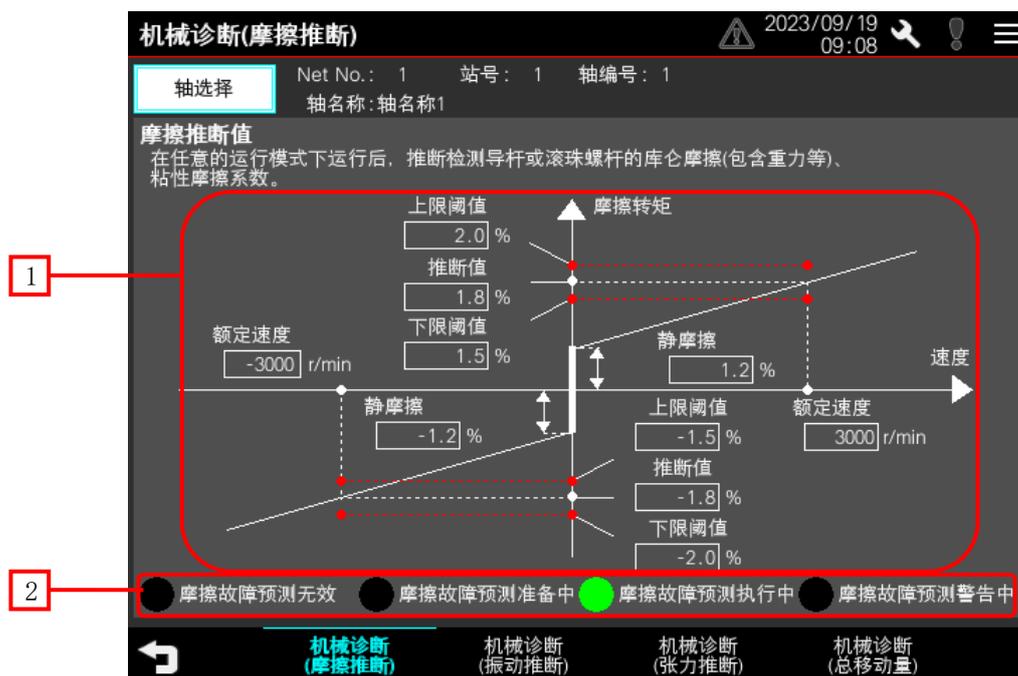
显示伺服放大器的寿命诊断信息。

详细

1. 显示通电时间累积。
同时显示将通电时间累积换算为以年为单位的数值。
2. 显示浪涌继电器的 ON/OFF 次数。

备注

6.2.27 机械诊断(摩擦推断) (B-15710)



概要

显示伺服放大器诊断的机械诊断信息(摩擦推断)、摩擦故障预测。

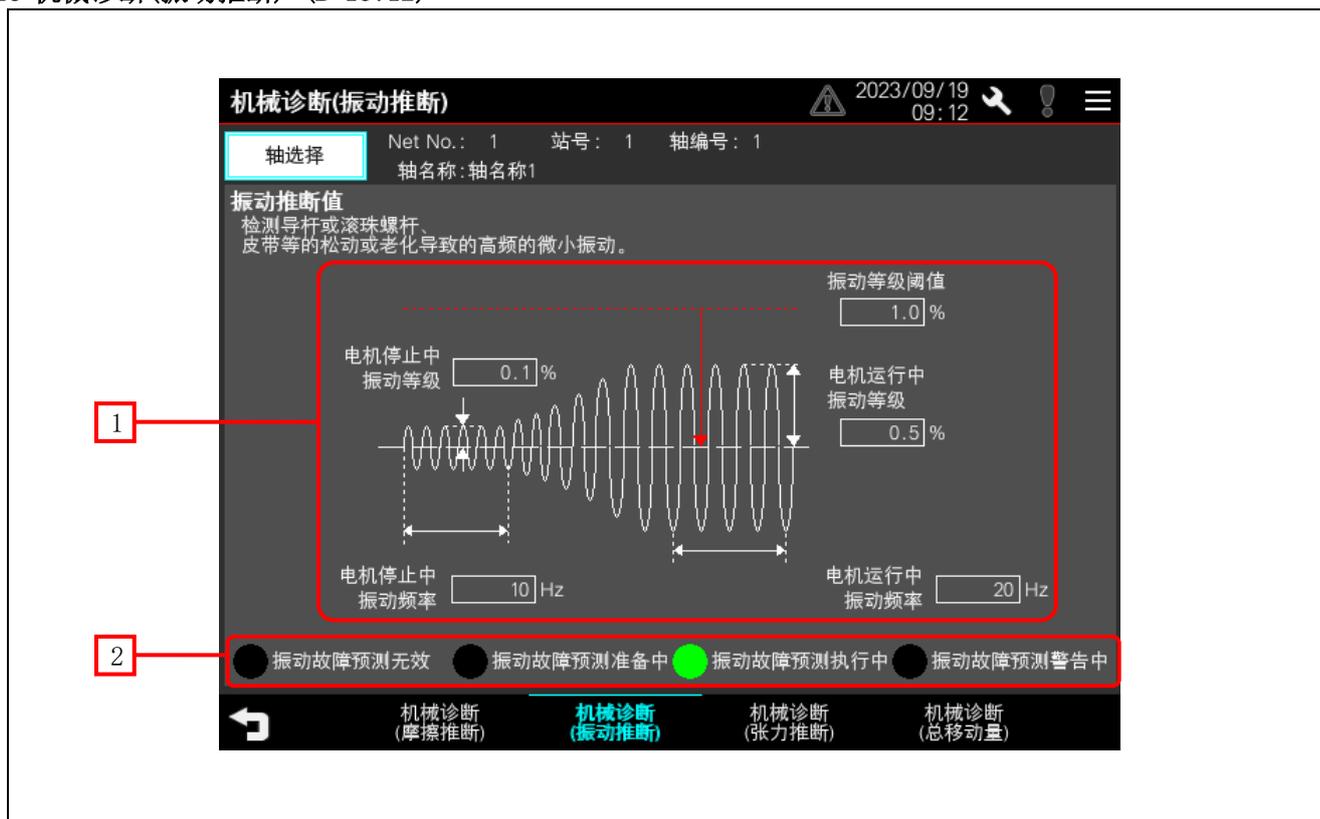
详细

- 显示机械诊断信息(摩擦推断)。推断结束后, 显示推断值、静摩擦和额定速度。根据摩擦故障预测的阈值生成结束后, 显示上限阈值、下限阈值。摩擦故障预测警告选择(*MFP)为「无效」时, 不会显示上下限阈值。
- 显示摩擦故障预测的状态。

备注

- 请使用 MR Configurator2 进行摩擦故障预测的设置(*MFP、MFPP、PAV、PSD)。
- 由伺服放大器实施摩擦推断和阈值的计算。

6.2.28 机械诊断(振动推断) (B-15712)



概要

显示伺服放大器诊断的机械诊断信息(振动推断)、振动故障预测。

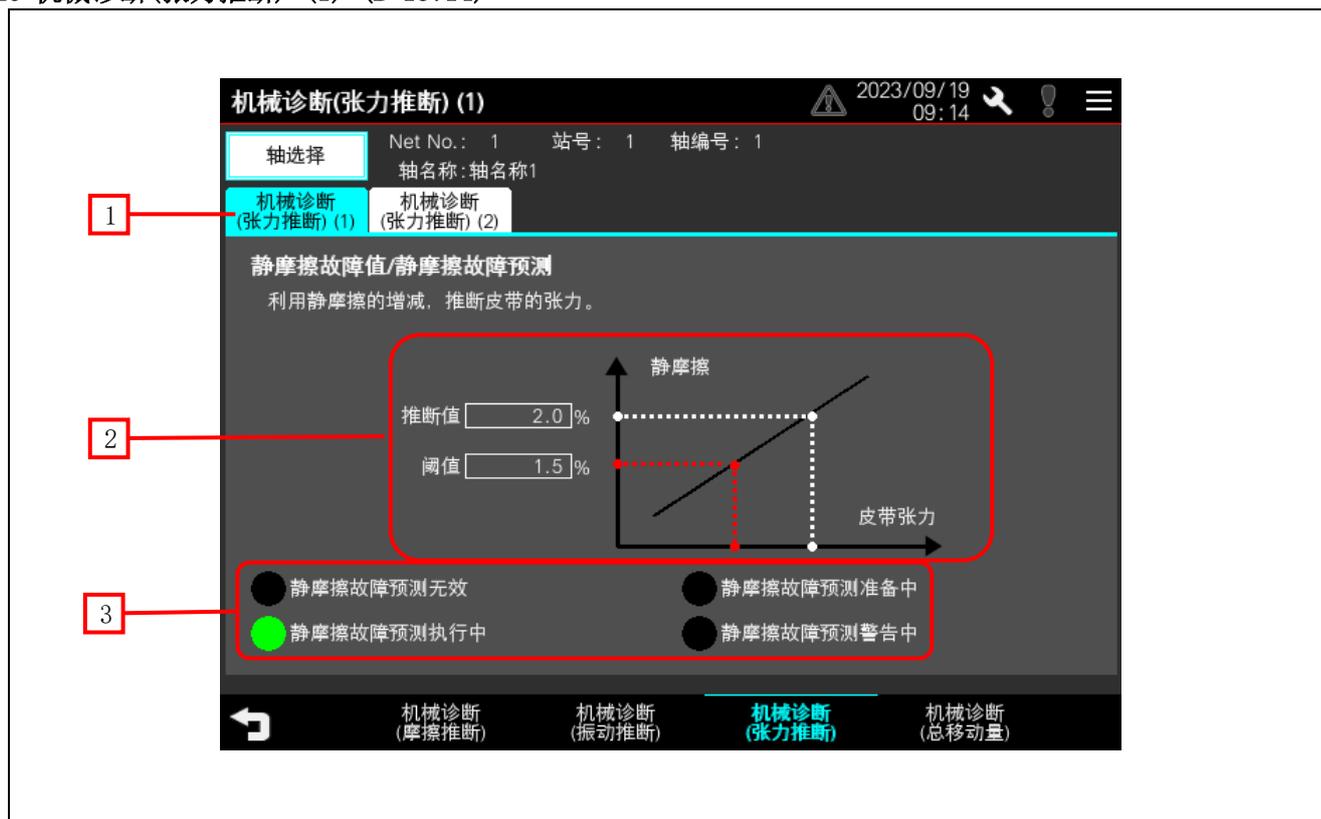
详细

- 显示机械诊断信息(振动推断)。推断结束后，显示振动等级和振动频率。根据振动故障预测的阈值生成结束后，显示振动等级阈值。振动故障预测警告选择(*MFP)为「无效」时，不会显示阈值。
- 显示振动故障预测的状态。

备注

- 请使用 MR Configurator2 进行振动故障预测的设置(*MFP、MFPP、VAV、VSC)。
- 由伺服放大器实施振动推断和阈值的计算。

6.2.29 机械诊断(张力推断) (1) (B-15714)



概要

显示伺服放大器诊断的机械诊断信息(张力推断)、静摩擦故障预测。

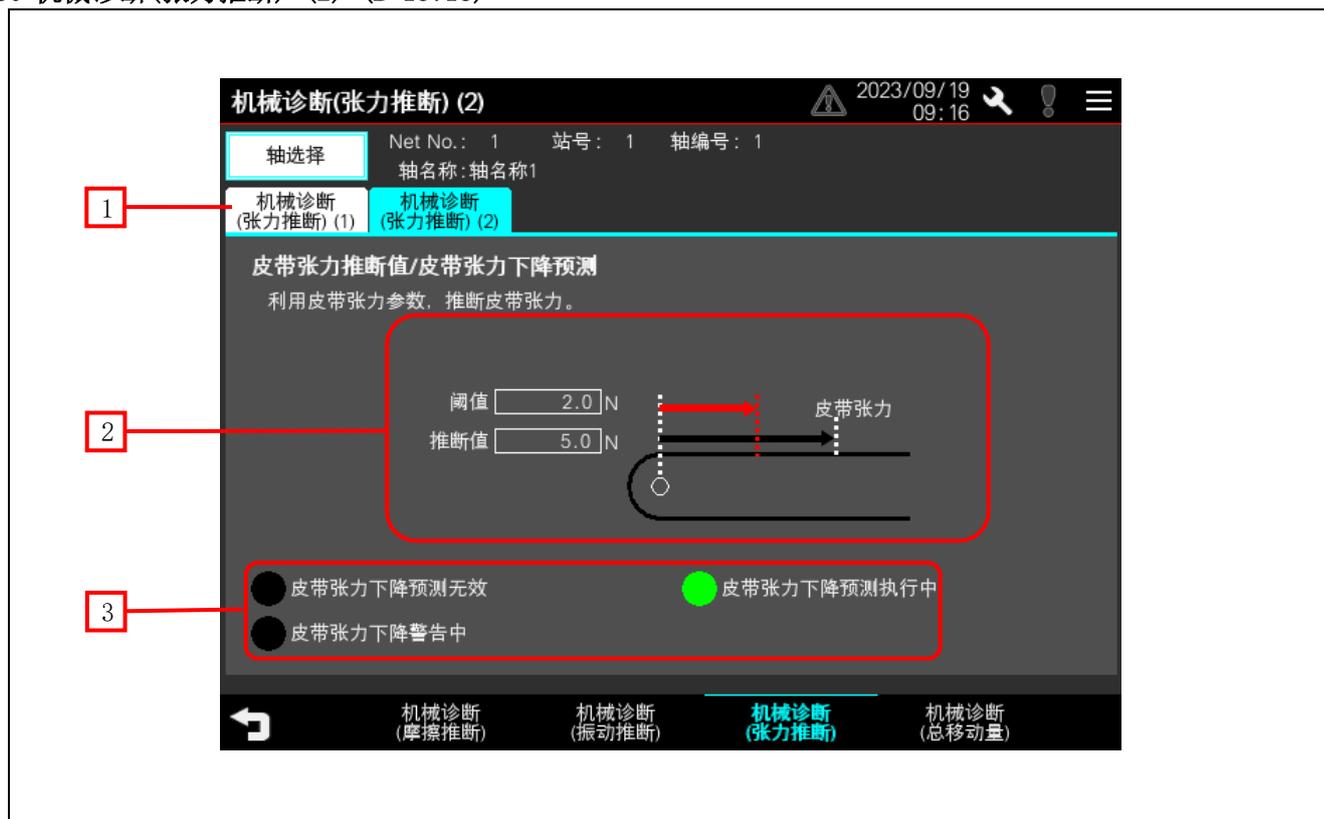
详细

1. 切换机械诊断(张力推断)画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。
2. 显示机械诊断信息(张力推断)。推断结束后，显示推断值。根据静摩擦故障预测的阈值生成结束后，显示阈值。静摩擦故障预测警告选择(*MFP)为「无效」时，不会显示阈值。
3. 显示静摩擦故障预测的状态。

备注

- 请使用 MR Configurator2 进行静摩擦故障预测的设置 (FRIC、*MFP、MFPP、FPMT、SPAV2、SPSD2)。
- 由伺服放大器实施张力推断和阈值的计算。

6.2.30 机械诊断(张力推断) (2) (B-15715)



概要

显示伺服放大器诊断的机械诊断信息(张力推断)、皮带张力下降预测。

详细

1. 切换机械诊断(张力推断)画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。
2. 显示机械诊断信息(张力推断)。推断结束后，显示推断值。根据皮带张力下降预测的阈值生成结束后，显示阈值。皮带张力下降预测功能选择(BFP)为「无效」时，不会显示阈值。
3. 显示皮带张力下降预测的状态。

备注

- 请使用 MR Configurator2 进行皮带张力下降预测的设置(FRIC、BFP、ABT、ASF、SBT、SSF、BTS)。
- 由伺服放大器实施张力推断和阈值的计算。

6.2.31 机械诊断(总移动量) (B-15716)

机械诊断(总移动量) 2023/09/14 18:36

轴选择 Net No.: 1 站号: 2 轴编号: 1
轴名称: 轴名称1

总移动量
根据故障预测电机总移动量的设置, 伺服放大器开始总移动量故障预测。

电机总移动量

故障预测电机总移动量 500 rev

电机总移动量 74 rev

时间

1

2

● 总移动量故障预测无效 ● 总移动量故障预测执行中 ● 总移动量故障预测警告中

机械诊断 (摩擦推断) 机械诊断 (振动推断) 机械诊断 (张力推断) **机械诊断 (总移动量)**

概要

显示伺服放大器诊断的机械诊断信息(总移动量)、总移动量故障预测。

详细

1. 显示电机总移动量、故障预测电机总移动量。
2. 显示总移动量故障预测的状态。
总移动量故障预测警告选择(*MFP)为「无效」时, 不会显示阈值。

备注

- 请使用 MR Configurator2 进行总移动量故障预测的设置(*MFP、FPMT、TMO)。
- 故障预测电机总移动量最大可以显示 10 位数。

6.2.32 齿轮故障诊断 (B-15730)



概要

实施齿轮故障诊断，可以把握齿轮的老化程度，显示防止因故障而导致的系统停止的信息。

详细

- 显示齿隙推断移动量。
- 显示齿轮故障诊断的状态。未实施诊断时，将不会显示。

状态	注释
诊断中	正在诊断中。请稍候。
正常结束	诊断完毕。
异常结束	发生错误。请确认错误代码。
- 显示齿轮故障诊断的进展。显示[0%]~[100%]。
- 显示齿轮故障诊断的错误代码。
- 开始齿轮故障诊断。
- 中止齿轮故障诊断。仅在齿轮故障诊断中有效。
- 齿轮故障诊断正常结束时，显示齿隙的推断值以及阈值。未正常结束时，将不会显示。

备注

- 在齿轮故障诊断中，显示其他画面的开关不动作。
- 齿轮故障诊断是伺服放大器的功能。GOT 显示从伺服放大器获取的齿轮故障诊断的结果。

6.2.33 编码器通信电路诊断 (B-15740)



概要

通过实施编码器通信电路诊断，显示连接中的伺服放大器的编码器通信电路的状态。

详细

1. 切换编码器通信电路诊断模式的[有效/无效]。更改参数后需要重新启动伺服放大器。
2. 选择进行编码器通信电路诊断的编码器。
3. 显示编码器通信电路诊断的诊断状态。未实施诊断时，不会显示。

状态	注释
诊断中	正在诊断中。请稍候。
正常结束	诊断完毕。
异常结束	发生错误。

4. 显示编码器通信电路诊断的诊断状态。进展显示[0%]、[50%]、[100%]。
5. 显示编码器通信电路诊断的诊断结果。
6. 显示是否可以进行编码器通信电路诊断。

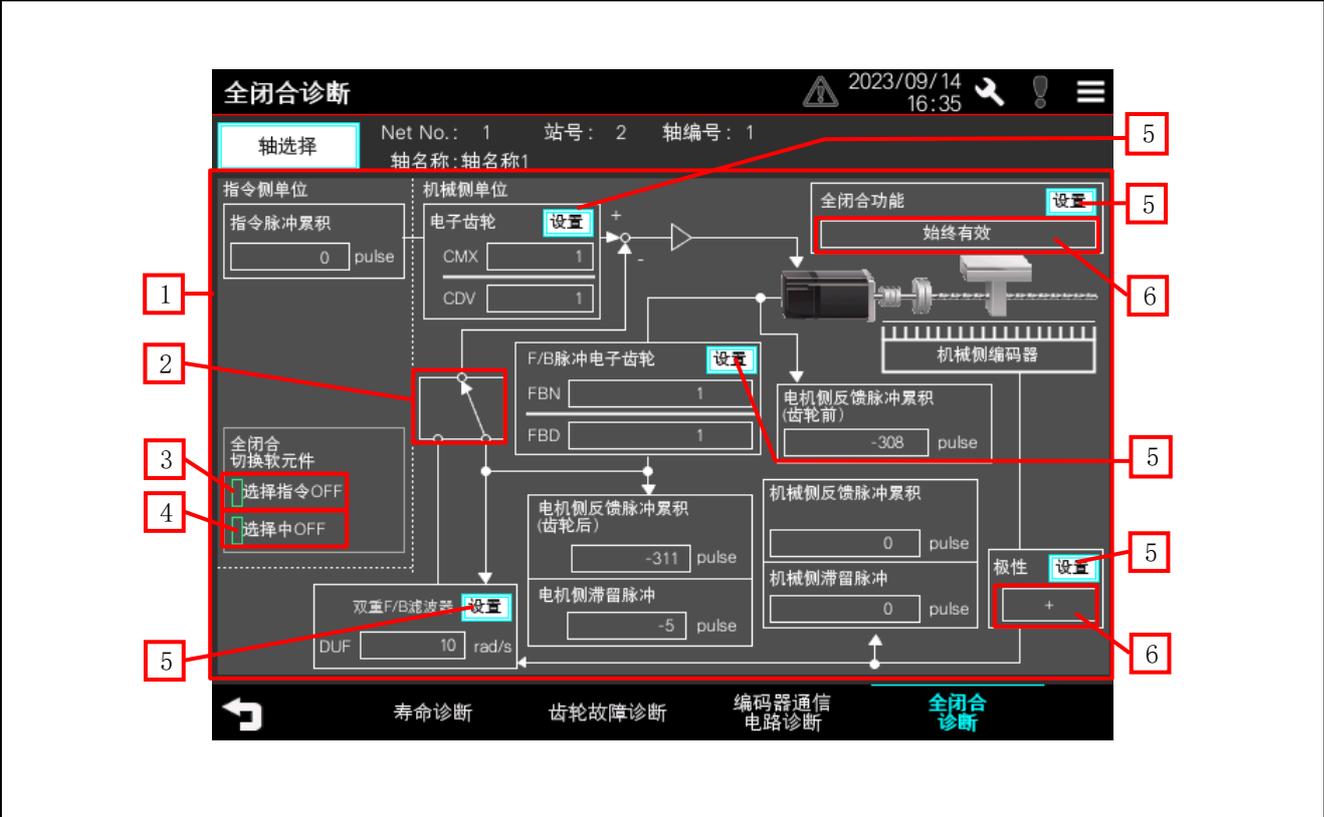
注释	可否诊断
CN2/CN2L 侧编码器通信电路诊断参数未设定	不可以诊断
CN2/CN2L 侧编码器串行通信编号未取得	
CN2/CN2L 侧编码器通信电路诊断不要	
CN2/CN2L 侧 4 线式连接中	
CN2/CN2L 侧 ABZ 编码器连接中	
CN2/CN2L 侧编码器通信电路诊断可能	可以诊断

7. 开始编码器通信电路诊断。不可以诊断的状态下，无法开始。

备注

- 在编码器通信电路诊断中，显示其他画面的开关不动作。
- 编码器通信电路诊断是伺服放大器的功能。GOT 显示从伺服放大器获取的编码器通信电路诊断的结果。

6.2.34 全闭合诊断 (B-15750)



概要

通过实施全闭合诊断，显示连接中的伺服电机和机械侧编码器的状态。

详细

1. 实时显示全闭合功能相关的监视。全闭合运行模式选择(PA01.4)无效(半闭合控制模式)时，隐藏值。
2. 在对象轴的伺服放大器中获取正在选择的全闭合信号，更改箭头的开始位置。处于离线或无法获取信号时，显示 OFF 状态下的箭头。

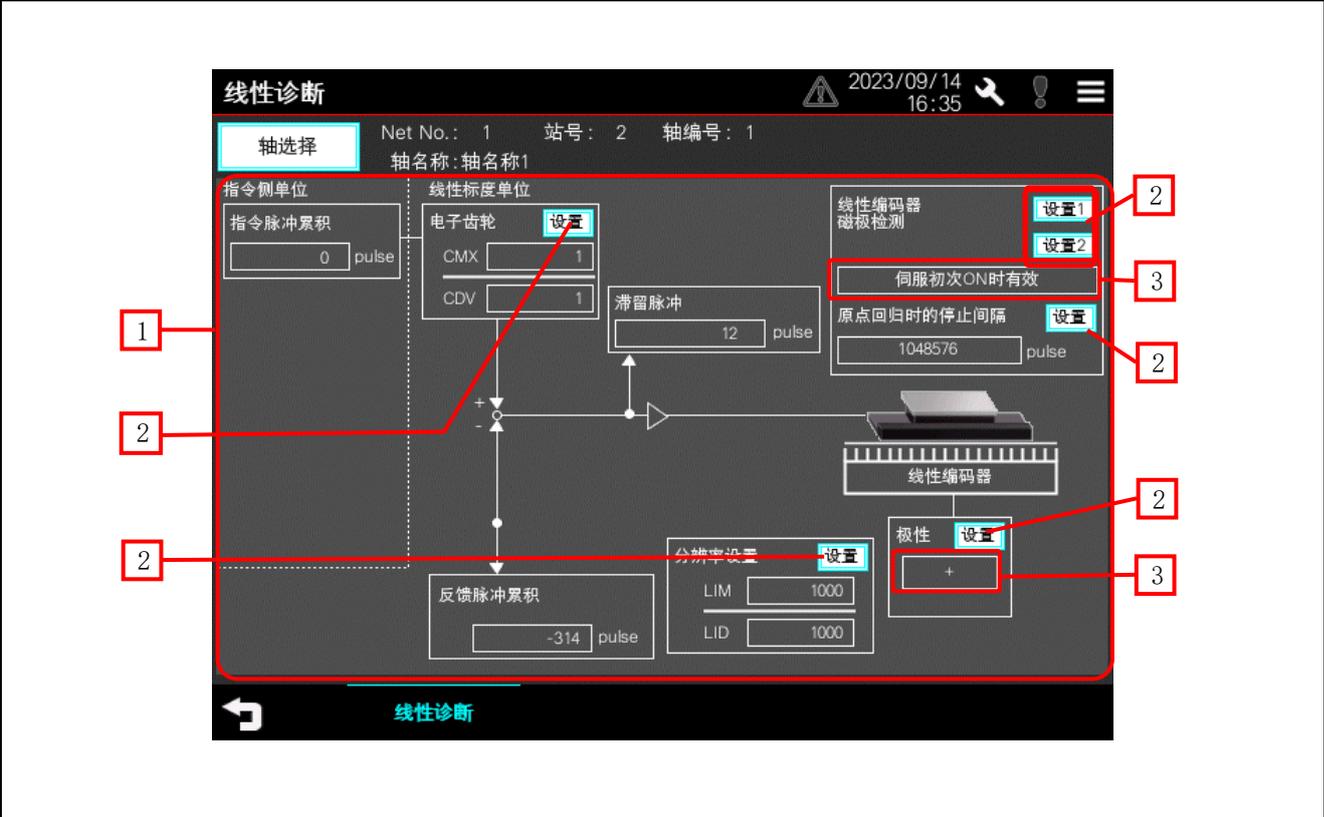
项目	内容
	全闭合选择中信号为 OFF 状态。 作为半闭合控制模式动作。
	全闭合选择中信号为 ON 状态。 作为全闭合控制模式动作。

3. 在对象轴中，获取并显示切换软元件选择指令的状态。
4. 在对象轴中，获取并显示正在选择的内部状态。
5. 触摸[设置]开关，即显示各种参数的设置画面。
6. 按参数的设置值切换显示注释。

备注

· 请使用 MR Configurator2 进行脉冲累积的清除、编码器信息的监视、Z 相通过状态指示灯的监视。

6.2.35 线性诊断 (B-15760)



概要

通过实施线性诊断，显示连接中的线性伺服和线性编码器的状态。

详细

1. 实时显示线性功能相关的监视。运行模式选择 (PA01.1) 为 4 以外 (线性伺服电机控制模式以外) 时，隐藏值。
2. 触摸 [设置]、[设置 1]、[设置 2] 开关，即显示各种参数的设置画面。
3. 按参数的设置值切换显示注释。

备注

· 请使用 MR Configurator2 进行脉冲累积的清除、编码器信息的监视、Z 相通过状态指示灯的监视。

6.2.36 报警显示 (B-15800)

报警显示

2023/09/14 16:35

Net No.: 1 站号: 2 轴编号: 1
轴名称: 轴名称1

轴选择

当前报警

编号	名称	手册
AL.OFF.0	没有报警发生。	显示

报警履历

编号	名称	发生时间	手册
最新 AL.046.3	伺服电机过热	2023/09/13 18:40:25	显示
1 AL.01A.2	伺服电机组异常		显示
2 AL.118.1	编码器诊断		显示
3 AL.010.1	不足电压	2023/09/13 17:55:26	显示
4 AL.010.1	不足电压	2023/09/13 17:49:47	显示
5 AL.010.1	不足电压	2023/09/13 10:23:26	显示
6 AL.01A.2	伺服电机组异常		显示
7 AL.016.3	编码器初始通信异常1		显示
8 AL.016.3	编码器初始通信异常1		显示

发生报警时的状态显示 发生报警复位 报警履历清除 *长按3秒执行复位/清除。

报警显示 手册显示 驱动记录器

概要

显示伺服放大器中存储的当前报警、报警履历。

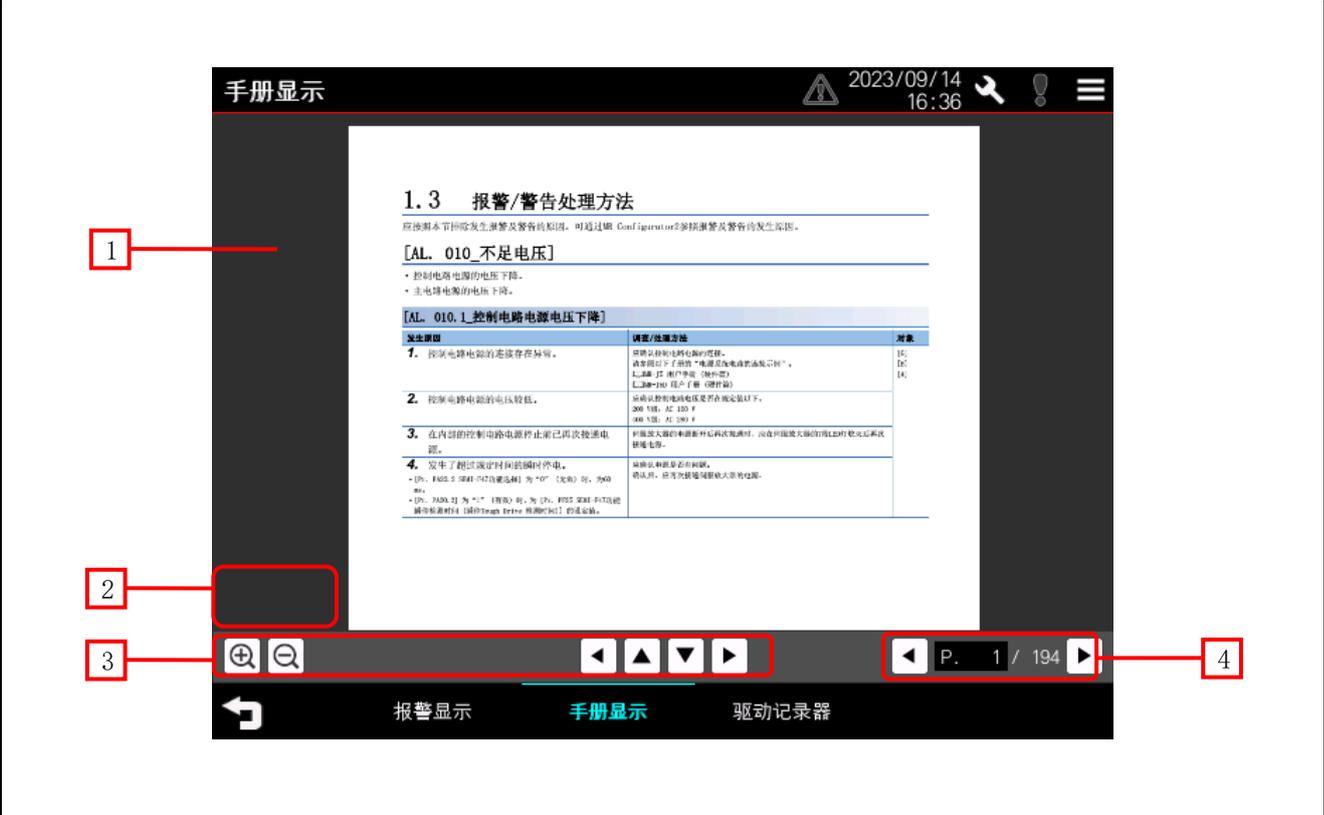
详细

1. 显示当前发生的报警。
2. 显示过去发生的报警。
第一行显示[最新]。第二行以后，升序连号显示最新之后的报警。
3. 显示发生报警时的状态显示画面。
4. 长按 3 秒复位当前发生的报警。
5. 长按 3 秒清除报警履历。
6. 显示手册显示画面、显示当前发生的报警或过去发生的报警的报警编号对应的「MR-J5 用户手册(故障排除篇)」页面，且高亮显示对应报警编号。
未发生报警时，显示第 1 页。

备注

- 使用详细 6. 的功能时，需要在 SD 卡存储从 GT Document Update Tool 获取的文件数据和二进制文件。未存储文件数据和二进制文件时，[显示]开关不动作。详细内容请参照「8.1 关于手册显示画面中使用的文件数据」。

6.2.37 手册显示 (B-15810)



概要

显示与当前显示语言对应的伺服放大器的故障处理手册。

详细

1. 手册显示是对应语言分别显示文件 ID 从 16000 至 16002 的文件。
触摸文件进行操作。

操作	动作
拨动	支持向 8 个方向的滚动。 在显示文件端部的状态下拨动，即切换页数。
双指张开/合拢	文件以大、中、小的 3 个等级切换尺寸。

2. 触摸文件，即显示[书签]和[搜索]。

图标	动作
	显示[书签]窗口。 触摸[书签]，即显示对应页。
	显示[搜索]窗口。 输入搜索关键字至[搜索]窗口，可以搜索 PDF 文件内。

3. 操作显示中的文件。

对象	动作
	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。

4. 操作显示中的文件页。

对象	动作
	显示正在显示中的文件页数。 触摸数值，可以更改页码。
	对显示中的文件进行页发送/页返回。

备注

- 手册显示的文件根据显示语言自动切换显示。
通过脚本部件切换文件。关于脚本的详细内容，请参照「3.8 脚本」。
注释组列号和语言、文件 ID 对应，如下表所示。

注释组列号	语言	文件 ID
1	中文(简体)	16000
2	日语	16001
3	英语	16002

- 显示手册显示画面时，通过脚本部件设置脚本部件符号的值至文件页码和文件 ID。关于脚本的详细内容，请参照「3.8 脚本」。
- 通过对象脚本使页码传送开关不超过总页数。关于脚本的详细内容，请参照「3.8 脚本」。
- 可从 GT Document Update Tool 获取手册显示用的文件数据。关于详细内容，请参照「8.1 关于手册显示画面中使用的文件数据」。

6.2.38 运行监视 (1)~(2) (B-15900~15901)



The screenshot shows the '运行监视 (1)' screen with the following data:

项目	当前值	单位
反馈脉冲累积	-298	pulse
伺服电机速度	0	r/min, mm/s
滞留脉冲	-4	pulse
指令脉冲累积	0	pulse
指令脉冲频率	0	kpulse/s
再生负载率	0	%
实际负载率	0	%
峰值负载率	0	%
转矩/瞬间发生转矩	0	%
1转内位置	11499239	pulse
ABS计数器	-22446	rev
负载惯量比	7.00	倍
母线电压	274	V
机械侧反馈脉冲累积	0	pulse
机械侧滞留脉冲	0	pulse

概要

显示运行中的伺服放大器的状态。

详细

1. 切换运行监视画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。
2. 显示各个项目的当前值。

备注

6.2.39 输入输出监视(1轴 / 2轴一体 / 3轴一体) (B-15910~15912)



概要

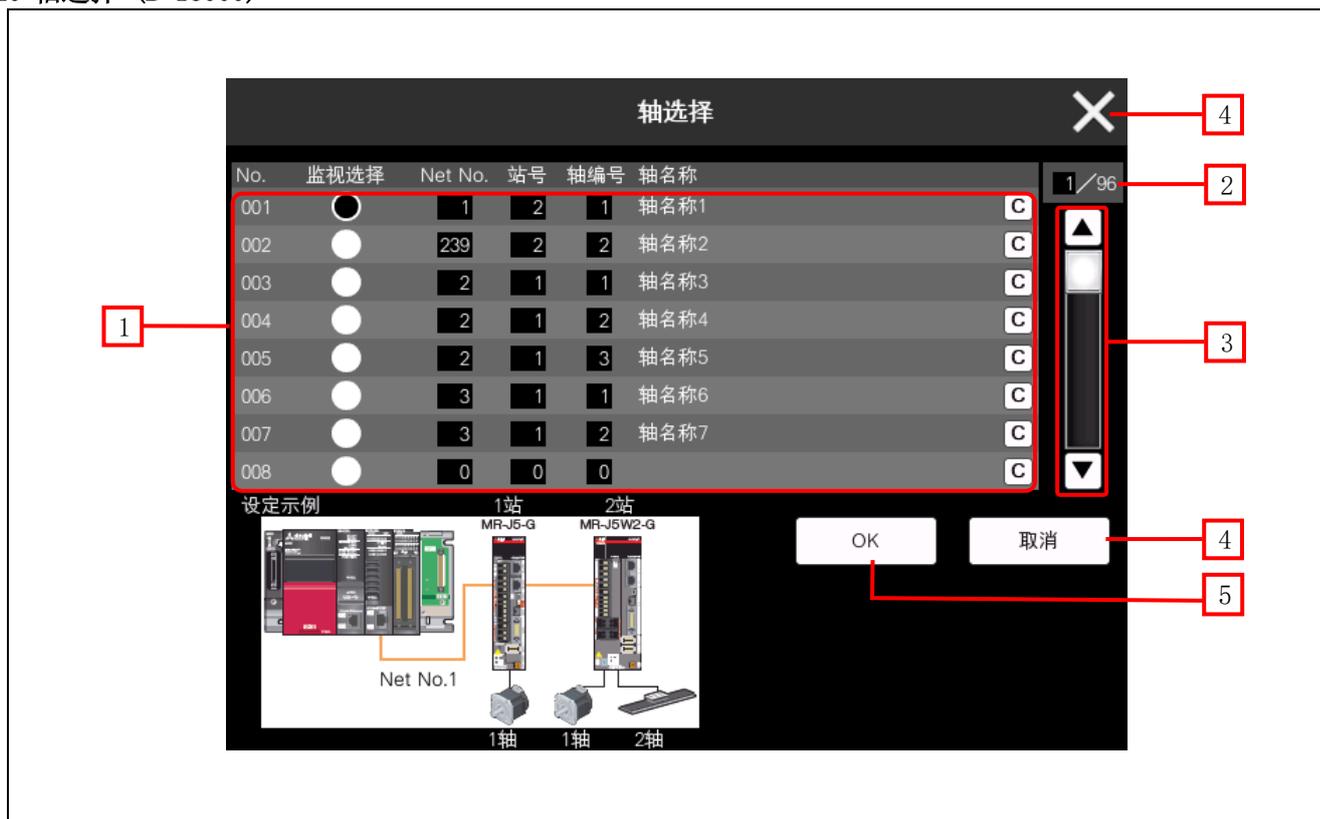
显示伺服放大器的输入输出信号的状态。

详细

1. 切换输入输出监视画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。
2. 显示输入信号的状态。
3. 显示输出信号的状态。

备注

6.2.40 轴选择 (B-16000)



概要

选择监视目标轴。

详细

1. 选择监视目标轴。下表所示为各项目的详细内容。

项目	详细
No.	显示轴选择的 No.。
监视选择	触摸更改监视目标。
Net No.	设置存在伺服放大器的 CC-Link IE TSN 的网络号。设置范围为 1~239。
站号	设置伺服放大器中设置的站号。设置范围为 1~120。
轴编号	设置伺服放大器的轴。设置范围为 1~3。 1 轴伺服放大器/A 轴 = 1、B 轴 = 2、C 轴 = 3。
轴名称	显示轴名称。
C	清除网络号、站号、轴编号为 0。 长按 3 秒执行。

- 显示当前显示中的监视目标轴的页数。更改数值，即可切换至更改的数值的页面。
- 切换监视目标轴的页面。
- 显示之前显示的画面。选择的内容将被放弃。
- 显示之前显示的画面。按照选择的内容更改监视目标。

备注

- 轴名称中显示的注释使用注释组号 110 轴名称中登录的注释。
详细内容请参照「8.3 更改轴名称时」。

6.2.41 发生报警时的状态显示 (B-16010)



概要

显示报警发生时的状态。

详细

1. 显示报警发生时的各个项目的数值。当前未发生报警时，隐藏数值。
2. 显示之前显示的畫面。

备注

6.2.42 参数帮助 (B-16020)

**概要**

显示关于参数的「*」号的相关帮助。

详细

1. 显示之前显示的画面。

备注

6.2.43 滤波器 1~5 陷波设置 (B-16030~16034)



概要

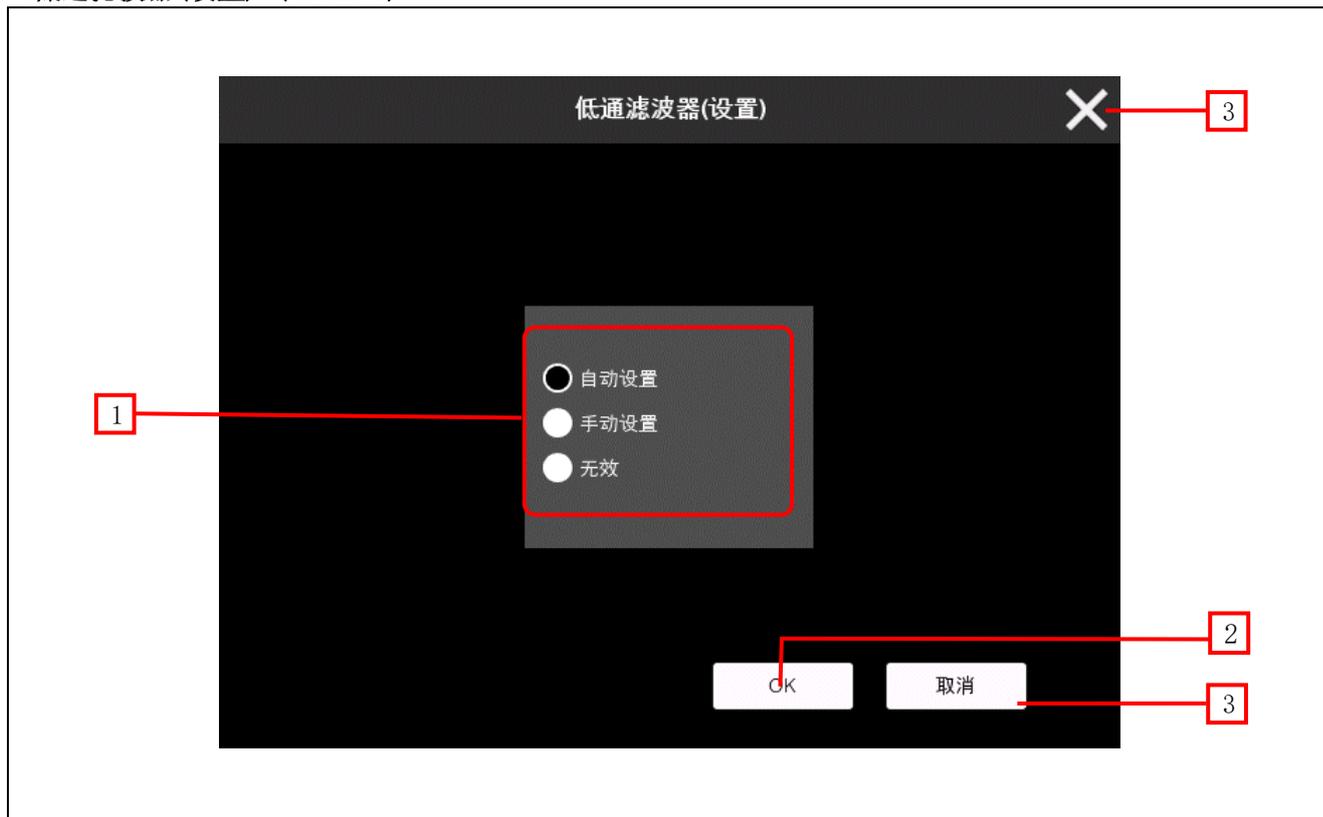
设置机械共振抑制滤波器 1~5 的陷波宽度、陷波深度。

详细

1. 设置陷波宽度。
2. 设置陷波深度。
3. 将设置内容反映至伺服放大器，并显示之前显示的画面。
4. 放弃将设置内容反映至伺服放大器，显示之前显示的画面。

备注

6.2.44 低通滤波器(设置) (B-16040)



概要

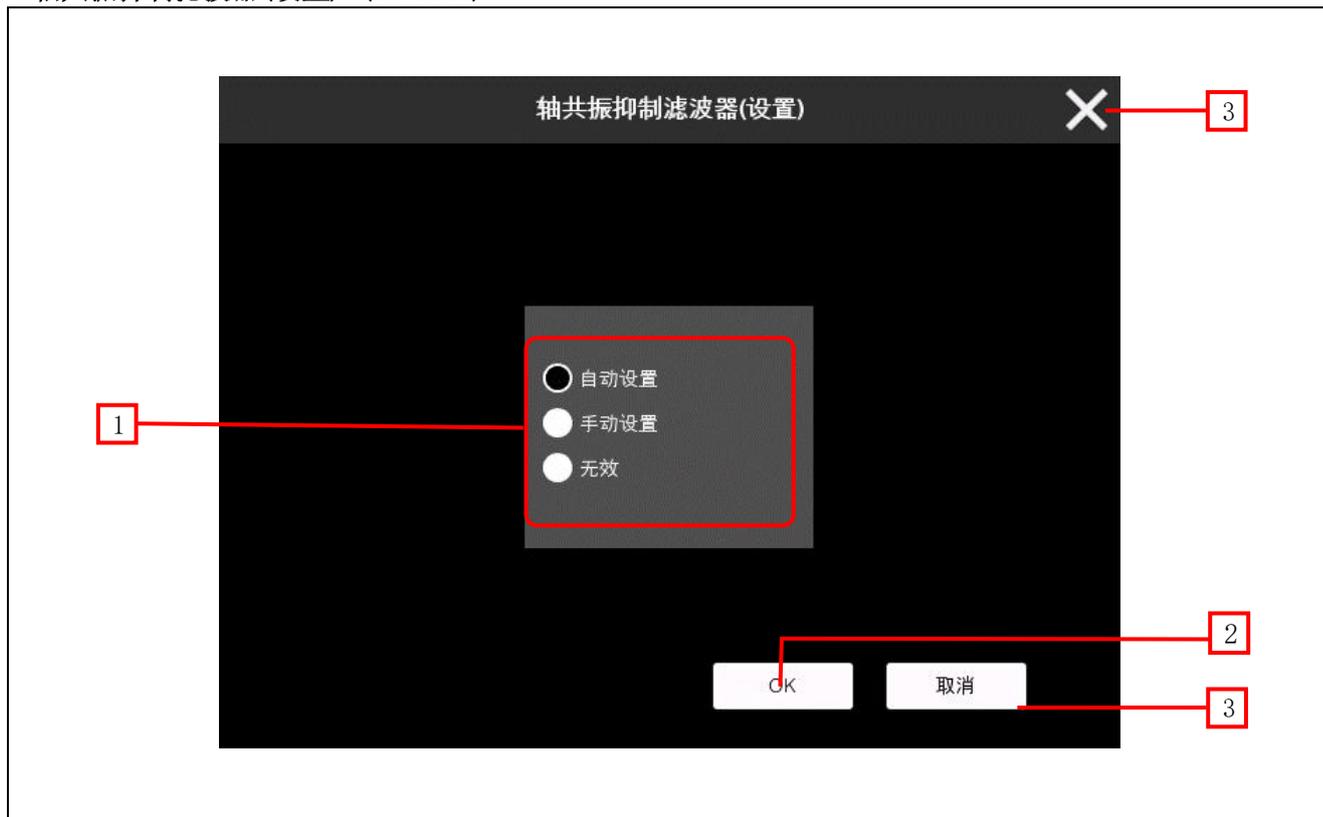
更改低通滤波器的设置。

详细

1. 设置低通滤波器。
2. 将设置内容反映至伺服放大器，并显示之前显示的画面。
3. 放弃将设置内容反映至伺服放大器，显示之前显示的画面。

备注

6.2.45 轴共振抑制滤波器(设置) (B-16050)



概要

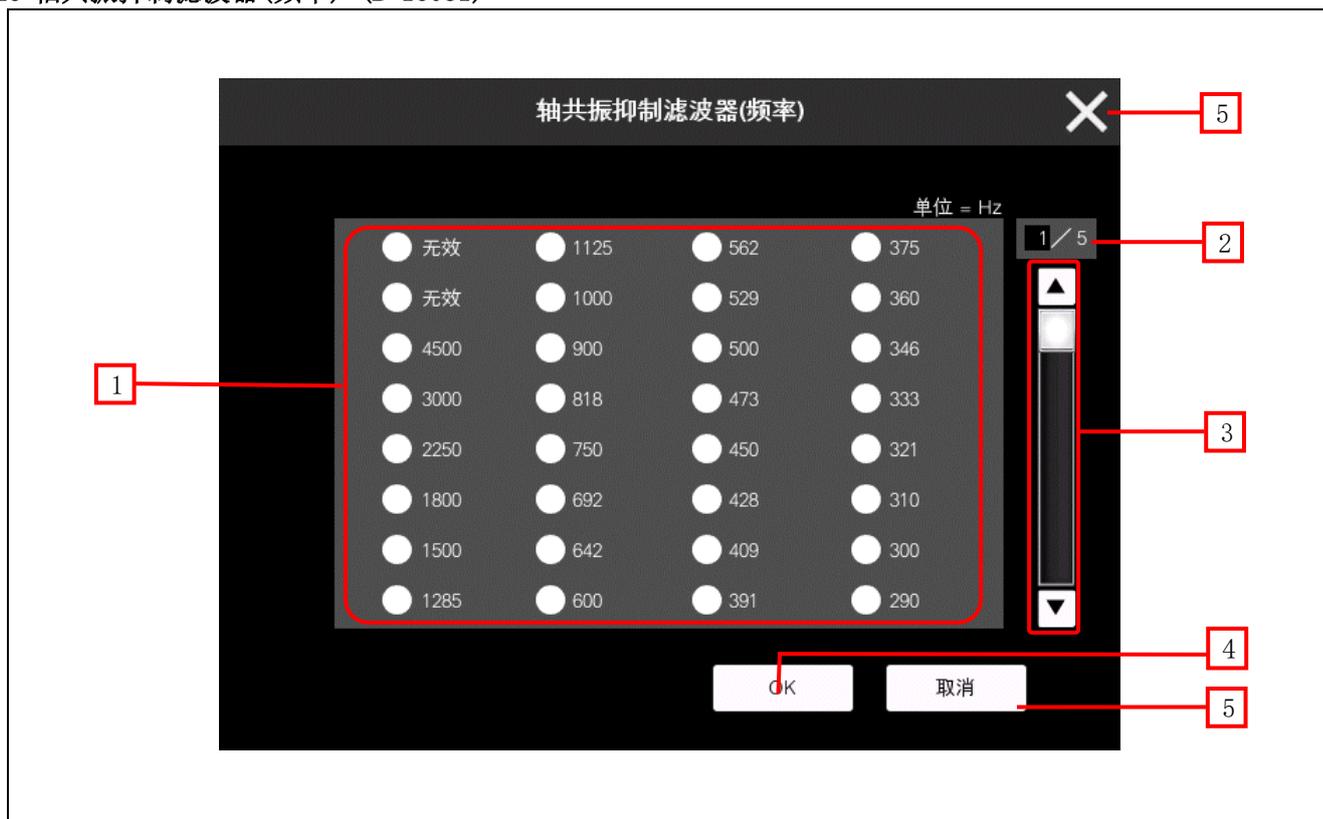
更改轴共振抑制滤波器的设置。

详细

1. 设置轴共振抑制滤波器。
2. 将设置内容反映至伺服放大器，并显示之前显示的画面。
3. 放弃将设置内容反映至伺服放大器，显示之前显示的画面。

备注

6.2.46 轴共振抑制滤波器(频率) (B-16051)



概要

设置轴共振抑制滤波器的频率。

详细

1. 设置频率。
2. 显示页数。更改数值，即可切换至更改的数值的页面。
3. 切换页面。
4. 将设置内容反映至伺服放大器，并显示之前显示的画面。
5. 放弃将设置内容反映至伺服放大器，显示之前显示的画面。

备注

6.2.47 轴共振抑制滤波器(陷波深度) (B-16052)



概要

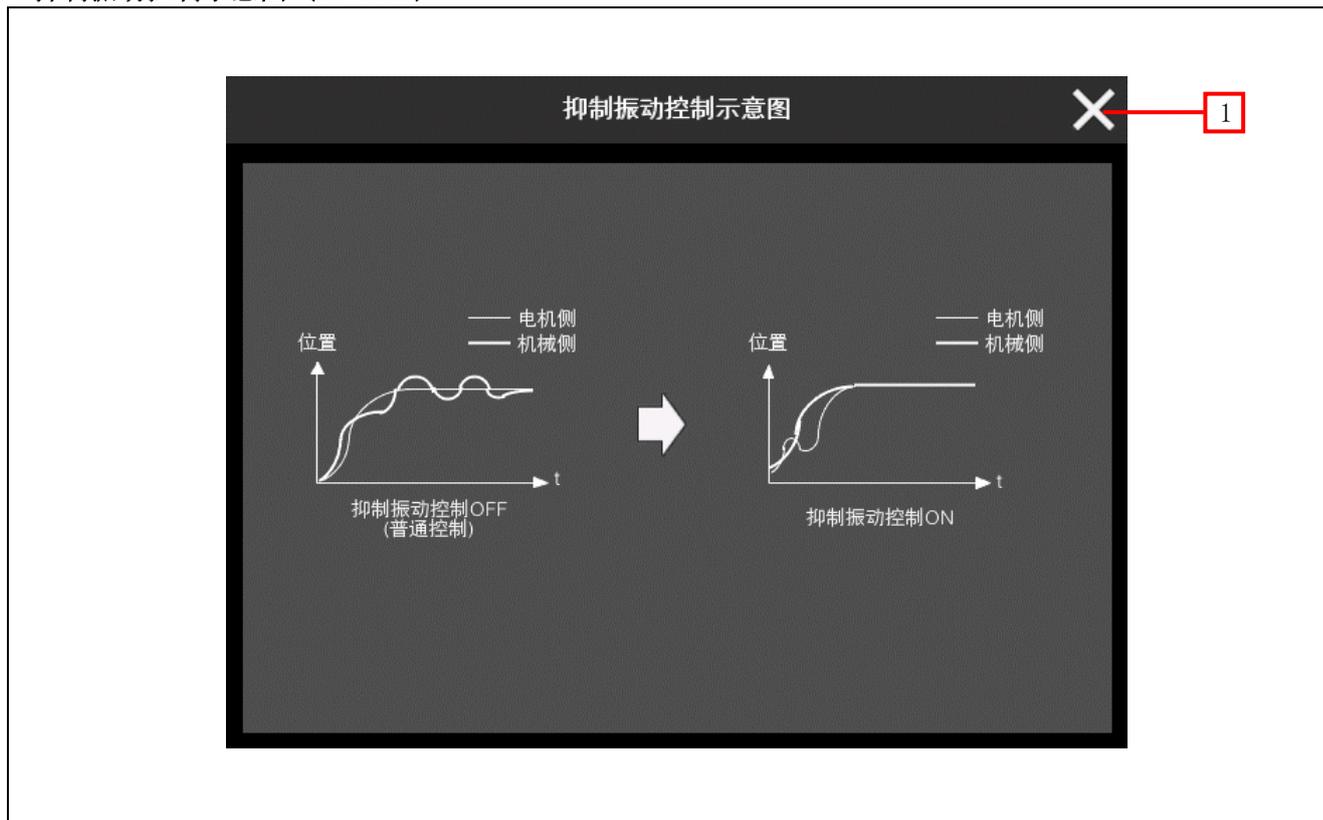
设置轴共振抑制滤波器的陷波深度。

详细

1. 设置陷波深度。
2. 将设置内容反映至伺服放大器，并显示之前显示的画面。
3. 放弃将设置内容反映至伺服放大器，显示之前显示的画面。

备注

6.2.48 抑制振动控制示意图 (B-16055)



概要

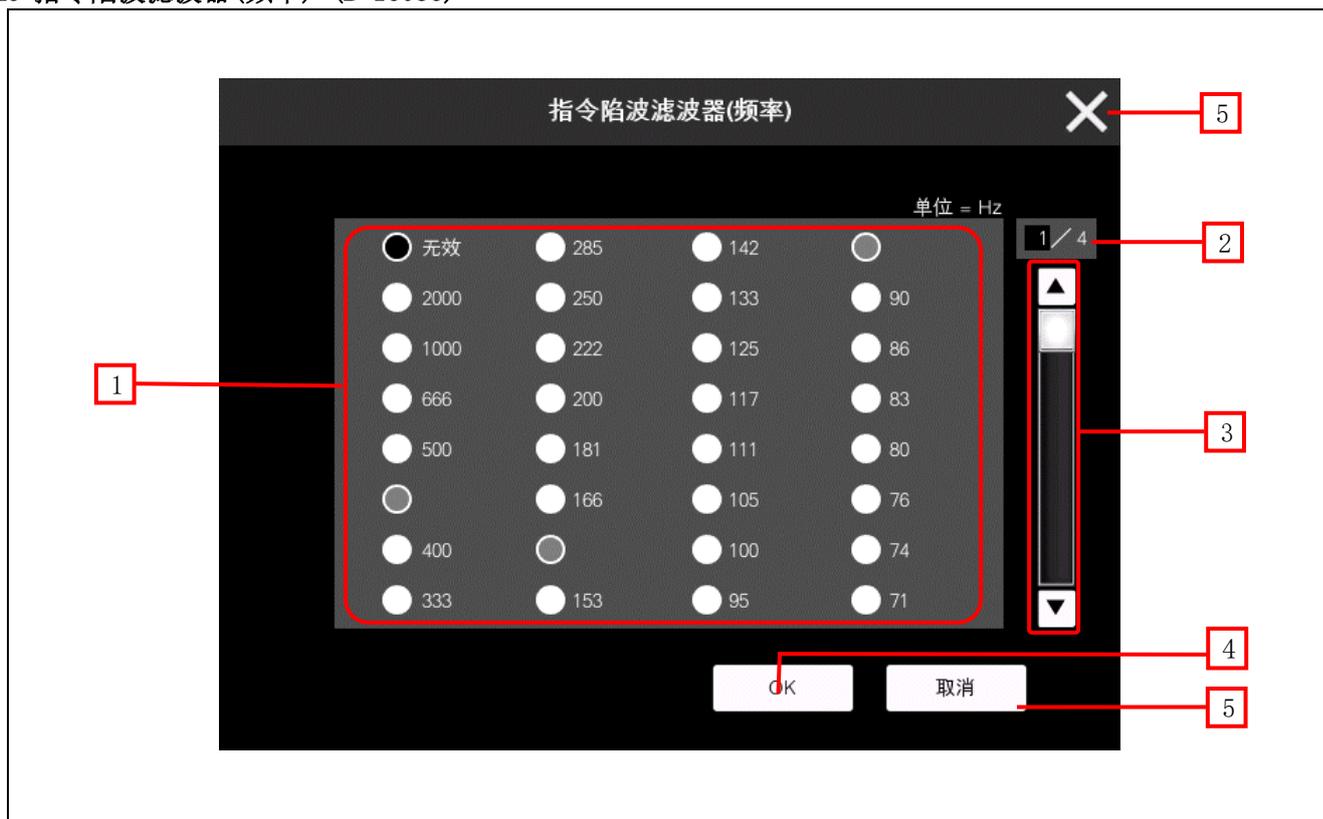
显示 OFF/ON 抑制振动控制时的示意图。

详细

1. 显示之前显示的画面。

备注

6.2.49 指令陷波滤波器(频率) (B-16056)



概要

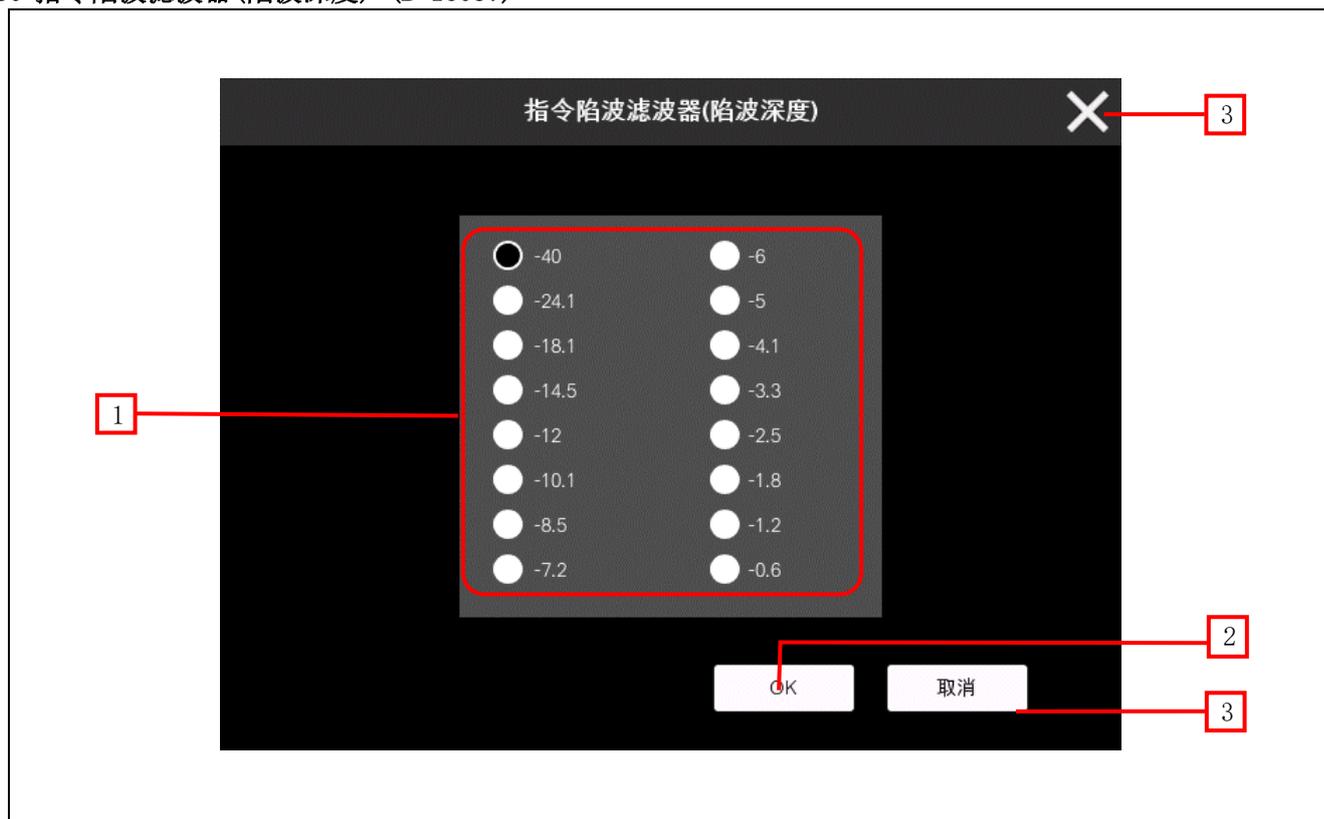
设置指令陷波滤波器的频率。

详细

1. 设置频率。不可选择没有显示数值的地方。
2. 显示页数。更改数值，即可切换至更改的数值的页面。
3. 切换页面。
4. 将设置内容反映至伺服放大器，并显示之前显示的画面。
5. 放弃将设置内容反映至伺服放大器，显示之前显示的画面。

备注

6.2.50 指令陷波滤波器(陷波深度) (B-16057)



概要

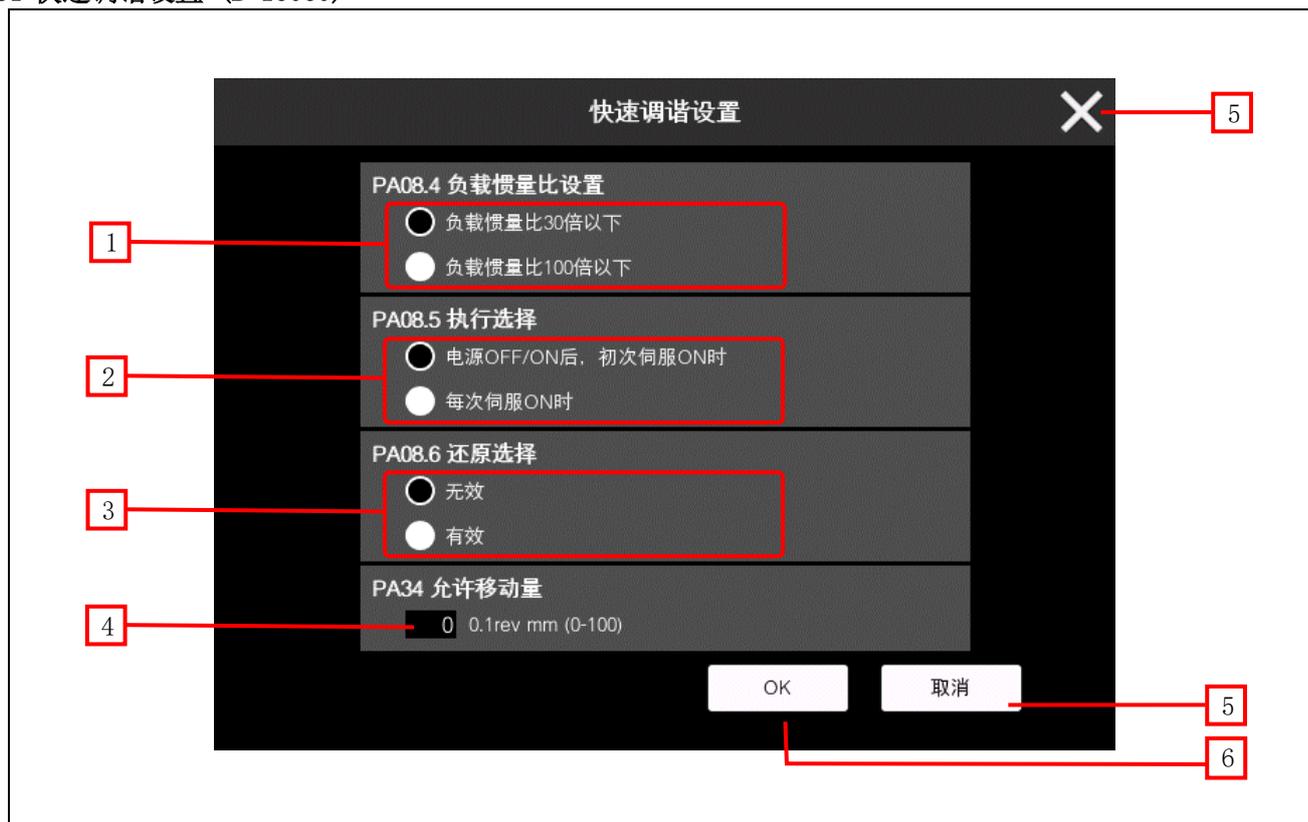
设置指令陷波滤波器的陷波深度。

详细

1. 设置陷波深度。
2. 将设置内容反映至伺服放大器，并显示之前显示的画面。
3. 放弃将设置内容反映至伺服放大器，显示之前显示的画面。

备注

6.2.51 快速调谐设置 (B-16060)



概要

设置快速调谐。

详细

1. 设置负载惯量比。
2. 设置执行选择。
3. 设置还原选择。
4. 设置允许移动量。
5. 放弃将设置内容反映至伺服放大器, 显示之前显示的画面。
6. 将设置内容反映至伺服放大器, 并显示之前显示的画面。

备注

6.2.52 点设置一览表详细设置 (B-16070)



概要

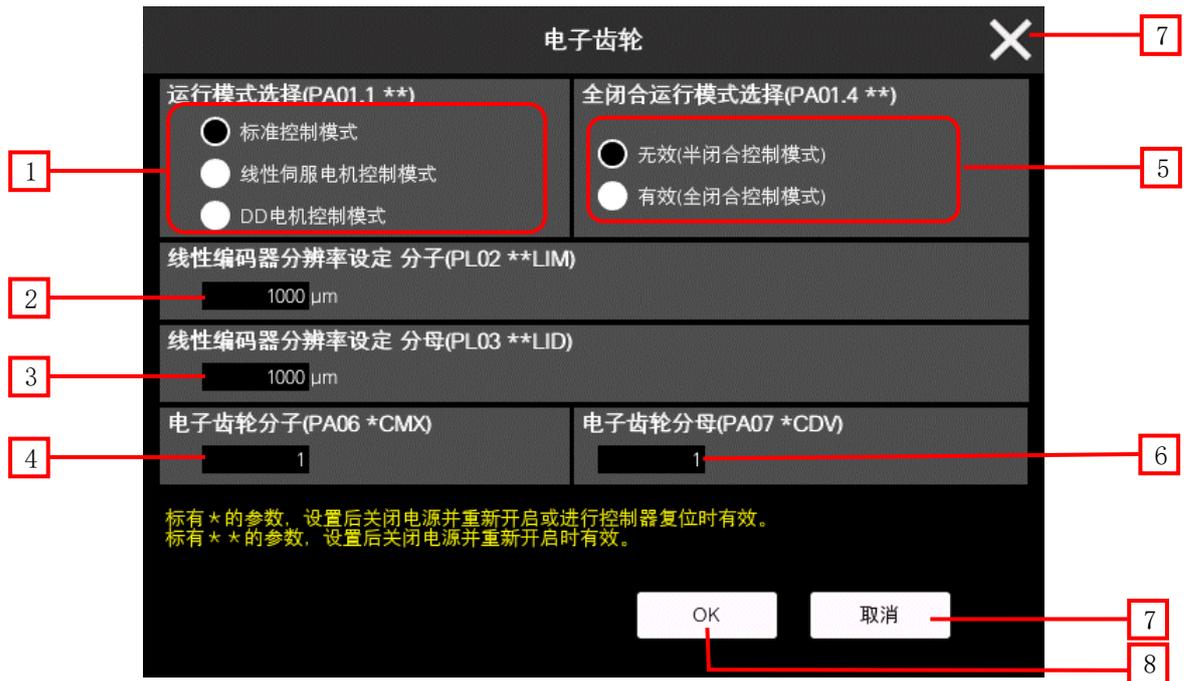
更改点设置一览表的详细设置。

详细

- 1. 设置速度/加减速单位。
- 2. 设置位置数据的单位。
- 3. 放弃将设置内容反映至伺服放大器，显示之前显示的画面。
- 4. 设置内容反映到伺服放大器，显示之前显示的画面。

备注

6.2.53 电子齿轮 (B-16080)



概要

设置电子齿轮。

详细

1. 设置运行模式选择。
2. 设置线性编码器分辨率设定 分子。
3. 设置线性编码器分辨率设定 分母。
4. 设置电子齿轮分子。
5. 设置全闭合运行模式选择。
6. 设置电子齿轮分母。
7. 放弃将设置内容反映至伺服放大器, 显示之前显示的画面。
8. 设置内容反映到伺服放大器, 显示之前显示的画面。

备注

6.2.54 全闭合功能选择 (B-16081)



概要

设置全闭合功能选择。

详细

1. 设置全闭合运行模式选择。
2. 设置全闭合功能选择。
3. 放弃将设置内容反映至伺服放大器, 显示之前显示的画面。
4. 设置内容反映到伺服放大器, 显示之前显示的画面。

备注

6.2.55 反馈脉冲电子齿轮 (B-16082)



概要

设置反馈脉冲电子齿轮。

详细

1. 设置全闭合控制 反馈脉冲电子齿轮 1 分子。
2. 设置全闭合控制 反馈脉冲电子齿轮 1 分母。
3. 放弃将设置内容反映至伺服放大器, 显示之前显示的画面。
4. 设置内容反映到伺服放大器, 显示之前显示的画面。

备注

6.2.56 全闭合双重反馈滤波 (B-16083)



概要

设置全闭合双重反馈滤波。

详细

1. 设置全闭合双重反馈滤波。
2. 放弃将设置内容反映至伺服放大器，显示之前显示的画面。
3. 设置内容反映到伺服放大器，显示之前显示的画面。

备注

6. 2. 57 机械侧编码器 (B-16084)



概要

设置机械侧编码器。

详细

1. 设置机械侧编码器电缆通信方式选择。
2. 设置 ABZ 相输入接口编码器 ABZ 相连判定接功能选择。
3. 设置编码器脉冲计数极性选择。
4. 放弃将设置内容反映至伺服放大器，显示之前显示的画面。
5. 设置内容反映到伺服放大器，显示之前显示的画面。

备注

6. 2. 58 磁极检测 1~2 (B-16085~16086)



概要

设置磁极检测。

详细

1. 设置电机磁极检测选择。
2. 设置磁极检测方法的选择。
3. 放弃将设置内容反映至伺服放大器，显示之前显示的画面。
4. 设置内容反映到伺服放大器，显示之前显示的画面。

备注

6.2.59 原点回归时的停止间隔 (B-16087)



概要

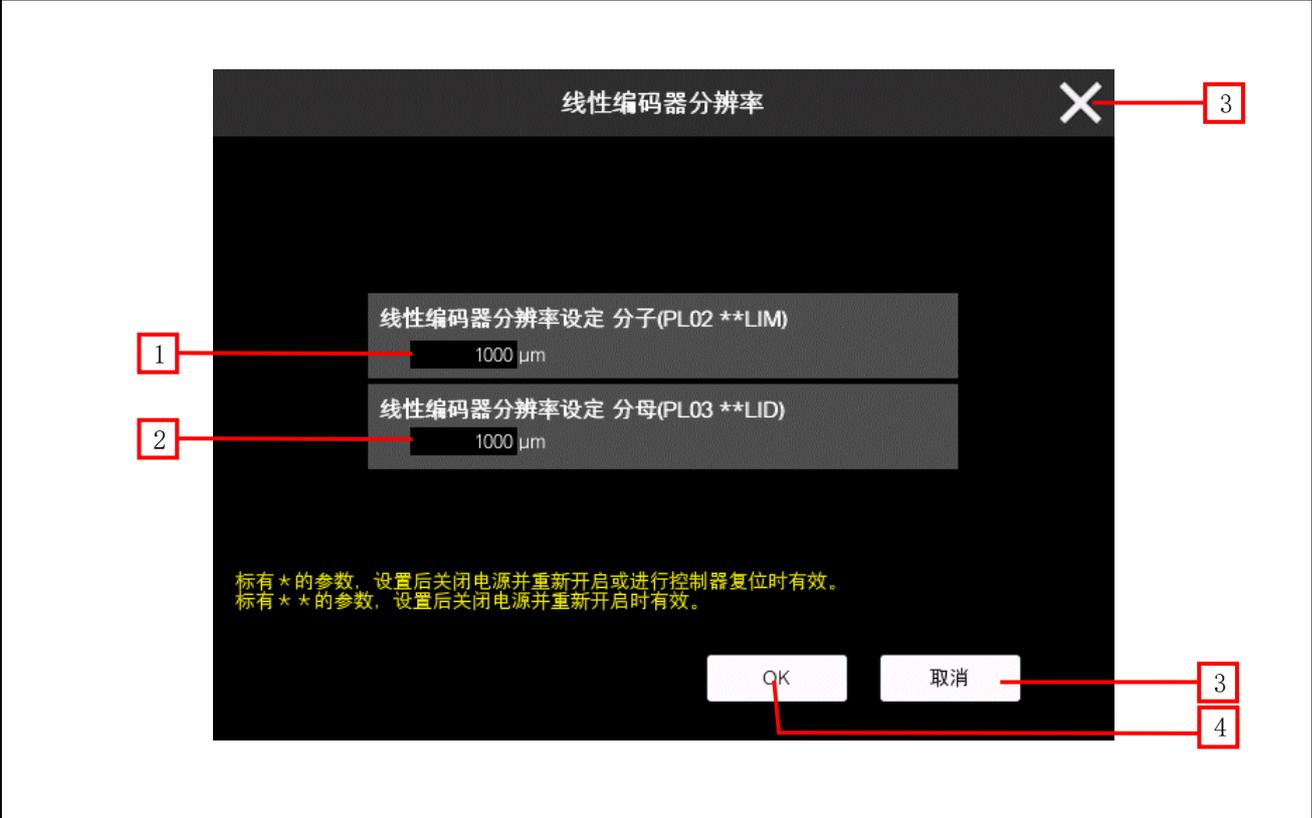
设置原点回归时的停止间隔。

详细

1. 设置原点回归时的停止间隔。
2. 放弃将设置内容反映至伺服放大器, 显示之前显示的画面。
3. 设置内容反映到伺服放大器, 显示之前显示的画面。

备注

6.2.60 线性编码器分辨率 (B-16088)



概要

设置线性编码器分辨率。

详细

1. 设置线性编码器分辨率设置 分子。
2. 设置线性编码器分辨率设置 分母。
3. 放弃将设置内容反映至伺服放大器，显示之前显示的画面。
4. 设置内容反映到伺服放大器，显示之前显示的画面。

备注

6. 2. 61 线性编码器 (B-16089)



概要

设置线性编码器。

详细

1. 设置编码器脉冲计数极性选择。
2. 设置 ABZ 相输入接口编码器 ABZ 相连接判定功能选择。
3. 放弃将设置内容反映至伺服放大器，显示之前显示的画面。
4. 设置内容反映到伺服放大器，显示之前显示的画面。

备注

6. 2. 62 选件设置 (B-32000)



概要

更改 GOT 显示的语言和时钟数据。

详细

1. 切换显示语言。
2. 显示当前时间。
3. 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。触摸 开关即可设置秒为「0」。
4. 显示之前显示的画面。
5. 将设置的日期时间反映到 GOT 的时钟数据。

备注

6.2.63 系统报警(GOT) (B-32001)



概要

确认 GOT 的发生中系统报警的画面。

详细

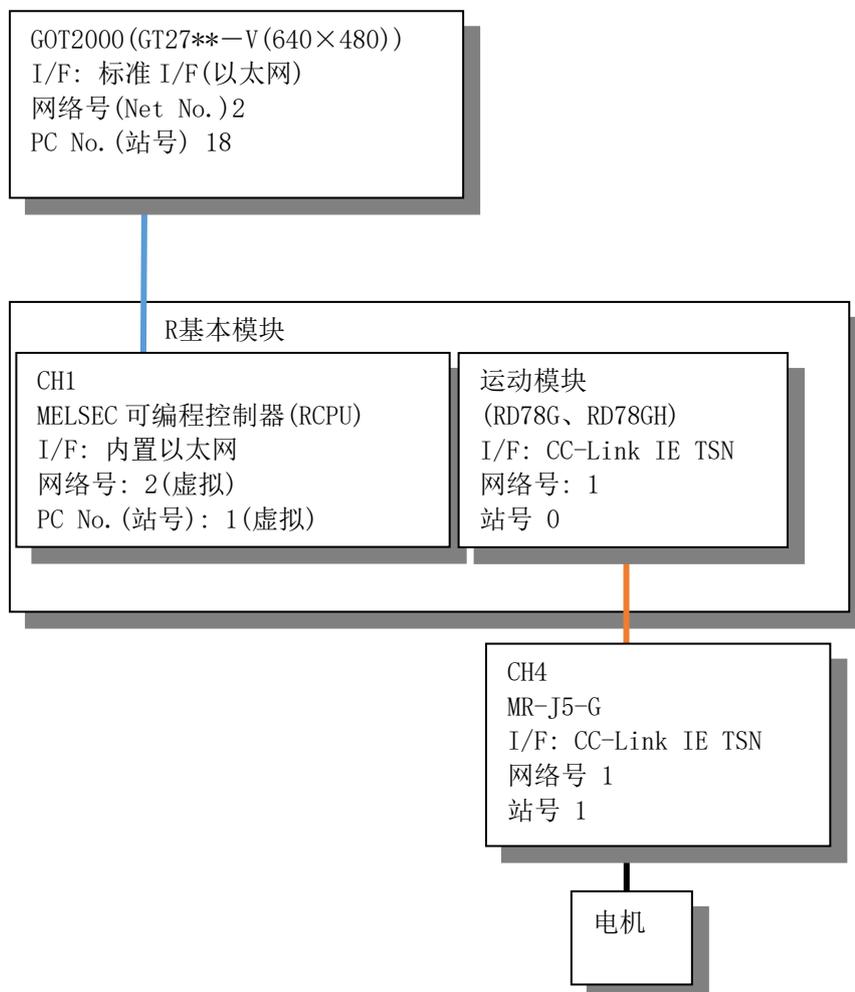
- 1. 最多显示 12 件发生中的系统报警。
触摸显示的系统报警后，浮动显示文字。
- 2. 切换至之前显示的画面。
- 3. 复位发生中的系统报警。

备注

7. 样本画面的引用

使用下述系统构成，说明如何将本样本画面编入到用户使用的 GOT 工程数据中(以下统称引用)。实际操作引用时，请替换为用户的系统构成。

例：将本样本画面作为连接机器 CH4 引用至
用户设置了 RCPU 为连接机器 CH1 的工程数据



7.1 引用前的确认

请在引用之前，确认、实施以下项目。

(1) 备份

引用本样本画面，将会对用户的工程数据进行更改。
请务必备份引用本样本画面之前的原始工程数据。

(2) GOT 内部软元件的更改

本样本画面使用 GOT 内部软元件。

参照「3.5 软元件使用一览表」，如果 GOT 内部软元件的使用范围重复，请更改本样本画面或者用户的工程数据的 GOT 内部软元件的使用范围，使两者不重复。

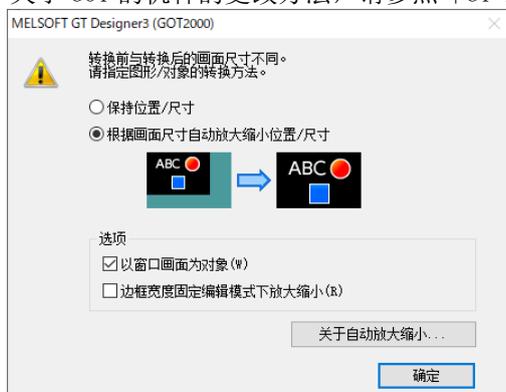
(3) 分辨率的更改

本样本画面的分辨率是 VGA。

请根据用户使用的 GOT，更改分辨率。

更改时，勾选「根据画面尺寸自动放大缩小位置/尺寸」，即可根据要更改的 GOT 的分辨率自动调整开关等的尺寸。

关于 GOT 的机种的更改方法，请参照「GT Designer3 (GOT2000) 画面设计手册」。



7.2 引用步骤

请在实施「7.1 引用前的确认」之后，按照下述步骤进行引用。

(1) 打开本样本画面。

已使用 GT Works3 的安装程序完成对本样本画面的安装的用户*

⇒ 「7.2.1 安装至 GT Designer3 的样本画面的打开方法」

(2) 根据用户的环境，更改本样本画面的设置。

⇒ 「7.2.2 引用前的准备」

(3) 将(2)的更改了设置的本样本画面引用至用户的工程数据。

⇒ 「7.2.3 其他工程的引用」

*: 下述为对象用户。

- 执行了 GT Works3 产品 DVD 的 Disk2 中存储的 GTSample_C 文件夹中的 SETUP.EXE 的用户。

7.2.1 安装至 GT Designer3 的样本画面的打开方法

选择[工程]→[引用创建], 进行下述操作, 打开样本画面。

- (1) 将[对象]设置为样本工程。
- (2) [关键字]中输入「J5-G」, 点击[搜索]
- (3) 点击[确定]。
- (4) 请将打开的工程数据保存在用户的本地环境。



7.2.2 引用前的准备

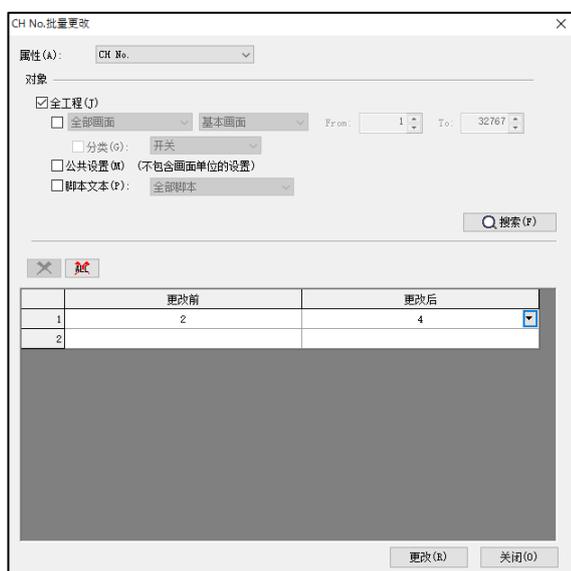
按照以下的步骤更改「7.2.1 安装至 GT Designer3 的样本画面的打开方法」打开的工程数据的设置。

■将本样本画面的[连接机器设置]由 CH2 更改至 CH4 的步骤

- (1) 选择[公共设置]→[连接机器设置]，勾选[使用 CH4]，将 CH4 设置为和 CH2 相同的内容。[GOT 机器通讯用端口号]因为 CH2 和 CH4 不可设置相同的数值，所以不需要更改。



- (2) 选择[搜索/替换]→[批量更改]→[CH No.]。勾选[对象]的[全工程]、点击[搜索]，更改前和更改后显示「2」、更改更改后为「4」、点击[更改]。此时画面中设置的软元件将从 CH2 被更改为 CH4 的设置。



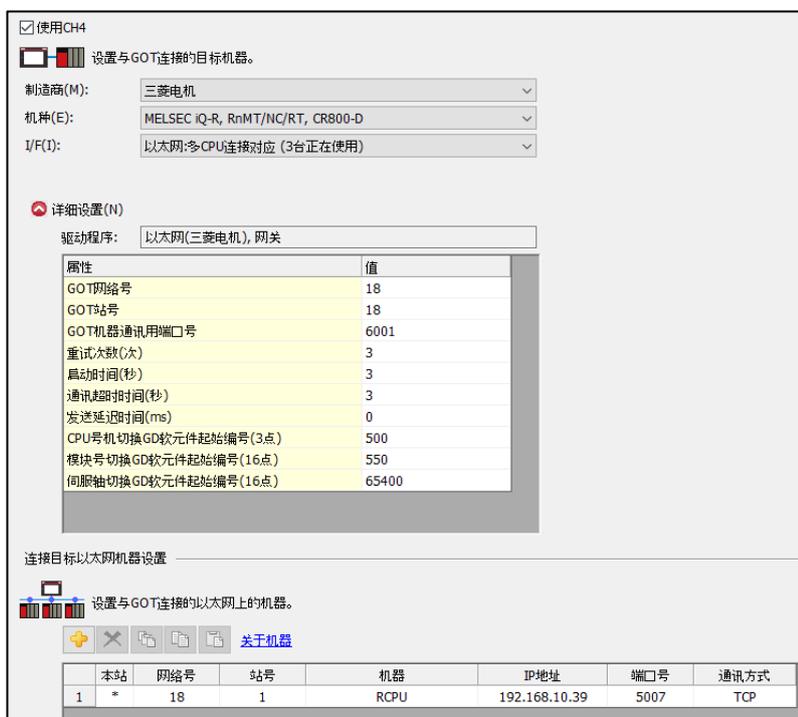
(3) 从[连接机器设置]的树状结构中打开站号切换设置，解除[切换对象 CH No.]的CH2 的勾选后，勾选 CH4。



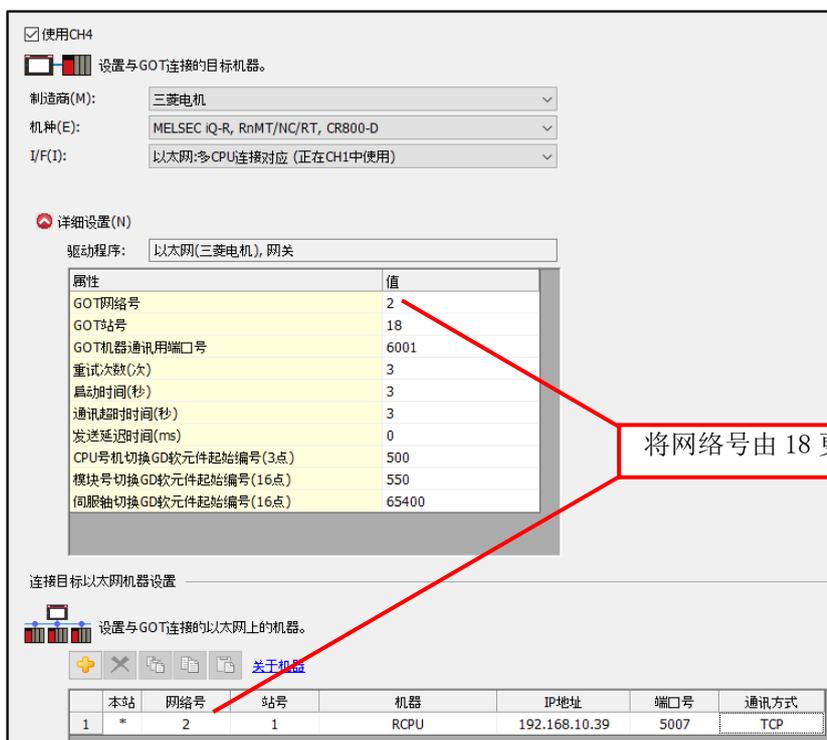
(4) 使用[工程]→[另存为]，另存为新的工程数据。

■更改用户的工程数据的步骤

- (1) 对用户的工程数据的连接机器 CH4 追加与「■将本样本画面的[连接机器设置]由 CH2 更改至 CH4 的步骤」的 (1) 设置的连接机器的相同设置。

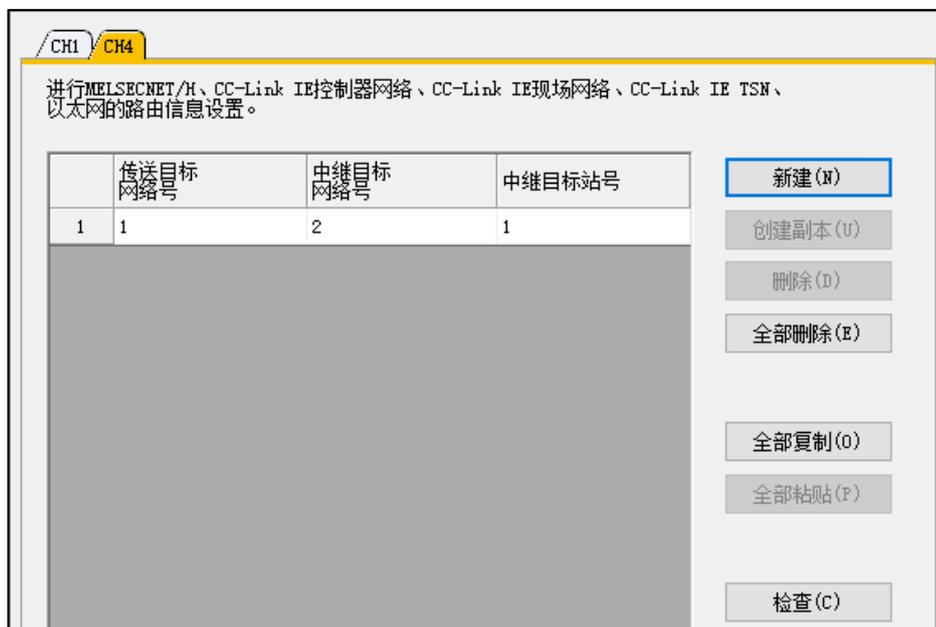


- (2) 请根据用户的系统构成更改设置。
例) 以太网的网络号为 2 时



(3) 从[连接机器设置]的树状结构中打开[路由信息]，设置 CH4 的路由信息。

例) 经由网络号 2 的以太网，连接存在伺服放大器的网络号 1 的 CC-Link IE TSN，因此设置中继 RCPU 的网络号为 2，站号为 1。

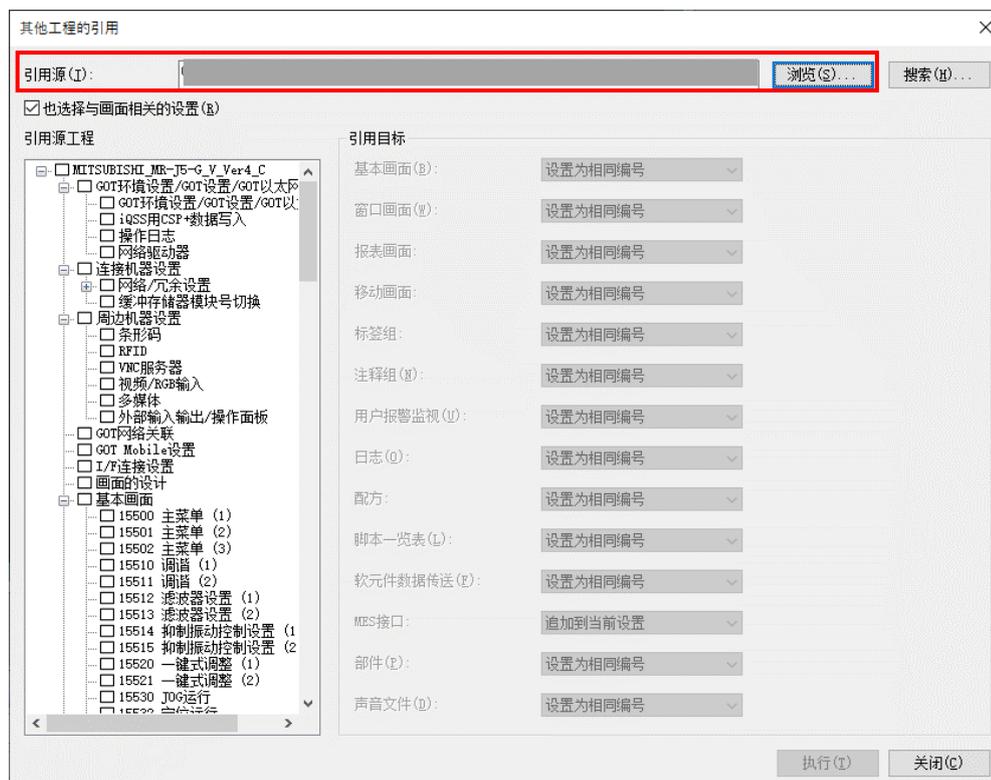


■ 完成全部步骤的设置后，实施「7.2.3 其他工程的引用」。

7.2.3 其他工程的引用

使用「7.2.2 引用前的准备」创建的用户工程数据和本样本画面的工程数据，按照下述步骤进行引用。

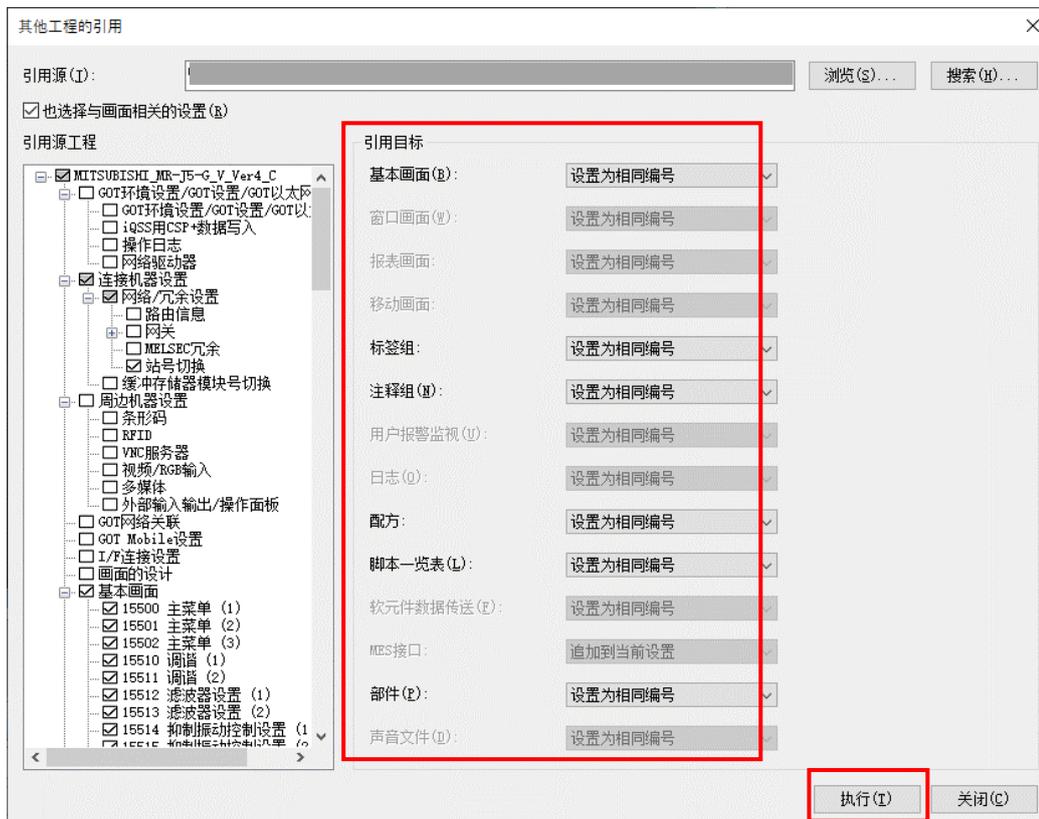
- (1) 使用 GT Designer3 (GOT2000) 打开用户的工程数据。
- (2) 选择[工程]→[其他工程的引用]。
- (3) 点击[浏览]、打开「7.2.2 引用前的准备」创建的本样本画面的工程数据。



(4) 勾选下述项目。

项目	
连接机器设置	勾选[站号切换]
基本画面	勾选全部
标签	勾选全部
注释	勾选全部
报警	勾选[系统报警监视]
	勾选[报警弹出显示]
配方	勾选全部
脚本	勾选全部
部件	勾选全部

(5) 本样本画面和用户的工程数据的基本画面等的引用目标的使用编号没有重复时，选择[设置为相同编号]，点击[执行]。
 重复时，请选择[起始编号指定]或[详细设置]，设置为不重复的编号。



(6) 实施「7.3 引用后的作业事项」。

7.3 引用后的作业事项

本样本画面需要在引用后根据用户的系统构成，实施设置的功能追加以及更改。关于引用后的作业事项，请参照以下项目。

- ⇒ 「7.3.1 标签(GT Designer3)的设置」
- ⇒ 「7.3.2 GOT 环境设置的设置」
- ⇒ 「7.3.3 脚本的设置」

7.3.1 标签(GT Designer3)的设置

请根据用户的工程数据中的各个设置的软元件的分配设置，更改标签(GT Designer3)的[分配(软元件)]。请在菜单的[公共设置]→[标签]→[打开]选择目标的标签。

■ 标签组号 100 Com_Label

标签名	数据格式	分配(软元件) 初始值 *1 *2	内容
u16_Com_CngBsDv	无符号 BIN16	GD65200	画面切换软元件 (基本画面)
s16_Com_StmInfRd	有符号 BIN16	GD65231	系统信息 读取软元件/ 系统信号 1-1
s16_Com_StmInfWt	有符号 BIN16	GD65241	系统信息 写入软元件/ 系统信号 2-1
u16_Com_RcpCmCntlDv	无符号 BIN16[0..2]	GD65290	配方公共设置 外部控制信息
u16_Com_RcpCmNtcDv	无符号 BIN16[0..2]	GD65293	配方公共设置 外部通知信息
s16_Com_CngLngDv	有符号 BIN16	GD65221	语言切换软元件
s16_Com_CngSytmlanDv	有符号 BIN16	GD65222	系统语言切换软元件
u16_Com_StmAlmNumOfOccStr	无符号 BIN16	GD65297	系统报警监视 发生次数存储

*1: 对于用户的工程数据中没有使用的功能，无需更改标签的[分配(软元件)]。

*2: 替换为用户的工程数据的软元件时，不需要将用户的工程数据的对象的设置更改至标签(GT Designer3)。

7.3.2 GOT 环境设置的设置

请对引用后的工程数据更改、追加以下的设置。

(1) [画面切换/窗口设置]

更改画面切换的设置时，请选择[公共设置]→[GOT 环境设置]→[画面切换/窗口]打开设置画面，设置以下项目。



■基本画面

请按照下表更改[基本画面]的画面切换软元件。

项目	设置
[画面切换软元件]	\$Com_Label:u16_Com_CngBsDv

(2) [语言切换]

本样本画面支持语言切换。

使用语言切换时，请选择[公共设置]→[GOT 环境设置]→[语言切换]打开设置画面，设置以下项目。

不使用语言切换时，无需设置。

关于语言切换，请参照「3.6 注释」。

使用语言切换 (U)

语言切换软元件(L): ...

语言切换软元件值超出范围(1~30以外)或注释列号不存在时的显示(C):
 不显示 显示 注释列号(O):

在编辑器中预览显示注释列号(P):

区域设置

设置与语言切换联动更改时各功能的日期格式。

	标准	注释列号	备注(区域名)	日期格式	小数点符号
1	*	1	CHN	年/月/日	. (句号)
2		2	JPN	年/月/日	. (句号)
3		3	USA	月/日/年	. (句号)

※语言切换软元件值超出范围或注释列号未在区域设置中设置时按标准的设置显示。

使用系统语言切换 (Y)

系统语言切换软元件(V): ...

项目	设置
[使用语言切换]	勾选
[语言切换软元件]	\$Com_Label:s16_Com_CngLngDv
语言切换软元件值超出范围(1~30 以外)或注释列号不存在时的显示	显示
	注释列号 1
[使用系统语言切换]	勾选
[系统语言切换软元件]	\$Com_Label:s16_Com_CngSytmlanDv

(3) [系统信息]

本画面配置了在发生 GOT 的系统报警时，能够复位系统报警的开关。

使用系统报警的复位功能时，请选择[公共设置]→[GOT 环境设置]→[系统信息]打开设置画面，设置以下项目。

不使用系统报警的复位开关时，无需设置。

关于系统报警的复位开关，请参照「6.2.63 系统报警(GOT) (B-32001)」。

使用系统信息 (U)

读取软元件(控制器→GOT)

首软元件(D): \$Com_Label:s16_Com_StmInfRd[0] ...

项目选择/排序设置... (使用软元件点数: 1 点)

项目	软元件
系统信号1-1	\$Com_Label:s16_Com_Stm...

写入软元件(GOT→控制器)

首软元件(E): \$Com_Label:s16_Com_StmInfWt[0] ...

项目选择/排序设置... (使用软元件点数: 1 点)

项目	软元件
系统信号2-1	\$Com_Label:s16_Com_St...

字符串输入时将对象ID输出到系统信息软元件(I)

清除光标时清除光标信息(C)

画面切换时，保持系统信息的当前显示中画面编号(O)

项目	设置
[使用系统信息]	勾选
[读取软元件(控制器→GOT)]的[首软元件]	\$Com_Label:s16_Com_StmInfRd[0]
[写入软元件(GOT→控制器)]的[首软元件]	\$Com_Label:s16_Com_StmInfWt[0]

7.3.3 脚本的设置

请参照下表的「需要更改的情况」列，根据引用后的工程数据的设置，更改脚本的内容。

需要更改的情况	更改位置		更改步骤
	类型	脚本号	
引用时，更改了基本画面编号	工程脚本	No. 15800	请参照「7.3.3.1 引用时，更改了基本画面编号」。
引用时，更改了配方号	工程脚本	No. 15801	请参照「7.3.3.2 引用时，更改了配方号」。

7.3.3.1 引用时，更改了基本画面编号

更改示例)

引用时，若更改了样本画面的基本画面编号「B-15500~32001」为「B-1000~17501」

⇒编辑工程脚本的「No. 15800」。

参照下图内的红框，将「15500」更改为「1000」、「32001」更改为「17501」。

```

1 //When the value of the screen switch device is a screen No. of the sample screen (15500-32001)
2 if ([15500 < [Com_Labelu16_CmgBsDv]] && [[Com_Labelu16_CmgBsDv] < 32001] && [bGB28401] == OFF)
3 {
4     [bGB28401] = ON; //Turns on the station no. switch flag.
5 }
6 else
7 {
8     //When the value of the screen switch device is other than a screen no. of the sample screen, switches the station no.
9     if ([[Com_Labelu16_CmgBsDv] < 15500] | [[Com_Labelu16_CmgBsDv] > 32001] && [bGB28401] == ON)
10    {
11        [Com_Labelu16_CmgStChgDv] = 0x00FE; //Changes the monitor target to the station no. set by the object.
12        [bGB28401] = OFF; //Station no. switch flag off
13        [bGB28400] = OFF; //Axis information initialization flag off
14    }
15 }
16
    
```

7.3.3.2 引用时，更改了配方号

更改示例)

引用时，若更改了样本画面的配方号「16000」为「500」

⇒编辑工程脚本的「No. 15801」。

参照下图内的红框，将「16000」更改为「500」。

```

1 //Script turns off the trigger after executing the recipe
2
3 //Recipe common When the reading notification signal is on
4 if([Com_Labelu16_CmgRcpCmNtcDv[0]b1] == ON
5     && [[Com_Labelu16_CmgRcpCmNtcDv[1]] == 16000]
6 {
7     [bGB10001] = OFF; //Resets the read trigger device.
8 }
9
10 //Recipe common When the writing notification signal is on
11 if([Com_Labelu16_CmgRcpCmNtcDv[0]b0] == ON
12     && [[Com_Labelu16_CmgRcpCmNtcDv[1]] == 16000]
13 {
14     [bGB10000] = OFF; //Resets the write trigger device.
15 }
16
17 if( ([Com_Labelu16_CmgRcpCmNtcDv[0]b0] == OFF)
18     && [bGB10000] == OFF)
19 {
20     [bGB28405] = OFF; //Turns off the writing recipe flag.
21 }
    
```

8. 用户自定义

8.1 关于手册显示画面中使用的文件数据

手册显示画面通过文件显示功能显示PDF文件。关于文件显示功能的详细内容,请参照「GT Designer3 (GOT2000) 画面设计手册」。

本样本画面使用从GT Document Update Tool获取的文件数据(扩展名.pdf)和二进制文件(扩展名.BIN),显示伺服放大器发生的报警编号对应的手册的页面。

此外,根据所选的GOT显示语言,切换显示文件的语言。

8.1.1 文件数据的存储目标

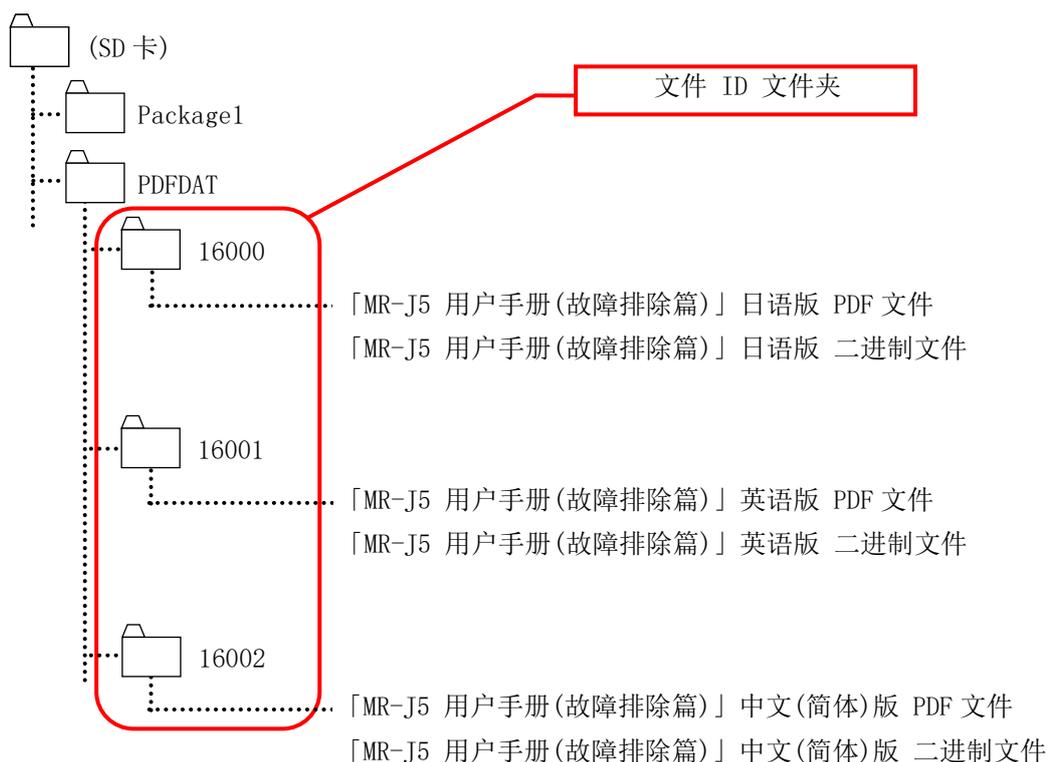
请按语言,在SD卡内的PDFDAT文件夹下的文件ID文件夹存储从GT Document Update Tool下载的文件数据(扩展名.pdf)和二进制文件(扩展名.BIN)。

以下情况无法显示伺服放大器发生的报警编号对应的手册的页面。

- 存储了从GT Document Update Tool以外获取的PDF文件
- 存储了多个扩展名为.BIN的文件 *1
- 未存储从GT Document Update Tool获取的二进制文件(扩展名.BIN) *1

此外,可以任意设置二进制文件(扩展名.BIN)的文件名。文件名请设置为半角英数字。文件名的最大字符数为62个字符(包括扩展名部分)。

■SD 卡的文件夹构成



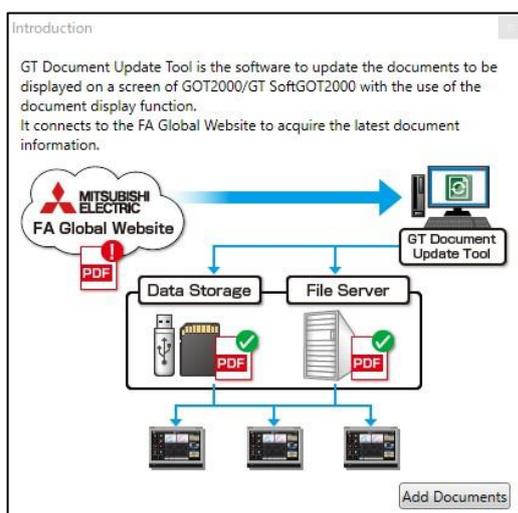
*1: 显示文件数据的第 1 页。

8.1.2 GT Document Update Tool 的使用方法

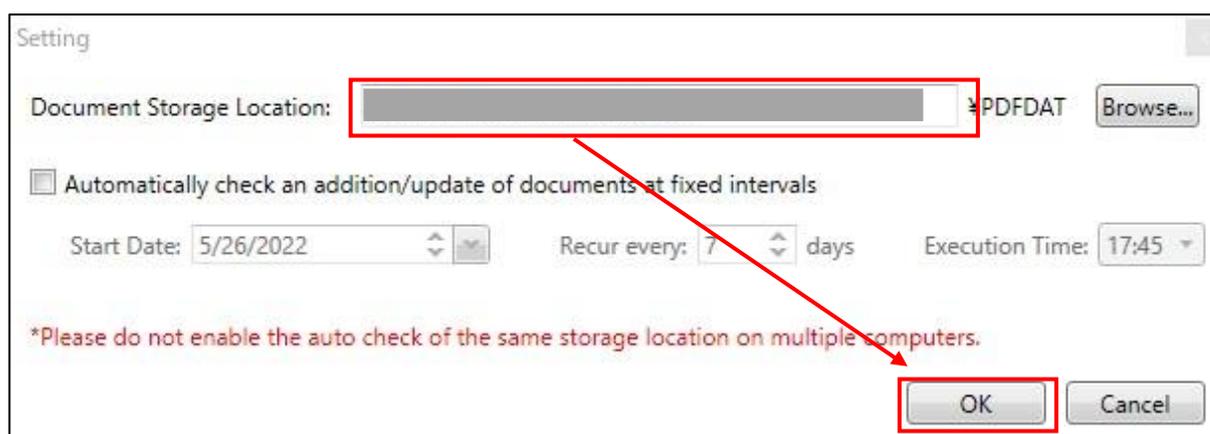
GT Document Update Tool是下载GOT的文件显示功能的显示文件的工具。关于详细内容，请参照「Help For GT Document Update Tool」。

■使用GT Document Update Tool下载文件数据(扩展名.pdf)和二进制文件(扩展名.BIN)的步骤

- (1) 显示[Introduction]对话框后，选择[Add Documents]。
若未显示[Introduction]对话框，跳过此步，执行(2)。



- (2) 初次启动显示[Setting]对话框。设置文件的存储目标后，选择[OK]。
请根据需要，设置[Automatically check an addition/update of documents at fixed intervals]。
若未显示[Setting]对话框，跳过此步，执行(3)。

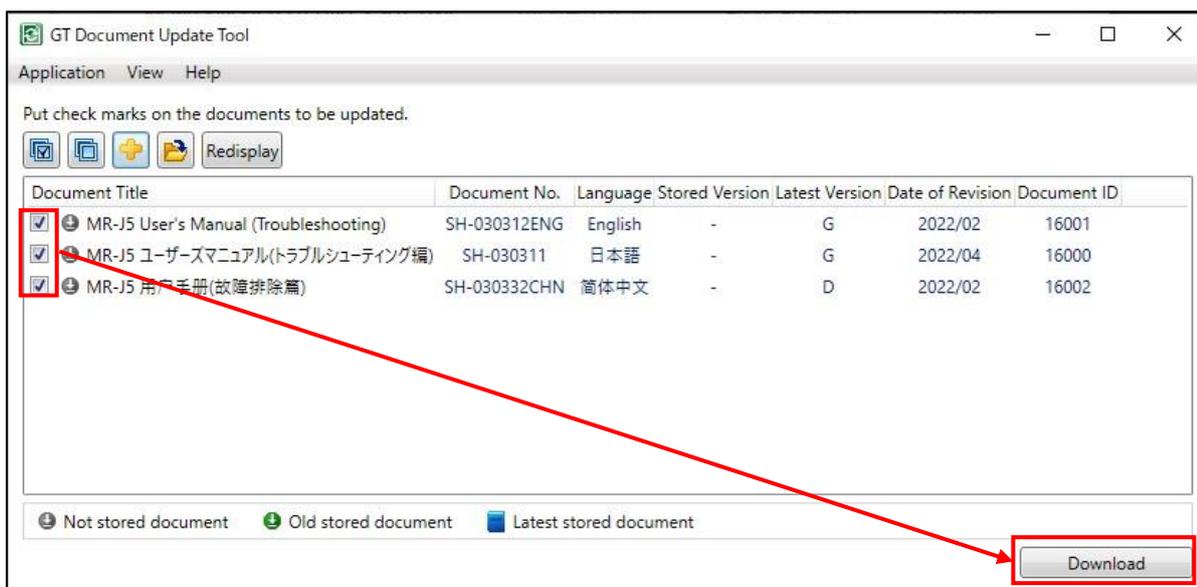


- (3) 初次启动显示[Add Documents]对话框。勾选下载文件，并指定 Document ID 后，选择 [Create a folder with each document ID]。
若未显示[Add Documents]对话框，跳过此步，执行(4)。



Document Title	Document No.	Language	Document ID
MR-J5 User's Manual (Troubleshooting)	SH-030312ENG	English	16001
MR-J5 ユーザーズマニュアル (トラブルシューティング編)	SH-030311	日本語	16000
MR-J5 用户手册 (故障排除篇)	SH-030332CHN	简体中文	16002

- (4) 勾选要下载的文件后，选择[Download]。
若文件未显示，请选择[Add Documents]图标，在[Add Documents]对话框选择文件。关于应选择的文件，请参照步骤(3)。

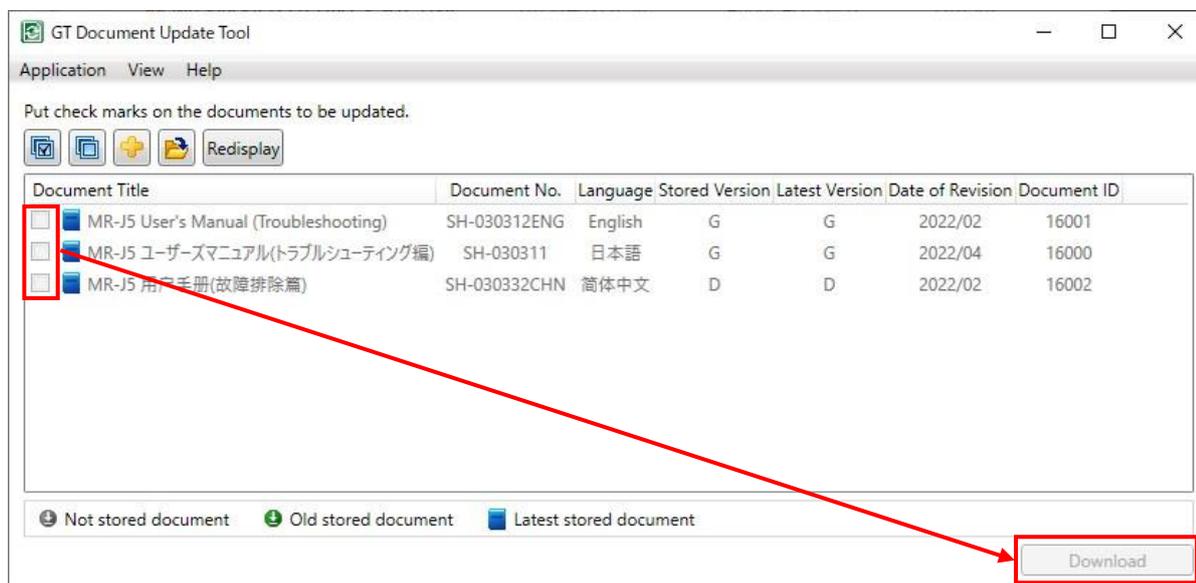


- (5) 下载结束后，确认文件数据(扩展名.pdf)和二进制文件(扩展名.BIN) 已存储在指定的文件夹内。

8.1.3 更新文件数据时

请按照以下步骤，更新本样本画面的文件数据。

- (1) 在 GT Document Update Tool 勾选更新的文件后，执行下载。

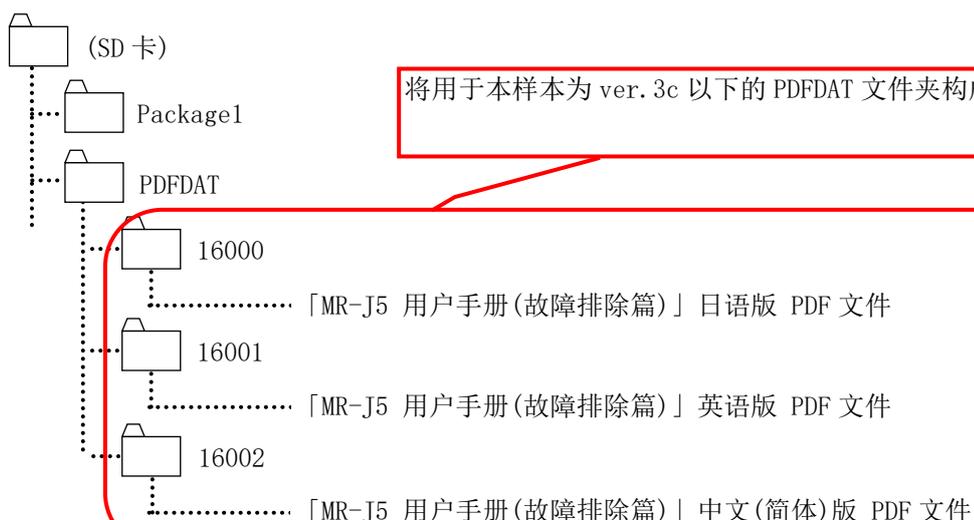


- (2) 将 SD 卡内的 PDFDAT 文件夹下的现有文件替换为下载的文件数据 (扩展名. pdf) 和二进制文件 (扩展名. BIN)。关于 SD 卡内的文件夹构成，请参照「8.1.1 文件数据的存储目标」。

8.2 想要使用本样本为 ver. 3c 以下的手册显示画面时

在本样本为 ver. 4 以上的手册显示画面中，无法使用书签功能。将 SD 卡的文件夹构成按下述更改时，则可使用本样本为 ver. 3c 以下的手册显示画面，但报警显示画面的手册显示开关不会动作。样本 ver. 标示于工程数据的文件名中。

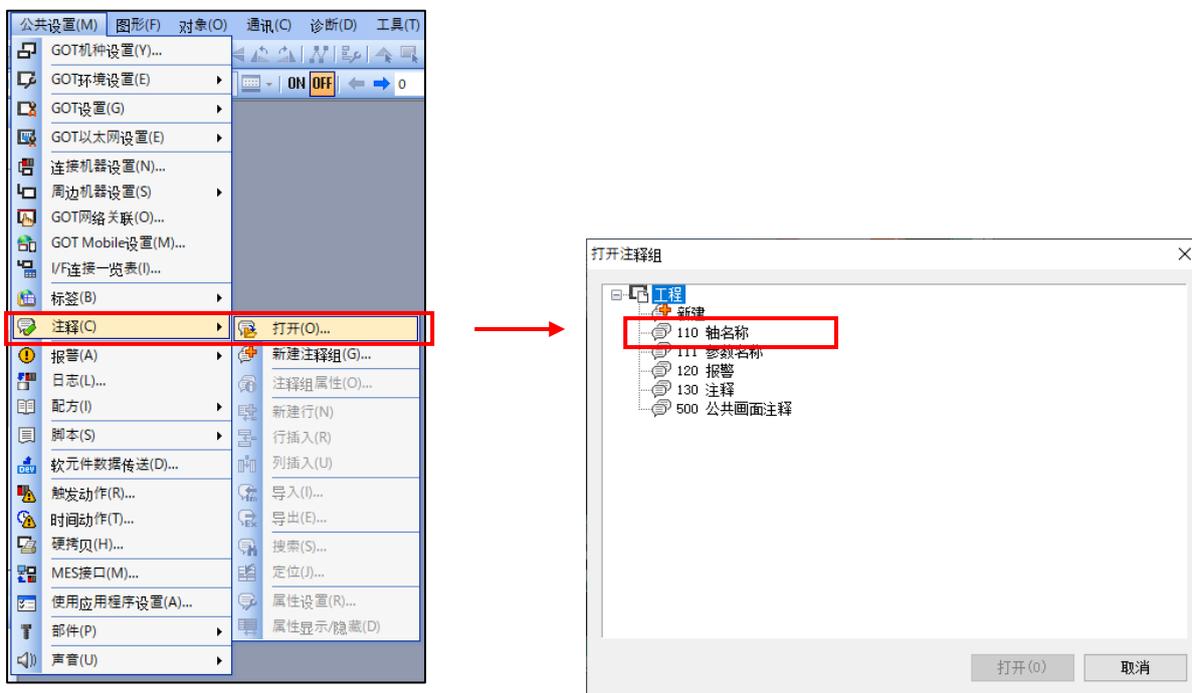
■SD 卡的文件夹构成



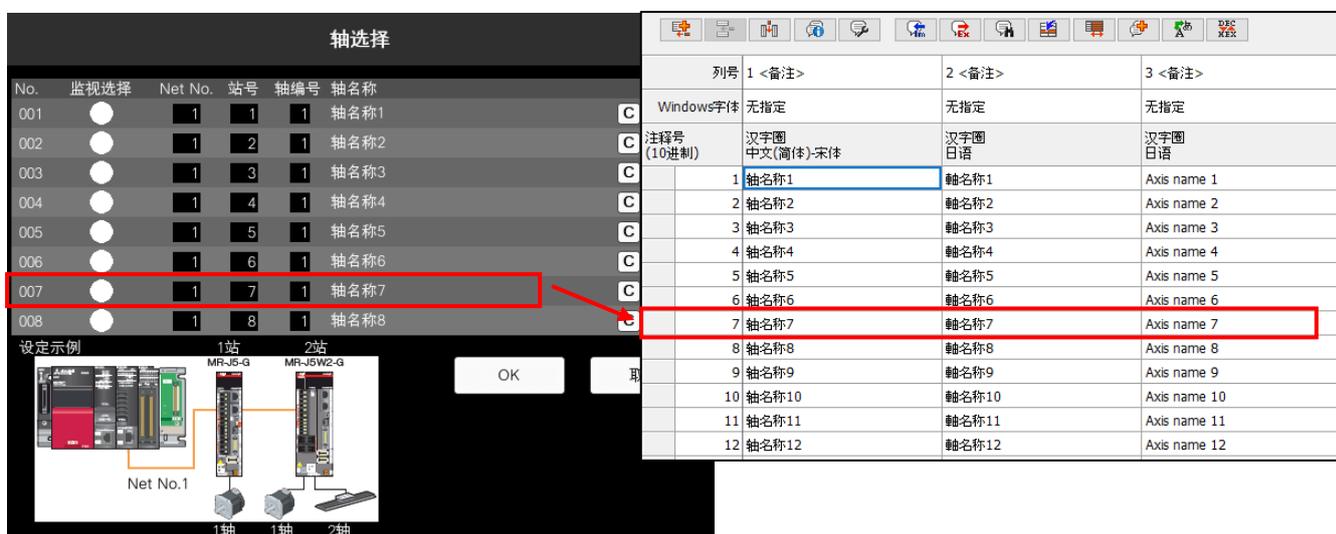
8.3 更改轴名称时

本样本画面可以对每个选择的轴标注轴名称。以下说明轴名称的更改步骤。

(1) 从[注释]→[打开]打开「注释组号 110 轴名称」。



(2) 编辑和想要更改的轴选择画面(B-16000)的 No. 相同号码的注释。
例) 编辑轴名称 7 时



■注意

从 GT Designer3 导出注释进行编辑时，请以 Unicode 文本文件格式进行导出。
登录的注释有可能无法正常输出。

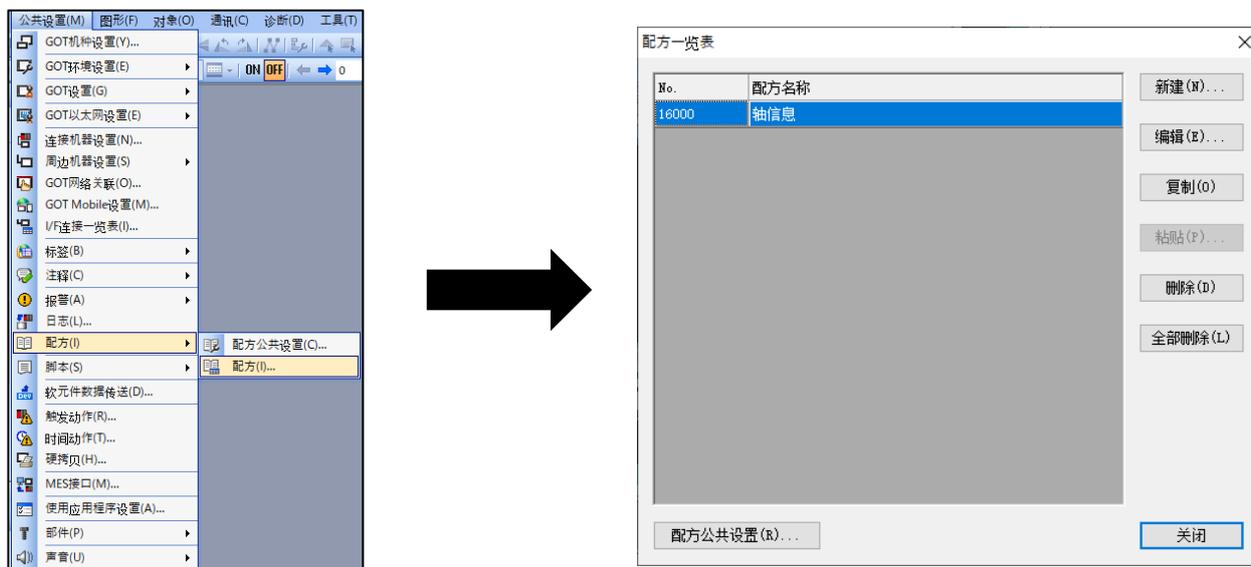
8.4 编辑 GOT 监视的伺服放大器的网络号、站号、轴编号时

请更改下述设置。

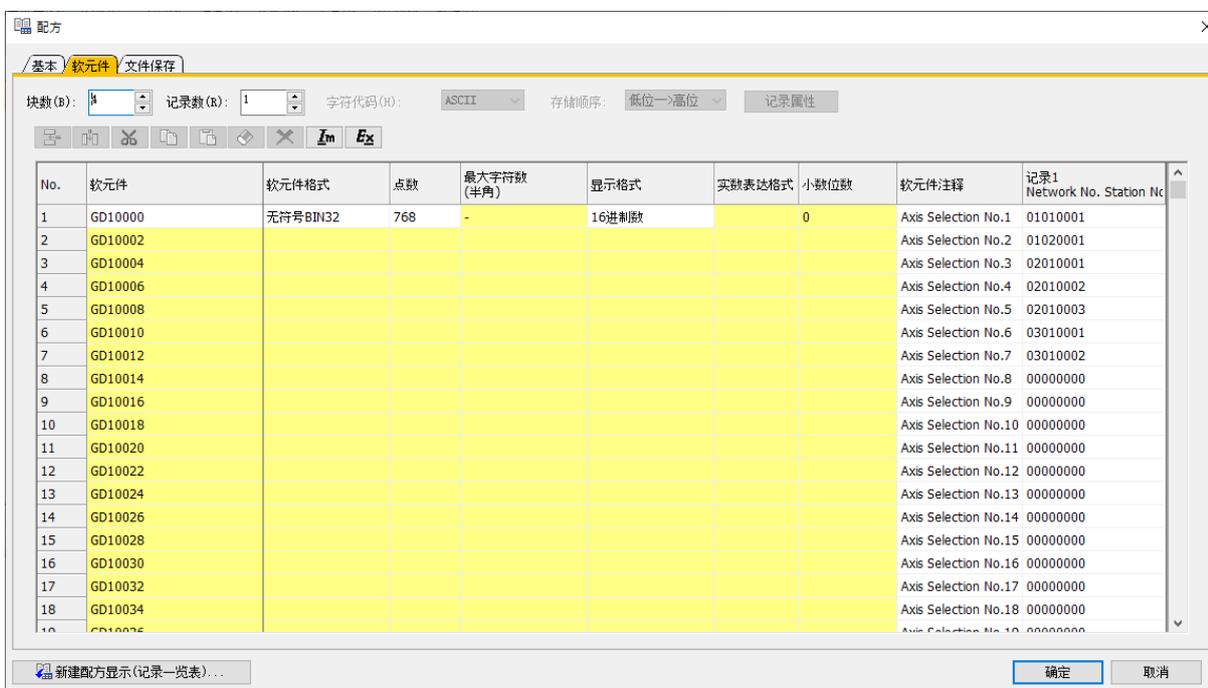
- ■ 使用 GT Designer3 编辑时
- ■ 使用从 GT Designer3 导出的 TXT 编辑时
- ■ 更改显示样本画面时的初始值时

■ 使用 GT Designer3 编辑时

(1) 在[配方]→[配方]中打开「配方 No. 16000 轴信息」。



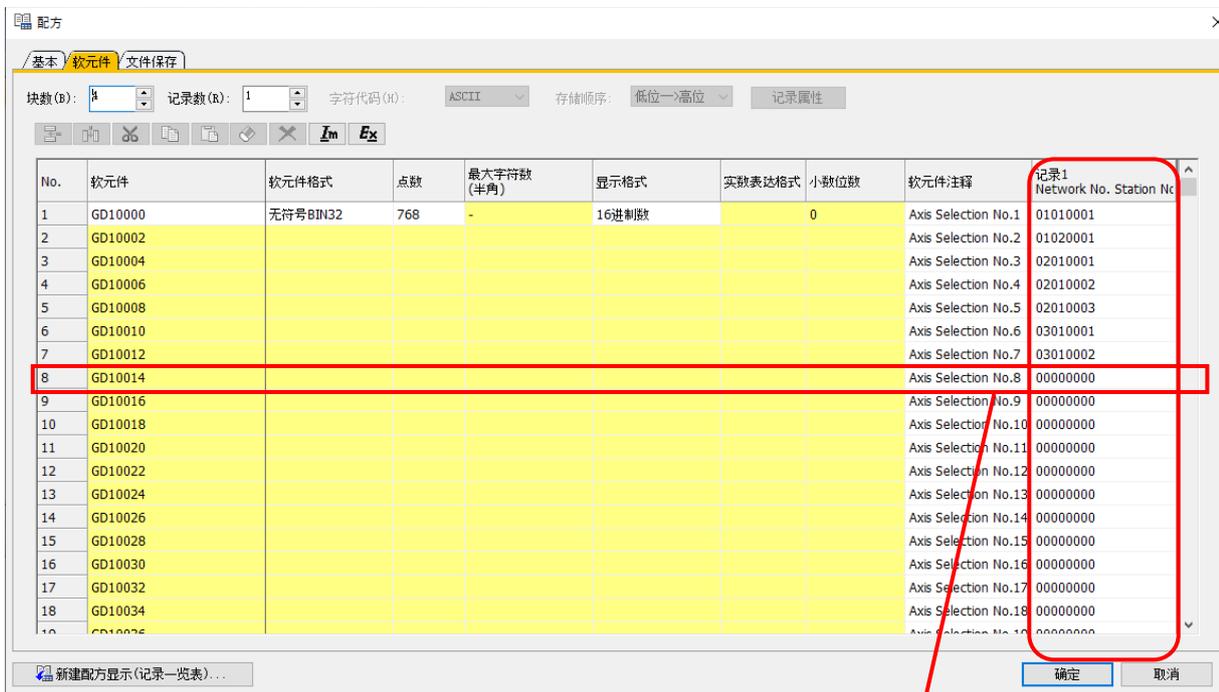
(2) 打开[软元件]页。



(3) 编辑记录 1。

编辑记录 1 为 16 进制。高位 4 位是站号切换软元件中存储的网络号和站号。低位 4 位是轴编号。

例) No. 1 的设置的高位 4 位 0101 是网络号和站号。低位 4 位 0001 是轴编号。



设置示例) 将轴选择 No. 8 的网络号 0、站号 0、轴编号 0 更改为网络号 2、站号 31、轴编号 3 时

(1) 下述为存储至站号切换软元件的值的关系到。

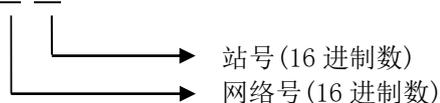
请设置为 16 进制。

- 高位 8 位：网络号
- 低位 8 位：站号

■ CC-Link IE TSN

例 1) 网络号 2、站号 31 时 (10 进制数)

02 1F

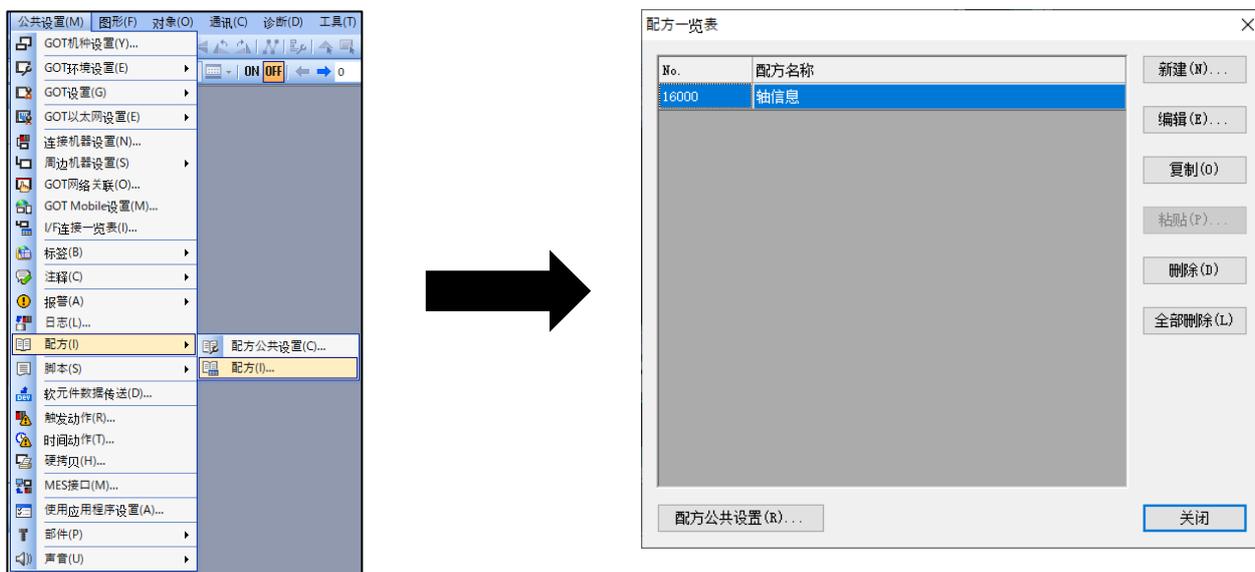


(2) 设置轴编号为 0003。(16 进制数)

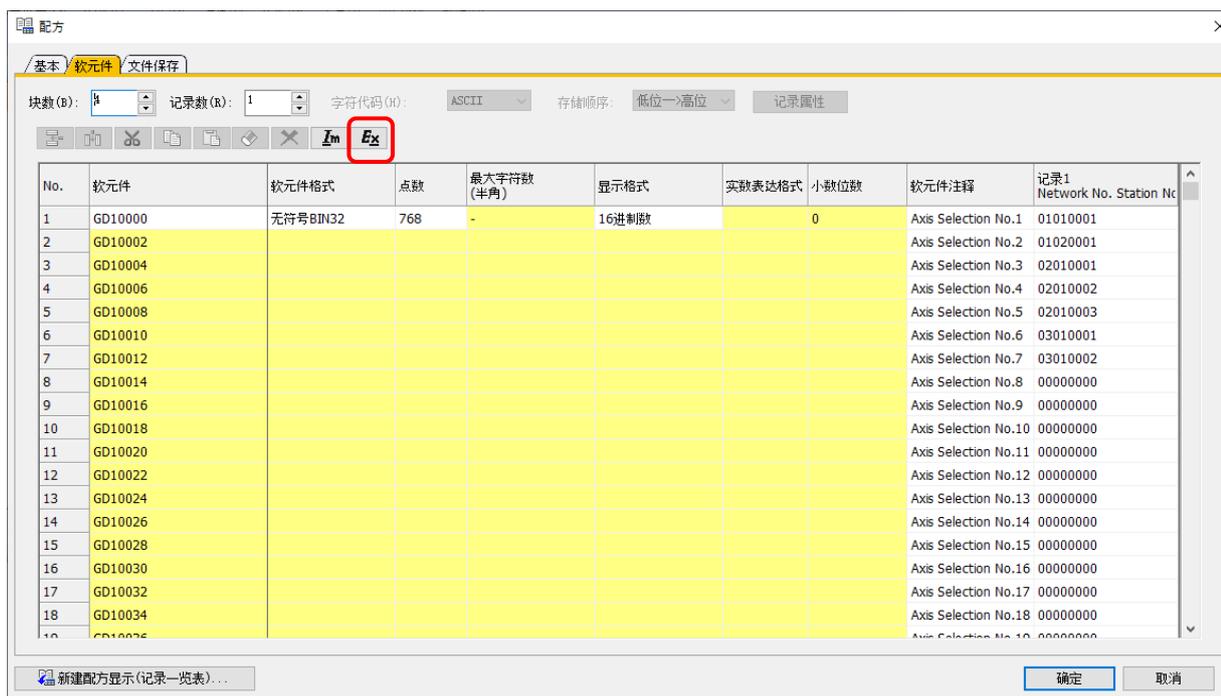
(3) 结合(1)和(2)，记录 1 应设置 021F0003。

■使用从 GT Designer3 导出的 TXT 编辑时

(1) 在[配方]→[配方]中打开「配方 No. 16000 轴信息」。



(2) 打开[软元件]页，执行导出。



(3) 打开导出的 TXT 文件，进行编辑。

编辑值的设置为 16 进制。高位 4 位是站号切换软元件中存储的网络号和站号。低位 4 位是轴编号。

例) No. 1 的设置的高位 4 位 0101 是网络号和站号。低位 4 位 0001 是轴编号。

配方(附带记录属性)							
块数	4	记录数	1	字符代码	ASCII	存储顺序	低位-->高位
软元件	软元件格式	点数	显示格式	实数表达式	小数位数	注释	记录值
							1
							Network No. Station No. Axis No.
GD10000	无符号BIN	768	16进制数		0	Axis Selection No.1	1010001
						Axis Selection No.2	1020001
						Axis Selection No.3	2010001
						Axis Selection No.4	2010002
						Axis Selection No.5	2010003
						Axis Selection No.6	3010001
						Axis Selection No.7	3010002
						Axis Selection No.8	0
						Axis Selection No.9	0
						Axis Selection No.10	0
						Axis Selection No.11	0
						Axis Selection No.12	0
						Axis Selection No.13	0
						Axis Selection No.14	0
						Axis Selection No.15	0
						Axis Selection No.16	0
						Axis Selection No.17	0
						Axis Selection No.18	0

设置示例) 将轴选择 No. 8 的网络号 0、站号 0、轴编号 0 更改为网络号 2、站号 31、轴编号 3 时

(1) 下述为存储至站号切换软元件的值的的关系。

请设置为 16 进制。

- 高位 8 位：网络号
- 低位 8 位：站号

■ CC-Link IE TSN

例 1) 网络号 2、站号 31 时(10 进制数)

02 1F



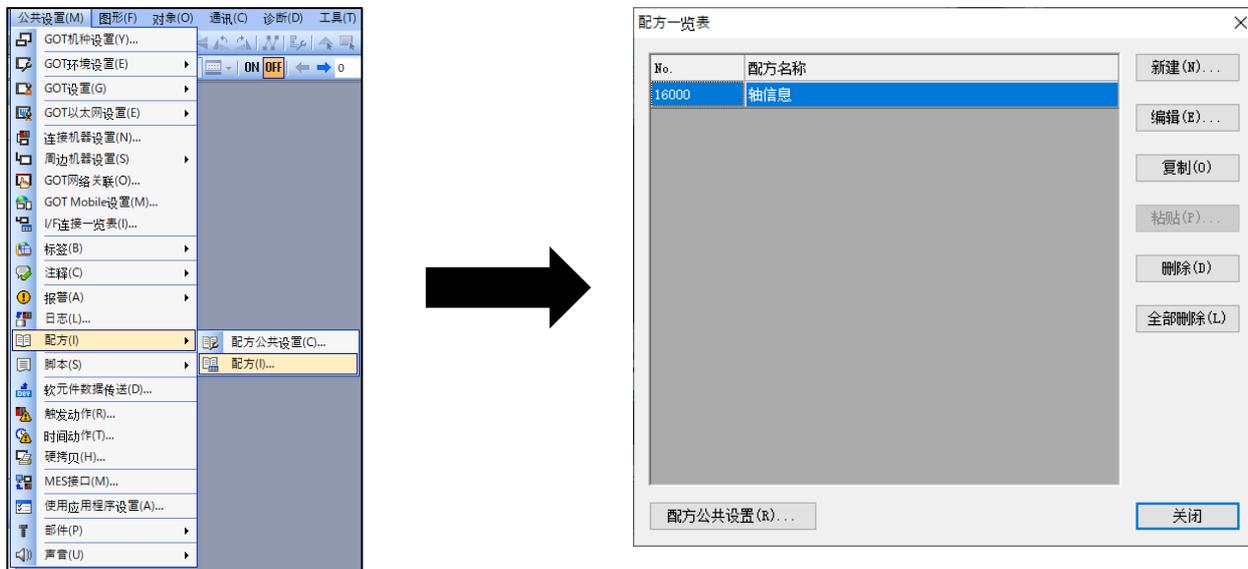
(2) 设置轴编号为 0003。(16 进制数)

(3) 结合(1)和(2)，记录 1 应设置 021F0003。

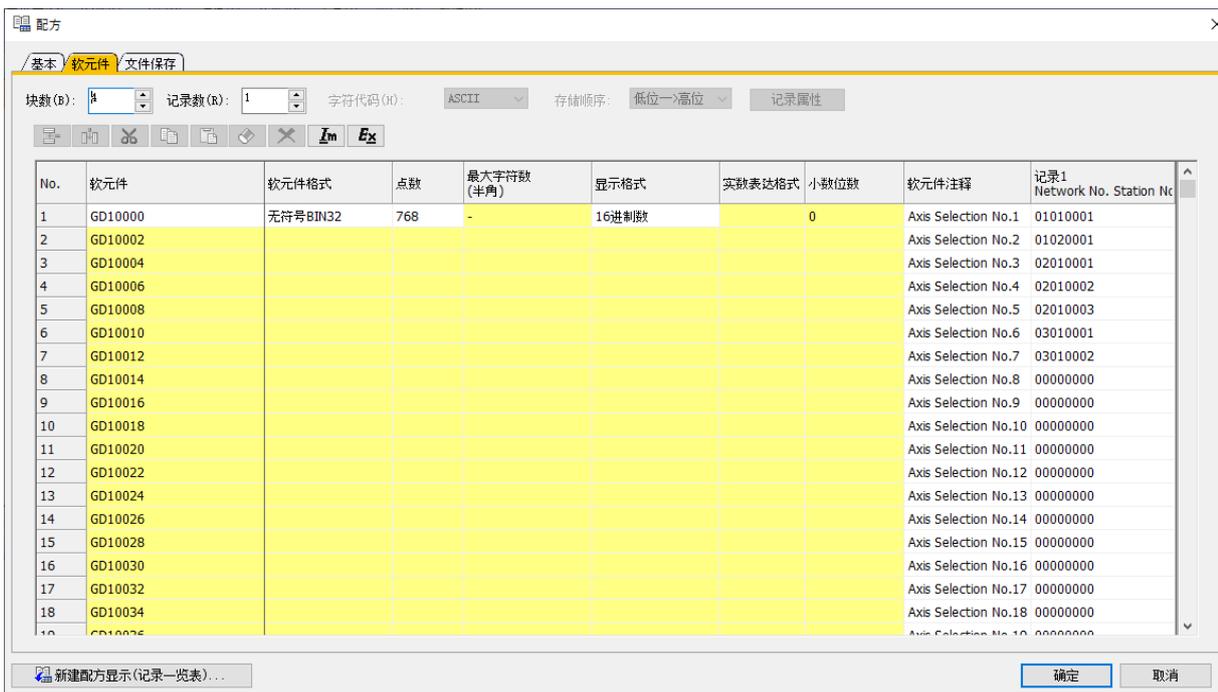
(4) 将编辑的 TXT 文件导入至 GT Designer3。

■更改显示样本画面时的初始值时

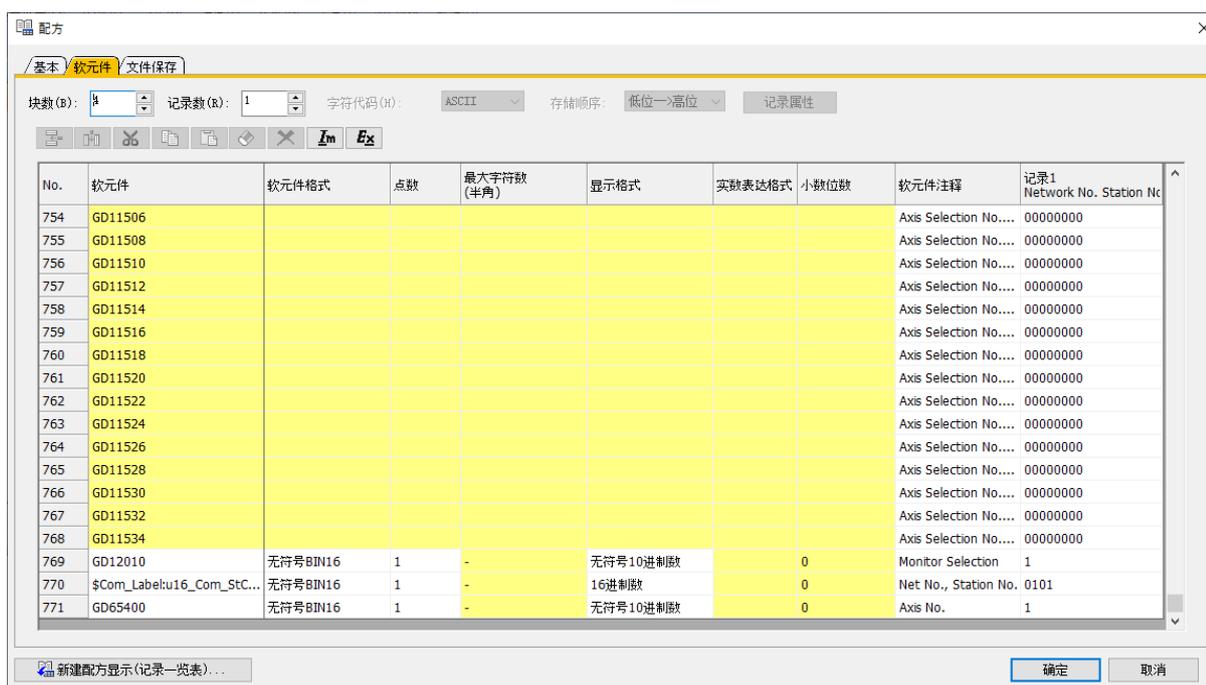
(1) 在[配方]→[配方]中打开「配方 No. 16000 轴信息」。



(2) 打开[软元件]页。



(3) 编辑记录 1 的 No. 769~771。



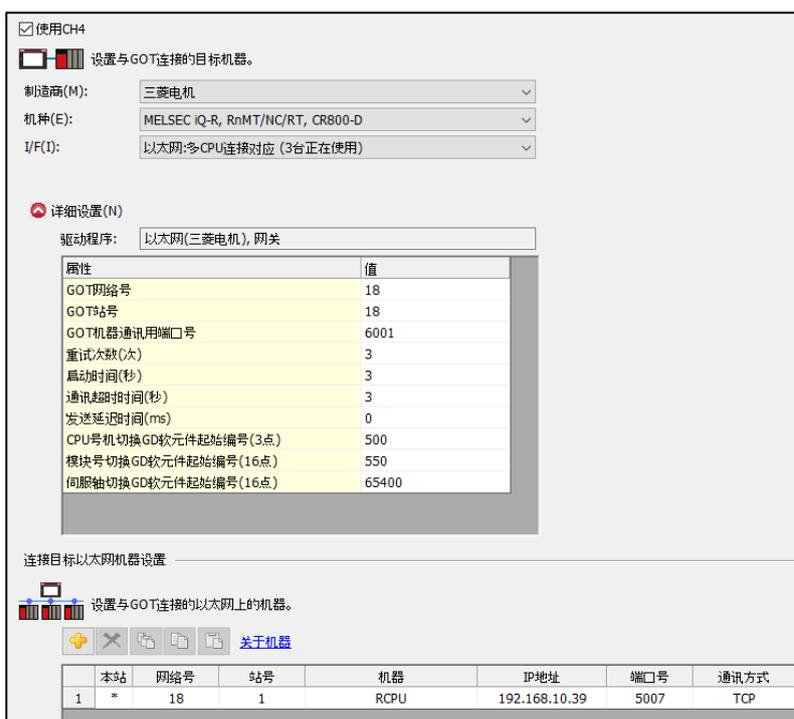
设置项目	设置
Monitor selection	设置显示本样本画面时设置的轴选择的 No.。 请选择存储了与网络号、站号、轴编号中设置的值相同的值的 No.。 例) 本样本画面的默认设置值的 01010001 相对应的是记录 1 的 No. 1, 因此设置 1
Net.No. Station No.	设置显示本样本画面时设置的网络号、站号。 设置值为 16 进制。设置与监视选择中设置的值相同的值的记录 1 的网络号、站号。
Axis No.	设置显示本样本画面时设置的轴编号。设置与监视选择中设置的值相同的值的记录 1 的轴编号。

8.5 在连接机器设置更改伺服放大器的通道时

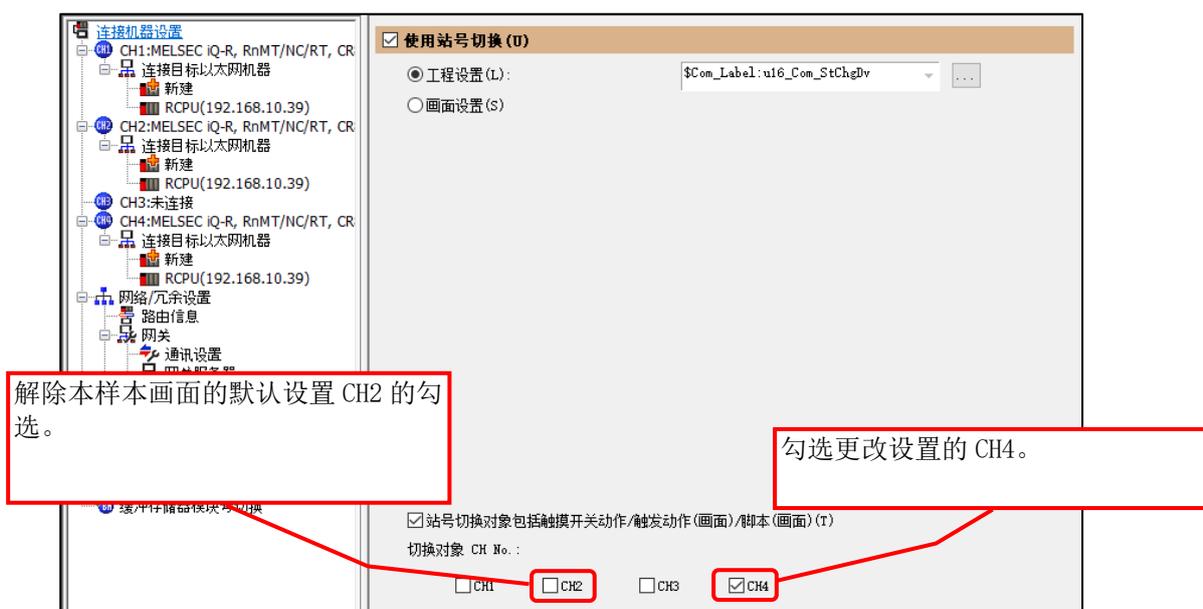
本样本画面中，GOT 的通道号 2 连接伺服放大器，通过切换通道号 2 的监视目标的站号等实施对伺服放大器的监视。更改为通道号 2 之外时，请参照以下步骤。

■更改至通道号 4 时的设置示例

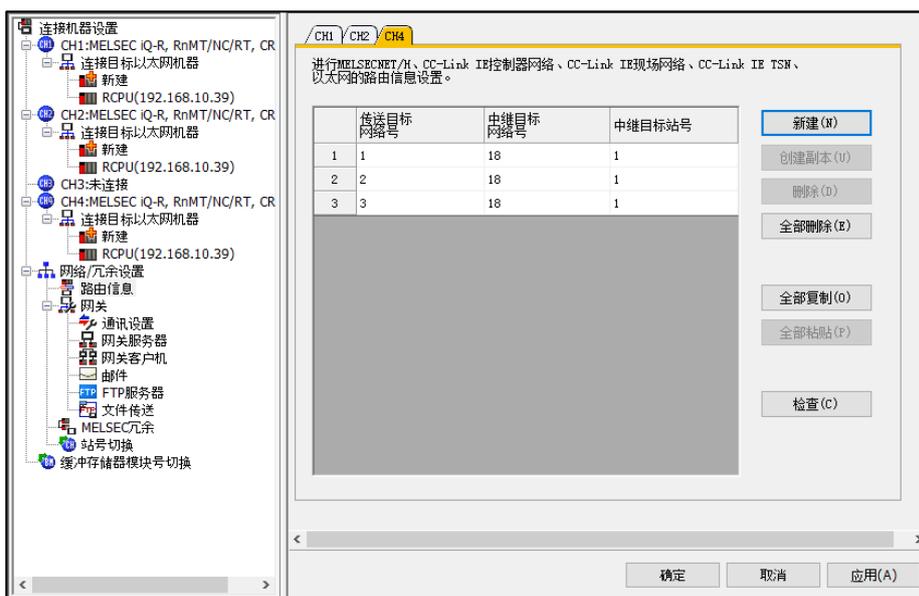
- (1) 在[连接机器设置]树状结构中选择 CH4，添加连接机器的设置。
设置内容请参照「3.2 连接机器设置」。
[GOT 机器通讯用端口号]的设置不可与其他通道重复。



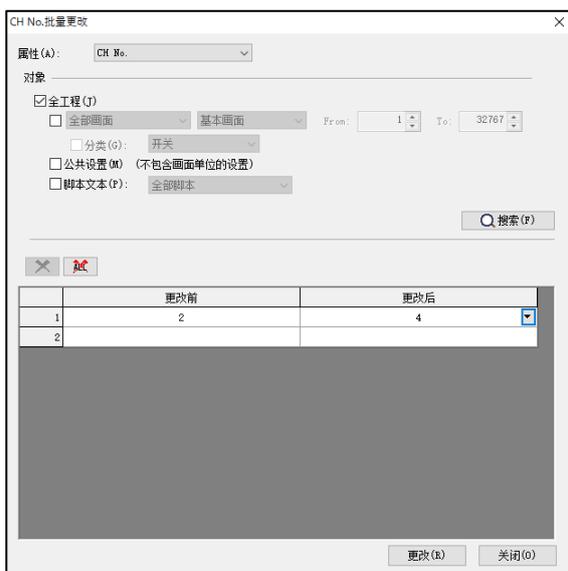
- (2) 在[连接机器设置]树状结构中选择[站号切换]，将[切换对象 CH No.]更改为 CH4。



- (3) 在[连接机器设置]树状结构中打开[路由信息]，设置本样本画面的路由信息的 CH2 的设置内容至 CH4。CH4 的设置结束后，删除 CH2 的路由信息。



- (4) 选择[搜索/替换]→[批量更改]→[CH No.]。勾选[对象]的[全工程]、点击[搜索]，更改前和更改后显示「2」、更改更改后为「4」、点击[更改]。由此画面中设置的软元件从 CH2 被更改为 CH4。



8.6 更改读取/写入数据到点设置一览表中的超时时间

本样本画面的 B-15550 点设置一览表画面对应监视对点设置一览表执行数据读取/写入时的超时时间的功能。在触摸点设置一览表的数据读取/写入开关后，即使经过一定的时间仍未完成处理，则结束读取/写入。

可通过 GT Designer3 更改脚本部件符号的设置值，任意更改到超时为止的时间。设置单位为秒。请用户根据环境设置。

以下为超时时间的默认的设置值和可设置的范围。

■B-15550 点设置一览表画面：30 秒(可设置的范围：10~999)
如果对脚本部件符号设置了可设置范围为外的值，则以默认值作为超时时间。

以下为更改超时时间的步骤。

■更改 B-15550 点设置一览表画面的超时时间时

(1) 打开在 B-15550 点设置一览表画面左上方的脚本部件。



(2) 打开[脚本部件符号]页，将[EDIT_TIME_OUT]的符号设置更改成任意的值。设置值的单位为秒。



8.7 更改写入数据到点设置一览表的处理等待时间

本样本画面的 B-15550 点设置一览表画面可任意更改写入数据到点设置一览表的处理等待时间。如果未能正确对点设置一览表执行数据写入，则通过增加处理等待时间，有可能得以解决问题。*1

可通过 GT Designer3 更改脚本部件符号的设置值，任意更改处理等待时间。请用户根据环境设置。

*1 如果增加处理等待时间，则写入数据到点设置一览表的所需时间也会增加。根据需要，请更改从点设置一览表开始处理起到超时为止的时间。更改超时时间时，请参照「8.6 更改读取/写入数据到点设置一览表的超时时间」。

以下为处理等待时间的默认的设置值和可设置的范围。

■B-15550 点设置一览表：5(×100ms)(可设置的范围：1~20) *2

如果对脚本部件符号设置了可设置范围外的值，则以默认值作为处理等待时间。

*2 为默认的设置值时，处理等待时间约为 0.5 秒(5×100ms)。

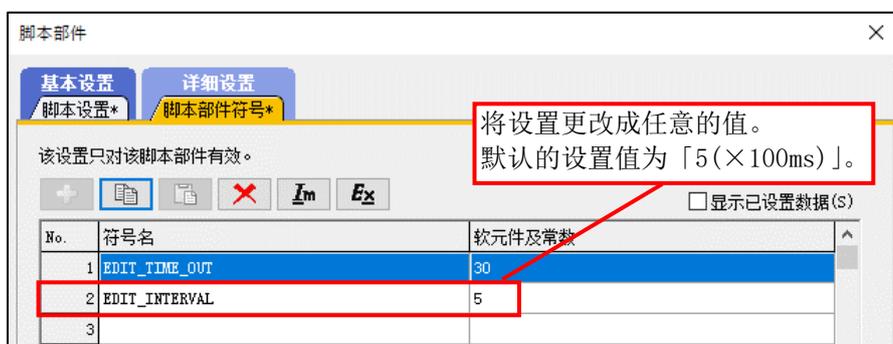
以下为更改处理等待时间的步骤。

■更改 B-15550 点设置一览表画面的等待时间时

(1) 打开在 B-15550 点设置一览表画面左上方的脚本部件。

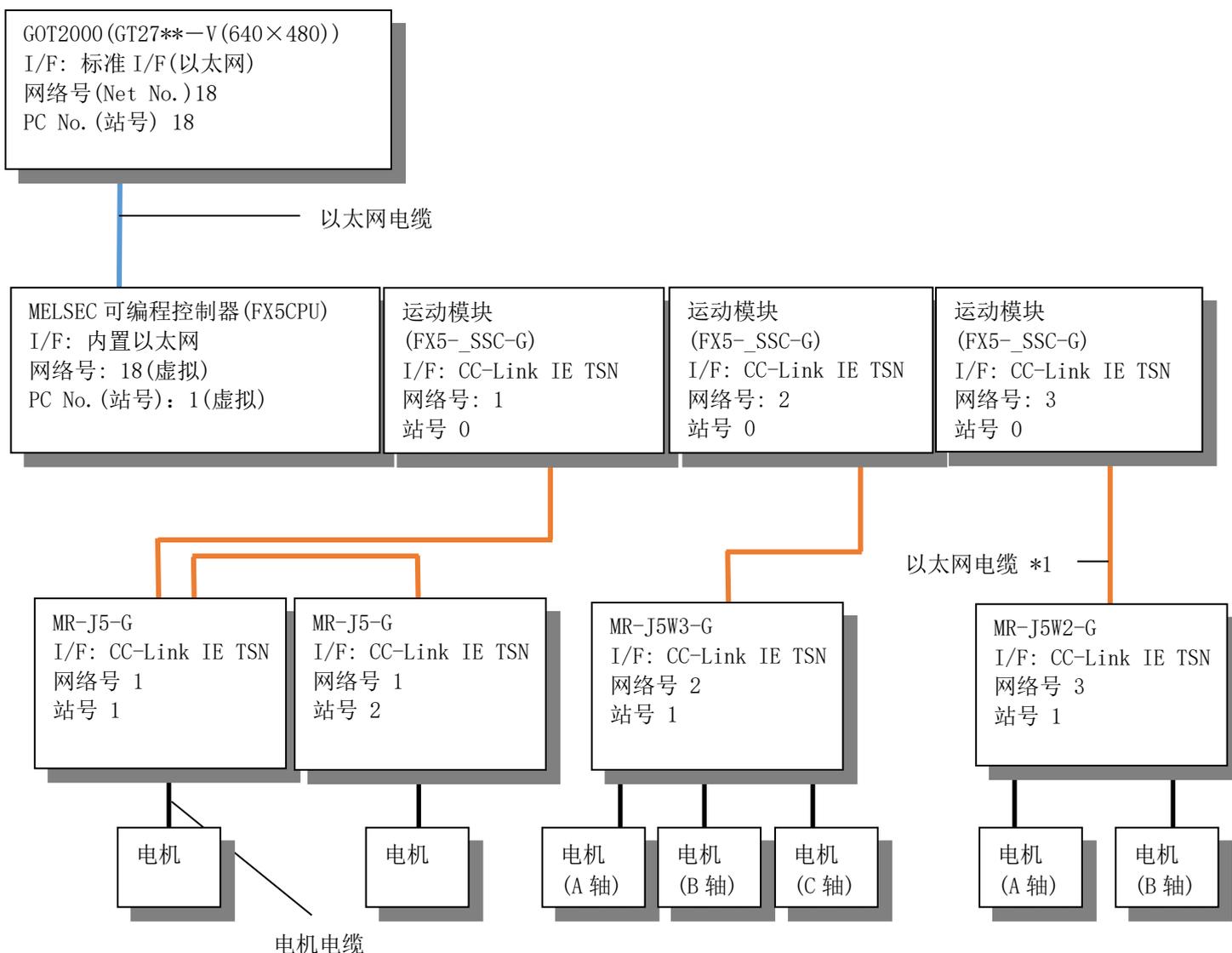


(2) 打开[脚本部件符号]页，将[EDIT_INTERVAL]的符号设置成任意的值。



8.8 经由 MELSEC iQ-F 系列可编程控制器连接时的设置

■ 系统构成



8.8.1 GOT 的连接机器设置

(1) 连接机器设置

■各通道的设置

CH	项目	设置值	备注
CH1	制造商	三菱电机	用于伺服放大器通讯。
	机种	MELSEC iQ-F	
	I/F	以太网：多 CPU 连接对应	
CH2		(未使用)	使用之前，应将 CH2 的设置更改至 CH1。
CH3		(未使用)	-
CH4		(未使用)	-

■CH1 详细设置

项目	设置值	备注
GOT 网络号	18	-
GOT 站号	18 (默认值)	-
GOT 机器通讯用端口号	5001 (默认值)	-
重试次数(次)	3 (默认值)	-
启动时间(秒)	3 (默认值)	-
通讯超时时间(秒)	3 (默认值)	-
发送延迟时间(ms)	0 (默认值)	-
CPU 号机切换 GD 软元件起始编号(3 点)	500 (默认值)	-
模块号切换 GD 软元件起始编号(16 点)	550 (默认值)	-
伺服轴切换 GD 软元件起始编号(16 点)	65400	-

■CH1 连接目标以太网机器设置

	本站	网络号	站号	机器	IP 地址	端口号	通讯方式
1	*	18	1	FX5CPU	192.168.10.250	5562	TCP

■路由信息的设置

	传送目标网络号	中继目标网络号	中继目标站号
CH1	1	18	1
	2	18	1
	3	18	1
CH2		(未使用)	
CH3		(未使用)	
CH4		(未使用)	

■站号切换的设置

项目	
使用站号切换	勾选
工程设置	\$Com_Label:u16_Com_StChgDv
站号切换对象包括触摸开关动作/触发动作(画面)/脚本(画面)	勾选
切换对象 CH No.	CH1

(2) GOT 以太网设置

■ GOT IP 地址设置

端口	项目	设置值	备注
标准端口	更新 GOT 以太网标准端口设置	勾选 (默认值)	-
	GOT IP 地址	192.168.10.18	-
	子网掩码	255.255.255.0 (默认值)	-
扩展端口	(未使用)		-
无线局域网	(未使用)		-

■ GOT 以太网公共设置

项目	设置值	备注
默认网关	0.0.0.0 (默认值)	-
周边 S/W 通讯用端口号	5015 (默认值)	-
透明传送用端口号	5014 (默认值)	-

8.8.2 可编程控制器侧的设置 (GX Works3)

以下为样本画面的默认设置。

实际使用时，请根据用户的系统构成更改设置。

(1) 选择[参数]-[FX○○CPU]-[模块参数]。

在[基本设置]-[自节点设置]设置 IP 地址。

项目		设置值	备注
参数设置方法		在参数中设置	-
IP 地址设置	IP 地址	192.168.10.39	-

(2) 在[对象设备连接配置设置]设置以太网配置。

在[模块一览]-[以太网设备(通用)]选择 MELSOFT 连接设备，并添加至以太网配置。

(3) 选择[参数]-[模块信息]，添加运动模块。

在[必须设置]-[站类型设置]设置站类型、网络号。

项目		设置值	备注
第 1 台	站类型	主站	-
	网络号	1	-
	IP 地址	192.168.3.249	-
第 2 台	站类型	主站	-
	网络号	2	-
	IP 地址	192.168.4.249	-
第 3 台	站类型	主站	-
	网络号	3	-
	IP 地址	192.168.5.249	-

(4) 在[基本设置]-[网络配置设置]设置网络配置设置。

详细内容，请参照使用机器的用户手册。

8.8.3 样本工程数据的设置

按照下述步骤更改样本工程数据的设置。

- (1) 更改机种和 CH No. 。
⇒「8.8.3.1 机种的更改和 CH No. 的批量更改」
- (2) 更改连接机器设置。
⇒「8.8.3.2 连接机器设置的更改」

8.8.3.1 机种的更改和 CH No. 的批量更改

使用之前，应将 CH2 的设置更改至 CH1，因此需要更改 CH1 的机种和批量更改 CH No. 。

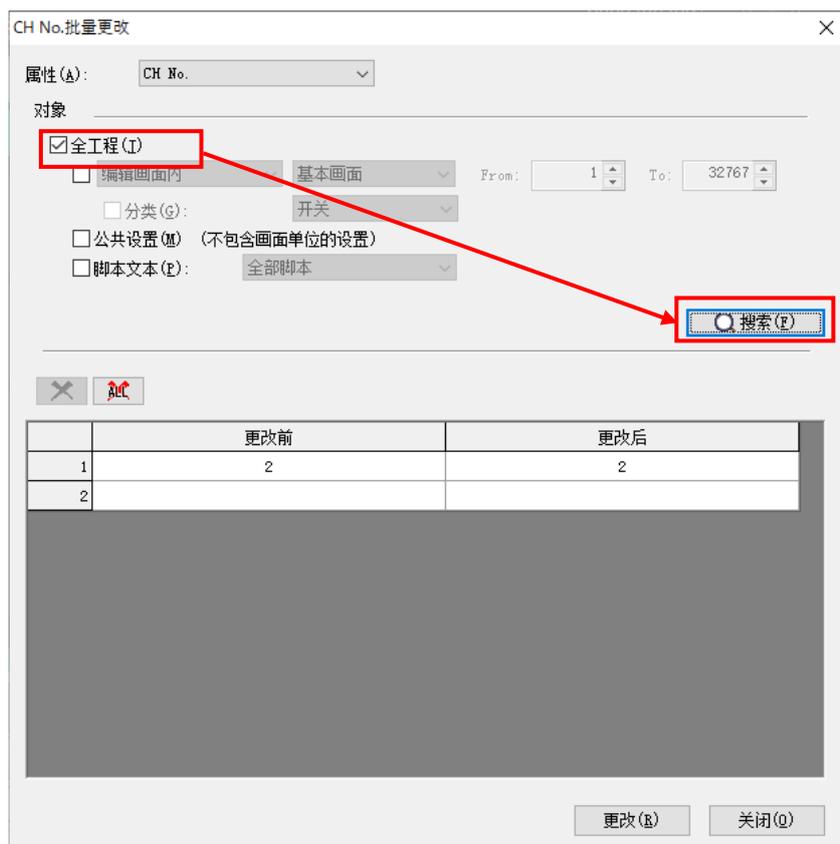
- (1) 更改 CH1 的机种为[MELSEC iQ-F]。



- (2) 选择[搜索/替换]→[批量更改]→[CH No.]。



(3) 勾选[对象]的[全工程]、点击[搜索]，更改前和更改后显示 CH No.。



(4) 按照下表更改[更改后]的 CH No.，点击[更改]。

更改前	更改后
2	1

(5) 更改 CH2 为未使用。



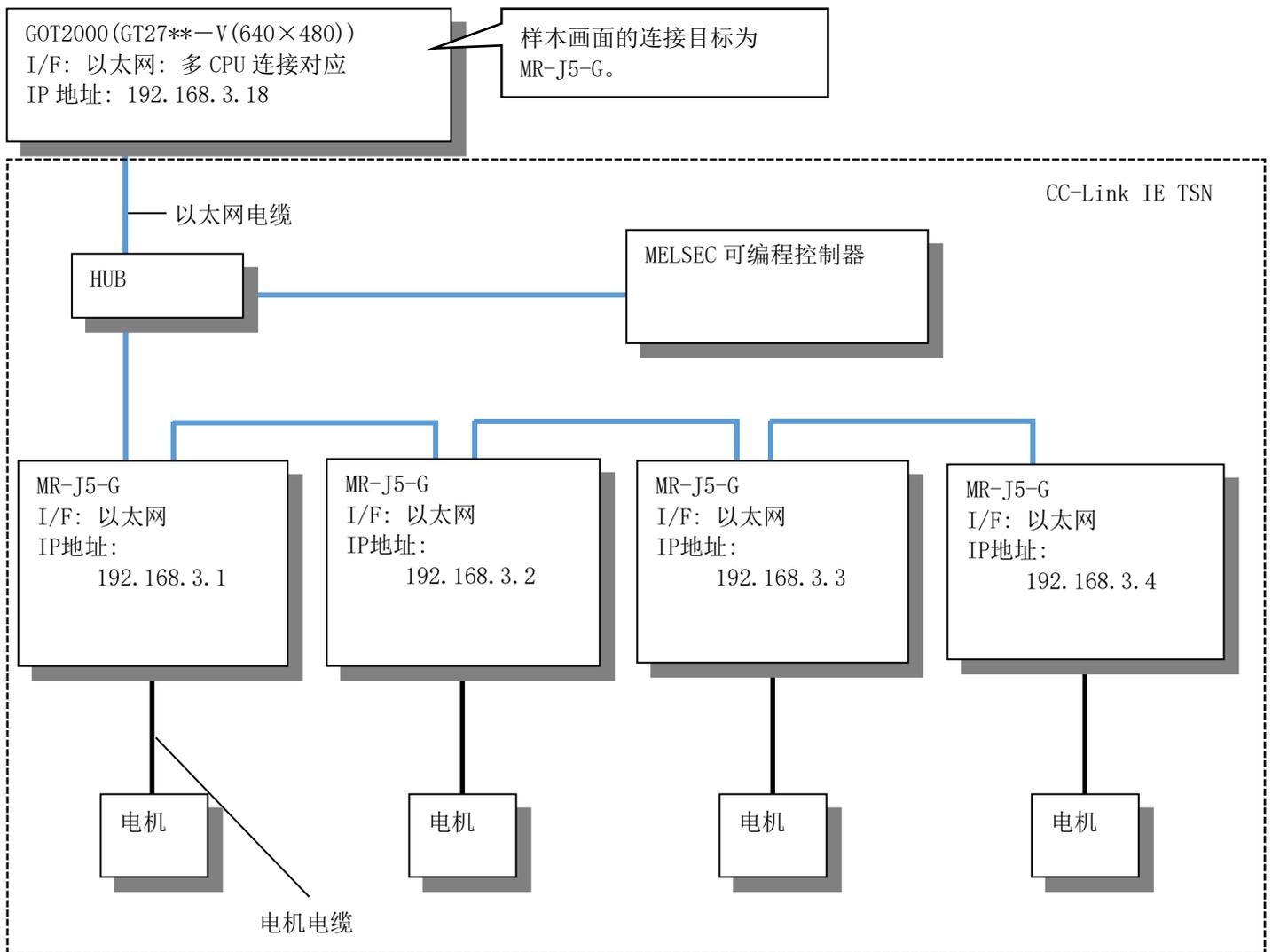
8.8.3.2 连接机器设置的更改

更改连接机器设置。

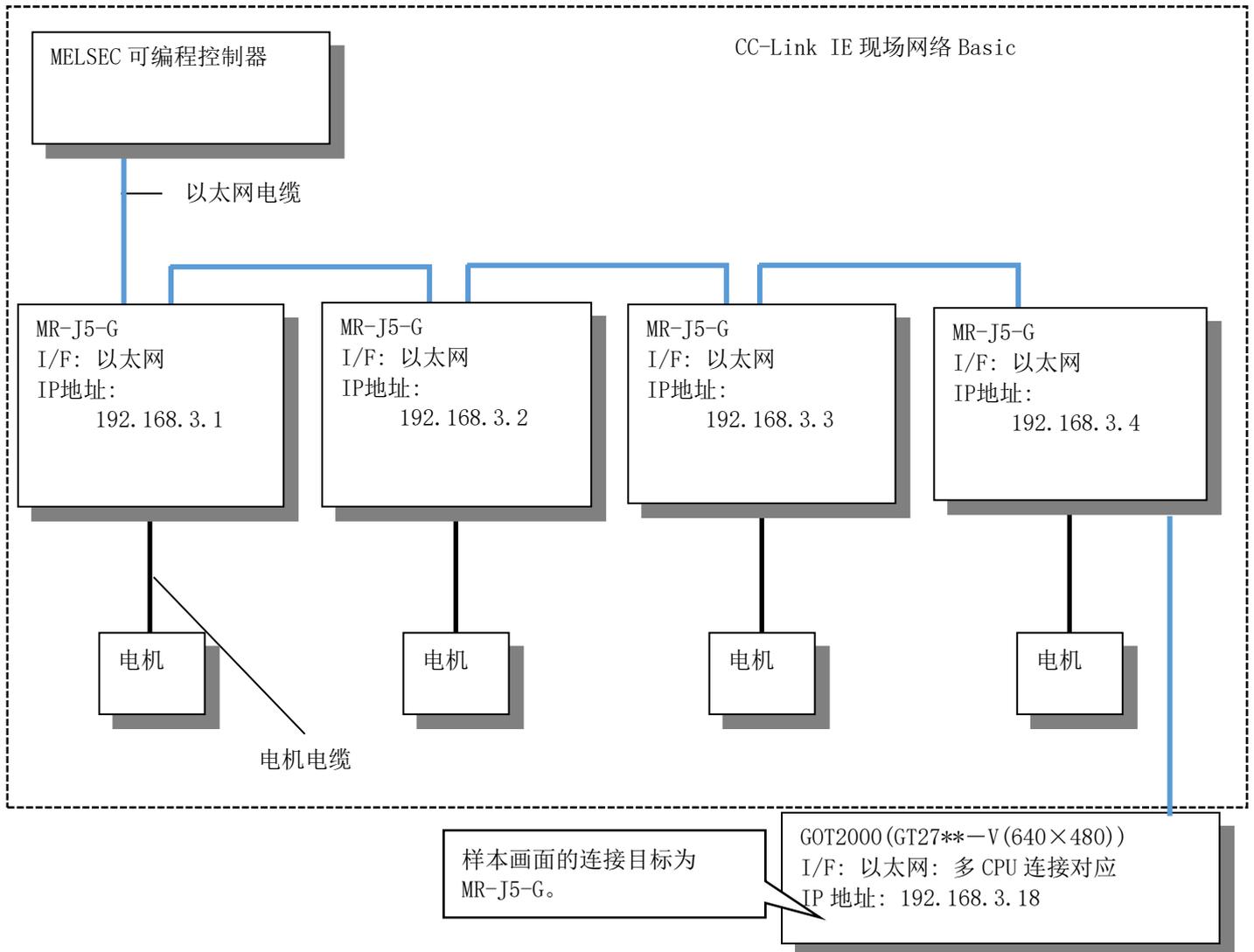
⇒请参照「8.8.1 GOT 的连接机器设置」。

8.9 以太网连接 GOT 和伺服放大器时的设置

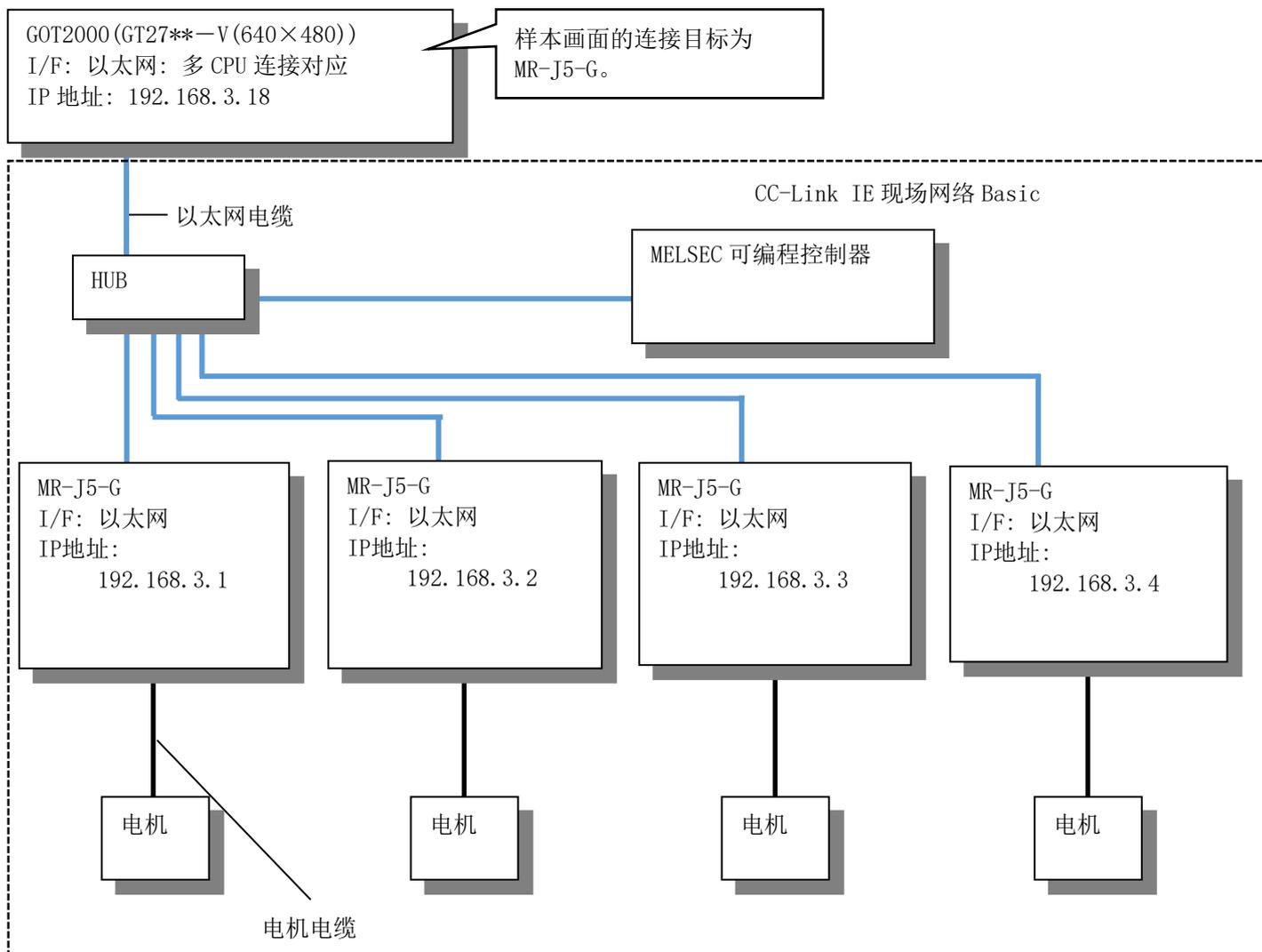
■CC-Link IE TSN 连接伺服放大器、可编程控制器或运动模块时



■CC-Link IE 现场网络 Basic 连接伺服放大器和可编程控制器时
(直接连接伺服放大器时)



■CC-Link IE 现场网络 Basic 连接伺服放大器和可编程控制器时
(经由 HUB 连接时)



8.9.1 GOT 的连接机器设置

(1) 连接机器设置

■各通道的设置

CH	项目	设置值	备注
CH1	制造商	三菱电机	因设想用户使用 CH1，所以是临时设置。*1
	机种	MELSEC iQ-R, RnMT/NC/RT, CR800-D	
	I/F	以太网：多 CPU 连接对应	
CH2	制造商	三菱电机	用于伺服放大器通讯。
	机种	MELSERVO-J5(W)-*G(-RJ), -JET-*G	
	I/F	以太网：多 CPU 连接对应	
CH3		(未使用)	用于更改 CH2 的机种时，暂时保存虚拟软元件。
CH4		(未使用)	

*1: 本样本的默认配置为临时设置状态下运用时，CH1 会发生通讯超时。

请实施以下避免方式之一。

- (1) 更改可编程控制器侧的 IP 地址设置。
请将[公共设置]→[连接机器设置]的连接目标以太网机器设置的 IP 地址更改为与 CH2 相同的网络系统。
- (2) 使用以太网通讯模块(GT25-J71E71-100)。
请设置[GOT 以太网设置]→[GOT IP 地址设置]的[扩展端口]。
(GT25-W 时，请设置[端口 2]。)

■CH2 详细设置

项目	设置值	备注
GOT 网络号	1(固定) (默认值)	-
GOT 站号	18 (默认值)	-
GOT 机器通讯用端口号	5035 (默认值)	-
重试次数(次)	3 (默认值)	-
启动时间(秒)	3 (默认值)	-
通讯超时时间(秒)	3 (默认值)	-
发送延迟时间(ms)	0 (默认值)	-
伺服轴切换 GD 软元件起始编号(16 点)	65400	-

■CH2 连接目标以太网机器设置

	本站	网络号	站号	机器	IP 地址	端口号	通讯方式
1	*	1	1	MR-J5(D)-G/MR-JET-G	192.168.3.1	5010	UDP
2		1	2	MR-J5(D)-G/MR-JET-G	192.168.3.2	5010	UDP
3		1	3	MR-J5(D)-G/MR-JET-G	192.168.3.3	5010	UDP
4		1	4	MR-J5(D)-G/MR-JET-G	192.168.3.4	5010	UDP

*请根据使用的系统构成，设置伺服放大器的连接台数。

■站号切换的设置

项目	
使用站号切换	勾选
工程设置	\$Com_Label:u16_Com_StChgDv
站号切换对象包括触摸开关动作/触发动作(画面)/脚本(画面)	勾选
切换对象 CH No.	CH2

(2) GOT 以太网设置

■GOT IP 地址设置

端口	项目	设置值	备注
标准端口	更新 GOT 以太网标准端口设置	勾选 (默认值)	-
	GOT IP 地址	192.168.3.18 (默认值)	-
	子网掩码	255.255.255.0 (默认值)	-
扩展端口	(未使用)		-
无线局域网	(未使用)		-

■GOT 以太网公共设置

项目	设置值	备注
默认网关	0.0.0.0 (默认值)	-
周边 S/W 通讯用端口号	5015 (默认值)	-
透明传送用端口号	5014 (默认值)	-

8.9.2 样本工程数据的设置

按照下述步骤更改样本工程数据的设置。

- (1) 更改 CH2 的机种。
⇒「8.9.2.1 机种的更改和虚拟软元件的批量更改」
- (2) 更改配方设置。
⇒「8.9.2.2 配方设置的更改」
- (3) 修改轴选择画面(B-16000)。
⇒「8.9.2.3 轴选择画面(B-16000)的编辑」

8.9.2.1 机种的更改和虚拟软元件的批量更改

更改 CH2 的机种，会使通讯驱动程序发生变化，因此伺服放大器的虚拟软元件将变为无效的软元件。所以，在更改机种之前，需要暂时保存虚拟软元件。

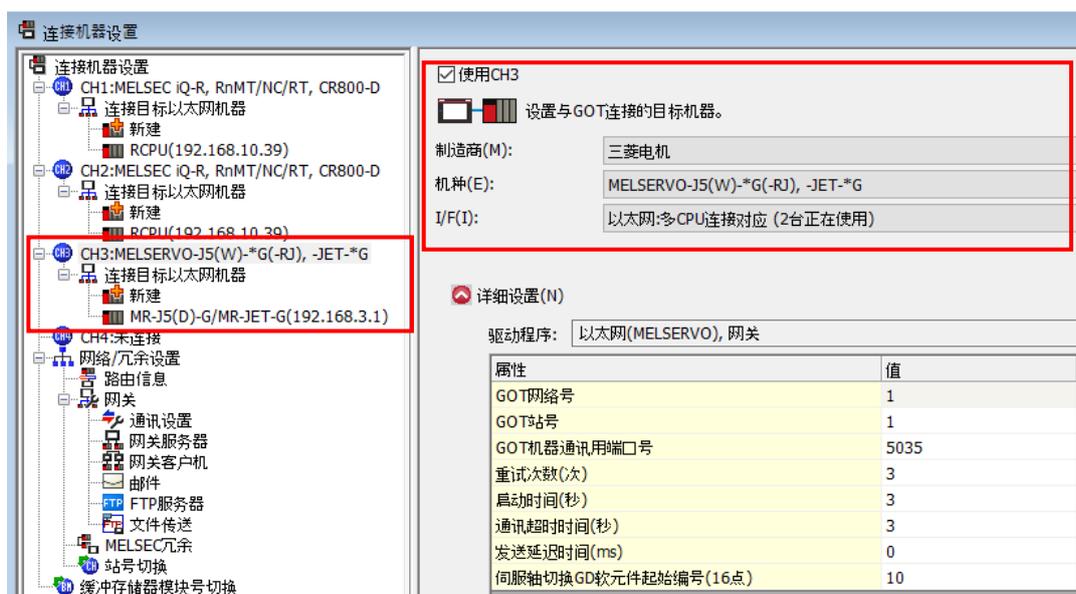
请使用以下某一种方法批量更改虚拟软元件。

- ⇒「■使用 GT Designer3 编辑时」
- ⇒「■使用从 GT Designer3 导出的 CSV 编辑时」

以下为暂时保存虚拟软元件的操作示例。

■使用 GT Designer3 编辑时

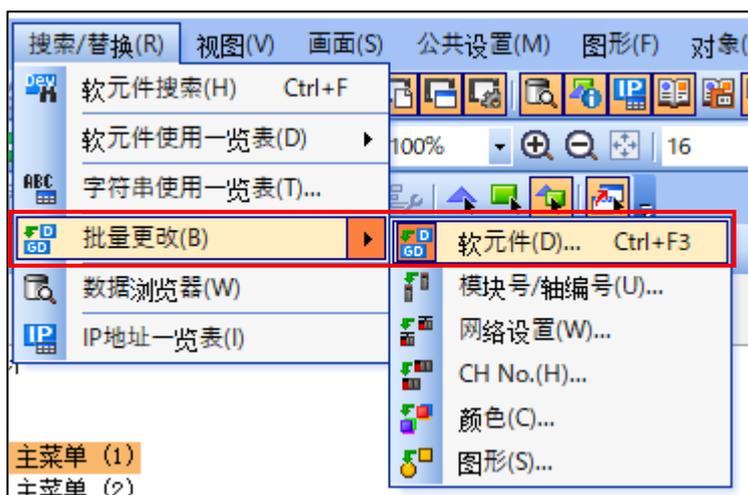
- (1) 在未使用 CH 设置 [制造商]、[机种]、[I/F]。



设置项目	设置内容
制造商	三菱电机
机种	MELSERVO-J5(W)-*G(-RJ), -JET-*G
I/F	以太网:多CPU连接对应

*为了避免与 CH2 重复，请更改 [GOT 机器通讯用端口号] 的默认值。

(2) 选择[搜索/替换]→[批量更改]→[软元件]。



(3) 勾选[对象]的[全工程]、点击[搜索]，更改前和更改后显示软元件。



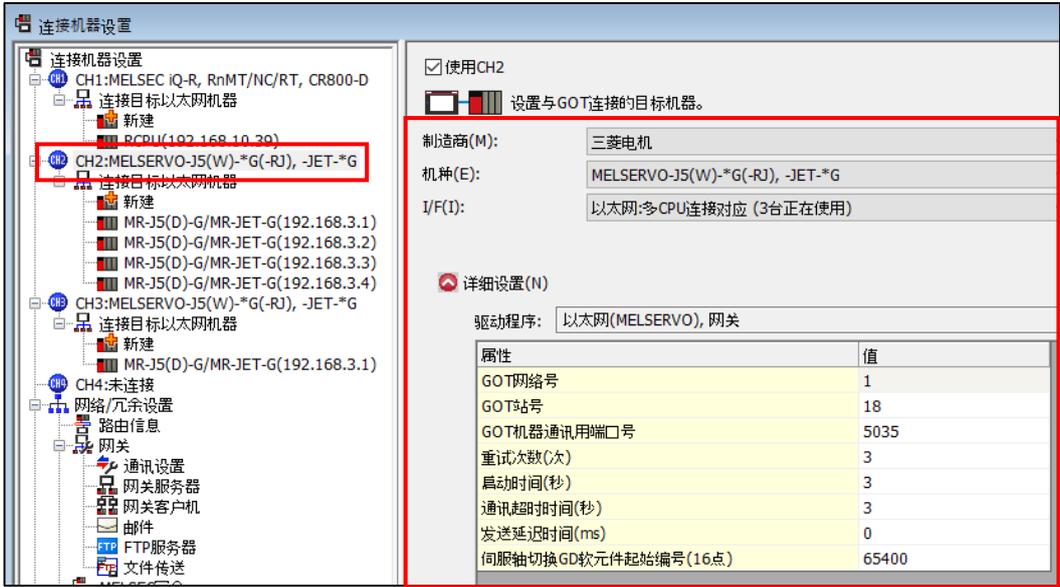
(4) 选择[显示方法]的[批量]、勾选[显示字中包含双字、四倍长字的软元件]后，如下所示更改[更改后]的虚拟软元件，点击[更改]。



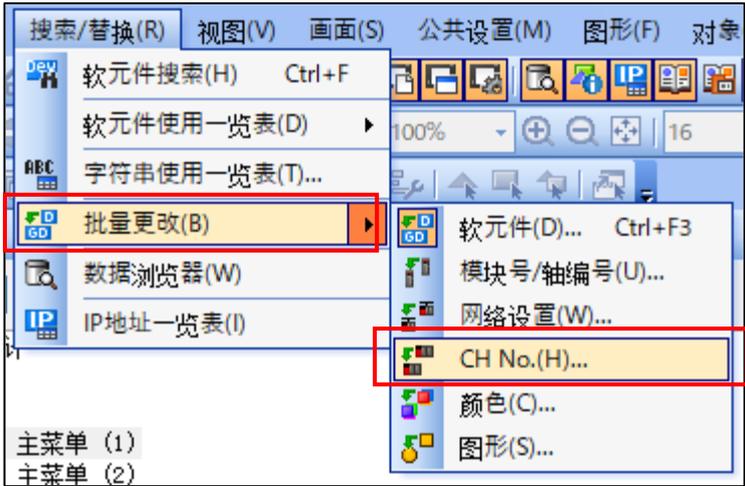
软元件	更改前	更改后	点数
位	@2 AA100-SP1	@3 AA100-SP1	2
位	@2 AA100-OMO	@3 AA100-OMO	6
位	@2 AA100-TMB1	@3 AA100-TMB1	6
位	@2 AA100-OTIO	@3 AA100-OTIO	6
位	@2 AA100-GFDIO	@3 AA100-GFDIO	2
位	@2 AA100-ECCDIO	@3 AA100-ECCDIO	2
字	@2 AA100-PA1001	@3 AA100-PA1001	34
字	@2 AA100-PB1001	@3 AA100-PB1001	82
字	@2 AA100-PC1001	@3 AA100-PC1001	79
字	@2 AA100-PD1001	@3 AA100-PD1001	60
字	@2 AA100-PT1001	@3 AA100-PT1001	67
字	@2 AA100-PT1	@3 AA100-PT1	1
字	@2 AA100-PL1001	@3 AA100-PL1001	18
字	@2 AA100-PN1002	@3 AA100-PN1002	4
字	@2 AA100-PVS1001	@3 AA100-PVS1001	26
字	@2 AA100-STO	@3 AA100-STO	46
字	@2 AA100-PE1001	@3 AA100-PE1001	53
字	@2 AA100-POS1001	@3 AA100-POS1001	255
字	@2 AA100-POS1	@3 AA100-POS1	255
字	@2 AA100-SPD1001	@3 AA100-SPD1001	255
字	@2 AA100-SPD1	@3 AA100-SPD1	255
字	@2 AA100-ACT1001	@3 AA100-ACT1001	255
字	@2 AA100-ACT1	@3 AA100-ACT1	255
字	@2 AA100-DCT1001	@3 AA100-DCT1001	255

软元件	更改前	更改后	点数
字	@2 AA100-DCT1	@3 AA100-DCT1	255
字	@2 AA100-DWL1001	@3 AA100-DWL1001	255
字	@2 AA100-DWL1	@3 AA100-DWL1	255
字	@2 AA100-AUX1001	@3 AA100-AUX1001	255
字	@2 AA100-AUX1	@3 AA100-AUX1	255
字	@2 AA100-MCD1001	@3 AA100-MCD1001	255
字	@2 AA100-MCD1	@3 AA100-MCD1	255
字	@2 AA100-PF1002	@3 AA100-PF1002	94
字	@2 AA100-PF34	@3 AA100-PF34	1
字	@2 AA100-ALM200	@3 AA100-ALM200	109
字	@2 AA100-ALM0	@3 AA100-ALM0	53
字	@2 AA100-MD2	@3 AA100-MD2	20
字	@2 AA100-GFDS0	@3 AA100-GFDS0	6
字	@2 AA100-ECCDS0	@3 AA100-ECCDS0	6
字	@2 AA100-OTSO	@3 AA100-OTSO	3001
字	@2 AA100-DIO	@3 AA100-DIO	4
字	@2 AA100-DOO	@3 AA100-DOO	5
字	@2 AA100-ALDO	@3 AA100-ALDO	2
字	@2 AA100-TMIO	@3 AA100-TMIO	3
字	@2 AA100-TMOO	@3 AA100-TMOO	1
字	@2 AA100-TMDO	@3 AA100-TMDO	4

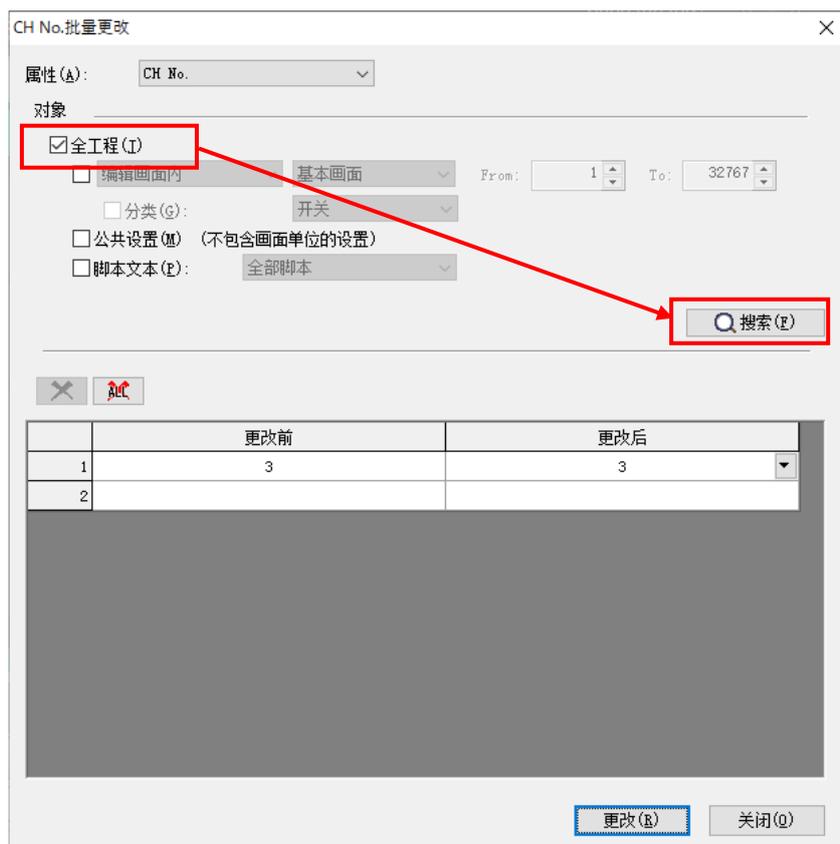
- (5) 更改 CH2 的机种为[MELSERVO-J5(W)-*G(-RJ), -JET-*G]。
 请参照「8.9.1 GOT 的连接机器设置」设置连接机器设置(详细设置)。



- (6) 选择[搜索/替换]→[批量更改]→[CH No.]。



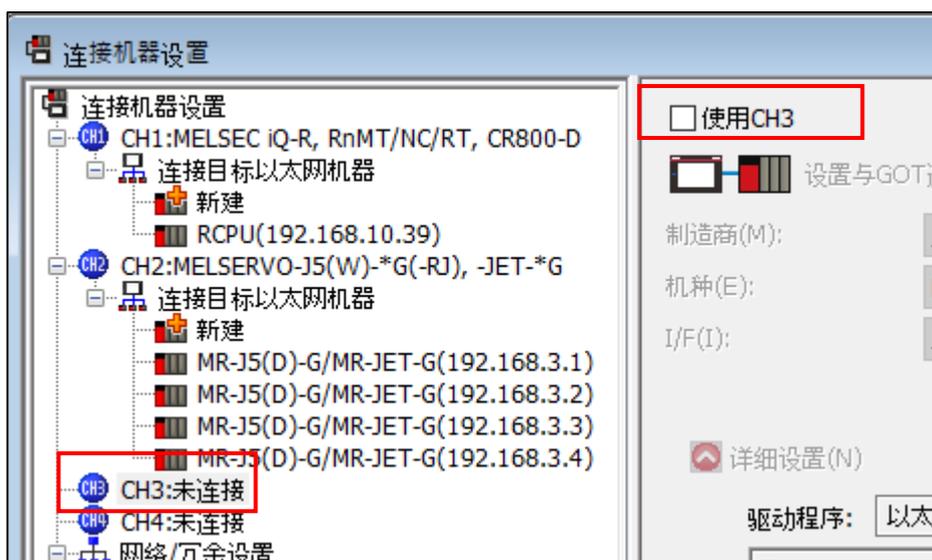
(7) 勾选[对象]的[全工程]、点击[搜索]，更改前和更改后显示 CH No.。



(8) 按照下表更改[更改后]的 CH No.，点击[更改]。

更改前	更改后
3	2

(9) 恢复 CH3 为未使用。



■使用从 GT Designer3 导出的 CSV 编辑时

- (1) 执行「■使用 GT Designer3 编辑时」的步骤 1~3。
- (2) 选择[显示方法]的[批量]、勾选[显示字中包含双字、四倍长字的软元件]后，执行导出。

软元件批量更改

属性(A): 软元件

对象

全工程(I)

编辑画面内 基本画面 From: 1 To: 32767

分类(G): 开关

公共设置(O) (不包含画面单位的设置)

脚本文本(P): 全部脚本

搜索(E)

显示方法(Y): 个别 批量

显示字中包含双字、四倍长字的软元件(O)

Ctrl Ex

	软元件	更改前	更改后	点数
1	位	GB40~GB28405	GB40~GB28405	28366
2	位	GD20501.b0~GD28303.b0	GD20501.b0~GD28303.b0	124833
3	位	m_Label:s16_Com_StmInfRd.l	m_Label:s16_Com_StmInfRd.l	1
4	位	.Label:u16_Com_RepCmNtcDv[C	.Label:u16_Com_RepCmNtcDv[C	1
5	位	.Label:u16_Com_RepCmNtcDv[C	.Label:u16_Com_RepCmNtcDv[C	1
6	位	GS251.b0~GS523.b2	GS251.b0~GS523.b2	4355
7	字	GD10000~GD28311	GD10000~GD28311	18312
8	字	\$Com_Label:u16_Com_CngBsDv	\$Com_Label:u16_Com_CngBsDv	1
9	字	:Com_Label:s16_Com_CngLngDv	:Com_Label:s16_Com_CngLngDv	1

\$Com_Labels16_Com_CngLngDv

更改(E) 关闭(O)

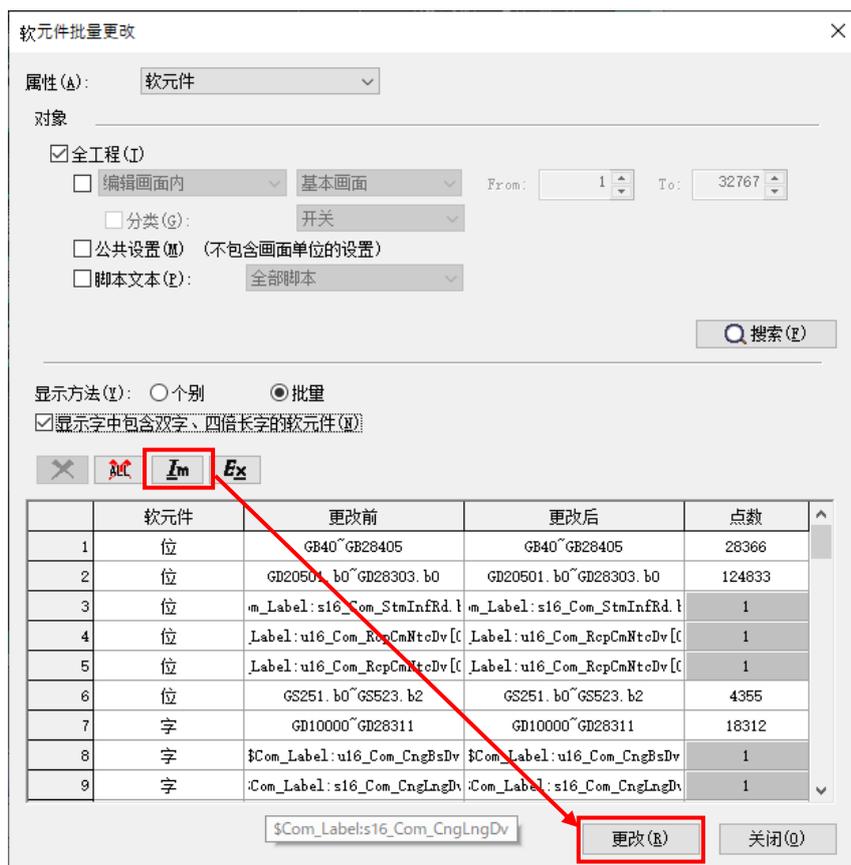
- (3) 打开导出的 CSV 文件，替换 C 列的虚拟软元件。
 选中 C 列的虚拟软元件(第 26~55 行)后，选择[开始]页→[查找和选择]→[替换]。

	A	B	C	D	E	F
25	Word	GS7	GS7	646		
26	Bit	AA100-SP1	AA100-SP1	2		
27	Bit	AA100-OM0	AA100-OM0	6		
28	Bit	AA100-TMB1	AA100-TMB1	6		
29	Bit	AA100-OTI0	AA100-OTI0	6		
30	Bit	AA100-GFDI0	AA100-GFDI0	2		
31	Bit	AA100-ECCD0	AA100-ECCD0	2		
32	Word	AA100-PA1001	AA100-PA1001	34		
33	Word	AA100-PB1001	AA100-PB1001	82		
34	Word	AA100-PC1001	AA100-PC1001	79		
35	Word	AA100-PD1001	AA100-PD1001	60		
36	Word	AA100-PT1001	AA100-PT1001	67		
37	Word	AA100-PT1	AA100-PT1	1		
38	Word	AA100-PL1001	AA100-PL1001	18		
39	Word	AA100-PN1002	AA100-PN1002	4		
40	Word	AA100-PVS1001	AA100-PVS1001	26		
41	Word	AA100-ST0	AA100-ST0	46		
42	Word	AA100-PE1001	AA100-PE1001	53		
43	Word	AA100-PF1002	AA100-PF1002	94		
44	Word	AA100-PF34	AA100-PF34	1		
45	Word	AA100-ALM200	AA100-ALM200	109		
46	Word	AA100-ALM0	AA100-ALM0	53		
47	Word	AA100-POS1001	AA100-POS1001	255		
48	Word	AA100-POS1	AA100-POS1	255		
49	Word	AA100-SPD1001	AA100-SPD1001	255		
50	Word	AA100-SPD1	AA100-SPD1	255		
51	Word	AA100-ACT1001	AA100-ACT1001	255		
52	Word	AA100-ACT1	AA100-ACT1	255		
53	Word	AA100-DCT1001	AA100-DCT1001	255		
54	Word	AA100-DCT1	AA100-DCT1	255		
55	Word	AA100-DWL1001	AA100-DWL1001	255		
56	Word	AA100-DWL1	AA100-DWL1	255		
57	Word	AA100-AUX1001	AA100-AUX1001	255		
58	Word	AA100-AUX1	AA100-AUX1	255		
59	Word	AA100-MCD1001	AA100-MCD1001	255		
60	Word	AA100-MCD1	AA100-MCD1	255		
61	Word	AA100-MDC	AA100-MDC	20		
62	Word	AA100-GFDS0	AA100-GFDS0	6		
63	Word	AA100-ECCDS0	AA100-ECCDS0	6		
64	Word	AA100-OTS0	AA100-OTS0	3001		
65	Word	AA100-DI0	AA100-DI0	4		
66	Word	AA100-DO0	AA100-DO0	5		
67	Word	AA100-ALD0	AA100-ALD0	2		
68	Word	AA100-TMI0	AA100-TMI0	3		
69	Word	AA100-TMO0	AA100-TMO0	1		
70	Word	AA100-TMD0	AA100-TMD0	4		
71						

- (4) [查找内容]输入[@2]、[替换为]输入[@3] 后，执行替换，保存 CSV 文件。

查找内容	替换为
@2	@3

(5) 将编辑的 CSV 文件导入 GT Designer3, 执行[更改]。



(6) 执行「■使用 GT Designer3 编辑时」的步骤 5~9。

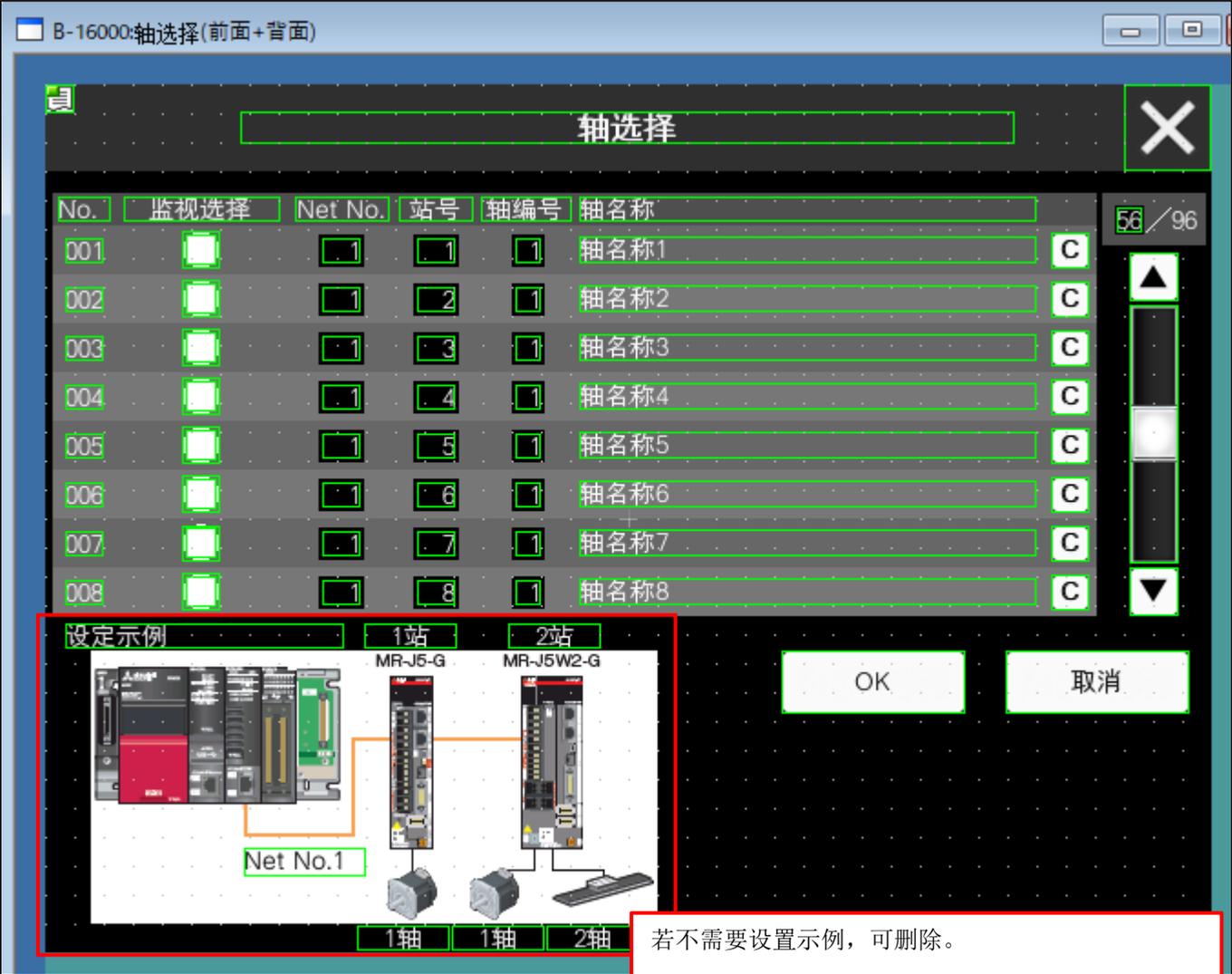
8.9.2.2 配方设置的更改

因网络号为1(固定), 需要更改配方的设置。

⇒请参照「8.4 编辑 GOT 监视的伺服放大器的网络号、站号、轴编号时」, 根据使用的系统构成更改配方设置。

8.9.2.3 轴选择画面(B-16000)的编辑

使用 GT Designer3 更改轴选择画面(B-16000)的设置。



No.	监视选择	Net No.	站号	轴编号	轴名称	
001	<input type="checkbox"/>	1	1	1	轴名称1	C
002	<input type="checkbox"/>	1	2	1	轴名称2	C
003	<input type="checkbox"/>	1	3	1	轴名称3	C
004	<input type="checkbox"/>	1	4	1	轴名称4	C
005	<input type="checkbox"/>	1	5	1	轴名称5	C
006	<input type="checkbox"/>	1	6	1	轴名称6	C
007	<input type="checkbox"/>	1	7	1	轴名称7	C
008	<input type="checkbox"/>	1	8	1	轴名称8	C

设定示例

1站 2站

MR-J5-G MR-J5W2-G

Net No.1

1轴 1轴 2轴

OK 取消

若不需要设置示例, 可删除。

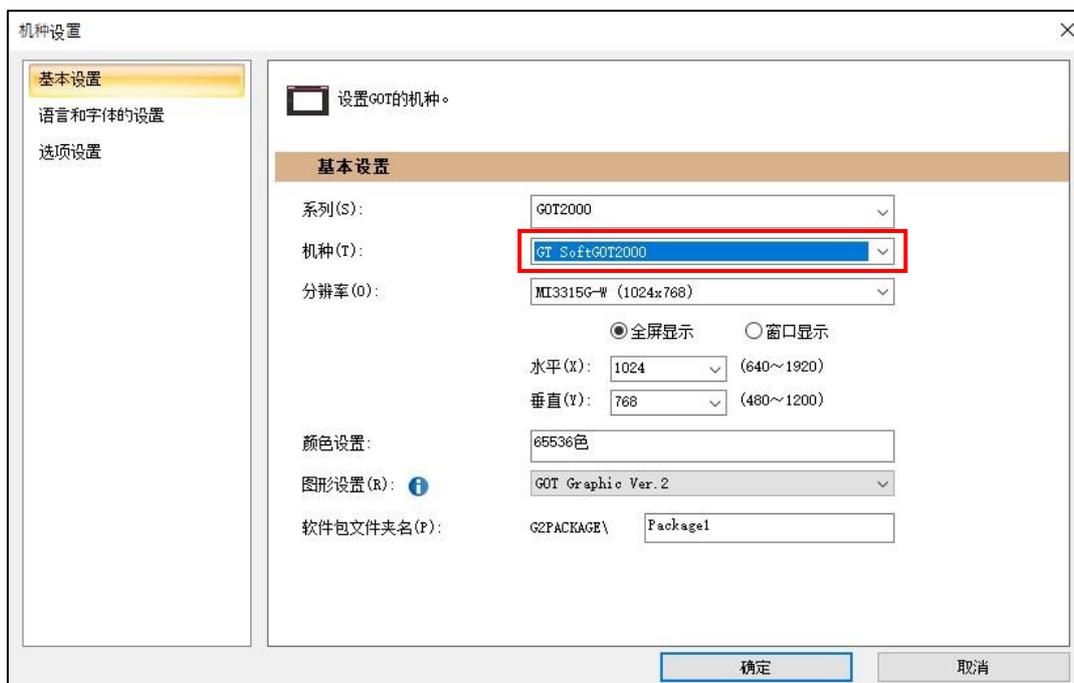
8.10 在 SoftGOT2000(多 CH) 使用时的设置

更改本样本画面的设置，便可用于 GT SoftGOT2000(多 CH)。关于 GT SoftGOT2000，请使用与 GT Designer3 相同的版本。不可用于 GT SoftGOT2000(单 CH)。

请按照以下步骤，更改样本工程数据、使用 GT SoftGOT2000 的计算机的 IP 地址和 GT SoftGOT2000 的设置。

■ 样本工程数据的更改 (GT Designer3)

(1) 打开[公共设置]→[GOT 机种设置]，机种选择「GT SoftGOT2000」。



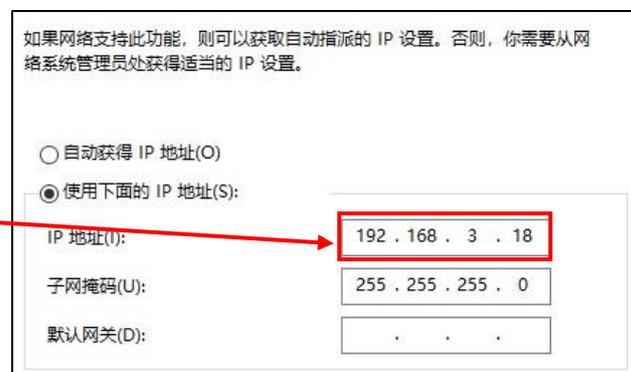
■ 计算机的 IP 地址的设置

GT SoftGOT2000 使用计算机的 IP 地址，进行通讯。
请根据系统构成，设置计算机的 IP 地址。

例) 样本工程数据的默认设置下，使用 GT SoftGOT2000 时的设置示例
设置计算机的 IP 地址为 192.168.3.18。



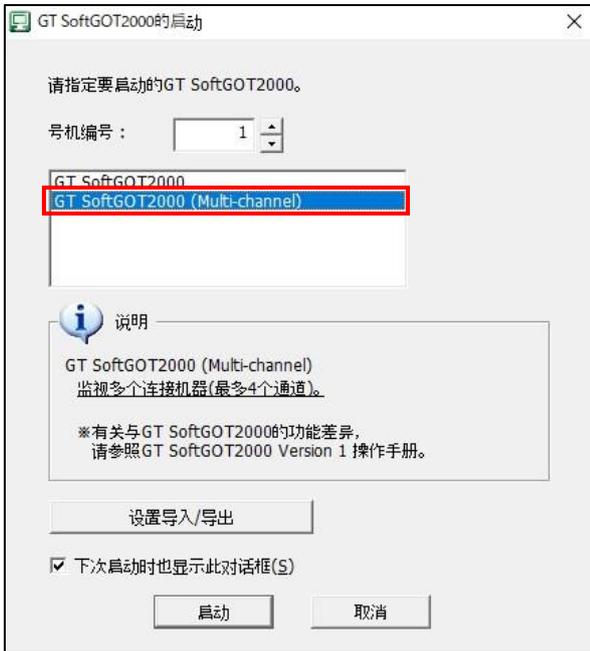
GT27/25 样本工程数据



计算机的 IP 地址设置

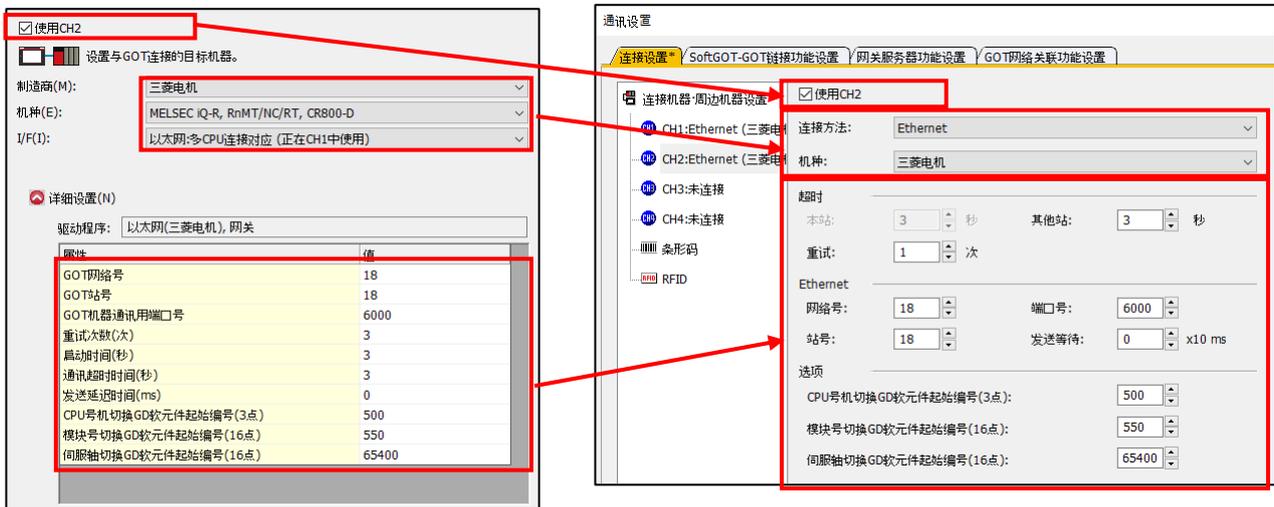
■ GT SoftGOT2000 的设置更改

(1) 启动 GT SoftGOT2000 (Multi-channel)。



(2) 打开[在线]→[通讯设置], 根据使用的系统构成更改伺服放大器通讯用的 CH(默认: CH2)的通讯设置。使用样本工程数据设置的 GOT 的通讯设置时, 请按照以下内容设置 GT SoftGOT2000。

例) 样本工程数据的通讯设置下, 使用 GT SoftGOT2000 时的设置示例



GT27/25 样本工程数据

GT SoftGOT2000

设置项目	GT SoftGOT2000 的设置值
使用 CH2	勾选
连接方法	Ethernet
机种	三菱电机
超时 其他站	3
超时 重试	3
Ethernet 网络号	18
Ethernet 站号	18
Ethernet 端口号	6000
选项 CPU 号机切换 GD 软元件起始编号(3 点)	500
选项 模块号切换 GD 软元件起始编号(16 点)	550
选项 伺服轴切换 GD 软元件起始编号(16 点)	65400

(3) 使用 GT SoftGOT2000 (Multi-channel) 打开已更改设置的样本工程数据，开始监视。

9. 故障排除

关于本样本画面的故障排除，如下所示。

(1) 手册显示画面不显示文件。

No.	原因	对策
1	GOT 未安装 SD 卡。	请将 SD 卡安装至 GOT。
2	SD 中未存储显示用的文件。	请将文件数据存储至 SD 卡。 详细内容请参照「8.1 关于手册显示画面中使用的文件数据」。

(2) 发生系统报警「582 配方文件写入失败。」

No.	原因	对策
1	GOT 未安装 SD 卡。	请将 SD 卡安装至 GOT。
2	SD 卡的容量已满。	请删除 SD 卡中不需要的数据，确保足够的容量。

(3) 发生系统报警「330 存储卡的容量不足，请对容量进行确认。」

No.	原因	对策
1	SD 卡的容量已满。	请删除 SD 卡中不需要的数据，确保足够的容量。

(4) 即使长时间运作装置，也不会显示机械诊断。

No.	原因	对策
1	有装置的动作没有达到机械诊断的条件的可能性。	请确认 MR Configurator2 是否也有显示机械诊断。

(5) 点设置一览表画面显示「处理超时，数据操作失败。」

No.	原因	对策
1	读取/写入处理所花费的时间超出超时时间。	请增加超时时间。 关于详细内容，请参照「8.6 更改读取/写入数据到点设置一览表的超时时间」。

(6) 即使在点设置一览表画面按压[写入(RAM)][写入(ROM)]，值也没被反映。

No.	原因	对策
1	在写入完成前执行了读取。	请按压[读取]再次读取。 请增加写入后的等待时间。 详细时间，请参照「8.7 更改写入数据到点设置一览表的处理等待时间」。
2	更改 PT01 后，没重新启动伺服放大器，即通过点设置一览表画面执行了写入。	请重新启动 GOT 和连接机器。

10. 注意事项

以下记载使用本样本画面时的注意事项。

(1) 更改了本样本画面中的配方功能的设置时

更改了本样本画面中的配方功能的设置时，请删除 GOT 的 SD 卡中保存的配方文件。

如果不执行删除，GOT 将发生系统报警且配方功能将有可能无法正常运转。

(2) 关于配方功能的触发

用户的工程数据中使用配方功能时，请务必设置配方的写入触发软元件以及读取触发软元件在配方运作后置 OFF。

否则，本样本画面的配方设置将无法正常运转。

(3) 关于 SD 卡

使用本样本画面时，请必须在 SD 卡安装在 GOT 上的状态下，接通 GOT 的电源。如果接通 GOT 的电源后安装 SD 卡，将有可能无法正常运转。

(4) 关于文件显示的搜索时间

在本样本画面的「B-15810 手册显示」画面进行文件内的搜索时，搜索的时间也许较长。

(5) 关于与 MR Configurator2 的同时监视

同时连接本样本画面和 MR Configurator2 时，监视有可能会被切断。使用 MR Configurator2 时，请确认没有将本样本画面显示在 GOT 上。

(6) 经由 MELSEC iQ-F 系列可编程控制器连接时

经由 MELSEC iQ-F 系列可编程控制器连接时，使用 CH1 与伺服放大器通讯。因此，若用户的工程数据已经使用了 CH1 监视可编程控制器的软元件，且结合使用状况，会发生同时监视可编程控制器和伺服放大器的软元件的情况，则有可能导致监视速度下降。

(7) 关于从用户的工程数据的画面切换至本样本时

从用户的工程数据的基本画面切换至本样本画面的基本画面时，请经由任一个主菜单画面(B-15500~B-15502)切换。如果不经由主菜单画面(B-15500~B-15502)，本样本画面将有可能无法正常运转。

(8) 关于 GOT 启动之后立即发生系统报警「402 通讯超时，请对通讯路径或者模块进行确认。」时

若系统配置的机器启动用时较长，将有可能发生系统报警。

此时，请在连接机器详细设置的[启动时间(秒)]，延长 GOT 开始通讯的时间。

(9) 关于存储至 SD 卡的文件数据

请在文件 ID 文件夹仅存储从 GT Document Update Tool 获取的文件数据(扩展名.pdf)和二进制文件(扩展名.BIN)。如果存储了多个文件，本样本画面将有可能无法正常运转。

11. 商标

MELDAS、MELSEC、iQ Platform、MELSOFT、GOT、CC-Link、CC-Link/LT、CC-Link IE是三菱电机株式会社在日本以及其他国家的商标或注册商标。

本手册中出现的其他公司名、产品名均为各公司的商标或注册商标。