三菱电机株式会社 伺服放大器 <u>MELSERVO-J5 系列</u> MR-J5-G

样本画面说明书







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。

■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i	丁记录	L C	
1.	概要	۲ ۲	
2.	系约	乾构成.	
2	.1	对应	GOT
2	.2	需要	器材
- 5	2	运 法 按:	构成 10
2	.J T#	王安	10 10
3.	上作	E沈恰,	
3	.1	糸统	应用程序
3	.2	连接	机器设置
3	. 3	GOT	以太网设置
3	.4	绘制	方式(图形设置)
3	. 5	软元	件使用一览表
	3.5.	.1	连接机器软元件
	3.5. 3.5	. 2 3	601 內部软元件
ŋ	6.0.	.0	932 (of Destingers)
0	.0		
3	. (陷力	
3	. 8	脚本	
4.	可编	扁程控制	制器侧的设置(GX Works3)25
5.	伺服	る 放大	器的设置(MR Configurator2)25
6.	画面	ī规格.	
6	.1	对应	画面一览表
6	.2	画面	说明
	6.2.	. 1	全部画面的通用项目
	6.2.	. 2	主菜单(1)~(3)(B-15500~15502)
	6.2.	. 3	·调谐(1)(B-15510)
	6.2.	. 1 5	·师伯(2)(D ⁻ 15511)
	6.2	. 6	滤波器设置(1)(B-15012)
	6.2	. 7	抑制振动控制设置(1)~(2)(B-15514~15515)
	6.2.	. 8	一键式调整(1)(B-15520)35
	6.2.	. 9	一键式调整 (2) (B-15521)
	6.2.	. 10	JOG运行 (B-15530)
	6.2.	. 11	定位运行(B-15532)
	6.2.	. 12	七电机运行(B-15534)
	6.2.	. 13	D0 强制输出(1 轴/2 轴一体/3 轴一体) (B-15536~15538)
	0.2. 6.2	. 14 15	1 少広虫(D ⁻ 19940)41 占设署一览表(B-15550)
	6.2	. 16	基本设定 (1)~(2) (B-15600~15601)
	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)
	6.2.	. 19	输入输出设定(B-15630)47
	6.2.	. 20	扩展设定 2 (B-15640)
	6.2.	. 21	扩展设定3 (1)~(3) (B-15650~15652)

GOT **Drivê**)

	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	低诵滤波器(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	占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	原占回归时的停止间隔 (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
			01
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	安装全 GT Designer3 的杆本画面的打开方法	95
	7.2.2	5)用削的准备	96
	7.2.3	具他上程的引用	100
7	.3 引用	后的作业事项	102
	7.3.1	标签(GT Desinger3)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
0	ᄪᅭᅭᅭ	NI	107
ð.	一用尸目疋	义	101

GOT Drive

8.	1 ≯ 8. 1. 1 8. 1. 2 8. 1. 3	关于手册显示画面中使用的文件数据	7 7 8 0
8.	2 想	县要使用本样本为 ver. 3c 以下的手册显示画面时11	0
8.	3 更	『改轴名称时	1
8.	4 编	扁辑 GOT 监视的伺服放大器的网络号、站号、轴编号时11	2
8.	5 右	E连接机器设置更改伺服放大器的通道时11	8
8.	6 夏	更改读取/写入数据到点设置一览表的超时时间12	0
8.	7 更	更改写入数据到点设置一览表的处理等待时间12	1
8.	8 约 8.8.1 8.8.2 8.8.3	 A MELSEC iQ-F 系列可编程控制器连接时的设置	2 3 5 6
8.	9 8.9.1 8.9.2	U太网连接 GOT 和伺服放大器时的设置12 GOT 的连接机器设置	9 2 4
8.	10	在 SoftGOT2000(多 CH)使用时的设置14	5
9.	故障排	F除14	8
10.	注意事	耳项14	9
11.	商标.		0



■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 運転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。 •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。 •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。 ・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。 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。 改善了以下项目。 改善了报警注释的标记。



2024/4	MITSUBISHI_MR-J5-G_V_Ver4a_C.GTX	1.300N	•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-		-
达动模块(RD78G、RD78GH)		_
伺服放大器(MR-J5-G、MR- I5W2-G、MR-I5W3-G)	系统构成器材	_
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。

⇒「G0T2000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。
 - ⇒「G0T2000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CO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			
甘木市邰	基本系统应用程序			
举平功能	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	
	轮廓字体 黑		英数假名	
		黑体	日语汉字	
			中文(简体)汉字	
扩展功能	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

СН	项目	设置值	备注
	制造商	三菱电机	因设想用户使用 CH1,所以是临
CH1	机种	MELSEC iQ-R, RnMT/NC/RT, CR800-D	时设置。请根据用户的系统再次
	I/F	以太网: 多 CPU 连接对应	设置。
	制造商	三菱电机	用于伺服放大器通讯。
CH2	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	ť	及置值	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
(A)	GB10000~GB10018	用于 MR-J5-G 样本画面
<u>1</u> <u>V.</u>	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
	GD10000~GD12101	用于 MR-J5-G 样本画面
	GD25000~GD28311	用于 MR-J5-G 样本画面
字	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
ित	GS512.b0	更改时间信息
<u>1</u> <u>1</u> <u>1</u>	GS523.b2	文件显示公共控制 高质量显示 ON
<i>i</i> ⇒	GS513~GS516	更改时间
子	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_CngD1gDv	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_RcpCmCnt1Dv	无符号 BIN16[02]	GD65290	配方公共设置 外部控制信息
u16_Com_RcpCmNtcDv	无符号 BIN16[02]	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元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	<pre>\$Com_Label:u16_Com_RcpCmCntlDv[0]</pre>
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 \sim 15502, B-15534, B-15537 \sim 15538, B-15540, B-15550, B-15700, B-15714 \sim 15715, B-15730, B-15740, B-15750, B-15760, B-15800, B-15810, B-16000, B-16030 \sim 16034, B-16040, B-16050 \sim 16052, B-16056 \sim 16057, B-16060, B-16070, B-16080 \sim 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]-[ROOCPU]-[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。

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
	站类型	主站	_
第1台	网络号	1	I
	IP 地址	192. 168. 3. 253	I
	站类型	主站	I
第2台	网络号	2	I
	IP 地址	192. 168. 4. 253	I
	站类型	主站	I
第3台	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	OOAB	可读取、写入全部参数
IP 地址设置	NPA01	*0	-
IP 地址	NPA02	ጥረ	_

*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。

⁽³⁾ 选择[参数]-[模块信息],添加运动模块。*1



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 O:	对应,×:未x	寸应, -: 非对应
画面	Ĩ		使用的伺服电机	
		旋转型	线性	直驱电机
参数设置	基本设定	0	0	0
	増益・滤波	0	0	0
	扩展设定	0	0	0
	输入输出设定	0	0	0
	扩展设定2	0	0	0
	扩展设定 3	0	0	0
	电机扩展设定	0	0	0
	定位控制	0	0	0
	网络设定	0	0	0
	定位扩展设定	0	0	0
定位数据	点设置一览表	0	0	0
启动/调整	调谐	0	0	0
	滤波器设置	0	0	0
	抑制振动控制设置	0	0	0
	一键式调整	0	0	0
测试运行	JOG 运行	0	-	×
	定位运行	0	×	× <u>×</u>
	无电机运行	0	-	-
	DO 强制输出	0	0	0
	1 步进给	0	0	×
维护	机械诊断(摩擦推断)	0	0	0
	机械诊断(振动推断)	0	0	0
	机械诊断(张力推断)	0	-	0
	机械诊断(总移动量)	0	0	0
	寿命诊断	0	0	0
	齿轮故障诊断	0	-	0
	编码器通信电路诊断	0	0	0
	全闭合诊断	0	0	0
	线性诊断	_	0	_
故障处理	报警显示	0	0	0
	手册显示	0	0	0
	驱动记录器	0	0	0
监视	运行监视	0	0	0
	输入输出监视	0	0	0



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





6.2.2 主菜单(1)~(3)(B-15500~15502)





6.2.3 调谐(1)(B-15510)

10:10 16:10 0 抽选择 Net No.: 1 站号: 2 轴编号: 1 抽选择 抽名称: 抽名称: STEP1 增益调整模式选择 (PA08 ATU) ● 快速调谐模式 ① 自动推断增益参数 ① 自动推断负载惯量比 → STEP3 响应性设置 ● 自动调谐模式1 ● 自动推断负载惯量比 → 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 ● 子动模式 ● STEP2 负载惯量比设置 → STEP3 响应性设置/模型环增益设置 ● 子动模式 ● STEP2 负载惯量比设置 → STEP3 增益参数设置 ● ● ● 负载惯量比设置 → STEP3 增益参数设置 ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● <th>Image: Net No.: 1 年号: 2 無時号: 1 上台, 10, 10 平 0 千 10, 10 平 0 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 1</th> <th>抽选择 Net No. 抽法择 抽名称 STEP1 増益调整模式选 快速调谐模式 快速调谐模式 动作设置 自动调谐模式1 自动调谐模式2 自动调谐模式2 3</th> <th>:: 1 站号: 2 ::轴名称1 :择 (PA08 ATU) → 自动推断增益参数 :比 → STEP3 响应性设</th> <th><u>。</u> 抽编号:1</th> <th></th> <th></th>	Image: Net No.: 1 年号: 2 無時号: 1 上台, 10, 10 平 0 千 10, 10 平 0 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 1	抽选择 Net No. 抽法择 抽名称 STEP1 増益调整模式选 快速调谐模式 快速调谐模式 动作设置 自动调谐模式1 自动调谐模式2 自动调谐模式2 3	:: 1 站号: 2 ::轴名称1 :择 (PA08 ATU) → 自动推断增益参数 :比 → STEP3 响应性设	<u>。</u> 抽编号:1		
1 ● 日本市 ● 日本	Image: State Stat	 新名称 STEP1 増益调整模式、 快速调谐模式 快速调谐模式 前得以置 自动调谐模式1 自动调谐模式2 STEP2 会對標量比 	::抽名称1 [择 (PA08 ATU) → 自动推断增益参数 1比 → STEP3 响应性设			
● 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 ● 自动调谐模式2 STEP3 响应性设置 ● 自动推断负载惯量比 → 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増益调整模式2 ● STEP2 负载惯量比设置 → STEP3 响应性设置/模型环增益设置 ● 2増益调整模式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 ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ○ ● ○ ● ○ ● ○ ● ○ ● ○ ● ○ ● ○ ● ○ ● ○	Image:	 快速调谐模式 快速调谐模式 ● 自动调谐模式1 ● 自动调谐模式2 ● STEP2 命 裁理量比 	→ 自动推断增益参数 出出 → STEP3 响应性设			
· · · · · · · · · · · · · · ·	● 開始販売業 ● 目前機動理差分数 ● 日前機動支援業(1 ~ 51FP3 朝底性设置 ● 日前機動支援業(1 ~ 51FP3 朝底性设置 模型环境设设置 ● 日前機動支援業(1 ~ 51FP3 明底性设置 模型环境设设置 ● 日前機動支援業(1 ~ 51FP3 明底性设置 模型环境设设置 ● 日前機動支援業(1 ~ 51FP3 明底性设置 機型环境法公置 ● 日前機動支援業(1 ~ 51FP3 明底性设置 機型环境法公置 ● 日前機動支援業(1 ~ 51FP3 場底登載) ● 日前機動支援業(1 ~ 51FP3 場底登載) ● 日前機動支援業(1 ~ 51FP3 場底登載) ● 日前機動支援業(1 ~ 51FP3 場点参数) ● 日前機動支援業(1 ~ 51FP3 場底登載) ● 日前機動支援業(1 ~ 51FP3 場点登録) ● 日前機動支援業(1 ~ 51FP3 場点登録) ● 日前機動支援 ● 日前	 → ft · · 〕 自 司 it # 式 1 自 动 指 嵌 式 1 自 动 指 部 负 我 ft] こ [司 动 指 # 式] [] [→ 自动推断增益参数 と比 → STEP3 响应性设			
 ■ 前前推断负载惯量比 → 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/模型环增益设置 ● 2增益调整模式1(插补模式) ● 自动推断负载惯量比设置 → 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 ▶ ○ 資幣 滤波器设置 抑制振动 一键式调整 	Pire A Ref Ref A - STEP3 中国 住 快 2 日 Pire A Ref L + STEP3 中国 住 快 2 僅 里 F H Pire A H E H E H Pire A H E H E H Pire A H E H Pire A H E H E H E H E H E H E H E H E H E H	 □ 自动推断负载惯量 □ 自动调谐模式2 □ 自动调谐模式2 □ STEP2 命载惯量比 	比 → STEP3 响应性设			
 目动调谐模式2 STEP2 负载惯量比设置 → STEP3 响应性设置/模型环增益设置 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増益调整模式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 	● ● ● ● ● ● ● ● ○ ● ○			Ē		
 2/#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 新动模式		1	比设置 → STEP3 响应性	设置		
 2増益调整模式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 2 資 資 波器设置 抑制振动 一键式调整 2 	 	▲ 2增益调整模式1(描 自动推断负载惯量	插补模式) 比 → STEP3 响应性设	置/模型环增益设置		
 STEP2 以報告量比设置→STEP3 响应性设置/使型坏语盘设置 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 アー步 2 	● SICE 2 以供量比 定 ● SICE 3 时 E E C ● ME E C ●			ᄭᆕᄲᅖᇏᆧᇔᆇᄭᆕ		
 STEP2 负载惯量比设置 → STEP3 増益参数设置 ● 负载惯量比监视模式 ● 自动推断负载惯量比 → STEP3 増益参数设置 ■ 「一步 - 2 ■ 「一步 - 2 ■ 「一步 - 2 	berge	 STEP2 贝氧恒量L ● 手动模式 	L设重 → STEP3 响应性	设重/候尘坏墙益设重		
 ● 自动推断负载惯量比 → STEP3 増益参数设置 下一步 で一步 7 週谐 滤波器设置 抑制振动 一键式调整 	● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ○ ● ○ ○ ○ ○ ○ ○	STEP2 负載惯量比 命裁 命表 世 帝 帝 帝 帝 帝	比设置 → STEP3 増益参	数设置		
下一步 2 調谐 波波器设置 抑制振动 一键式调整	▶ ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●	● 员动推断负载惯量	t比 → STEP3 增益参数	设置		
→ 週谐 滤波器设置 抑制振动 一键式调整	★ 建聚菜 整整整 → 建筑 → 建式 與整				下一步	2
	要 整伺服放大器的增益参数,设置适合装置的动作。	·····································		抑制振动	一键式调整	
	要 整伺服放大器的增益参数,设置适合装置的动作。					-
	要 整伺服放大器的增益参数,设置适合装置的动作。					
	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。 显示调谐 (2)画面。	细 选择增益调整模式。根据所选模:	式,可设置的项目	会有变化。		
细 选择增益调整模式。根据所选模式,可设置的项目会有变化。	[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。 显示调谐 (2)画面。	触摸[动作设置]开关,即可显示	快速调谐设置画面			
细 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 ⁷ 显示调谐 (2) 画面。	模式 2]、[手动模	式」时,可以进行打	仰制振动控制设置。	
 细 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。 显示调谐 (2) 画面。 						
 纽 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。 显示调谐(2)画面。 						
 细 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。 显示调谐(2)画面。 						
 纽选择增益调整模式。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。 显示调谐(2)画面。 						
 纽选择增益调整模式。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。 显示调谐(2)画面。 						
 纽选择增益调整模式。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。 显示调谐(2)画面。 						
 纽选择增益调整模式。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。 显示调谐(2)画面。 						
 纽选择增益调整模式。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。 显示调谐(2)画面。 						
 纽选择增益调整模式。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。 显示调谐(2)画面。 						
纽 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。 显示调谐(2)画面。						
 细选择增益调整模式。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。 显示调谐(2)画面。 						
 细选择增益调整模式。根据所选模式,可设置的项目会有变化。 触模[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。 显示调谐 (2)画面。 						
 细选择增益调整模式。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。 显示调谐 (2)画面。 						
纽 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。 显示调谐 (2)画面。						
纽 选择增益调整模式。根据所选模式,可设置的项目会有变化。 触模[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。 显示调谐(2)画面。						



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)

1 Net No.: 1 抽选择 油名称:抽名称 TEP2 负载惯量比设置 動物(雪比 (PB06 GD2) STEP3 响应性设置 自动调谐响 自动调谐响 (PA09 RSF STEP3 増益参数域 模型环增益(PB07 PC 位置环增益(PB08 PC) 速度积分补偿(PB10 过冲量补偿 (PB12 C 週谐	i 站号: 2 轴编号: 1 7.00 ▼ 5 9 9 5 5 7 7 5 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7	 ▲ [倍](0.00-300.00) ▲ [倍](0.00-300.00) ▲ [rad/s](1.0-8000.0) ▲ [rad/s](1.0-8000.0) ▲ [rad/s](1.0-2000.0) ▲ [rad/s](20~65535) ▲ [ms](0.1~1000.0) 	
抽选择 Net No.: 1 抽名称:抽名称 TEP2 负载惯量比设置 通载惯量比(PB06 GD2) STEP3 响应性设置 自动调谐啊 自动调谐啊 (PA09 RSF STEP3 增益参数说 模型环增益(PB07 PC 位置环增益(PB08 PC) STEP3 增益参数说 这项量补偿(PB12 C) 过项量补偿(PB12 C) 調谐 調谐	· 站号: 2 轴编号: 7.00 ▼ 1 7.00 ▼ 2 300 2 31 52) 52) 52) 52) 52) 52) 52) 52)	1 ▲ [倍](0.00-300.00) ↓ 1 ↓ 16 ▲ ↓ 16 ▲ ↓ 16 ▲ ↓ 16 ▲ ↓ 16 ↓ ↓ 17 ↓	
田名林: 田名林 田名林: 田名林 TEP2 负载惯量比 (PB06 GD2) STEP3 响应性设置 自动调谐啊 (PA09 RSF STEP3 増益参数说 模型环増益(PB07 PC 位置环増益(PB07 PC 位置环増益(PB08 PC) 速度环増益(PB09 VC) 速度积分补偿(PB10 过冲量补偿 (PB12 C) 	7.00 ▼	 【倍](0.00-300.00) ↓ ↓	D)5
10-72 以報 (馬里に (21) 急報惯量比 (PB06 GD2) STEP3 响应性设置 自动调谐师 (PA09 RSF STEP3 増益参数说 模型环増益(PB07 PC 位置环増益(PB08 PC) 速度环増益(PB09 VC) 速度积分补偿(PB10 过冲量补偿 (PB12 C) 調谐	7.00 ▼ 動应性 31) 15.0 32) 37.0 32) 823 VIC) 33.7 VVA) 滤波器设置	 ▲ [倍](0.00-300.00) ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓	D)5
STEP3 响应性设置 自动调谐响 (PA09 RSF STEP3 增益参数说 模型环增益(PB07 PC 位置环增益(PB08 PC 速度环增益(PB09 VC 速度积分补偿(PB10 过冲量补偿 (PB12 C	t month	 ✓ 16 ▲ ✓ 16 ▲ ✓ 16 ▲ ✓ (rad/s)(1.0-8000.0) ✓ (rad/s)(1.0~2000.0) ✓ (rad/s)(20~65535) ✓ (rsd/s)(20~65535) ✓ (rsd/s)(20~1000.0) 	D)5
自动调谐响 (PA09 RSF STEP3 增益参数说 模型环增益(PB07 PC 位置环增益(PB08 PC 速度环增益(PB09 VC) 速度积分补偿(PB10 过冲量补偿 (PB12 C	9应性 31) 15.0 32) 37.0 32) 823 VIC) 33.7 VVA)	 ✓ 16 ▲ ✓ 16 ▲ ✓ 16 ▲ ✓ 16 ▲ ✓ (rad/s)(1.0-8000.0) ✓ (rad/s)(1.0~2000.0) ✓ (rad/s)(20~65535) ✓ (rad/s)(20~65535) ✓ (rad/s)(20~65535) ✓ (rad/s)(20~100) 	D) 5
	ypu 11年 分 31) 15.0 32) 37.0 32) 823 VIC) 33.7 VVA) 波波器设置	 40⁻² 16 16 16 16 16 17ad/s](1.0~8000.0) 17ad/s](1.0~2000.0) 17ad/s](20~65535) 17ad/s](20~65535) 17ad/s](20~65535) 17ad/s](0.1~1000.0) 17ad/s](0.1~1000.0) 17ad/s](0~100) 	D)5
STEP3 增益参数。 模型环增益(PB07 PC 位置环增益(PB08 PC 速度环增益(PB09 VC 速度积分补偿(PB10 过冲量补偿 (PB12 C 调谐	2置 (31) 15.0 (32) 37.0 (32) 823 VIC) 33.7 (VVA) 波波器设置	 ▼ 16 ▲ [rad/s](1.0-8000.0) ▼ ▲ [rad/s](1.0~2000.0 ▼ ▲ [rad/s](20~65535) ▼ ▲ [rms](0.1~1000.0) 0 [%](0~100) 	D)5
STEP3 増益参数域 模型环増益(PB07 PC 位置环増益(PB08 PC 速度环増益(PB09 VC 速度积分补偿(PB10 过冲量补偿 (PB12 C 調谐	2 置 G1) 15.0 G2) 37.0 G2) 823 VIC) 33.7 VVA)	 ▼ ▲ [rad/s](1.0-8000.0) ▼ ▲ [rad/s](1.0 ~ 2000.0) ▼ ▲ [rad/s](20 ~ 65535) ▼ ▲ [ms](0.1 ~ 1000.0) 0 [%](0 ~ 100) 	0)5
候亚环墙盘(PB0) PC 位置环增益(PB08 PC 速度环增益(PB09 VC 速度积分补偿(PB10 过冲量补偿 (PB12 C <mark>调谐</mark>	a() 13.0 (32) 37.0 (32) 823 VIC) 33.7 WA) 波波器设置	 ▼ [rad/s](1.0~2000.0) ▼ ▲ [rad/s](1.0~2000.0) ▼ ▲ [rad/s](20~65535) ▼ ▲ [ms](0.1~1000.0) 0 [%](0~100) 	0)5
速度环增益(PB09 VC) 速度积分补偿(PB10 过冲量补偿 (PB12 C) 调谐	52) 823 VIC) 33.7 WA) 滤波器设置	 ▼ ▲ [rad/s](20~65535) ▼ ▲ [ms](0.1~1000.0) 0 [%](0~100) 	
速度积分补偿(PB10 过冲量补偿 (PB12 C 调谐	VIC) 33.7 VVA) 滤波器设置	▼ ▲ [ms](0.1 ~ 1000.0) 0 [%](0 ~ 100)	
过冲量补偿 (PB12 C 	iVA) 滤波器设置	0 [%](0~100)	
 	滤波器设置		
] 调谐	滤波器设置		上—步 6
调谐	滤波器设置	抑制振动	
		控制设置 一键式	调整
			- \11.7 \17.000
比。	U.1 万里位变化。角 的箭头。	熙捑致值,可以直接	、进行攻直。
	ч 1 н1 // °		
向应性。触摸▼▲,数化	直以1为单位变化。	, 触摸数值, 可以直	接进行设置。
2置。触摸数值,可以直	接进行设置。		
<u> </u>			
沙 双		ス化里	
	1		
	0.1		
町面。			
	曾益参数,设置适合装置 北。触摸 ▼▲,数值以 莫式,显示手动设置项目 尝。 向应性。触摸 ▼▲,数(及置。触摸数值,可以直 数值变化请参照下表。 参数	 曾益参数,设置适合装置的动作。 北。触摸 ▼▲,数值以 0.1 为单位变化。 莫式,显示手动设置项目的箭头。 尝。 向应性。触摸 ▼▲,数值以 1 为单位变化。 投置。触摸数值,可以直接进行设置。 数值变化请参照下表。 	 曾益参数,设置适合装置的动作。 北。触摸 ▲,数值以 0.1 为单位变化。触摸数值,可以直接 莫式,显示手动设置项目的箭头。 尝。 向应性。触摸 ▲,数值以 1 为单位变化。触摸数值,可以直 没置。触摸数值,可以直接进行设置。 数值变化请参照下表。 <u>参数 变化量</u> 1 0.1 画面。



6.2.5 滤波器设置(1)(B-15512)

1-	滤波器设置	(1) Net No.: 1 抽名称:抽名称1 滤波器设置 (2) 立调谐) 4500 Hz (10-9000 4500 Hz (10-9000 √ 标准 (a=2) 「 「 協波深度 (PB14 NHQ1) 深 (-40dB)	站号: 2 轴编 滤波器2 (PB16 NHQ2) 无效 陷波频率 (PB15 NH2) 4500 Hz (10-9000) Hz (10-9000) Hz (10-9000) Magge (PB16 NHQ2) 标准 (a=2) 陷波深度 (PB16 NHQ2) 深 (-40dB)	★ 2 号: 1 悲波器3 (PB47 NHQ3) (F 无效 (PB46 NH3) (4500 Hz (10-9000) H (PB47 NHQ3) (F 标准 (a=2) 3 (PB47 NHQ3) (F 不加 (a=2) 3 (PB47 NHQ3) (F 不加 (a=2) 3 (PB47 NHQ3) (F 不加 (a=2) 3 (PB47 NHQ3) (F 不(a=2) 3 (PB47 NHQ3) (F (PB47 NHQ3) (F (PB4	2023/09/14 16:11 速波器4 2B49 NHQ4) (1 无效 陷波频率 PB48 NHQ4) 4500 12 (10-9000) 12 (10-9000) 13 (10-9000) 14 (10-9000) 15 (10-9000) 15 (10-9000) 15 (10-9000) 16 (10-9000) 17 (10-9000) 18 (10-9000) 17 (10-9000) 18 (10-9000) 19 (10-9000) 10 (10-90	滤波器5 PB51 NHQ5) 无效 陷波频率 (PB50 NH5) 4500 Hz (10-9000) 陷波 宽度 PB51 NHQ5) 标准 (a=2) 陷波 深度 PB51 NHQ5) 标准 (a=2) 路51 NHQ5) 深 (-40dB)	3
		★深(-40dB) ——— 频率 调谐	滤波器设置	抑制振动控制设置	一键式调	整	
掘田							
概要 设置滤波器	设置的必要参数。						
 详细 切換滤 2. 设置择词 选择动撑[7] 3. 设置以介護 3. 设置以介護 私換置 私換置 Robust 	波器设置画面。 波器 1(自适应调 亡设置]、[调谐] 置时,[陷波频窜 当波宽度]、[陷波 不滤波器。 摸切换滤波器设 波器有效时,其 当波宽度]、[陷波 滤波器为有效时 滤波器为有效时	蓝色的开关代表] 谐)。 、[手动设置]的基 ³]、[陷波宽度]、 家深度]开关,显示 置的[有效/无效] 各自的[陷波频率 家深度]开关,显示 ,不可设置滤波等	E在显示的画面 其中之一。 [陷波深度] 示滤波器 1 陷; 。]、[陷波宽度 示滤波器 2~5 器 5。	面。 为有效。 波设置画面。]、[陷波深度 陷波设置画面	[]为有效。 fī。		
备注							



<t< th=""><th></th></t<>	
大 概要 设置滤波器设置的必要参数。	
 订换滤波器设置画面。蓝色的; 1. 切换滤波器设置画面。蓝色的; 2. 设置低通滤波器。 触摸设置的开关即可显示低通; 3. 设置轴共振抑制滤波器。机械; 触摸下;;;;;;;;;;;;;;;;;;;;;;;;;;;;;;;;;;;;	开关代表正在显示的画面。 滤波器设置画面。 共振抑制滤波器的滤波器 4 为有效时,不可设置。
肥 <u>摸下还</u> 开天,即可显示否自)	何 <u>应的</u>
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)

_	+10世年	Net No.: 1 轴名称:轴名和	如亏: 2 你1	湘 練 5:				
1	控制设置(1)	控制设置(2)					3	}
	振动抑制模式发展	选择(PA24 AO	P4) ₩##⇒	任响应增考	」 一	吃棋子 】		
2		৽ াম	住侠式	瓜响应候式	机近眼	际侠式		
	抑制振动控制1			·유물 · ·	调谐	毛动沿星	1	
	左前反直□(FC 振动频率 (PR)							
	共振频率 (PB2	20 VRF12)		100.0	[Hz] (0.1-300.	0)	4	4
	振动频率转存	设置(PB21 VRF1	3)	0.00	(0.00-0.30)			
	共振频率转存	··	4)	0.00	(0.00-0.30)			
	指令陷波滤波器	뾽			_			
	频率选择 (PB4	5 CNHF)		无效	Hz		.	-
	陷波深度选择((PB45 CNHF)		-40	dB			5
	1	调谐	滤波器设置	- 抑制振 - 控制设		建式调整		
要								
要 置抑制振动]控制的必要参数。							
要 置抑制振动]控制的必要参数。							
要 置抑制振动]控制的必要参数。							
要 置抑制振动 细	控制的必要参数。	二						
要 置抑制振动 细 切换抑制 示]控制的必要参数。]振动控制设置画面	甸。蓝色的升	于关代表正在	三显示的画面。				
要 置抑制振动 细 切换振动 日 五 五 五 五 五 五 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5]控制的必要参数。]振动控制设置画面]抑制模式。	面。蓝色的开 〕时 可以设	F关代表正在 置抑制振动	至显示的画面。 控制 2				
要 抑制振动 切选只显示 动物	」控制的必要参数。 」振动控制设置画可 」抑制模式。 量择了[3 惯性模式] □振动控制示意图面	面。蓝色的升]时,可以设 ^{五面。}	F关代表正在 置抑制振动	至显示的画面。 控制 2。				
要 抑制振动 切选只显设 如 切选只示动 动物 一种 一种 一种 一种 一种 一种 振在 一种 市场 化乙基乙基	」控制的必要参数。 」振动控制设置画面	面。蓝色的开]时,可以设 画面。 514 显示中)/	F关代表正在 置抑制振动 / 抑制振动	至显示的画面。 控制 2。 控制 2(B-155)	15 显示中)。			
要置 细切选只显设选利制 切选只显设选择 打打 一切选只显设选择有示置择[无动;4]	」控制的必要参数。 」 振动控制设置画可 り抑制模式。	面。蓝色的升]时,可以设 画面。 514 显示中)/ 手动设置]的	F关代表正在 置抑制振动 / 抑制振动 均其中之一。	Ξ显示的画面。 控制 2。 控制 2(B−155)	15 显示中)。			
要置 细切选只显设选选 物 抑振在抑抑 [1]	」控制的必要参数。 」振动控制设置画□ 1抑制模式。 查择了[3惯性模式] 1振动控制1(B-159 设置]、[调谐]、[二动设置]、[调谐]、[面。蓝色的开]时,可以设 画面。 514 显示中)/ 三手动设置]的 2	F关代表正在 置抑制振动 / 抑制振动 均其中之一。]。	至显示的画面。 控制 2。 控制 2(B-155)	15 显示中)。			
要置 细切选只显设选选触知物 切选只显设选选触知频择有示置择择摸摸振在抑抑[了数]	1控制的必要参数。 1振制的必要参数。 1振动模式。 1振动模式。惯性模式 1振动控制1(B-15) 设置]、[调谐]、[3动可以推进行道 1、可以推进在1000000000000000000000000000000000000	面。蓝色的开]时,可以设 画面。 514 显示中)/ 手动设置]的 全置。 云四	F关代表正在 置抑制振动 / 抑制振动 均其中之一。]。	Ξ显示的画面。 控制 2。 空制 2(B−155	15 显示中)。			
要置 知切选只显设选选触触制 拘择有示置择择摸摸 抑振在抑抑[了数]▼	」控制的必要参数。 」控制的必要参数。 」振动控制设置画同 加利模式。 位择了[3 惯性模式] 」振动控制1(B-153 设置]、[调谐]、[」动设置时,可以直 [,可以直接进行说 」后的数值变化请	面。蓝色的开]时,可以设 画面。 514 显示中)/ 手司各个项目 发置。 参照下表。	F关代表正在 置抑制振动 / 抑制振动 均其中之一。]。	至显示的画面。 控制 2。 控制 2(B-155)	15 显示中)。			
要置 11 切选只显设选选触触 切选只显设选选触触 初选只显设选选触触 振行亦置择择摸摸 振动 御振在抑抑[[了数]] 「 50 (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1)	立控制的必要参数。 小控制的必要参数。 小振动控制设置画面 小抑制模式。 全择了[3 惯性模式] 小振动控制1(B-159 设置]、[调谐]、[一动设置]、[调谐]、[一动设置时,可以连 〔,可以直接进行试 〕后的数值变化请 ◎ ∞	面。蓝色的开]时,可以设 画面。 514 显示中), 手动设置]的 全置。 参照下表。 参数	F关代表正在 置抑制振动 / 抑制振动 均其中之一。]。	 显示的画面。 控制 2。 空制 2(B-155) 	15 显示中)。 化量			
要置 细 切选只显设选选触触 机 换择有示置择择摸摸 振振 抑振在抑抑[了数] 频频	」控制的必要参数。 」振动控制设置画□ 加抑制模式。 造择了[3 惯性模式] 引振动控制1(B-155 设置]、[调谐]、[动设置时,可以直 其进行试 ↓ 「后的数值变化请 率 率 率 率	面。蓝色的开]时,可以设 画面。 514 显示中), [手动设置]的 发置各个项目 发置。 参照下表。 参数	F关代表正在 置抑制振动 / 抑制振动 均其中之一。]。	 显示的画面。 控制 2。 控制 2 (B-155) 空制 2 (B-155) 	15 显示中)。 化量			
要置	加控制的必要参数。 则振动控制设置画面 加抑制模式。 选择动控制了[3 惯性模式] 加振动控制1(B-155 设置]、[调谐]、[动可以直接进行证 」,可以直接进行证 」后的数值变化请 率 率 率转存设置	面。蓝色的开]时,可以设 画面。 514 显示中)/ 手乙各个项目 发置。 参照下表。 参数	F关代表正在 置抑制振动 / 抑制振动 均其中之一。]。	 显示的画面。 控制 2。 控制 2(B-155) (B-155) (B-155) 	15 显示中)。 化量			
要置 细切选只显设选选触触 振共振共制 换择有示置择择摸摸 动振动振动振动振动振动振动振动振动振动 化乙基乙基乙基乙基乙基乙基乙基乙基乙基乙基乙基乙基乙基乙基乙基乙基乙基乙基乙基	加控制的必要参数。 小控制的必要参数。 小排利设置画面 加控制我了[3 惯性模式] 小排子了[3 惯性模式] 小排子了[3 惯一式意图] 小和子子。 小子 小子子。 小子 小子。 小子 小子 小子。 小子 小子 小子 小子。 小子 小子 小子 小子 小子 小子 小子 小子 小子 小子	面。蓝色的开]时,可以设 画514 显示中)/ 三手动谷个项目 发置。 参照下表。	F关代表正在 置抑制振动 / 抑制振动排 均其中之一。]。	 三显示的画面。 控制 2。 控制 2 (B-155) 空制 2 (B-155) (B-155) (D-1) 0.01 	15 显示中)。 化量			
要置 细 切选只显设选选触触 其振共误的 切选只显设选选触触 其振共误置制 预择有示置择择摸摸 动振动振指振在抑抑[了数] 频频频频 经	拉制的必要参数。 小控制的必要参数。 小抑制之。 上述一次的一个。 小和制得了。 小和制了[3 惯示]。 小子派动控制1(B-153 一子。 小子。 小子。 小子。 小子。 小子。 小子。 小子。 小	面。蓝色的开] 町, 可以设 町面。可以设 514 动设不中)/ 手置各个项目 分置。 参数 人 人 人 大 后 所 大 后 的 元 の の の の の の の の の の の の の の の の の の	F关代表正在 置抑制振动 / 抑制振动 均其中之一。]。	 三显示的画面。 控制 2。 控制 2 (B-155) 空制 2 (B-155) 一 0.1 _ 0.01 _ 1下所示。 	15 显示中)。 化量			
要置 细切选只显设选选触触 共振共设制 换择有示置择择摸摸 振共振共置 计标志在抑抑[了数] 频频频频频4	b控制的必要参数。 小控制的必要参数。 小振动模式。 也提示意图正 小和制了[3 惯性模式] 小描示意图正 小面的数值不意图正 一面的数值变化请 一本 率 率 率 率 率 率 本 转存设置 ~ 本 本 本 本 本 本 本 本 之 本 大 二 、 一 二 、 一 二 、 一 二 、 一 、 、 一 、 、 、 一 、 、 、 一 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、	 面。蓝色的开 可以设 町前。 514 显示中), 手置為个项目 支置。 参数 莫各开关后的 	F关代表正在 置抑制振动 / 抑制振动 约其中之一。]。	 显示的画面。 控制 2。 控制 2 (B-155) 空制 2 (B-155) ① 0.1 ① 0.01 1下所示。 	15 显示中)。 化量 显示画面			
要置 细 切选只显设选选触触 振共振共设 频制 换择有示置择择摸摸 损共振共置 频振 抑振在抑抑[了数] 频频频频频省 选	加控制的必要参数。 小控制的必要参数。 小排利提工。 上述一次的投置画面 小推动制度[3 惯量。 小推动之。 小推动之。 小推动之。 小能型]、[4 一一。 一一。 小能子。 小能子。 一一。 小能子。 一一。 一一。 一一。 一一。 一一。 一一。 一一。 一	 面。蓝色的开]时,可以设 画14 显示中), [手动设置]的 发置各个项目 发置。 参数 	F关代表正在 置抑制振动 / 抑制振动 / 抑制振动 / 真中之一。 句显示画面如 示指令陷波波	 显示的画面。 控制 2。 控制 2 (B-155) 空制 2 (B-155) 空制 1 (B-155) 空制 2 (B-155) 空制 1 (B-155) 空制 2 (B-155) (B-155) (B-155)	15 显示中)。 化量 显示画面 面。			
要置	h控制的必要参数。 小控制的必要参数。 小排制了[3 惯和了]。 选择动制模式。性模式 小子子子。 小子子。 小子子子。 小子。 小	 面。 藍色的开 町面。 町面。 514 动各っ 長置置。 参数 黄各开关后的 見る元 長数 	F关代表正在 置抑制表正式 抑制振动。 回指令陷波波波	 显示的画面。 控制 2。 控制 2(B-155) 空制 2(B-155) ① 0.1 ① 0.01 ① I下所示。 ③ 波器 频率画 ◎ 該波器 频率画 	15 显示中)。 化量 显示画面 顶面。 度画面。			



6.2.8 一键式调整(1)(B-15520)

●健式调整(1) ▲ 2023/09/14 ▲ 2013/09/14 ▲	●健式调整(1) ▲ 2023/09/14 ▲ ● ● <th></th> <th></th> <th></th> <th></th> <th></th> <th></th> <th></th>							
抽选择 Net No.: 1 站号: 2 抽编号: 1 由名称: 轴名称1 STEP1 设置 ● <	 Net No: 1 站号: 2 轴编号: 1 抽法非 Net No: 1 站号: 2 轴编号: 1 抽去称: 抽名称: STEP1 设置 用户指令方式 "存在损开始的短暂的.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. ① 加以金 (1 - 2147483647) ③ 0 和公子移动量 ① 加以金 (1 - 2147483647) ③ 0 和公子的 (1 - 2147483647) ④ 成公子的 (1 - 2147483647) ④ (1 - 2147483647) ● (1		一键式调整	ខ (1)		<u>∠202</u>	3/09/14 🔌 🥛 16:13 🔍	
STEP1 设置 1 用户指令方式 常在按I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 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 W位开关自动ON 3 吸位开关自动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。 4 アー步 4 小期振动 控制设置	STEP1 设置 1 		轴选择	Net No.: 1 轴名称:轴名称	站号: 2 轴编 ⁻ 1	룩: 1		
 □ 「「市街」「井樹」「「市街」「村村」」」 □ 「市村街」「村村」「村村」」 □ 市村村」「村村」「村村」」 □ 市村村」 □ 市村村 □ 市村 □ 市村村 □ 市村 □ 市村<td>1 ● 市で方式 古を決于執助建弁通过自动运行进行一键式调整。 か大器指令方式 设置允许移动量并通过自动运行进行一键式调整。 2 2 ① ① pulse (1 - 2147483647) 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。 ① 3 ● アー步 ④ 4 ● ● アー步 ④ 4 ● ● ● ● ● ● 3 ●<</td><td></td><td>STEP1 设置</td><td>1</td><td></td><td></td><td></td><td></td>	1 ● 市で方式 古を決于執助建弁通过自动运行进行一键式调整。 か大器指令方式 设置允许移动量并通过自动运行进行一键式调整。 2 2 ① ① pulse (1 - 2147483647) 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。 ① 3 ● アー步 ④ 4 ● ● アー步 ④ 4 ● ● ● ● ● ● 3 ●<		STEP1 设置	1				
 	 め大器指令方式 设置允许移动量并通过自动运行进行一键式调整。 九许移动量 (检测器脉冲单位) ± ① pulse (1 - 2147483647) (检测器脉冲单位) ま ① pulse (1 - 2147483647) (松测器脉冲单位) ま ① pulse (1 - 2147483647) (松测器脉冲单位) (松测器脉冲单位) (松测器脉冲单位) (松测器脉冲单位) (松测器脉冲单位) (松测器局电机运行时开始。 通过放大器指令方式开始调整后无法进行测试运行。 (加速) (大器指令方式开始调整后无法进行测试运行。 (小 放下(开始)按钮后电机旋转。 (小 水下(开始)按钮后电机旋转。 (小 水下(开始)按钮后电机旋转。 (小 水下(开始)按钮后电机旋转。 (小 水波器设置 か利振烈 (小 水源) (小 水波器设置 小利振烈 (小 水波器设置 小利振烈 (小 水波器设置 小利振烈 (小 水波器设置 (小 水波器设置 小利振烈 (小 水波器设置 (北波器 水路波器设置 (小 水波器设置) (小	1	一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一	指マガム 按[开始]按钮前,开始 服电机停止状态下无》	治运行。 法开始。			
2	2		放大	器指令方式 允许移动量并通过自z	动运行进行一键式调整			
 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。 	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。 → 下一步 → 4 → 個谐 滤波器设置 抑制振动 → 健式调整	2	允 (检	许移动量 器脉冲单位)	± 0 pul:	se (1 - 2147483647)		
道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。 下一步 ↓ 4 调谐 滤波器设置 抑制振动 →键式调整	请不要任何服电机运行时开始。 通过放大器指令方式开始调整后无法进行测试运行。	3		限位开关自动ON	TT 4 4			
▲ 按下(开始)按钮后电机旋转。 下一步 - 4 调谐 滤波器设置 抑制振动 -键式调整	↓ 按下(开始)按钮后电机旋转。 下一步 4 ④ 调谐 滤波器设置 抑制振动 4		· 項∩ 通过	要在何服电机运行时; 放大器指令方式开始;	^{开始。} 调整后无法进行测试运	行。		
下一步 4 1 3 週谐 滤波器设置 抑制振动 健式调整	「一步 4 」 」 「一步 4 」 」 「一步 4 」 」 「一步 4 」 」 「一世 4 」 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 」 「 」 」 「 」 」 」 」 」 」		A	按下[开始]按钮后电材	几旋转。			
◆ 週間 滤波器设置 抑制振动 一键式调整	▲ 调谐 滤波器设置 抑制振动 【健式调整 》 ● 一键式调整						下一步	4
			5	调谐	滤波器设置	抑制振动 控制设置	一键式调整	
		既要						
概要	既要							
概要 执行一键式调整。	说要 丸行一键式调整。	执行一键式调	周整。					
概要 执行一键式调整。	说要 执行一键式调整。	执行一键式调	周整。					
概要 执行一键式调整。	班要 执行一键式调整。	执行一键式调	围整。					
概要 执行一键式调整。 详细		执行一键式课 详细	周整。		고수방소수구구기			
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。[放去器指令方式]时。可以输入。	斑要 执行一键式调整。 羊细 · 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。 · 设置允许移动量、「放大器指今方式]时、可以输入。	执行一键式调 详细 1. 选择指令 2 设置介语	問整。 ◆方式。初次显 F移动量。「放力	示样本画面时[[大器指会方式]时	用户指令方式]为 , 可以输λ.	选中状态。		
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。	数要 执行一键式调整。 ^{羊细} · 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。 · 设置允许移动量。[放大器指令方式]时,可以输入。 · 设置限位开关自动 0N。[放大器指令方式]时,可以选择。	执行一键式调 详细 1. 选择指令 2. 设置允许 3. 设置限付	問整。 ◆方式。初次显 ∓移动量。[放力 →开关自动 ON。	示样本画面时[] 大器指令方式]时 「放大器指令方	用户指令方式]为 ┓可以输入。 式]时,可以洗キ	选中状态。		
概要 执行一键式调整。	 概要 执行一键式调整。 着细 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。 设置允许移动量。[放大器指令方式]时,可以输入。 设置限位开关自动 ON。[放大器指令方式]时,可以选择。 显示一键式调整(2)画面。 	执行一键式调 详细 1. 选择指令 2. 设置允许 3. 设置限位 4. 显示一镜	問整。 </td <td>示样本画面时[大器指令方式]时 [放大器指令方 面。</td> <td>用户指令方式]为 , 可以输入。 式]时,可以选持</td> <td>]选中状态。 译。</td> <td></td> <td></td>	示样本画面时[大器指令方式]时 [放大器指令方 面。	用户指令方式]为 , 可以输入。 式]时,可以选持]选中状态。 译。		
概要 执行一键式调整。	数要 执行一键式调整。 ^{羊细 . 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。 . 设置允许移动量。[放大器指令方式]时,可以输入。 . 设置限位开关自动 ON。[放大器指令方式]时,可以选择。 . 显示一键式调整 (2)画面。}	执行一键式调 详细 1. 选择指令 2. 设置允许 3. 设置限位 4. 显示一镜	問整。 ◇方式。初次显 午移动量。[放力 立开关自动 ON。 建式调整(2)画	示样本画面时[] 大器指令方式]时 [放大器指令方 面。	用户指令方式]为 → 可以输入。 式]时,可以选择	Ⅰ选中状态。 译。		
概要 执行一键式调整。	数要 执行一键式调整。	执行一键式调 详细 1. 选择指令 2. 设置允许 3. 设置限位 4. 显示一镜	周整。 ▶方式。初次显 〒移动量。[放力 立开关自动 ON。 建式调整(2)画	示样本画面时[大器指令方式]时 [放大器指令方 面。	用户指令方式]为 ,可以输入。 式]时,可以选持	Ⅰ选中状态。 译。		
概要 执行一键式调整。	数存一键式调整。 	执行一键式调 详细 1. 选择指令 2. 设置允许 3. 设置限位 4. 显示一镜	周整。 ◇方式。初次显 午移动量。[放力 立开关自动 ON。 建式调整 (2) 画	示样本画面时[片器指令方式]时 [放大器指令方 面。	用户指令方式]为 ┓ 可以输入。 式]时,可以选持	Ⅰ选中状态。 译。		
概要 执行一键式调整。	数執行一键式调整。 </td <td>执行一键式调 详细 1. 选择指令 2. 设置冗位 3. 设置限位 4. 显示一策</td> <td>周整。 ▶方式。初次显 〒移动量。[放力 立开关自动 ON。 建式调整(2)画</td> <td>示样本画面时[大器指令方式]时 [放大器指令方 面。</td> <td>用户指令方式]为 ',可以输入。 式]时,可以选排</td> <td>Ⅰ选中状态。 译。</td> <td></td> <td></td>	执行一键式调 详细 1. 选择指令 2. 设置冗位 3. 设置限位 4. 显示一策	周整。 ▶方式。初次显 〒移动量。[放力 立开关自动 ON。 建式调整(2)画	示样本画面时[大器指令方式]时 [放大器指令方 面。	用户指令方式]为 ',可以输入。 式]时,可以选排	Ⅰ选中状态。 译。		
概要 执行一键式调整。	 概要 执行一键式调整。 并细 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。 设置允许移动量。[放大器指令方式]时,可以输入。 设置限位开关自动 ON。[放大器指令方式]时,可以选择。 显示一键式调整(2)画面。 	执行一键式调 详细 1. 选择指令 2. 设置允许 3. 设置限位 4. 显示一领	周整。 ◇方式。初次显 午移动量。[放力 立开关自动 ON。 建式调整(2)画	示样本画面时[大器指令方式]时 [放大器指令方 面。	用户指令方式]为 ┓ 可以输入。 式]时,可以选择	选中状态。 ≩。		
概要 执行一键式调整。	號要 執行一键式调整。	执行一键式调 详细 1. 选择指令 2. 设置允许 3. 设置限位 4. 显示一镜	問整。 </td <td>示样本画面时[月 大器指令方式]时 [放大器指令方 面。</td> <td>用户指令方式]为 ┓可以输入。 式]时,可以选排</td> <td>Ⅰ选中状态。 译。</td> <td></td> <td></td>	示样本画面时[月 大器指令方式]时 [放大器指令方 面。	用户指令方式]为 ┓可以输入。 式]时,可以选排	Ⅰ选中状态。 译。		
概要 执行一键式调整。	概要 执行一键式调整。 洋细 . 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。 . 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。 . 显示一键式调整 (2)画面。	执行一键式调 详细 1. 选择指令 2. 设置允许 3. 设置限位 4. 显示一领	周整。 ◇方式。初次显 午移动量。[放力 立开关自动 0N。 建式调整 (2)画	示样本画面时[片器指令方式]时 [放大器指令方 面。	用户指令方式]为 ┓可以输入。 式]时,可以选择	Ⅰ选中状态。 ≩。		
概要 执行一键式调整。	既要 执行一键式调整。	执行一键式调 详细 1. 选择指令 2. 设置允许 3. 设置限位 4. 显示一锁	周整。 ◇方式。初次显 午移动量。[放力 立开关自动 ON。 建式调整(2)画	示样本画面时[片器指令方式]时 [放大器指令方 面。	用户指令方式]为 → 可以输入。 式]时,可以选排	Ⅰ选中状态。 译。		
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 (N。[放大器指令方式]时,可以选择。 4. 显示一键式调整 (2)画面。	跳每 执行一键式调整。	执行一键式调 <mark>详细</mark> 1. 选择指令 2. 设置限位 3. 设置限位 4. 显示一领	周整。 ⇒方式。初次显 下移动量。[放力 立开关自动 ON。 建式调整(2)画	示样本画面时[片器指令方式]时 [放大器指令方 面。	用户指令方式]为 ,可以输入。 式]时,可以选排	ı选中状态。 ≩。		
概要 执行一键式调整。	30. 数存一键式调整。	执行一键式调 <mark>详细</mark> 1. 选择指令 2. 设置允许 3. 设置限位 4. 显示一领	周整。 ◇方式。初次显 午移动量。[放力 立开关自动 ON。 建式调整 (2) 画	示样本画面时[片器指令方式]时 [放大器指令方 面。	用户指令方式]为 ┓可以输入。 式]时,可以选≸	Ⅰ选中状态。 译。		
 概要 执行一键式调整。 详細 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。 设置允许移动量。[放大器指令方式]时,可以输入。 设置限位开关自动 0N。[放大器指令方式]时,可以选择。 显示一键式调整 (2)画面。 	数存一键式调整。 ^{ <u> </u> <i> </i>}	执行一键式调 <mark>详细</mark> 1. 选择指令 2. 设置限位 3. 设置限位 4. 显示一领 备注	周整。 ⇒方式。初次显	示样本画面时[大器指令方式]时 [放大器指令方 面。	用户指令方式]为 ,可以输入。 式]时,可以选持	β选中状态。 ≩。		
 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。 	微要 執行一键式调整。 ^{ <u>第</u>细 连择指令方式。初次显示样本画面时[用户指令方式]为选中状态。 设置允许移动量。[放大器指令方式]时,可以输入。 设置限位开关自动 ON。[放大器指令方式]时,可以选择。 显示一键式调整 (2)画面。 <u> 茶</u>注}	执行一键式调 <mark>详细</mark> 1. 选择指令 2. 设置限位 3. 设置限位 4. 显示一领 备注	周整。 ◇方式。初次显 午移动量。[放力 立开关自动 ON。 建式调整 (2) 画	示样本画面时[大器指令方式]时 [放大器指令方 面。	用户指令方式]为 ┓可以输入。 式]时,可以选≸	选中状态。 ≩。		
 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。 	₩要	执行一键式调 <mark>详细</mark> 1. 选择指令 2. 设置限位 3. 设置限位 4. 显示一领 备注	周整。 ⇒方式。初次显 午移动量。[放力 立开关自动 ON。 建式调整(2)画	示样本画面时[片器指令方式]时 [放大器指令方 面。	用户指令方式]为 , 可以输入。 式]时, 可以选非	ı选中状态。 ≩。		
 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。 	₩₩ 執行一键式调整。 并加 . 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。 . 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。 . 显示一键式调整 (2)画面。 ¥注	执行一键式调 <mark>详细</mark> 1. 选择指令 2. 设置限位 4. 显示一领 备注	周整。 ⇒方式。初次显 午移动量。[放力 立开关自动 0N。 建式调整 (2)画	示样本画面时[大器指令方式]时 [放大器指令方 面。	用户指令方式]为 , 可以输入。 式]时,可以选择	ı选中状态。 ≩。		
概要 执行一键式调整。 详细 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。 设置允许移动量。[放大器指令方式]时,可以输入。 设置限位开关自动 ON。[放大器指令方式]时,可以选择。 显示一键式调整 (2)画面。 	数行一键式调整。 羊细 . 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。 . 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 0N。[放大器指令方式]时,可以选择。 1. 显示一键式调整 (2)画面。	执行一键式调 <mark>详细</mark> 1. 选择指令 2. 设置风位 4. 显示一领 备注	周整。 ◇方式。初次显 午移动量。[放力 立开关自动 ON。 建式调整 (2) 画	示样本画面时[月 大器指令方式]时 [放大器指令方 面。	用户指令方式]为 , 可以输入。 式]时, 可以选非	Ⅰ选中状态。 译。		
概要 执行一键式调整。 详细 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。 设置风位开关自动 0N。[放大器指令方式]时,可以流入。 设置限位开关自动 0N。[放大器指令方式]时,可以选择。 显示一键式调整 (2)画面。 	数存一键式调整。 洋細 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 0N。[放大器指令方式]时,可以选择。 3. 显示一键式调整 (2)画面。 餐注	执行一键式调 <mark>详细</mark> 1. 选择指令 2. 设置限位 3. 设置限位 4. 显示一键 备注	周整。 ☆方式。初次显 千移动量。[放力 立开关自动 ON。 建式调整 (2) 画	示样本画面时[月 大器指令方式]时 [放大器指令方 面。	用户指令方式]为 ,可以输入。 式]时,可以选持	β选中状态。 ≩。		
 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 0N。[放大器指令方式]时,可以选择。 4. 显示一键式调整 (2)画面。 	数 株 集 集 集 集 集 集 二 	执行一键式调 <mark>详细</mark> 1. 选择指令 2. 设置限位 3. 设置限位 4. 显示一领 备注	周整。 ⇒方式。初次显 午移动量。[放力 立开关自动 0N。 建式调整 (2) 画	示样本画面时[月 大器指令方式]时 [放大器指令方 面。	用户指令方式]为 →,可以输入。 式]时,可以选持	J选中状态。 €。		



6.2.9 一键式调整(2)(B-15521)




6.2.10 JOG 运行 (B-15530)

反馈脉冲累积 伺服电机速度 滞留脉冲累积 指令脉冲累积 指令脉冲频率 再生负散刺载率 峰值分载率 峰值分载率 峰位负载率 峰位负载率 峰位负载率 峰位负载率 4BS计数器 负载惯量比 母线械侧反馈路信息 机械侧编码器信息 调整时间 开始JOG运行	臣 【积 】 】 】	4位开关自动ON	-376 pulse 0 r/min, mm/s -17 pulse 0 pulse 0 kpulse/s 0 % 0 % 1499060 pulse -22446 rev 7.00 倍 275 V 0 pulse 1499060 -22446 ms	3
2 电机转速 加减速时间常数		0 正转	反转	5
		ᆕᆕᆍᆂ		
▶ 】 则试运行模式执行 JOG 运行 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。	
▶ 】 则试运行模式执行 JOG 运行 使用测试运行模式开始执行 设置[电机转速]、[加减速时 显示伺服电机的状态。 设置限位开关自动 ON。 操作 JOG 运行。	。 JOG 运行。再次触摸 j间常数]。	即可解除测试运行	模式。	
▶ 〕 喇试运行模式执行 JOG 运行 使用测试运行模式开始执行 设置[电机转速]、[加减速时 显示伺服电机的状态。 设置限位开关自动 ON。 操作 JOG 运行。 操作	。 JOG 运行。再次触摸 j间常数]。	即可解除测试运行	模式。 动作	
▶ 】 则试运行模式执行 JOG 运行 使用测试运行模式开始执行 设置[电机转速]、[加减速时 显示伺服电机的状态。 设置限位开关自动 ON。 操作 JOG 运行。 操作 正转 反转	。 JOG 运行。再次触摸 j间常数]。 	即可解除测试运行 [;] 正转动作实施 JOG : 反转动作实施 JOG :	模式。 <u>动作</u> 运行。	
▶ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■	。 JOG 运行。再次触摸 j间常数]。 	即可解除测试运行 [,] 正转动作实施 JOG : 反转动作实施 JOG :	模式。 <u>动作</u> 运行。 运行。	



6.2.11 定位运行(B-15532)

の力	E负载率 示负载率 直负载率 互0瞬间发生转矩 20時間 S计数器 3間⊈L			14	-384 pulse 0 r/min, mm/s 1 pulse 0 pulse 0 kpulse/s 0 % 0 % 0 % 99103 pulse 22446 rev 7,00 倍		- 3
日本の日本の日本の日本の日本の日本の日本の日本の日本の日本の日本の日本の日本の日	8.电压 被侧反馈脉冲累积 被侧编码器信息1			14	0 pulse 99103		
调整	【网编码器信芯2 整时间 开始定位运行	R	見 位 开 关 自 动 ON		0 ms		4
电机	小和之间之()。 机转速			反转	剩余距离的重新原	启动	
<u>ノ</u> 加洞 移司	城速时间常数 助量			暫停	剩余距离的清	除	Э
		·····································		し运行			
则试运行模式执行 使用测试运行模式	JOG运 行定位运行。 代开始执行定位1	≤行。再次触摸	即可解除测试	式运行模:	DO强利辅击 式。		
则试运行模式执行 使用测试运行模式 设置[电机转速]、 设置限位开关自动	JOGE 行定位运行。 【开始执行定位注 [加减速时间常 代态。 力ON。	运行。再次触摸 数]、[移动量]	即可解除测记。	式运行模:	D O强制抽击 式。		
则试运行模式执行 使用测试运行模式 设置[电机转速]、 显示伺服电机的状 设置限位开关自动 操作定位运行。	JOG运 行定位运行。 「开始执行定位; [加减速时间常	运行。再次触摸 数]、[移动量]	即可解除测记 。	代运行模:	式。 <i>(</i>		
则试运行模式执行 使用测试运行模式 设置[电机转速]、 显示伺服电机的状 设置限位开关自动 操作定位运行。 正转	JOGE f定位运行。 【开始执行定位	运行。再次触摸 数]、[移动量]	即可解除测试。	式运行模: 	DO强利辅击 式。 作		
则试运行模式执行 使用测试运行模式 设置[电机转速]、 显示伺服电机的状 设置限位开关自动 没置限位无关自动 操作定位运行。 上转 反转	JOG ^{ige} F定位运行。	运行。再次触摸数]、[移动量] 正转动作开始 反转动作开始	即可解除测试 。 定位运行。 定位运行。	式运行模: 动	式。 作		
则试运行模式执行 使用测试运行模式执行 设置[电机转速]、 显示伺服电机的状 设置限位开关自动 操作定位运行。 操作 正转 反转 暂停	JOGE f定位运行。 【开始执行定位注 [加减速时间常 犬态。 力 ON。 <u>年</u>	运行。再次触摸 数]、[移动量] 正转动作开始 反转动作开始 暂停执行中的	即可解除测试 。 定位运行。 定位运行。 定位运行。	式运行模: 	DO强利辅击 式。 作		
则试运行模式执行 使用测试运行模式执行 设置[电机转速]、 显示伺服电机的状 设置限位开关自动 操作定位运行。 操作 正转 反转 暂停 剩余距离的重新	JOGE 示定位运行。 、 て 工 が 本 。 か の N。	至行。再次触摸 数]、[移动量] 正转动作开始 反转动作开始 暂停执行中的 重新启动暂停	即可解除测试。 定位运行。 定位运行。 定位运行。 中的定位运行。	式运行模: 	式。 作		



6.2.12 无电机运行(B-15534)

无电机运行
<u> 轴选择</u> Net No.: 1 站号: 2 轴编号: 1 抽名称: 轴名称: 抽名称1
PC05.0 无电机运行
进行无电机运行时,在参数的设定中 将无电机运行设置为有效后, 请将伺服放大器的电源设置为OFF,重新开启电源。
● 无效
JOG运行 定位运行 无电机运行 DO强制输出
概要 使用测试运行模式执行无电机运行。
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。



DO强制输出(1轴)	▲ 2023/09/14 16:15 10 16:15 16:15 16:15 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10
2 开始DO强制输出。	
3 CN3-8	CN3-9 CN3-13 CN3-15
JOG运行	
 使用测试运行模式强制输出输出信号。 举细 选择切换1轴伺服放大器、多轴一体伺服 使用测试运行模式开始执行 D0 强制输出椅 触摸各开关强制输出输出信号。输出中的每个画面对应的输出信号不同 	放大器的 D0 强制输出的画面。蓝色的开关代表正在显示的画面 莫式。再次触摸即可解除测试运行模式。 信号的指示灯亮灯。
每个回面对应的 扣 面信 5 个问。 面面	
1轴	対应信号 CN3-8、CN3-9、CN3-13、CN3-15
1 轴 2 轴一体 3 轴一体	対应信号 CN3-8、CN3-9、CN3-13、CN3-15 CN3-11、CN3-12、CN3-24、CN3-25 CN3-11、CN3-12、CN3-13、CN3-24、CN3-25



6.2.141步进给(B-15540)

	▲ 2023/09/14 .> —
1 步进 给 _{轴洗择} Net N	□ 17:59
1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	称:抽名称1
↓	0 r/min, mm/s -11 pulse 0 pulse
指令脉冲频率 再已会载率	0 kpulse/s 0 %
关际贝氧率 峰值负载率 转矩/瞬间发生转矩	0 % 0 % 0 %
1转内位置 ABS计数器 A裁使导比	11499214 pulse - 22446 rev 7, 00 4
日本 1000 日本 1000日本 100	280 V - 147 pulse
指令位置 指令剩余距离 北今编号	0 pulse 0 pulse
2 开始1步进给运行。	
点设置一览表No.	0 运行开始 剩余距离的重新启动 5
3	暂停 剩余距离的清除
15	走给
概要	
使用测试运行模式执行1步进给。	
详细	
2. 使用测试运行模式开始1步进给	合模式。再次触摸即可即解除测试运行模式。
3. 设置点设置一览表 No. 。设置范 4 钟措[占设置一览表] 即見一,	· 围为 1~255。 占设罢一览表画面
4. 融保[点页直一见衣],即亚小兵 5. 操作1步进给。	□□□□□□□ □□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□
操作	动作
运行开始 <u>新</u> 停	开始指定的点设置一览表 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 • 在按压[运行开始]前按压[新停]	离的重新启动]和[剩余距离的清除]才动作。 的情况下, 新停揭作, 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;	历间优于,自行休任。咱在按压L利尔萨西的重新启动1或L利尔萨西的得 运行。
• 在测试运行模式中,显示其他画面	面的开关不动作。 B的大器的中源
• 八1] 测\\\[) [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] []	风以入奋的电游。

41/150



6.2.15 点设置一览表(B-15550)

	品反重	一览表			4.00		11:08	Ŏ		1
1	轴选	择 和	tt No.: 1 h名称:轴名称	站号: 1 1	轴编号: 1	详细	设置	1步进给		-ſ
- \	E	标位置	速度	加速时间常数	减速时间常数	停留时间	辅助功能	M 代码		1
	最小 -21	47483.648	0.00		0			0		
2	最大 214	47483.647	21474836.47	20000	20000	20000	0-3,8-11	255		
	No.	mm i	r/min.mm/s	ms	ms	ms				
	123 📃	123456	123456	123456	123456	12345	12	123		
	123	123456	123456	123456	123456	12345	12	123		
	123	123456	123456	123456	123456	12345	12	123		
	123	123456	123456	123456	123456	12345	12	123		
_	123	123456	123456	123456	123456	12345	12	123	4	
3	读取	写入 (ROM)	写入 (RAM)	初始化正在	:写入(RAM) 習一览表的数据	ł.		12 ⁄5	1	-
4	*显示中	的数: _{居为挑}	操作对象。 一				<u> </u>	搜索No. 45	56	
5	则会取	肖编辑的数	_{面,} 据。							-
0			点设置 — 些主							
6			<u>984</u> K	12	13					
				12	10					
t要										
既要 显示、设置点设	置一览君	₹.								
来要 显示、设置点设 瓦设置一览表的	置一览君 操作(读	_{長。} 取/写入/	初始化)对	象为显示中	的5行数据。	0				
既要 显示、设置点设 点设置一览表的	置一览君 操作(读	_{受。} 取/写入/	初始化)对	象为显示中	的5行数据	0				
来要 显示、设置点设 気设置一览表的 年知	置一览君 操作(读	€。 取/写入/	初始化)对	象为显示中	的5行数据	o I.				
 無要 显示、设置点设 最示、设置一览表的 第 5 5	置一览君 操作(读 一览表由	 表。 取/写入/ 約输入范目 	初始化)对 围。输入范 克即可编辑	象为显示中 [围与 PT01 的	的 5 行数据 的值联动变体	° Ko				
概要 显示、设置点设 显示、设置一览表的 # 通示点设置 . 设置点设置 . 设置点设置 . 送置点设置	置一览君 操作(读 一览表。	 ε。 取/写入/ 約输入范目 納入范目 	初始化)对 围。输入范 直即可编辑	家为显示中 国与 PT01 的 设置值。 异党值时显	的 5 行数据 的值联动变体	° Ło				
 #要 显示、设置点设 显示点设置 重示点设置 设置点设置 关于设置值 从伺服放大 	置一览求 一览大子。 一览大子。 一览之数 。 句。 一次一次一次一次一次一次一次一次一次一次一次一次一次一次一次一次一次一次一次	 表。 取/写入/ 竹输入范目 植输入可用 	初始化)对 围。输入范 直即可编辑 显示黄色,	象为显示中 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	的5行数据 的值联动变体 示红色。	° L °				
概要 显示、设置点设 显示、设置点设 重设置 如 显示点设置 近 公置 近 公置 近 公置 近 公置 近 公置 二 公置 二 公置 公 公 公 公 公 公 近 公	置操 一一,器宽表现,	丧。 取/写入/ 竹榆触输入置点 公式 写入/ 和前、 和前、 和前、 和前、 和前、 四/ 蜀、 云、 四/ 蜀、 四/ 蜀、 四/ 蜀、 四/ 蜀、 四/ 蜀、 四/ 司、 四/ 司、 四/ 四/ 四	初始化)对 围。即分范 直示黄数据。 日本 私 和 金 表 数 大 器 的 大 器	象为显示中 [围与 PT01 ff [设置值。 异常值时显 [ROM 区。	的 5 行数据 的值联动变化 示红色。	° Ło				
概要 显示、设置点设置 显示、置一览表 重 血尿 近 近 近 近 近 近 近 し 近	置操 一一,器览宽之。 一一,器览宽之。 一个 。 一个 。 一次 。 一次 。 一次 。 一一 。 一 。 一 。 一 。 二 。 一 。 二 。 二 。 二 。	• 取 均 重点居室 的 前 重点 一 前 前 使 前 前 使 一 前 前 前 前 计 一 前 引 新 前 子 前 引 明 明 明 明 明 明 明 明 明 明 明 明 明 明 明 明 明 明	初始化) 对 围。即黄龙和 和 动 动 动 动 动 动 动 动 动 动 动 动 动 动 动 动 动 动	家为显示中 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 8 0 1 1 1 1 1 1 1	的 5 行数据 的值联动变4 示红色。	° Ło				
#要 显示、设置点设 显示、设置点设 重示、设置支援 加 显示 近 上 上 上 上 上 上 上 上 上 上 上 上 上 上 上 <td>置操 一一,器览览门。 一作 览览在读表表开关章。 一一,器览发表表头。</td> <td>長取 的 重点居居即</td> <td>初始化)对</td> <td>家为显示中 [围与 PT01 ft [设置值。 异常值时显] ROM 区。] RAM 区。 · 览表。</td> <td>的 5 行数据 的值联动变体 示红色。</td> <td>° Ľ o</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td>	置操 一一,器览览门。 一作 览览在读表表开关章。 一一,器览发表表头。	長取 的 重点居居即	初始化)对	家为显示中 [围与 PT01 ft [设置值。 异常值时显] ROM 区。] RAM 区。 · 览表。	的 5 行数据 的值联动变体 示红色。	° Ľ o				
概要 设置点设置 显示 设置 显示 公司 五 设置 点 公司 点	置操 一一,器览览22员一作 览览在读表表为取数数关升	更 的 值点居居 失。// 植点居居 失。// 输触输设写写即, 入/ 范数时一伺伺始显。	初始化)动。即示表放放点点动动。即示表放放点点动动。即示表放放点点。"	 家为显示中 1 国与 PT01 自 设置值。 异常值时显 1 ROM 区。 1 RAM 区。 · 览表。 · 览表详细设 	的 5 行数据 的值联动变化 示红色。 置画面。	° Ko				
要 设定、 设定、 近近、 立定、 近近、 立定、 近近、 二、	置操 一一,器览览21 22 54 55 56 56 56 56 56 56 56 56 56 56 56 56	②取 的 重点居居 失, 为 重点居居 失, 为 入摸入置入入初即即, 见 范数时一月用始录,	初	家为显示中 国与 PT01 f 设置值。 异常值时显 J ROM 区。 J RAM 区。 · 览表。 · 览表详细设 画面。	的 5 行数据 的值联动变体 示红色。 置画面。	° L °				
双要 设一 。 一 。 一 。 一 。 一 。 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二	置操 一一,器览览22铨一一作 览览在读表表开]]]宽。	更 为 重点居居 失;; 勿 新触输设写写即, 页 入摸入置入入初即即面 人/ 巨句易起。	初	象为显示中 : 围与 PT01 的 : 设置值。 异常值时显 J ROM 区。 · 览表。 · 览表。 · 览表详细设 画面。	的 5 行数据 的值联动变体 示红色。 置画面。	° Ło				
双要 、、置在一个, 、置一一一、点点没有一个,就是一个一个。 一个一个,就是一个一个,就是一个一个。 一个一个,我们是一个。 一个,我们是一个,我们是一个。 一个,我们是一个,你们就是一个一个。 "你们,我们就是一个一个。" "你们,我们就是一个一个。" "你们,我们就是一个一个。" "你们,我们就是一个一个。" "你们,我们就是一个一个。" "你们,我们就是一个一个。"	置操 一一,器览览12段给一示	• 取 的 重点居居 失,, 勿点 。/ 输触输设写写即, 页设 马 入摸入置入入初即即面置 入 范数时一伺伺始显示。 引	初	象为显示中 国与 PT01 ft 设置值。 异常值时显 FROM 区。 RAM 区。 · 览表。 · 览表。 · 览表详细设 画面。	的 5 行数据 的值联动变体 示红色。 置 画 面 。 ,即可切换	。 と。 到更改的	り数值的	页面。		
双要、 、置、加工、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、	置操 一一,器览览21设持一示点一作 览览在读表表开了11览中设定。我表数取数数关开开表的置	毫取 的 值点居居 失 <u>;</u> 的点一。/ 输触输设写写即,,页设览。	初	 家为显示中 1.1.1.1.1.1.1.1.1.1.1.1.1.1.1.1.1.1.1.	的 5 行数据 竹值联动变化 示红色。 面 可见表到	。	り数値的	页动面。	2 置一览表	No
双要 、置 设 一 。 定 设 一 示 置 于 伺 点 点 设 股 点 点 没 光 一 示 置 于 伺 点 点 没 光 一 示 置 于 伺 点 点 没 光 の 。 、 置 一 。 、 置 一 。 、 置 一 。 、 置 一 。 、 置 子 一 。 、 置 子 一 。 、 置 子 一 。 、 置 子 一 。 、 置 子 一 。 、 置 子 一 の 、 置 子 一 の 、 置 子 一 の 、 置 子 一 の 、 置 子 一 の 、 置 子 一 の 、 二 の 一 の 、 二 の 一 の 、 の 置 子 の 一 の 、 の 置 子 の 一 の 点 の 一 の の の の の の の の の の の の の の	置操 一一,器览览12段挂一示点色一作 览览在读表表开]],览中设。	• 取 的 值点居居 失点的点一 • 《 输触输设写写即, 页设览 、	初 围直显稳最最上示; 危,始 。即示表放放点点1 表,始不黄数大大设设步 的切入编色据器器置置进 页换对 范辑,。的的一一给 面到	家为显示中	的 5 行数据 的 1 行数据 可值联动变化 可 工 色。 面 可 可 切 表 〕	。 と。 到更改的 の	竹数 值的 面。显示	页面。 示对象点过	2 置一览表	No
双要、置。 设一显设关从将将触触触切显可数显示置。 这一示置于伺点点摸摸换示通值示置。 这一示置于伺点点摸摸换示通值示量。 1. 数显示量值、一一件(100000000000000000000000000000000000	置操 一一,器览览2] 殳锴一示点色的一作 览览在读表表开]]] 览中设。状览读。"""""""""""""""""""""""""""""""""""""""	专取 竹	初 围直显范及及七云云 范, 始 。即示表放放点点1 表切 私可黄数大大设设步 的切 入编色据器器置置进 页换 对 范辑,。的的一一给 面到	象为显示中 国与 PT01 ft 设置值。 异常值时显 ROM 区。 RAM 区。 · 览表。 · 觉面。 〔。更改数值 包含对象点;	的 5 行数据 的 值联动变化 示 红 色。	。 と。 No. 的页	竹数值的 面。显示	页面。	 2 2 3 4 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5	No
要 、置 4 。 一 示置于伺点点摸摸摸杀示通 量。 一 示置于伺点点摸摸摸换示通值示取置的 是没能设设间,通道示取 1 。 一 示置于伺点点摸摸摸 1 。 一 示置于伺点点摸摸 1 。 一 一 如 一 如 一 一 如 一 一 如 一 如 一 一 如 一 如 一 一 如 一 一 如 一 一 如 一 如 一 如 一 一 如 一 如 一 一 如 一 一 如 一 一 如 一 如 一 如 一 一 如 一 一 如 一 如 一 一 如 一 如 一 一 如 一 一 如 一 一 如 一 一 如 一 一 如 一 一 如 一 一 如 一 一 如 一 一 如 一 一 如 一 一 一 如 一 一 如 一 一 如 一 一 一 如 一 一 一 如 一 一 一 一 如 一 一 一 一 一 一 如 一 一 如 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 如 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 如 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 如 一	置操 一一,器览览21设持一示点色的 一作 览览在读表表开了11览中设。状览读	受取 竹	初 围直显宽最份上示去 危, 实始 "你们,你们的一个,你们就是不是这个人的人,我们就是这个人的人,我们就是我们的人,我们是我是一个人,我们是我是是一个人,我们是不是一个人,我们的一个人们,我们不过,	家为显示中 国与 PT01 f 定置值。 F ROM 区。 ROM 区。 の RAM 区。 ・ ・ ・ 览表 ・ 、 一 で し て の の の の の の の の の の の の の	的 5 行数据 的 1 行数据 可 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	。 と。 到更改自 No. 的页	竹数值的 面。显示	页面。	设置 一览表	No
要示置 细 。 这一一示置于伺点点摸摸摸换示通值示取取置。 。 是它一示置于伺点点摸摸摸换示通值示取取置。 。 是它点设服设设[[[1点当过显本中完]。 。 。 是面,置置值大一一付销达置显入绿面	置操 一一,器览览21 殳拴一示点色的一作 览览在读表表开了1 宽中设。状览读 表表数取数数关开开表的置 态	●取 的 值点居居 长头的点一 :: 。/ 输触输设写写即, 页设览 :: 写 入摸入置入入初即即面置表 正读入 范数时一伺伺始显显。一 N 在取 / 匠位马号用用作表示。) · 。 译 · · · · · · · · · · · · · · · · ·	初	家为显示中 国与 PT01 ff 设置值。 异常值时显 J ROM 区。 · 览表。 · 览表。 · 览面。 i。更改数值 包含对象点;	的 5 行数据 的 1 行数据 可值联 4 色。 画 即 1 可 切 表 1 分 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	。 と。 到更改自 No. 的页	竹数 值的 面。 显示	页面。	 2 2 2 3 3 4 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5	No
要示置 细 。 · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	置操 一一,器览览21 殳挂一示点色的 一作 览览在读表表开31 门览中设。状览((表表数取数数关开开表的置 态	• 取 为 重点居居 长兴的点一	初	象为显示中 国与 PT01 ft 设置值。 异常值时显 I ROM 区。 I RAM 区。 · 览表。 · 览面。 i 。 更改数值 包含对象点;	的 5 行数据 的 值联动变体 示红色。 面 面 可切表 员置一览表	。 と。 No. 的页	竹数 值的 面。显示	页面。 示对象点i	2 置一览表	No
双要示设 细 显设关从将将触触触切显可数显读写 " 如 显设关从将将触触触切显可数显读写写 一 示置于伺点点摸摸摸换示通值示取取入入置览 点点设服设设[[1点当过显本中完 RAM 2.2 kg m ch	置操 一一,器览览21设控一示点色的 成一作 览览在读表表开到11览中设。状	• 取 为 值点居居 失,, 为点一。// 输触输设写写即,, 页设览	初	家为显示中 国与 PT01 ft 记 异 Co 同 ROM 区。 可 RAM 区。 可 可 可 可 可 可 可 可 可 可 可 可 可 可 可 可 可 可 可	的 5 行数据 的 6 征 红 画 即一览表	。 と。 列更的页	り数 値 的 面 。 显 司	页面。	2 置一览表	No
双示置 筆 · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	置操 一一,器览览21 安挂一示点色的 成 、 一作 览览在读表表开置1] 览中设。状 览(表表数取数数关开开表的置 态。	豪取 竹	初 初	家为显示中 「国与 PT01 ff 计设置值。 」ROM 区。 」ROM 区。 」RAM 区。 」RAM 区。 」 Communication 」 Communication	的 5 行数据 的 1 行数据 可 1 印 一 1 印 一 1 元	。 と。 No. 的页	竹数值的面。显示	页面。	2 置一览表	No
 魏志、 单 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	置操 一一,器览览灯设绘一示点色的 成 成 成	●取 约 值点居居 失点的点一 :::::。。/ 输触输设写写即, 页设览 :读正写正写, 写 入摸入置入入初即即面置表 正读正写正写, 入 范数时一伺伺始显显。一 N 在取在入在入 人 同位场型用用体表示 下 这件写下写下	初 初	象为显示中 国设下 PT01 f 時 日間 日間 日間 日間 日間 日 日 日 日 日 日 日 日 日 信 信 日 日 二 信 信 明 日 二 信 信 明 日 二 信 信 明 日 二 信 信 の 日 二 信 信 の 日 二 信 信 の 日 二 信 信 の の の の の の の の の の の の の の の の の	的 5 行数据 的 1 行数据 可 1 印 一 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	。 と。 到更改的 の	竹数 值的 面。显示	页对象点达	2 置一览表	No



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」。



T

6.2.16 基本设定(1)~(2)(B-15600~15601)

基本设定(1) ▲ 2050/001/16:15 ▲ ● ● 1 <					A 2	0023/00/14		
1 基本设定 (1) 基本设定 (2) 2 2 No. 简称 名称 设定值 单位 PA01 **STY 运行模式 00003006h 00000000h PA02 **REG 再生迭件 00000000h 0000010h PA03 *ABS 经对位置检测系统 00000000h 0000010h PA04 *AOP1 功能进择4.1 00000010h 1 PA06 *CMX 电子齿轮分子 1 1 1 PA08 ATU 自动调谐模式 00000010h 1 1 PA08 PSP 自动调谐模式 00000001h 16 1		基本设定(1) Net No.: 1 3	站号: 2 轴编-	▲ ⁴ ∃:1	16:15		
1 基本设定(1) 基本设定(2) 2 2 No. 简称 名称 设定值 单位 PA01**STY 這行模式 0000000h 0000000h PA03 *ABS 绝对位置检测系统 0000000h 0000000h PA04 *AOP1 功能选择A-1 00002100h 1 PA05 *CDV 电子齿轮分子 1 0000000h PA08 ATU 自动调谐模式 00000000h 1 PA09 RSP 自动调谐模式 00000000h 1 PA09 RSP 自动调谐模式 00000000h 1 PA11 TLP 正转转矩限制 1000.0 % PA12 TLN 反转转矩限制 1000.0 % PA15 *ENR 编码器输出脉冲 4000 pulse/rev PA15 *ENR 编码器输出脉冲 4000 pulse/rev PA15 *ENR2 编码器输出脉冲 00000000h 0000000h PA18 **MTY 何服电机类到设定 00000000h 0000000h PA19 *BLK 伺服电机类到设定 00000000h 00000000h PA20 *TDS Tough Drive设定 00000000h 0000000h PA20 *TDS Tough Drive设定 が用设定 输入输出设定	_	和选择	轴名称:轴名称1					
PA01 **STY 运行模式 00003006h PA02 **REG 再生选件 00000000h PA03 *ABS 经对位置检测系统 PA04 *AOP1 功能选择A-1 PA06 *CMX 电子齿轮分子 PA07 *CDV 电子齿轮分子 PA08 ATU 自动调谐模式 PA09 RSP 自动调谐响应性 PA10 INP 到位范围 PA11 TLP 正转转矩限制 PA12 TLN 反转转矩限制 PA14 *POL 移动方向选择 PA15 *ENR 编码器输出脉冲 PA16 *ENR2 编码器输出脉冲 PA18 **MTY 伺服电机系列设定 PA19 *BLK 伺服参数写入禁止 PA20 *TDS Tough Drive设定	1	- 基本设定 (1) No. 简称	基本设定 (2)	名称		设定值 单位		2
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 PA08 ATU 自动调谐模式 16 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 PA18 **MTY 伺服电机系列设定 00000000h PA19 *BLK 伺服金数写入禁止 0000000h PA20 *TDS Tough Drive设定 0000000h PA20 *TDS Tough Drive设定 1		PA01 **STY PA02 **REG	运行模式 再生选件			00003006h 00000000h		
PA00 *Cliv 电子齿轮分母 1 PA08 ATU 自动调谐构应性 PA08 ATU 自动调谐构应性 PA09 RSP 自动调谐响应性 PA10 INP 到位范围 PA11 TLP 正转转矩限制 PA12 TLN 反转转矩限制 PA15 *ENR 编码器输出脉冲 PA15 *ENR 编码器输出脉冲 PA16 *ENR2 编码器输出脉冲 PA18 **MTY 伺服电机系列设定 PA18 **MTY 伺服电机类型设定 PA20 *TDS Tough Drive设定 * 基本设定 增益・ 扩展设定 输入输出设定		PA03 *ABS PA04 *AOP1 PA06 *CMY	绝对位置检测系统 功能选择A-1 由子 比 轮公子			00000000h 00002100h		
PA09 RSP 自动调谐响应性 16 3 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 00000000h % PA18 **MTY 伺服电机类型设定 00000000h 0000000h PA19 *BLK 伺服参数写入禁止 00000000h 0000000h PA19 *BLK 伺服参数写入禁止 00000000h 0000000h PA19 *BLK 伺服参数写入禁止 00000000h 00000000h PA19 *BLK 伺服参数写入禁止 00000000h 00000000h PA19 *BLK 伺服参数写入禁止 00000000h 00000000h		PA07 *CDV PA08 ATU	电子齿轮分母 自动调谐模式			1 00000001h		_
PA11 ILP 正特转矩限制 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 PA16 *ENR2 编码器输出脉冲2 1 PA17 **MSR 伺服电机系列设定 0000000h PA18 **MTY 伺服电机类型设定 0000000h PA19 *BLK 伺服参数写入禁止 0000000h PA20 *TDS Tough Drive设定 0000000h		PA09 RSP PA10 INP	自动调谐响应性 到位范围			16 25600		3
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 00000000h PA20 *TDS Tough Drive设定 00000000h 基本设定 増益・ 扩展设定 输入输出设定		PATT TLP PA12 TLN PA14 *POI	正特特矩限制 反转转矩限制 移动方向选择			1000.0 % 1000.0 %		
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 0000000ABh PA20 *TDS Tough Drive设定 00000000h ■ <u>基本设定</u> 増益・ 滤波 扩展设定 输入输出设定		PA15 *ENR PA16 *ENR2	编码器输出脉冲 编码器输出脉冲2			4000 pulse/rev	,	
PA20 *TDS Tough Drive设定 00000000h ▲ 本设定 増益・ 滤波 扩展设定 输入输出设定		PA17 **MSR PA18 **MTY PA19 *8LK	伺服电机系列设定 伺服电机类型设定 伺服参数写 \ 禁止			00000000h 00000000h 0000000ABb		
→ · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		PA19 *BLK PA20 *TDS	阿威多数与八宗正 Tough Drive设定			0000000h		
		5		増益・ 滤波	扩展设定	输入输出设定		
目坐坐以上巡戏。	要	″ 余粉						
	要 :置基本设定	至参数。						
	【要 】置基本设定	至参数。						
细 切换基本设定参数画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。	世 2 2 国 基本 设 定 3 4 3 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5	至参数。 至参数画面。	。蓝色的开关代表	正在显示的画	面。			
细 切换基本设定参数画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 设置基本设定参数	 要 室基本设定 3 3 3 4 4 5 5<	至参数。 本设定参数画面。 故的简称中的「*	。蓝色的开关代表 *」号的相关帮助。	正在显示的画	面。			
 细 切换基本设定参数画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。 	 (要) (型) 基本设定 (畑) 切浜参歩 (山) 切浜示 (山) 切浜 (山) 切浜<td>参数。 这定参数画面。 故的简称中的「* 公设定参数。 切末尾没有显示</td><td>。蓝色的开关代表 *」号的相关帮助。 h 的参数设置为 1</td><td>正在显示的画 0 进制数,显</td><td>面。 示 h 的参数设</td><td>2置为16进制数。</td><td></td><td></td>	参数。 这定参数画面。 故的简称中的「* 公设定参数。 切末尾没有显示	。蓝色的开关代表 *」号的相关帮助。 h 的参数设置为 1	正在显示的画 0 进制数,显	面。 示 h 的参数设	2置为16进制数。		
 细 切换基本设定参数画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。 	 (要 之置基本设定 知 切決示量 以 一 切 知示 支 工 し 、 、 	差参数。 这定参数画面。 故的简称中的「* 这设定参数。 动末尾没有显示	。蓝色的开关代表 ≰」号的相关帮助。 h 的参数设置为 1	正在显示的画 0 进制数,显;	面。 示 h 的参数设	2 置为 16 进制数。		
 细 切换基本设定参数画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。 	 2 運基本设定 2 畑 切換 3 切浜 3 単 4 単 	差参数。 改定参数画面。 故的简称中的「* 公设定参数。 动末尾没有显示	。蓝色的开关代表 ≰」号的相关帮助。 h 的参数设置为 1	正在显示的画 0 进制数,显注	面。 〒 h 的参数设	2置为 16 进制数。		
 细 切换基本设定参数画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。 	要基本设定 细 切 近 如 切 し 近 ご	至参数。 本设定参数画面。 故的简称中的「新 本设定参数。 动末尾没有显示	。蓝色的开关代表 ≰」号的相关帮助。 h 的参数设置为 1	正在显示的画 0 进制数,显着	面。 示 h 的参数设	2置为 16 进制数。		
 细 切换基本设定参数画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。 	 要 室基本设定 33 34 34 35 35 36 37 <	差参数。 运设定参数画面。 故的定参数。 功末尾没有显示	。蓝色的开关代表 ≰」号的相关帮助。 h 的参数设置为 1	正在显示的画 0 进制数,显知	面。 示 h 的参数设	2 2 五 为 16 进制数。		
 细 切换基本设定参数画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。 	·要基本设定 2 置基本设定 3 知 切 加 型 切 示 置 重 値 が の の 型 の の の の の の の の の の の の の の の の	差参数。 公 设定参数画面。 次 的简称中的「新 公 设定参数。 内末尾没有显示	。蓝色的开关代表 *」号的相关帮助。 h 的参数设置为 14	正在显示的画 0 进制数,显	面。 示 h 的参数设	2置为 16 进制数。		
 细 切换基本设定参数画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。 	 要基本设定 1 1<	差参数。 改定参数画面。 改的简称中的「* 改定参数。 为末尾没有显示	。蓝色的开关代表 *」号的相关帮助。 h 的参数设置为 1	正在显示的画 0 进制数,显起	面。 示 h 的参数设	2置为 16 进制数。		
 细 切换基本设定参数画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。 	 要 業置基本设定 如 切近示置 3 4 4 4 4 4 5 4 5 4 5 4 5 4 5 6 6 7 6 7 <li7< li=""> 7 7</li7<>	差参数。 改定参数画面。 次的定参数。 为末尾没有显示	。蓝色的开关代表 ≰」号的相关帮助。 h 的参数设置为 1	正在显示的画 0 进制数,显着	面。 示 h 的参数设	2置为 16 进制数。		
 细 切换基本设定参数画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。 	 要基本设定 如 切显设置值的 	差参数。 公定参数画面。 次的定参数。 可末尾没有显示	。蓝色的开关代表 ≰」号的相关帮助。 h 的参数设置为 1	正在显示的画 0 进制数,显着	面。 示 h 的参数设	2置为 16 进制数。		
 細一 小小子外 細 切换基本设定参数画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。 	要基本设定 1	差参数。 公 设 定 参 数 画 面 。 公 故 的 定 参 数 中 的 「 新 公 立 末 尾 没 有 显 示	。蓝色的开关代表 ≰」号的相关帮助。 h 的参数设置为 1	在显示的画 0 进制数,显	面。 示 h 的参数设	2置为 16 进制数。		
 細一, 水モン州 細一 切換基本设定参数画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。 	要基本设置 如 切显设置 如 切显设置 1 <tr< td=""><td>差参数。 改定参数画面。 故的定参数。 为末尾没有显示</td><td>。 蓝色的开关代表 ≰」号的相关帮助。 h 的参数设置为 14</td><td>在显示的画 0 进制数,显起</td><td>面。 示 h 的参数设</td><td>2置为 16 进制数。</td><td></td><td></td></tr<>	差参数。 改定参数画面。 故的定参数。 为末尾没有显示	。 蓝色的开关代表 ≰」号的相关帮助。 h 的参数设置为 14	在显示的画 0 进制数,显起	面。 示 h 的参数设	2置为 16 进制数。		
 细 切换基本设定参数画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。 	要基本设置 ::1 :1 <td:1< td=""> <</td:1<>	差参数。 公 设 定 参 数 画 面。 次 的 简 定 参 数 。 初 末 尾 没 有 显 示	。蓝色的开关代表 ≰」号的相关帮助。 h 的参数设置为 1	正在显示的画 0 进制数,显	面。 示 h 的参数设	2置为 16 进制数。		
 細一 中心子如 細一 切换基本设定参数画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。 	要基本设置 细 切显设设置 ····································	差参数。 公定参数画面。 次的定参数。 可末尾没有显示	。蓝色的开关代表 ≰」号的相关帮助。 h 的参数设置为 1	正在显示的画 0 进制数,显	面。 示 h 的参数设	2置为 16 进制数。		
 細一中心子如 細一切換基本设定参数画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。 	要基本设定 结果 如 切显设设 2 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	差参数。 实设的定参数画面。 故的定参数。 动末尾没有显示	。 蓝色的开关代表 ≰」号的相关帮助。 h 的参数设置为 14	正在显示的画 0 进制数,显知	面。 示 h 的参数设	2置为16进制数。		



		- /4>			▲ 2023/0	9/14		
	増益・滤波	t (1) Net No.: 1	站号: 2	轴编号: 1		6:23	3 =	
	~/ 増益・ 演波 (1)	 抽名称: 抽名称1 増益・ 	増益・ 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	増益・ 遠波 (4)			?	2
	No. 简称 PB01 FILT	自适应调谐模式 (自	名称 适应滤波器)	///G//X (4)	设定 0000	值 单1 0000h	泣	
	PB02 VRFT PB03 TFBGN PB04 FFC	振动抑制控制调谐机 转矩反馈环增益 前馈增益	莫式 (先进振动	抑制控制Ⅱ)	0000	0000h 36000 'ad/s 0 %		
	PB06 GD2 PB07 PG1	负载转动惯量比/负 模型控制增益 位置控制增益	载质量比			7.00 倍 15.0 ad/s		_
	PB09 VG2 PB10 VIC	速度控制增益 速度积分补偿				823 ad/s 33.7 ms		3
	PB11 VDC PB12 OVA PB13 NH1	速度阀分补偿 过冲量补偿 机械共振抑制滤波1				980 0 % 4500 Hz		
	PB14 NHQ1 PB15 NH2 PB16 NHQ2	_ 陷波波形选择1 □ 机械共振抑制滤波2 □ 陷波波形选择2			0000	0000h 4500 Hz 0000h	-	
	PB17 NHF PB18 LPF PB19 VRF11	轴共振抑制滤波 低通滤波设定 振动抑制控制1 振动	加频率设定		0000	012Bh 3141 'ad/s 100.0 -lz		
	•	其太识之	増益・		·	入给出设立		
	J.	基平反足	滤波	1 14	反止 相	八棚山设定		
概要 设置増益・派	悲波参数。							
详细 1 切换增a	á•滤波画面。	蓝色的开关代表	正在显示的	向面面。				
2. 显示参数 2. 近常検索	数的简称中的「>	*」号的相关帮助	力。	4 , part -				
3. 设置增加 设置值的	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	0	
备注								



6.2.18 扩展设定(1)~(2)(B-15620~15621)

扩展设定(1) ① 2023/09/14 ② ■ 抽选择 Net No.: 1 站号: 2 軸编号: 1 抽选择 Net No.: 1 站号: 2 軸编号: 1 抽选择 Na 标: 抽名称: 1 1	_	扩展设定 (1)			- 0	200/00/44		
抽选择 Net Not: 1 9 945: 2 抽编5: 1 抽名称: 抽名称: 1	_		NI		∠	16:24	8 🔳	
1 扩展设定(1) ア(1) 大 「「「」」 ア(1) ア(2) No. 所(1) ア(2) No. ボ(1) ア(2) ア(2) ボ(2) ア(2) ((1) ((1)		轴选择	Net No.: 1 % 	15:2 湘豧亏				
No. 简称 名称 设定值 单位 PC01 ERZ 误差过大报警等级 0 rev mm ms PC03 MBR 电磁制动顺控输出 0 ms 000000001 PC04 **COP1 功能选择C-1 000000001 ms 000000001 PC05 **COP2 功能选择C-2 000000001 000000001 000000001 PC05 **COP2 功能选择C-3 000000001 000000001 000000001 PC05 COP3 功能选择C-3 000000001 0 000000001 PC08 OSL 过速报警检测等级 0 r/min mm/s 3 PC09 MOD1 模拟监视24 000000001 0 000000001 0 PC10 MOD2 模拟监视24 000000001 0	1	- 扩展设定 (1)	扩展设定 (2)				?	2
PC02 MBR 电磁制动顺控输出 0ms PC03 *ENRS 编码器输出脉冲选择 000000000 PC04 **COP1 功能选择C-1 000000000 PC05 **COP3 功能选择C-3 000000000 PC06 *COP3 功能选择C-3 000000000 PC07 ZSP 琴速度 50 t/min mm/s 3 PC08 OSL 过速报警检测等级 0 000000000 00000000 00000000 1 PC09 MOD1 模拟监视1输出 000000000 000000000 000000000 0		No. 简称 PC01 ERZ ·	吴差过大报警等级	名称		设定值 单 C rev mm	位	
PC04 **COP1 功能选择C-1 00000000h PC05 **COP2 功能选择C-3 00000000h PC06 *COP3 功能选择C-3 00000000h PC07 ZSP 零速度 50 f/min mm/s PC08 OSL 过速报警检测等级 0 PC09 MOD1 模拟监视1输出 00000000h PC10 MOD2 模拟监视2输出 0 PC11 M01 模拟监视2编出 0 PC12 MO2 模拟监视2编 0 PC16 *COP3A 功能选择C-3A 0 PC19 *COP4 功能选择C-4 0 PC19 *COP5 功能选择C-6 0 PC21 *BPS 报警记录清除 0 PC24 RSBR 强制停止时 减速时间常数 100 ms		PC02 MBR PC03 *ENRS	电磁制动顺控输出 扁码器输出脉冲选择			0 ms 00000000h		
PC06 *COP3 功能选择C-3 0000000h f/min mm/s 3 PC08 OSL 过速报警检测等级 f/min mm/s f/min mm/s 3 PC09 MOD1 模拟监视1输出 0000000h mV 0000000h mV 0000000h 1		PC04 **COP1 2 PC05 **COP2 2	功能选择C-1 功能选择C-2			00000000h 00000000h		
PC09 MOD1 模拟监视1输出 00000001h PC10 MOD2 模拟监视1输出 00000001h PC11 MO1 模拟监视1编置 00000000h PC12 MO2 模拟监视2 偏置 0 PC16 *COP3A 功能选择C-3A 00000000h PC19 *COP4 功能选择C-4 00000000h PC19 *COP6 功能选择C-6 00000000h PC21 *BPS 报警记录清除 00000000h PC21 *BPS 报警记录清除 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		PC06 *COP3 - PC07 ZSP 5	功能选择C-3 零速度 t油把整检测空机			00000000n 50 r/min m	m/s	3
PC11 MO1 模拟监视1编置 00000000 PC12 MO2 模拟监视2 编置 0 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-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		PC09 MOD1 7	复水量~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~			00000000h 00000001h	11// 5	
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-7 00000000h PC20 *COP7 功能选择C-7 00000000h PC24 RSBR 强制停止时减速时间常数 100 ms		PC11 MO1 7 PC12 MO2 7	模拟监视1 偏置 模拟监视2 偏置			0 mV 0 mV		
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 基本设定 増益・ 滤波 扩展设定 输入输出设定		PC16 *COP3A 2 PC17 **COP4 2	功能选择C-3A 功能选择C-4			00000000h 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 <td></td> <td>PC19 *COP6 2 PC20 *COP7 2</td> <td>功能选择C-6 功能选择C-7</td> <td></td> <td></td> <td>00000000h 00000000h</td> <td></td> <td></td>		PC19 *COP6 2 PC20 *COP7 2	功能选择C-6 功能选择C-7			00000000h 00000000h		
▲本设定		PC21 *BPS PC24 RSBR	报警记录清除 强制停止时 减速时间常	贫数		00000000h 100 ms		
—————————————————————————————————————		←	基本设定		扩展设定	- 输入输出设定		
		2	27 Q.C	滤波	I INCOME			
田長日川方台北	置扩展设定	参数。						
直扩展设定参数。								
直扩展设定参数。	细							
	切换扩展 显示参数	设定画面。蓝色 如简称中的「*」	的开关代表正在	显示的画面。				
直扩展设定参数。 细 切换扩展设定画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」是的相关帮助	设置扩展	设定参数。	与时怕入市助。					
直扩展设定参数。 细 切换扩展设定画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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	Fh 的参数设	置为 16 进制数	, o	
直扩展设定参数。 细 切换扩展设定画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。								
直扩展设定参数。 纽 切换扩展设定画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。								
直扩展设定参数。 细 切换扩展设定画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。								
值1 展设定参数。 细 切换扩展设定画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 设置扩展设定参数。 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。								
值扩展设定参数。 细 切换扩展设定画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。								
值步 展设定参数。 细 切换扩展设定画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。								
值扩展设定参数。 细 切换扩展设定画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。								
值扩展设定参数。 细 切换扩展设定画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。								
组 切换扩展设定画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 设置扩展设定参数。 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。								
值扩展设定画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。								
宜扩展设定参数。 细 切换扩展设定画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 设置扩展设定参数。 设置值的未尾没有显示 h 的参数设置为 10 进制数,显示 h 的参数设置为 16 进制数。 生 生	·注							
组 做 成 定 参 数。 41 切 換扩展设定画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 设置扩展设定参数。 设置值的未尾没有显示 h 的参数设置为 10 进制数,显示 h 的参数设置为 16 进制数。	· 注							
紅 切换扩展设定画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 设置扩展设定参数。 设置值的木尾没有显示 h 的参数设置为 10 进制数,显示 h 的参数设置为 16 进制数。	注							
紅 切换扩展设定画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 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。	-注							
紅 切換扩展设定画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示参数的简称中的「*」号的相关帮助。 设置扩展设定参数。 设置值的未尾没有显示 h 的参数设置为 10 进制数,显示 h 的参数设置为 16 进制数。	·注							



6.2.19 输入输出设定(B-15630)

	<mark>输入输出设定</mark> No. 简称		名称		设定值 单位	? 1
	PD01 *DIA1 PD03 *DI1 PD04 *DI2	输入信号自动ON选择 输入软元件选择1 输入软元件选择2			00000000h 00000000Ah 0000000Bh	
	PD05 *DI3 PD07 *DO1 PD08 *DO2	输入软元件选择3 输出软元件选择1 输出软元件选择2			00000022h 00000005h 00000004h	
	PD09 *DO3 PD11 *DIF PD12 *DOP1	输出软元件选择3 输入滤波设定 功能选择D-1			00000003h 00000007h 00000101h	2
	PD13 *DOP2 PD14 *DOP3 PD38 *DI4	功能选择D-2 功能选择D-3 输入软元件选择4			00000000h 00000000h 0000002Ch	
	PD39 *DI5 PD41 *DOP4 PD51 *DI3W2	输入软元件选择5 功能选择D-4 输入软元件选择3-2			0000002Dh 00000000h 00000062h	
	PD60 *DIP	DI引脚极性选择			00000003h	
	4	基本设定	増益・	扩展设定		
		坐坐夜花	11 11 11 11 11 11 11 11 11 11 11 11 11			
			ALC: NX			
Ĩ			NO: IX.			
要 置输入输出	设定参数。		MS 11X			
要 置输入输出	设定参数。		MS 11X		μικημαίους	
要 置输入输出 细 显示参数	【□】 设定参数。 的简称中的「≯	< 号的相关帮助。	AKS AX		μικημαίους	
要 置输入输出 细 显示参数入 流置	▶ 设定参数。 的简称中的「 新出设定参数。	*」号的相关帮助。	o 0			
要 置输入输出 细 显示 置 输入 动 出 设置 值 的	设定参数。 的简称中的「* 输出设定参数。 末尾没有显示	*」号的相关帮助。 。 h 的参数设置为 1	。 0 进制数,显	显示 h 的参数设	及置为 16 进制数。	
要 置输入输出 细 显设置 近 置 值 的	设定参数。 的简称中的「* 输出设定参数。 末尾没有显示	*」号的相关帮助。 , h 的参数设置为 1	。 0 进制数,显	之示 h 的参数设	设置为 16 进制数。	
要 置输入输出 组 显设置 近 置 值 的	℃ 设定参数。 的简称中的「 * 输出设定参数。 末尾没有显示	*」号的相关帮助。 , h 的参数设置为 1	。 0 进制数,显	纪示 h 的参数设	及置为16进制数。	
要 置输入输出 组 显设置 近 置 值 的	设定参数。 的简称中的「* 输出没有显示	*」号的相关帮助。 h 的参数设置为1	。 0 进制数,显	纪示 h 的参数设	及置为 16 进制数。	
要置输入输出 细 显设置 纽 显设置值的	设定参数。 的简称中的「* 输出没有显示	*」号的相关帮助。 h 的参数设置为 1	。 0 进制数,显	经示 h 的参数设	2置为16进制数。	
要置输入输出 显设置 细显设置值的	设定参数。 的简称中的「* 输出没有显示	*」号的相关帮助。 , h 的参数设置为 1	。 0 进制数,显	是示 h 的参数设	设置为 16 进制数。	
要置输入输出 显设设置值的	▶ <	*」号的相关帮助。 , h 的参数设置为 1	。 0 进制数,显	县示 h 的参数设	设置为16进制数。	
要置输入输出 显设设置值的	₽ 设定参数。 的简称中的「 前出没有显示	*」号的相关帮助。 , h 的参数设置为 1	。 0 进制数,显	ἐ示 h 的参数设	及置为 16 进制数。	
要置输入输出 显设设置值的	▶ <	*」号的相关帮助。 , h 的参数设置为 1	。 0 进制数,显	└示 h 的参数说	设置为16进制数。	
要置输入输出 显设设置值的 金输值	设定参数。 的简称设有显示	*」号的相关帮助。 h 的参数设置为 1	。 0 进制数,显	显示 h 的参数设	段置为16进制数。	



6.2.20 扩展设定 2 (B-15640)

	扩展设定2 No. 简称 PE01 **FCT1 PE03 *FCT2 PE04 **FBN PE05 **FBD	全闭合功能选择1 全闭合功能选择2 全闭合控制 反馈脉冲 全闭合控制 反馈脉冲	名称 电子齿轮1分子 电子齿轮1分母		设定值 单位 00000000h 00000003h 1 1	? 1
	PE06 BC1 PE07 BC2 PE08 DUF PE10 FCT3 PE41 EOP3 PE44 LMCP PE45 LMCN PE46 LMFLT PE47 TOF PE48 *LMOP PE49 LMCD PE50 LMCT PE53 TLMX1	全闭合控制 速度偏差 全闭合控制 位置偏差 全闭合功能选择3 功能选择E-3 摩擦近侧补偿值选择 摩擦滤波设设定 不平衡转矩偏置 摩擦补偿时机 摩擦补偿死区 最大转矩限制1	异常检测等级 异常检测等级		400 //min 100 <pulse 10 ad/s 00000000h 00000000h 0 .01% 0 .00% 0 .00%</pulse 	lse
	◆	 扩展设定2	扩展设定3	电机 扩展设定	定位控制	
夏 【扩展设定 2	参数。					
号 【扩展设定 2	参数。					
至 打展设定 2 日 显示参数的	参数。]简称中的「*	✓ 号的相关帮助	0			
至 計展设定 2 日 显示参数的 设置 值的末	参数。 简称中的「* 定2参数。	*」号的相关帮助 h 的参数设置为 1	。 0 进制数,显表	〒h 的参数设	置为 16 进制数。	
要 計展设定 2 日 显示参数的 设置值的末	参数。 〕简称中的「* 定2参数。 〔尾没有显示	*」号的相关帮助。 h 的参数设置为 1	。 0 进制数,显え	示 h 的参数设	置为 16 进制数。	
要 量扩展设定 2 田 显示参数的 设置值的未	参数。)简称中的「* 2定2参数。 ;尾没有显示	*」号的相关帮助 h 的参数设置为 1	。 0 进制数,显表	示 h 的参数设	置为 16 进制数。	
要	参数。 2简称中的「* 定2参数。 定尾没有显示	*」号的相关帮助 h 的参数设置为 1	。 0 进制数,显表	示 h 的参数设	置为 16 进制数。	
要 量扩展设定 2 即 显示参数限设 设置值的未	参数。)简称中的「* 定2参数。 <定没有显示	*」号的相关帮助。 h 的参数设置为 1	。 0 进制数,显表	示 h 的参数设	置为 16 进制数。	
至 計展设定 2 出 显示参数展设 设置值的末	参数。 ¹ 简称中的「 [*] 定2参数。 定 定没有显示	< 一号的相关帮助 h 的参数设置为 1	。 0 进制数,显表	示 h 的参数设	置为 16 进制数。	
至 計展设定 2 日 显示参数的 设置值的末	参数。 1简称中的「 [*] 2定没有显示	< 」号的相关帮助 h 的参数设置为 1	。 0 进制数,显表	示 h 的参数设	置为 16 进制数。	
在 一 显示 一 一 显 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一	参数。 简称中的「* 定没有显示	*」号的相关帮助 h 的参数设置为 1	。 0 进制数,显表	示 h 的参数设	置为 16 进制数。	
在	参数。 简称中的「* 定没有显示	*」号的相关帮助。 h 的参数设置为 1	。 0 进制数,显表	示 h 的参数设	置为 16 进制数。	



6.2.21 扩展设定 3 (1)~(3) (B-15650~15652)

	长展纪中分	(1)		A	2023/09/14 🔊	0 -	
	1	() Net No.: 1	站号: 2 轴线	▲号: 1	16:25	8 =	
1	扩展设定3(1)	」 轴名称:轴名称 扩展设定3(2) :	1 扩展设定3 (3)			?	2
	No. 简称 PF02 *FOP2	功能选择F-2	名称		设定值 00000000h	单位	
	PF06 *FOP5 PF12 DBT PE18 **STOD	功能选择F-5 电子式动态制动的 STO诊断员常检测	制动时间 时间		00000013h 2000 ms		
	PF19 TSL PF20 TIC	摩擦故障预测补偿。 摩擦故障预测补偿。	系数1 系数2		0.00	1%/℃ %	_
	PF21 DRI PF23 OSCL1 PF24 *FOP9	驱动记录切换时间1 振动Tough Drive 振 功能选择F-9	设定 辰动检测等级		0 s 20 % 00000000h		3
	PF25 CVAT PF31 FRIC	SEMI-F47功能 瞬停相 机械诊断功能 低速 振动检测报整时间	检测时间 (瞬停Tough 时摩擦推定区域判定	Drive检测时间) 速度	200 ms 0 r/mi	n mm/s	
	PF32 *MB1 PF34 *MFP PF40 MFPP	振动 國旗 臺內 同 机械诊断功能选择 机械故障预测伺服:	参数		00000000h 00000000h		
	PF41 FPMT PF42 PAV PF43 PSD	故障预测 伺服电机 摩擦故障预测平均 摩擦故障预测标准	.总移动量 特性 偏差		0 10re 0 0.19 0 0 19	ev m 6	
	PF45 VAV	振动故障预测平均	特性		0.19	6	
	1	扩展设定2	扩展设定3	电机 扩展设定	定位控制		
要							
t置扩展设定3	参数。						
牟细							
. 切换扩展设	定3画面。	蓝色的开关代表	〔 正在显示的画〕	疽。			
 显示参数的 设置扩展设 	简称中的 * 完 2	:」号的相关帮助	劫。				
· 以且1) 辰以 设置值的末	足。変数。 尾没有显示]	h 的参数设置为	y 10 进制数,显	示h的参数设	と置为 16 进制]数。	
7 \ }							
科土							



6.2.22 电机扩展设定(B-15660)

	电机 扩展设定 No. 简称 PL01 **LIT1 PL02 **LIM PL03 **LID PL04 *LIT2 PL05 LB1 PL06 LB2 PL07 LB3	功能选择L-1 线性编码器分辨率设 线性编码器分辨率设 功能选择L-2 位置偏差异常检测等 转矩偏差异常检测等	名称 定 分子 定 分母 级 级	设定値 00000301h 1000 1000 00000003h 000000000 000000000 0 0 0	学 单位 um um mm 0.01rev mm/s r/min %	1
	PL08 *LIT3 PL09 LPWM PL17 LTSTS PL18 IDLV	功能选择L-3 磁极检测 电压等级 磁极检测 微小位置相 磁极检测 微小位置相	金测方式 功能选择 金测方式 识别信号振幅	00001010h 30 00000000h 0	%	
	5	扩展设定2	 扩展设定3 <mark>_</mark>		2 制	
要						
	And A. S. Shit					
2置电机扩展	设定参数。					
2 2 2 1 2 1 2 1 2 1 2 1 2 1 2 1 2 1 2 1	设定参数。 的简称中的「; 扩展设定参数 末尾没有显示	*」号的相关帮助 。 h 的参数设置为	^{力。} 10 进制数,显示 h	的参数设置为 16 过	生制数。	
2 置电机扩展 4 细 显示参数 设置电机 设置值的	设定参数。 的简称中的「: 扩展设定参数 末尾没有显示	*」号的相关帮助 。 h 的参数设置为	h。 10 进制数,显示 h	的参数设置为 16 过	生制数。	
2 2 2 2 3 2 3 3 3 3 3 3 5 3 5 4 3 5 5 5 5 5 5 5 5 5	设定参数。 的简称中的「: 市展没有显示	*」号的相关帮助 。 h 的参数设置为	h。 10 进制数,显示 h	的参数设置为 16 过	生制数。	
2 置电机扩展 显示参数 设置电机 设置值的	设定参数。 的简称中的「 就足没有显示	*」号的相关帮助 。 h 的参数设置为	h。 10 进制数,显示 h	的参数设置为 16 过	生制数。	
2 置电机扩展 显示参数 设置值的	设定参数。 的简称设有显示 京教示	*」号的相关帮助 。 h 的参数设置为	ŋ。 10 进制数,显示 h	的参数设置为 16 边	生制数。	
☆置电机扩展 [↓] 金示参数 → 设置值的 ↓	设定参数。 的简称设有显示 同志	*」号的相关帮助 。 h 的参数设置为	h。 10 进制数,显示 h	的参数设置为 16 道	生制数。	



6.2.23 定位控制(1)~(2)(B-15670~15671)

	守 位协相 (1	N		<u>A</u> 2	023/09/14 🔉 🔲 =	3
	たいご注印(Net No.: 1	站号: 2 轴编号	: 1	16:27 🏾 🖉	
	^{一 一 元} 定位控制 (1)					2 2
	No. 简称		名称	_	设定值 单位	
	PT01 **CTY PT03 *FTY PT05 ZRF	指令快式选择 进给功能选择 原点复位速度			00000300n 00000000h 100.00 r/min mm/s	
	PT06 CRF PT07 ZST	蠕变速度 原点移位量			10.00 r/min mm/s 0	
	PT08 ZPS PT09 DCT PT10 ZTM	原点复1212直致据 近点狗后移动量 推压式原点复位 推压	时间		0 1000 100 ms	3
	PT11 ZTT PT12 CRP	推压式原点复位 转矩 大体一致输出范围	限制值		15.0 % 0	
	PT15 LMP PT17 LMN PT19 *LPP1	软件限位- 位置范围输出1地址+			0	
	PT21 *LNP1 PT29 *TOP3	位置范围输出1地址- 功能选择T-3 中位运行数据联合			0 00000000h	
	PT34 **PDEF PT41 TOP8 PT45 HMM	正位运行致储款认 功能选择T-8 原点复位方式			00000000 00000010h 37	
		분문겠습니	长展现合。	电机		
		引展设定2	引展设定3	扩展设定	定但控制	
更						
安置定位控制	刂参数。					
÷4Ⅲ						
切换定位	立控制画面。蓝1	色的开关代表正在	主显示的画面。			
显示参数	女的简称中的「≯	:」号的相关帮助	0			
设置定位 设置信約	I控制参数。 カ末尾没有显示	h 的参数设置为 1	10 进制数 显示	E h 的参数设	·罟为 16 进制数	
以且旧川	小花仅有亚小	[[]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]	10 近时致,亚方	1111多数以	,直为10万时致。	
注						



6.2.24 网络设定(B-15680)

	网络九古	轴名称:轴名称1	占号: 2 抽编号: 1		_ 2	
	No. 简称 PN02 CERT	通信异常 检测时间	名称		单位 0 ms	
	PN03 **NWME PN05 CERI	D通信模式设定 通信异常 检测频率设定	2	0000000	0 %	
						2
						2
	5	网络设定	定位扩展 设定			
更						
安 置网络设定	参数。					
细						
显示参数 设置网络	的简称中的「* 设定参数。	<」号的相关帮助。				
<u>A</u>						
注						
注						



6.2.25 定位扩展设定(B-15690)

抽选择 定位扩展 设定 No. 简称 PV01 PVC2 PV03 MPVC0 PV05 PACC PV07 PDEC PV07 PDEC PV09 RSBDE PV11 ZRFE PV13 CRFE PV13 CRFE PV15 HMAC PV17 HMDE PV19 SA2RE PV20 ZSP2L PV21 VLMTE PV23 *VCM PV24 *VCDV PV25 *ACDV	Net No. 1 345:2 抽编号 抽名称:抽名称1 名称 配置文件速度指令扩展设定 最大配置文件速度扩展设定 配置文件速度 配置文件速度 配置文件速度 配置文件速度 配置文件速度 正 公 報告 1 2 2 油名称: 1 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 3 4 4 4 4 4 5	登定値 単位	1
定位扩展 安定 い。 の や や いの の の の の の の の の の の の の の	名称 配置文件速度指令扩展设定 最大配置文件速度扩展设定 配置文件加速度 配置文件加速度 配置文件减速度 配置文件减速度 原点复位加速度扩展设定 原点复位加速度 原点复位加速度 速度到达2 输出范围 扩展设定 速度到达2 输出范围 扩展设定 速度单位转换 电子齿轮分子 加速度单位转换 电子齿轮分子 加速度单位转换 电子齿轮分子	役定値 単位 0 2147483647 0 2147483647 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 20000 20 2147483647 1 1 1	2
No. 简称 PV01 PVC2 PV03 MPVC1 PV05 PACC PV07 PDEC PV09 RSBDE PV11 ZRFE PV13 CRFE PV13 CRFE PV15 HMAC PV17 HMDE PV19 SA2RE PV20 ZSP2L PV21 VLMTE PV23 *VCDV PV24 *VCDV PV26 *ACDV	名称 配置文件速度指令扩展设定 最大配置文件速度扩展设定 配置文件速度扩展设定 配置文件减速度 了强制停止时减速度 原点复位速度扩展设定 螺变速度扩展设定 。原点复位加速度 。原点复位加速度 。原点复位加速度 。原点复位加速度 速度到达2 輸出范围 扩展设定 速度型达2 輸出范围 扩展设定 速度单位转换 电子齿轮分子 速度单位转换 电子齿轮分子 加速度单位转换 电子齿轮分子	设定値 単位 0 2147483647 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 20000 200 2147483647 1 1 1	2
PV03 MPVCI PV05 PACC PV07 PDEC PV09 RSBDE PV11 ZRFE PV13 CRFE PV15 HMAC PV17 HMDE PV19 SA2RE PV20 ZSP2L PV21 VLMTE PV20 ZSP2L PV21 VLMTE PV23 *VCMX PV25 *ACDV PV26 *ACDV	最大配置文件速度扩展设定 配置文件减速度 配置文件减速度 原点复位速度扩展设定 原点复位速度扩展设定 螺变速度扩展设定 。原点复位减速度 该度到达2 输出范围 扩展设定 速度到达2 输出范围 扩展设定 速度型达2 输出范围 扩展设定 速度单位转换 电子齿轮分子 速度单位转换 电子齿轮分子 加速度单位转换 电子齿轮分子	2147483647 0 0 0 500000 100000 0 20000 2147483647 1 1 1	2
PV07 PDEC PV09 RSBDE PV11 ZRFE PV13 CRFE PV15 HMAC PV17 HMDE PV19 SA2RE PV20 ZSP2L PV21 VLMTE PV23 *VCMY PV24 *VCDY PV25 *ACMY PV26 *ACDY	配置文件减速度 () 强制停止时减速度 原点复位速度扩展设定 蠕变速度扩展设定 2) 原点复位加速度 3) 原点复位减速度 3) 速度到达2 输出范围 扩展设定 3) 速度到达2 输出范围 扩展设定 3) 速度型位转换 电子齿轮分子 3) 速度单位转换 电子齿轮分子 1) 加速度单位转换 电子齿轮分子	0 0 500000 100000 0 20000 20000 2147483647 1 1	2
PV11 ZRFE PV13 CRFE PV15 HMAC PV17 HMDE PV19 SA2RE PV20 ZSP2L PV21 VLMTE PV23 *VCDV PV24 *VCDV PV25 *ACMV PV26 *ACDV	原点复位速度扩展设定 蠕变速度扩展设定)原点复位加速度)原点复位减速度 速度到达2 输出范围 扩展设定 零速度2等级扩展设定 速度限制扩展设定 速度单位转换 电子齿轮分子 加速度单位转换 电子齿轮分子 加速度单位转换 电子齿轮分子	500000 100000 0 20000 2147483647 1 1 1	2
PV15 HMAC PV17 HMDE PV19 SA2RE PV20 ZSP2L PV21 VLMTE PV23 *VCMX PV24 *VCDV PV25 *ACMX PV26 *ACDV	2 原点复位加速度 原点复位减速度 速度到达2 输出范围 扩展设定 速度2等级扩展设定 速度限制扩展设定 速度单位转换 电子齿轮分子 速度单位转换 电子齿轮分子 加速度单位转换 电子齿轮分子	0 0 2000 200 2147483647 1 1	2
PV19 SA2RE PV20 ZSP2L PV21 VLMTE PV23 *VCMX PV24 *VCDV PV25 *ACMX PV26 *ACDV	速度到达2 输出范围 扩展设定 5 零速度2等级扩展设定 速度限制扩展设定 速度单位转换 电子齿轮分子 速度单位转换 电子齿轮分子 加速度单位转换 电子齿轮分子	20000 20 2147483647 1 1	
PV21 VLMTE PV23 *VCMX PV24 *VCDV PV25 *ACMX PV26 *ACDV	速度限制扩展设定 速度单位转换 电子齿轮分子 速度单位转换 电子齿轮分母 加速度单位转换 电子齿轮分子 加速度单位转换 电子齿轮分母	2147483647 1 1	
PV24 *VCDV PV25 *ACM PV26 *ACDV	速度单位转换 电子齿轮分母 加速度单位转换 电子齿轮分子 加速度单位转换 电子齿轮分母		
PV26 *ACDV	加速度单位转换 电子齿轮分母		
	网络设定 设定		
			_



6.2.26 寿命诊断(B-15700)

	寿命诊断 Net No · 1 前号· 2 抽線号· 1
	<u>抽选择</u> 抽名称: 抽名称1 — — — — — — — — — — — — — — — — — — —
	由本公司标明出厂后的电源ON状态的累积时间
[]	通电时间累积 标准寿命(平滑电容器) ————— 大约
	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 标准寿命
2	
	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 ^{调巧器យ信}
瓶亜	
咏安 显示伺服放大器	器的寿命诊断信息。
24 /m	
☞细 □ □ 显示诵由B	对间累积。
同时显示》	将通电时间累积换算为以年为单位的数值。
2. 显示浪涌约	继电器的 ON/OFF 次数。
夕 3子	
审 /上	



6.2.27 机械诊断(摩擦推断) (B-15710)





6.2.28 机械诊断(振动推断) (B-15712)





6.2.29 机械诊断(张力推断) (1) (B-15714)





6.2.30 机械诊断(张力推断) (2) (B-15715)

	机械诊断(张力推断) (2) 企 2023/09/19 文 9 三
1	机械诊断 机械诊断 (张力推断)(1) (张力推断)(2)
	皮带张力推断值/皮带张力下降预测
	利用皮带张力参数,推断皮带张力。
2	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
	💭 皮带张力下降预测无效
3	皮带张力下降警告中
	机械诊断 机械诊断 机械诊断 (摩擦推断) (振动推断) (张力推断) (总移动量)
既要 目二月眼故土鬼:	人吃的机械从吃台(水力投吃),中进水力工吃菇涮
亚小们加加入奋	多时时机械运动信息(本力推动)、反市本力下冲现例。
₱细 □ 切換机械诊	新(张力推断)画面, 蓝色的开关代表正在显示的画面,
. 显示机械诊	新信息(张力推断)。
推断结束后。	,显示推断值。
根据反审张。 皮带张力下	刀下碎顶侧的阈值生成结床后,並示阈值。 降预测功能选择(BFP)为「无效」时,不会显示阈值。
. 显示皮带张	力下降预测的状态。
备注	
 请使用 MR Con 由伺服放大哭 	figurator2 进行皮带张力下降预测的设置(FRIC、BFP、ABT、ASF、SBT、SSF、BTS)。 实施张力推断和阈值的计算。
山門水水八位	



6.2.31 机械诊断(总移动量) (B-15716)





6.2.32 齿轮故障诊断(B-15730)





6.2.33 编码器通信电路诊断 (B-15740)

Γ

2	闷器通信电路	诊断		13:10	× 8 =	
	和选择 N	et No.: 1 站号: 1 蚰忽称·蚰忽称1	轴编号: 1			
	STEP1 PC05.4	编码器通信电路诊断模式	式选择		_	
		发生编码器通信报警时,可	进行编码器通信电路	的诊断。		
		干始诊断时,请更改参数。 另外,诊断结束时请恢复参	5.			
	○元效	更改参数后,请将伺服放大	器的电源设置为OFF,	,重新开启电源。		
_	STEP2 编码器通	通信电路诊断				
_	 CN2电路 	CN2侧编码器通信电题	路诊断参数未设定			_
2	● CN2L电路	CN2L侧编码器通信电	路诊断参数未设定			6
3	 正在诊断	」 中。请稍候。		 '		
		AECN		-	F始	- 7
4		400%				
_	STEP3 推断结果 CN2侧编码	是 器通信电路诊断结果	CN2L侧编码器	 		
	25	战 OK	2线5	式 OK		
5	4紫	线式 OK	4线3	式 OK		
		主会诊断	·····································	 通信 全闭	合	
		存叩诊断 囚犯取厚	^{必 明} 电路诊	町 诊断	ff	
Ψ						
e 1实施编码器通信	言电路诊断,	显示连接中的伺服放	大器的编码器通	通信电路的状态	1 0	
要 过实施编码器通信	言电路诊断,	显示连接中的伺服放	大器的编码器通	通信电路的状态	N o	
E 廿实施编码器通信	言电路诊断, <u>!</u>	显示连接中的伺服放	大器的编码器通	通信电路的状态	Ñ o	
要 过实施编码器通信 出	言电路诊断,!	显示连接中的伺服放	大器的编码器通	通信电路的状态	λo	
要 世实施编码器通信 田 切换编码器通信	言电路诊断, <u>!</u> 言电路诊断模。	显示连接中的伺服放 式的[有效/无效]。夏	大器的编码器通 更改参数后需要	通信电路的状态 重新启动伺服	汤大器。	
2 过实施编码器通信 可换编码器通信 选择进行编码器	言电路诊断, <u>!</u> 言电路诊断模言 普通信电路诊断模言	显示连接中的伺服放 式的[有效/无效]。勇 断的编码器。	大器的编码器通 更改参数后需要	通信电路的状态 重新启动伺服;	Š。 放大器。	
2	言电路诊断, 言电路诊断模: 居电路诊断的; 言电路诊断的;	显示连接中的伺服放 式的[有效/无效]。勇 断的编码器。 诊断状态。未实施诊	大器的编码器通 更改参数后需要 断时,不会显示	通信电路的状态 重新启动伺服; 示。	放大器。	
2 世 文施编码器通信 切换编码器通信 选择进行编码器 显示编码器通信 水	言电路诊断, 言电路诊断模: 器通信电路诊断 言电路诊断的词 态	显示连接中的伺服放 式的[有效/无效]。勇 断的编码器。 参断状态。未实施诊	大器的编码器通 更改参数后需要 断时,不会显示	通信电路的状态 重新启动伺服; 示。 注释	放大器。	
E	言电路诊断, 言电路诊断模: 居通信电路诊断 言电路诊断的 态	显示连接中的伺服放 式的[有效/无效]。勇 断的编码器。 参断状态。未实施诊 正在诊断中。请称	大器的编码器通 更改参数后需要 断时,不会显动 消侯。	恿信电路的状态 重新启动伺服; 斥。 注释	ž。 放大器。	
せ 文施编码器通信 切 換 編 码 器 通 の 器 通 の 器 通 信 近 本 編 码 器 通 信 近 本 編 码 器 通 信 近 本 編 码 器 通 信 近 本 編 码 器 通 信 近 本 編 码 器 通 信 近 子 編 码 器 通 信 近 子 編 码 器 通 信 近 行 編 码 器 通 信 近 行 編 码 器 通 信 近 行 編 码 器 通 信 近 行 編 码 器 通 信 近 行 編 码 器 通 信 近 行 編 码 器 通 信 正 二 編 码 器 通 信 二 二 編 四 器 通 信 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二	言电路诊断, 言电路诊断模: 器通信电路诊断 言电路诊断的试 态	显示连接中的伺服放 式的[有效/无效]。 断的编码器。 诊断状态。未实施诊 正在诊断中。请称 诊断完毕。	大器的编码器通 更改参数后需要 断时,不会显示 消侯。	恿信电路的状态 重新启动伺服; 示。 注释	Š。 放大器。	
	言电路诊断, 言电路诊断模: 言电路诊断的; 言电路诊断的; 态	显示连接中的伺服放 式的[有效/无效]。勇 断的编码器。 参断状态。未实施诊 正在诊断中。请利 诊断完毕。 发生错误。 ◇断状态 进展早云	大器的编码器通 更改参数后需要 断时,不会显动 消侯。	通信电路的状态 重新启动伺服; 示。 注释 [100%]	Š。 放大器。	
在 支 本 本 本 編 码 器 通 作 本 本 二 切 換 編 码 器 通 何 选 志 示 編 码 器 通 何 数 二 一 の 路 通 何 数 二 二 編 码 器 通 何 数 二 二 編 码 器 通 何 数 二 二 編 码 器 通 何 数 二 二 編 四 器 通 何 数 二 二 編 四 器 通 何 数 二 行 編 四 晶 通 何 着 四 器 通 何 数 一 何 】 本 二 二 編 四 器 通 何 】 本 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二	言电路诊断, 言电路诊断模: 言电路诊断的; 言电路诊断的; 言电路诊断的;	显示连接中的伺服放 式的[有效/无效]。勇 断的编码器。 多断状态。未实施诊 正在诊断中。请称 诊断完毕。 发生错误。 多断状态。进展显示 令断结果	大器的编码器通 更改参数后需要 断时,不会显动 消侯。 [0%]、[50%]、	 通信电路的状态 重新启动伺服; 示。 注释 [100%]。 	ž。 放大器。	
在 生实施编码器通信 切换编码器通信 选示编码器通信 显示编码器通信 上常结束 显示编码器通信 显示编码器通信 显示编码器通信	言电路诊断, 言电路诊断模: 言电路诊断的语言电路诊断的语言电路诊断的语言电路诊断的语言	显示连接中的伺服放 式的[有效/无效]。勇 断的编码器。 参断状态。未实施诊 正在诊断中。请利 诊断完毕。 发生错误。 参断状态。进展显示 诊断结果。	大器的编码器通 更改参数后需要 断时,不会显示 消侯。 [0%]、[50%]、	 通信电路的状态 重新启动伺服; <u>市。</u> 注释 [100%]。 	放大器。	
在 其 实施编码器通信 也 切换编码器通信 选示编码器通信 显示编码器通信 显示编码器通信 显示编码器通信 显示编码器通信 显示编码器通信	言电路诊断, 言电路诊断模: 言电路诊断的; 言电路诊断的; 言电路诊断的; 言电路诊断的;	 显示连接中的伺服放 式的[有效/无效]。勇 断的编码器。 参断状态。未实施诊 正在诊断中。请利 诊断完毕。 发生错误。 参断状态。进展显示 参断结果。 言电路诊断。 注释 	大器的编码器通 更改参数后需要 断时,不会显动 消侯。 [0%]、[50%]、	通信电路的状态 重新启动伺服; 示。 注释 [100%]。	δ. 放大器。	5.诊断
U (1) 切換编码器通信 (1) 切換编码器通信 (1) 近月 (1) 近月 (1) 近方编码器通信 (1) 正常结束 (1) 東常结束 (1) 显示编码器通信 (1) 显示編码器通信 (1) (1) (1) (2) (1) (言电路诊断, 言电路诊断, 言电路诊断模: 言电路诊断的; 言电路诊断的; 言电路诊断的; 自电路诊断的; 自电路诊断的; 自电路诊断的; 自电路诊断的;	显示连接中的伺服放 式的[有效/无效]。勇 断的编码器。 多断状态。未实施诊 正在诊断中。请称 诊断完毕。 发生错误。 多断状态。进展显示 含断结果。 言电路诊断。 注释	大器的编码器通 更改参数后需要 断时,不会显动 消侯。 [0%]、[50%]、	通信电路的状态 重新启动伺服; 示。 注释 [100%]。	∑。 放大器。 	
	言电路诊断, 言电路诊断, 言电路诊断的语言电路诊断的语言电路诊断的语言电路诊断的语言电路诊断的语言。 是电路诊断的语言。 是有编码器通行通信电距。	 显示连接中的伺服放 式的[有效/无效]。勇 断的编码器。 参断状态。未实施诊 正在诊断中。请利 诊断完毕。 发生错误。 参断状态。进展显示 参断结果。 言电路诊断。 注释 各诊断参数未设定 言编号未取得 	大器的编码器通 更改参数后需要 断时,不会显示 消侯。 [0%]、[50%]、	 通信电路的状态 重新启动伺服; 示。 注释 [100%]。 	Š。 放大器。 可得	
セ 切換編码器通信 切換編码器通信 近後 近後進行編码 通 近後防中 正常结束 夏常结束 显示編码器通信 显示是否可以近 CN2/CN2L 侧纲 CN2/CN2L 侧纲 CN2/CN2L 侧纲 CN2/CN2L 侧纲 CN2/CN2L 侧纲	言电路诊断, 引 言电路诊断, 引 言电路诊断的; 言电路诊断的; 言电路诊断的; 言电路。 影诊断的; 是一一码。 品。 品。 品。 品。 品。 品。 品。 品。 品。 品。 品。 品。 品。	 显示连接中的伺服放 式的[有效/无效]。勇 断的编码器。 参断状态。未实施诊 正在诊断中。请利 诊断完毕。 发生错误。 参断状态。进展显示 参断结果。 言电路诊断。 注释 各诊断参数未设定 言编号未取得 各诊断不要 	大器的编码器通 更改参数后需要 断时,不会显动 消侯。 [0%]、[50%]、	通信电路的状态 重新启动伺服; 示。 [100%]。	∑。 放大器。 	
tyx施编码器通信 tyx施编码器通信 切换编码器码器通信 选示编码器通信 显示编码器通信 显示编码码 可以读 CN2/CN2L 侧纲 CN2/CN2L 侧纲 CN2/CN2L 侧纲 CN2/CN2L 侧纲	言电路诊断, 引 言电路诊断, 引 言思道电路。 诊断的语言。 言电电路。 影响的。 言言是有一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一	 显示连接中的伺服放 式的[有效/无效]。勇 断的编码器。 参断状态。未实施诊 正在诊断中。请利 诊断完毕。 发生错误。 参断结果。 言电路诊断。 注释 各诊断参数未设定 言编号未取得 各诊断不要 	大器的编码器通 更改参数后需要 断时,不会显示 消侯。 [0%]、[50%]、	 通信电路的状态 重新启动伺服; 下。 注释 [100%]。 	放大器。 可? .	
tyx施编码器通信 tyx施编码器通信 切换编码器通信 选示编码器通信 显示编码器通信 显示编码码器通信 显示编码码器通信 显示编码码器通信 显示编码码器通信 显示编码码器通信 CN2/CN2L 侧纲 CN2/CN2L 侧纲 CN2/CN2L 侧纲 CN2/CN2L 侧纲	言电路诊断, 引 言思。 言思。 言思。 言思。 言思。 言思。 言思。 言思。 言思。 言思。	 显示连接中的伺服放 式的[有效/无效]。勇 断的编码器。 参断状态。未实施诊 正在诊断中。请利 诊断完毕。 发生错误。 参断状态。进展显示 参断结果。 言电路诊断。 注释 各诊断参数未设定 言编号未取得 各诊断不要 	大器的编码器通 更改参数后需要 断时,不会显动 消侯。 [0%]、[50%]、	 通信电路的状态 重新启动伺服; 示。 注释 [100%]。 	放大器。 可? 不可	 」 」 じ じ 断
	言电路诊断, 引言是通常的。 言电路诊断, 引言是一个问题。 言电路。 的一个问题。 言电后、 自电后、 声音。 自电后、 声音。 自电后、 声音。 声音。 第二个 一个问题。 第二个 一个	 显示连接中的伺服放 式的[有效/无效]。勇 断的编码器。 参断状态。未实施诊 正在诊断中。请利 诊断完毕。 发生错误。 参断状态。进展显示 参断结果。 言电路诊断。 注释 各诊断参数未设定 言编号未取得 各诊断不要 资断可能 	大器的编码器通 更改参数后需要 断时,不会显动 消侯。 [0%]、[50%]、	通信电路的状态 重新启动伺服; 示。 [100%]。	放大器。 可?	S诊断
		 显示连接中的伺服放 式的[有效/无效]。勇 断的编码器。 参断状态。未实施诊 正在诊断中。请利 诊断完毕。 发生错误。 参断结果。 言电路诊断。 注释 各诊断参数未设定 言编号未取得 各诊断不要 姜中 各诊断可能 不可以诊断的状态下 	大器的编码器通 更改参数后需要 断时,不会显动 消侯。 [0%]、[50%]、	 通信电路的状态 重新启动伺服; <u>注释</u> [100%]。 	放大器。 可召 .	F诊断 以诊断 人诊断

·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)



6.2.35 线性诊断 (B-15760)

6.2.36 报警显示 (B-15800)

1	编号 Al_OFE_0		名称 没有报警发生		手册	6
1	~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~		及守城喜夜王。		<u></u>	
	编号		名称	发生时间	手册	
	最新 AL.046	.3 1	同服电机过热 BB由和纪会导觉	2023/09/13 18:40:25	显示	
	2 AL.118	.2 HD	编码器诊断		显示	
2	3 AL.010		不足电压	2023/09/13 17:55:26	显示	
	4 AL.010		不足电压 不足电压	2023/09/13 17:49:47	显示显示	
	6 AL.01A	 .2 伺服	服电机组合异常	2020/03/10 10.20.20	显示	
	7 AL.016	.3 编码	器初始通信异常1		显示	
3	8A016	3	器初始通信异常1			
	发生报警时的 状态显示	发生报警 复位		*长按3秒执行复位/清除		
4	-	把数目二	手 仰月二			
5			于加亚尔 地名	川心水福		
同服放大器	中存储的当前排	及警、报警履历。	9			
同服放大器	中存储的当前排	员警、报警履历 。	3			
同服放大器	中存储的当前排	及警、报警履历。 	2			
司服放大器	中存储的当前排	段警、报警履历。) 			
司服放大器 显示当前发	中存储的当前排	段警、报警履历 。	,			
司服放大器 显示当前发 显示过去发	中存储的当前排 生的报警。 生的报警。	段警、报警履历 。	,			
同服放大器 显示当前发 显示过去发	中存储的当前排 生的报警。 生的报警。 〔最新〕。第二7	段警、报警履历。 5以后,升序连-	, 号显示最新之后的	报整。		
司服放大器 显示过去器 二、一、一、一、一、一、一、一、一、一、一、一、一、一、一、一、一、一、一、一	中存储的当前排 生的报警。 生的报警。 〔最新〕。第二行 擎时的状态显示	及警、报警履历。 5 以后,升序连- 5 而面。	。 号显示最新之后的	1报警。		
同服放大器 显示一定 最小学校 动力	中存储的当前排 生的报警。 生的报警。 [最新]。第二行 警时的状态显示	段警、报警履历。	号显示最新之后的	报警。		
同 显显第显长比的一般的一个,我们就是不过,我们就是一个,我们就是一个,我们就是一个,我们就是一个,我们就是一个,我们就是一个。	中存储的当前排 生的报警。 生的报警。 [最新]。第二行 警时的状态显示 位当前发生的排	段警、报警履历。 テ以后,升序连- 示画面。 段警。	。 号显示最新之后的	报警。		
同 显显第显长长早的版 示示一示按按 前去显长秋日前去显生秒秒四	中存储的当前排 生的报警。 生的报警。 [最新]。第二行 警时的状态显示 位当前发生的排	段警、报警履历。	, 号显示最新之后的	报警。		
同 显显第显长长显然放	中存储的当前排 生的报警。 生的报警。 [最新]。第二行 警时的状态显示 位当前发生的排 除报警履历。	段警、报警履历。 テ以后,升序连- 示画面。 段警。 当前发生的报警 ¹	, 号显示最新之后的 或过去发生的报警]报警。 前报警编号对应的	「MR-J5 用,	户手册(故
同 显显第显长长显篇	中存储的当前排 生的报警。 生的报警。 [最新]。第二行 警时的状态显动 位当前发生的 除报警履历。 正高亮显示对	段警、报警履历。 テ以后,升序连 示画面。 段警。 当前发生的报警 应报警编号。	, 号显示最新之后的 或过去发生的报警	1报警。 前报警编号对应的	- MR−J5用/	户手册(故)
同 显显第显长长显篇未成 示示一示按按示)」大 前去显生秒秒册面报	中存储的当前排 生的报警。 生的报警。 〔最时的报警。 〔最新〕。朱显新〕 。朱显前 发生的,显示为 〕 一、显示第17	段警、报警履历。	。 号显示最新之后的 或过去发生的报警]报警。 前报警编号对应的	- MR−J5 用,	户手册(故]
同 显显第显长长显篇未服 示示一示按按示)发 示示一示按按示)发	中存储的当前排 生的报警。 生的报警。 〔最时的报警。 〔最新〕。朱玉句 位当前发生的 派面高亮显示对 时,显示第1页	段警、报警履历。 テ以后,升序连- 示画面。 段警。 当前发生的报警 应报警编号。 页。	, 号显示最新之后的 或过去发生的报警]报警。 前报警编号对应的	「MR-J5 用ノ	户手册(故
同 显显第显长长显篇未服 示示一示按按示)发 示示一示按按示)发	中存储的当前排 生的报警。 生的报警。 〔最新〕。策显新〕。 位当都履历。 近当下履历。 正不可,显示第1可	段警、报警履历。 テ以后,升序连- 示画面。 段警。 当前发生的报警 应报警编号。 页。	, 号显示最新之后的 或过去发生的报警]报警。 5的报警编号对应的	「MR-J5 用,	户手册(故
同 显显第显长长显篇未放 示示一示按按示)」大 前去显生秒按示)」发出。	中存储的当前排 生的报警。 (生的报]。就参上。 (全时前) " 全的我了。 " 一个, 一个, 一个, 一个, 一个, 一个, 一个, 一个, 一个, 一个,	段警、报警履历。 テ以后,升序连- 示画面。 段警。 当前发生的报警 应报警编号。 页。	9 号显示最新之后的 或过去发生的报警	□报警。 前报警编号对应的↓	「MR-J5 用,	户手册(故
同 显显第显长长显篇未服 示示一示按按示〕发 示示一示按按示〕发	中存储的当前排 生的报警。 (生的报警。 [最时的发生的新]。朱态显为 位当前履历。 示国高亮示第13	段警、报警履历。	9 号显示最新之后的 或过去发生的报警	1报警。 5的报警编号对应的	「MR-J5 用,	户手册(故
同 显显第显长长显篇未服 示示一示按按示〕发 示示一示按按示〕发	中存储的当前排 生的报警。 生的报警。 [量时的报]。第二行 登当前发生的 派画面亮见显示时,显示第10	段警、报警履历。	, 号显示最新之后的 或过去发生的报警]报警。 5的报警编号对应的	「MR−J5 用,	户手册(故)
司 显显第显长长显篇未服 示示一示按按示)发 示示一示按按示)发	中存储的当前排 生的报警。 生的报警。 〔量时的报]。朱态显的 下),显示第10 。 一章 一章 一章 一章 一章 一章 一章 一章 一章 一章 一章 一章 一章	段警、报警履历。	, 号显示最新之后的 或过去发生的报警]报警。 5的报警编号对应的	「MR-J5 用,	户手册(故)
司 显显第显长长显篇未服 示示一示按按示〕发	中存储的当前排 生的报警。 (生的报警。 (最时的我警查。第二行 警位当我警面、显示的 所,显示第10 时,显示第10	段警、报警履历。 テ以后,升序连一 示画面。 段警。 当前发生的报警 应报警编号。 页。	, 号显示最新之后的 或过去发生的报警	1报警。 5的报警编号对应的	「MR-J5 用,	户手册(故)
同 显显第显长长显篇未服 示示一示按按示)发 示示一示按按示)发	中存储的当前排 生的报警。 (星的报警。笔量 (量时的报警。第二行 警位当前发展历。 一个 一个 一个 一个 一个 一个 一个 一个 一个 一个 一个 一个 一个	段警、报警履历。	, 号显示最新之后的 或过去发生的报警	1报警。 前报警编号对应的	「MR-J5 用,	户手册(故
司 显显第显长长显篇未服 示示一示按按示)发 示示一示按按示)发	中存储的当前排 生的报警。 (生的报警。 (全面新]。朱玉子 (一个)。 (一个) (一个)。 (一一) () () () () () () () () (段警、报警履历。	, 号显示最新之后的 或过去发生的报警	1报警。 的报警编号对应的	「MR−J5 用,	户手册(故
司	中存储的当前排 生的报警。 生最新了。 金星最新了。 生最新了。 金星和 一个 一个 一个 一个 一个 一个 一个 一个 一个 一个 一个 一个 一个	段警、报警履历。 テ以后, 升序连- 民警。 当前发生的报警 Δ Δ δ δ δ δ δ α δ α δ α α α α α α α α α α α α α	号显示最新之后的 或过去发生的报警 GT Document lind	□报警。 前报警编号对应的 ate Tool 获取的文4	「MR−J5 用/	户手册(故降

6.2.37 手册显示(B-15810)

1	应该剩本市份政发生 [AL. 010 7	1.28 28 28 28 28 20 20 20 20 20 20 20 20 20 20 20 20 20	nfigurator2參採港警及警告的发生原因。			
	 控制电路电器的时 主电路电器的电报 	也压下降。 压下降。				
	[AL. 010.1_控	2制电路电源电压下降]				
	发生原因 1. 按测电路电源	的连续存在异常。	(調査/建理方法 原助以後期也將有關的理想。 尚本與以下了是的"电源及压电路的高级示例"。	14 8. (6) (6)		
	 把制电路电器 	动电压较低.	に30年15 池戸手術(後午前) 1230年190 用产子県(後午前) 京府県教和地路地区是否在地定能以下。	DC		
	3. 在內部的控制	中路电源停止前己再次接通电	200 108, 72 120 V 300 108, 72 300 V 列版放大器的电源新开后再次推进时。完在升级放大器的行	机四杆使火后再次		
	- 經。 4. 发生了超过限 - 125 - 1852 - 5501.05	1211年间的瞬时停电。 1715年2月1日本107、1233年4月2日	(約4) 100-100-100-100-100-100-100-100-100-100			
	- (FL FALL) - AND (FL - (FL 7A30, 2) (分 *1* 副令校測10(4) (副令)	 (初め) 時, 安 (Pr. FESS SELF-FLT機能 Teags Frites 物理がお目 的法定体。 				
				· · · ·		
2						
		4			P 1 / 10/	
3					r. 17184	4
1	报警显示	手册显	. 示 驱动记录器	Pale		
要 示与当前显示语言对应	立的伺服放大器的	的故障处理手	册。			
要 示与当前显示语言对应 11 王田显示是对应语。	立的伺服放大器的 言分别显示文件:	的故障处理手	·册。 至 16002 的文件			
要 示与当前显示语言对应 田 手册显示是对应语 触摸文件讲行操作。	立的伺服放大器的 言分别显示文件:	内故障处理手 ⅡD 从 16000 ↓	册。 至 16002 的文件。			
要 示与当前显示语言对所 " 一 手册显示是对应语" 触摸文件进行操作。 握在	立的伺服放大器的 言分别显示文件	的故障处理手 ID 从 16000	⁻ 册。 至 16002 的文件。	动作		
要 示与当前显示语言对应 事册显示是对应语 触摸文件进行操作。 操作	立的伺服放大器的 言分别显示文件:	的故障处理手 ID 从 16000	一册。 至 16002 的文件。	动作		
要 示与当前显示语言对应 手册显示是对应语 触摸文件进行操作。 操作 拨动	应的伺服放大器的 言分别显示文件	的故障处理手 ID 从 16000 支持向 8 个方	一册。 至 16002 的文件。 万向的滚动。	动作	五 米r	
要 示与当前显示语言对所 手册显示是对应语 触摸文件进行操作。 操作 拨动	立的伺服放大器的 言分别显示文件	的故障处理手 ID 从 16000 支持向 8 个方 在显示文件站	册。 至 16002 的文件。 方向的滚动。 端部的状态下拨动	动作 ,即切换	页数。	
要 示与当前显示语言对所 # 手册显示是对应语: 触摸文件进行操作。 操作 拨动 双指张开/合拢	立的伺服放大器的 言分别显示文件	的故障处理手 ID 从 16000 支持向 8 个方 在显示文件站 文件以大、中	 一册。 至 16002 的文件。 方向的滚动。 局部的状态下拨动。 ¬、小的 3 个等级 	动作 ,即切换 切换尺寸。	页数。	
	立的伺服放大器的 言分别显示文件	的故障处理手 ID 从 16000 支持向 8 个方 在显示文件站 文件以大、中	 册。 至 16002 的文件。 方向的滚动。 尚部的状态下拨动 ¬、小的 3 个等级 	动作 , 即切换 切换尺寸。	页数。	
要 示与当前显示语言对应语 手册显示是对应语 触摸文件进行操作。 援动 双指张开/合拢 触摸文件,即显示 图标	立的伺服放大器的 言分别显示文件 言 行 五 [书签]和[搜索]。	的故障处理手 ID 从 16000 支持向 8 个方 在显示文件站 文件以大、中	 一册。 至 16002 的文件。 一方向的滚动。 高部的状态下拨动。 ¬、小的 3 个等级 一动作 	动作 ,即切换 切换尺寸。	页数。	
 ■ ■	立的伺服放大器的 言分别显示文件: [二书签]和[搜索]。 显示[书签]窗口	的故障处理手 ID 从 16000 支持向 8 个方 在显示文件站 文件以大、中 1。	 册。 至 16002 的文件。 方向的滚动。 高部的状态下拨动 ¬、小的 3 个等级 动作 	动作 ,即切换 切换尺寸。	页数。	
要 示与当前显示语言对应 事册显示是对应语 触摸文件进行操作。 操作 拨动 双指张开/合拢 触摸文件,即显示 图标	 立的伺服放大器的 言分别显示文件 言分别显示文件 二 二<!--</td--><td>的故障处理手 ID 从 16000 支持向 8 个方 在显示文件站 文件以大、中 1。</td><td> 一册。 至 16002 的文件。 方向的滚动。 岩部的状态下拨动 ¬、小的 3 个等级 动作 动作 </td><td>动作 ,即切换 切换尺寸。</td><td><u>页数。</u></td><td></td>	的故障处理手 ID 从 16000 支持向 8 个方 在显示文件站 文件以大、中 1。	 一册。 至 16002 的文件。 方向的滚动。 岩部的状态下拨动 ¬、小的 3 个等级 动作 动作 	动作 ,即切换 切换尺寸。	<u>页数。</u>	
■ 手册显示是对应语 触摸文件进行操作。 双指张开/合拢 触摸文件,即显示 图标 ■	立的伺服放大器的 言分别显示文件	的故障处理手 ID 从 16000 支持向 8 个方 在显示文件站 文件以大、中 1。	 一册。 至 16002 的文件。 方向的滚动。 尚部的状态下拨动。 ¬、小的 3 个等级 动作 动作 	 动作 ,即切换 切换尺寸。 	页数。	
至 玉与当前显示语言对应 手册显示是对应语 触摸文件进行操作。 双指张开/合拢 触摸文件,即显示 图标 ■ ■	立的伺服放大器的 言分别显示文件: [书签]和[搜索]。 显示[书签]窗口 触摸[书签],即 显示[搜索]窗口	的故障处理手 ID 从 16000 支持向 8 个方 在显示文件站 文件以大、中 1。 口显示对应页 1。	⁴ 册。 至 16002 的文件。 方向的滚动。 高部的状态下拨动 可、小的 3 个等级 动作 动作	动作 ,即切换 切换尺寸。	页数。	
 (1) (1)	立的伺服放大器的 言分别显示文件 言分别显示文件 [书签]和[搜索]。 显示[书签]窗口 触摸[书签],即 显示[搜索]窗口 输入搜索关键字	的故障处理手 ID 从 16000 支持向 8 个方 在显示文件站 文件以大、中 1。 口显示对应页 1。 二 二 二	 一册。 至 16002 的文件。 方向的滚动。 高部的状态下拨动。 小的 3 个等级 动作 。 口,可以搜索 PD 	动作 , 即切换 切换尺寸。 F 文件内。	页数。	
 (1) (1)	立的伺服放大器的 言分别显示文件 言分别显示文件	内故障处理手 ID 从 16000 支持向 8 个方 在显示文件站 文件以大、中 □。 □显示对应页 □。 □。 □。 □。 □。 □。 □。 □。 □。 □。 □。 □。 □。	 一册。 至 16002 的文件。 方向的滚动。 局部的状态下拨动。 ¬、小的 3 个等级 动作 动作 。 口,可以搜索 PDI 	动作 ,即切换〕 切换尺寸。 F文件内。	<u>页数。</u>	
 王 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一	立的伺服放大器的 言分别显示文件 言分别显示文件	的故障处理手 ID 从 16000 支持向 8 个方 在显示文件站 文件以大、中 1。 口显示对应页 1。 二至[搜索]窗	 一册。 至 16002 的文件。 方向的滚动。 尚部的状态下拨动 ¬、小的 3 个等级 动作 动作 。 口,可以搜索 PDI 动作 	动作 ,即切换 切换尺寸。 F 文件内。	页数。 ,	
 (1) 手册显示是对应语 触摸文件进行操作。 双指张开/合拢 触摸文件,即显示 图标 反 操作显示中的文件。 对象 	立的伺服放大器的 言分别显示文件: 言分别显示文件: [书签]和[搜索]。 显示[书签]窗口 触摸[书签],即 显示[搜索]窗口 输入搜索关键字	内故障处理手 ID 从 16000 支持向 8 个方 在显示文件站 文件以大、中 1。 □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □	 一册。 至 16002 的文件。 万向的滚动。 高 一, 小的 3 个等级 动作 动作 动作 动作 	动作 ,即切换〕 切换尺寸。 F文件内。	页数。	
王 手册显示是对应语 触摸文件进行操作。	立的伺服放大器的 言分别显示文件 言分别显示文件 二 书签]和[搜索]。 显示[书签]窗口 触摸[书签],即 显示[搜索]窗口 输入搜索关键字	的故障处理手 ID 从 16000 支持向 8 个方 在显示文件站 文件以大、中 1。 口显示对应页 1。 军至[搜索]窗 中的文件。	 一册。 至 16002 的文件。 方向的滚动。 高 一, 可以搜索 PDI 动作 动作 	动作 ,即切换 切换尺寸。 F 文件内。	页数。	
 医 手册显示是对应语 触摸文件进行操作。 操作 援动 双指张开/合拢 触摸文件,即显示 图标 区 操作显示中的文件。 对象 () <li< td=""><td>立的伺服放大器的 言分别显示文件 言分别显示文件 着 [书签]和[搜索]。 显示[书签]窗口 触摸[书签],国 显示[搜索]窗口 输入搜索关键字</td><td>内故障处理手 ID 从 16000 支持向 8 个方 在显示文件站 文件以大、中 1。 □ 显示对应页 1。 □ 呈至[搜索]窗 中的文件。</td><td> 一册。 至 16002 的文件。 方向的滚动。 清部的状态下拨动 ¬、小的 3 个等级 动作 动作 动作 动作 </td><td>动作 , 即切换 切换尺寸。 F 文件内。</td><td><u> </u> <u> </u></td><td></td></li<>	立的伺服放大器的 言分别显示文件 言分别显示文件 着 [书签]和[搜索]。 显示[书签]窗口 触摸[书签],国 显示[搜索]窗口 输入搜索关键字	内故障处理手 ID 从 16000 支持向 8 个方 在显示文件站 文件以大、中 1。 □ 显示对应页 1。 □ 呈至[搜索]窗 中的文件。	 一册。 至 16002 的文件。 方向的滚动。 清部的状态下拨动 ¬、小的 3 个等级 动作 动作 动作 动作 	动作 , 即切换 切换尺寸。 F 文件内。	<u> </u>	
 与当前显示语言对应语。 手册显示是对应语。 触摸文件进行操作。 双指张开/合拢 触摸文件,即显示 图标 逐 操作显示中的文件。 对象 ● ● 	立的伺服放大器的 言分别显示文件: 言分别显示文件: 言分别显示文件: 二 言 之 二 书签]和[搜索]。 显示[书签]家口 触摸[书签],即 显示[搜索]窗口 输入搜索关键字 放大/缩小显示中 左右滚动显示中	的故障处理手 ID 从 16000 支持向 8 个方 在显示文件站 文件以大、中 1。 口显示对应页 1。 军至[搜索]窗 中的文件。	 一册。 至 16002 的文件。 方向的滚动。 局部的状态下拨动 ¬、小的 3 个等级 动作 动作 动作 动作 	 动作 ,即切换 切换尺寸。 F 文件内。 	页数。 ,	

	1/(II TT'A . I HAYCH) 4.				
	对象			动作	
	P. 1 显	と示正在显示中 連摸数值,可以	中的文件页数。 L更改页码。		
	【◀】 [▶】	甘显示中的文件	进行页发送/页	返回。	
注					
手通	册显示的文件根据显示	示语言自动切排 	免显示。 举细由索 语参F	召「2g 附木」	
迪注	[旦脚本即件切换文件。 [释组列号和语言、文4	牛 ID 对应,如	下表所示。	R [5. 6 瓜平子] 。	
	注释组列号		语言	文件 ID]
	1		中文(简体)	16000]
	2		日语	16001	4
	3		英语	16002	
会	昭 「つ o Hu 未 」				
		o			
		0			
		0			
		0			
		0			
		0			
		0			
		0			
		0			
		0			
		0			
		0			
		0			
		0			
		0			
		0			
		0			
		0			

Г

6.2.38 运行监视(1)~(2)(B-15900~15901)

	运行监视 (1)			0000 (00 (
				A 2023/09/1 16:3	4 ∢ 🔋 ≡	
	轴选择	Net No.: 1 轴名称:轴名称1	站号: 2 釉编号: 1			
1	运行监视 (1)	运行监视 (2)				
	反馈脉冲累积	项目		当前值	单位 pulse	
	伺服电机速度 滞留脉冲			0-4	r/min,mm/s pulse	
	指令脉冲累积 指令脉冲频率			0	pulse kpulse/s	
	再生负载率 实际负载率			0	% %	
	峰值负载率 转矩/瞬间发生转短	<u>-</u>		0	% %	2
	1转内位置 ABS 计 数器	-		11499239	pulse rev	
	负载惯量比 母线电压			7.00	ict 倍 V	
	机械侧反馈脉冲累			0	pulse	
	小研究网络中国加尔中					
	←	运行监视	输入输出监视			
	3		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·			
更						
安 [二]二二二二二二二二二二二二二二二二二二二二二二二二二二二二二二二二二二二	白眼抬手眼的心头	-				
亦运行甲的	何服放大器的状态	N 0				
筆细						
. 切换运行	监视画面。蓝色的	的开关代表正	在显示的画面。			
. 显示各个	项目的当前值。					
注						
≨注						
≨注						
注						
f注						

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

Whether weiter is the set of the se		
<complex-block><complex-block><complex-block><complex-block><complex-block></complex-block></complex-block></complex-block></complex-block></complex-block>	输入输出监视(1轴) 2023/09/14 文 0 ≡ 16:36 文 0 ≡	
<complex-block><complex-block><complex-block><complex-block><complex-block><text></text></complex-block></complex-block></complex-block></complex-block></complex-block>	++选择 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
<complex-block><complex-block><complex-block><complex-block><complex-block><complex-block></complex-block></complex-block></complex-block></complex-block></complex-block></complex-block>		
### ## ##############################	林 \ 佐日	
CN3-19 CN3-20 CN3-39 CN3-31	将 入信亏 将出信亏 [_
Image: Constant set of the set of	2 CN3-19 CN3-20 CN3-9 CN3-8	3
新生的 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一	CN3-10 CN3-1 CN8-4 CN8-5	
★ 26 田		
★ 2688 私A的出版程 ★ 26787 私Andread Addread A		
要求何服放大器的输入输出信号的状态。 細 切换输入输出监视画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。显示输入信号的状态。显示输出信号的状态。 显示输出信号的状态。	★ 运行监视 输入输出监视	
2g、示伺服放大器的输入输出信号的状态。 经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。 显示输入信号的状态。 显示输出信号的状态。		
☞有服放大器的输入输出信号的状态。 如 如频输入输出监视画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。显示输入信号的状态。显示输出信号的状态。 显示输出信号的状态。		
细 切换输入输出监视画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示输出信号的状态。	™~~ 2.示伺服放大器的输入输出信号的状态。	
纽切换输入输出监视画面。蓝色的开关代表正在显示的画面。 显示输入信号的状态。 显示输出信号的状态。		
	と 4 加 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	
□显示输出信号的状态。 □显示输出信号的状态。		
· 显示输出信号的状态。	显示输入信号的状态。	
注	显示输出信号的状态。	
-注		
注		
-注		
注		
注		
注		
注		
注		
注		

6.2.40 轴选择 (B-16000)

6.2.41 发生报警时的状态显示 (B-16010)

6.2.42 参数帮助(B-16020)

		参数帮	助	X1
	标有 * 的参数,设置后录 标有 * * 的参数,设置后录	长闭电源并重新开启或进行控 与关闭电源并重 新开 启时有效	制器复位时有效。 。	
既要				
显示关于参	◎数的「*」号的相关帮助。			
弟细 → 显示之	之前显示的画面。			
备注				

6.2.43 滤波器 1~5 陷波设置(B-16030~16034)

	滤波	器1 陷波设置	×	4				
1	路波宽度 ● 标准 (a=2) ● 略宽 (a=3) ● 宽 (a=4) ● 宽 (a=5)	陷波深度 ● 深 (-40dB) ● 略深 (-14dB) ● 略浅 (-8dB) ● 浅(-4dB)]	2				
概要		СК	取消	4				
设置机械共振抑制滤测 详细	皮器 1~5 的陷波宽度、陷波深)	度。						
 设置陷波宽度。 设置陷波深度。 设置陷波深度。 将设置内容反映至伺服放大器,并显示之前显示的画面。 放弃将设置内容反映至伺服放大器,显示之前显示的画面。 								
17 ° 2-								
奋壮								

72/150


Γ

	低通滤波器(设置) 3
1	 ● 自动设置 ● 手动设置 ● 无效
	2 CK 取消 3
概要 更改低通滤波器的	竹设置 。
详细 1. 设置低通滤》 2. 将设置内容历	皮器。 反映至伺服放大器,并显示之前显示的画面。
3. 放弃将设置[内容反映全伺服放大器,显示之前显示的画面。
备注	



1	● 自动设置
	2
	OK 取消 3
概要	
更改轴共振抑制滤波器	器的设置。
详细 1 沿军轴共振抑制》	与\tr 93.
 2. 将设置内容反映 3. 放弃将设置内容 	运风福。 至伺服放大器,并显示之前显示的画面。 反映至伺服放大器,显示之前显示的画面。
备注	



		轴共振抑制	滤波器(频率)		×	5
				# / ``	-	
	一 无效	1125	562	单位 = F	1/5	2
	● 无效	01000	529	360		
_	4500	900	500	346		
1	3000	818	473	333		
	2250	750	450	321		3
	1800	692	428	310		
	1500	642	409	300		
	1285	600	391	290	▼	
			сĸ	取消		
						5
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	豆改的数值的页	面。			
3. 切换页面。						
 4. 将设置内容 5. 放弃将设置 	反映至何服放大器,并显 内容反映至伺服放大器,	2.示乙丽显示的 显示之前显示	J画面。 的画面。			
备注						



	轴共振抑制法	波器(陷波深度)	X 3
	 深 (-40de 	3)	
1		ab) B)	
	浅(-4dB)		
			2
		<mark>о</mark> к Щ	以消 3
概要			
设置轴共振抑制	虑波器的陷波深度。		
详细 1 设置险速深	÷		
 2. 将设置内容 3. 放弃将设置 	2。 反映至伺服放大器,并显示之前显示的 内容反映至伺服放大器,显示之前显示	的画面。 示的画面。	
备注			



6.2.48 抑制振动控制示意图 (B-16055)





								_
				指令陷波	虑波器(频率)		×	5
						单位 =	Hz	_
		(● 无效	285	142	0		2
			2000	250	133	90	Ê	
	1		666	222	125	83		
			500	181	111	80		3
			0	166	0 105	76		
			400	0	0 100	74		
			333	153	95	71		_
					фк	取消		4
						42/13		5
	_							
概要	臣							
设置	置指令陷波滤波	F 器的频率。						
<u>))</u>								
	■ 设置频率。不	「可选择没	有显示数值的	地方。				
2. 3.	显示页数。 到换页面。	ē改数值,[即可切换至更	这的数值的页	〔面。			
4.	将设置内容反	反 映至伺服)	改大器,并显	示之前显示的	〕 画面。			
5.	瓜 开	1谷仅映王1	可服成人裔,	並不之則並不	「即画面。			
备注	È							



6.2.50 指令陷波滤波器(陷波深度) (B-16057)

		指令陷波滤波	皮器(陷波深度)	>	K 3
		 -40 -24.1 	-6 -5		
		-18.1 -14.5	-4.1 -3.3		
1		-12	-2.5		
		-8.5	-1.2		
		-7.2	-0.6		
			dк	取消	
					3
tur m					
概要 设置指令陷波滤	波器的陷波深度。				
详细 1. 设置陷波沟	度。				
2. 将设置内容 3. 放弃将设置	、 反映至伺服放大器, 内容反映至伺服放力	并显示之前显示的 云器,显示之前显示	画面。		
/. //. /					
			口1回日。		
			口7 [[1] [1] 0		
			口21111日。		
			· ∐ 2 Imi Imi °		
			11.71111111111111111111111111111111111		
			11.71111111111111111111111111111111111		
			11.7 1111 111 0		
			11.711111110		
A 注			11.71111111111111111111111111111111111		
			21.711111110		
⁻			2日21回日10		
备注			2日271回1日。		



6.2.51 快速调谐设置(B-16060)





1

6.2.52 点设置一览表详细设置(B-16070)

	点设置一览表详细设置 入
	速度/加速度甲位的设置(PT01 **CTY) ○ 速度: r/min.mm/s. 加减速度常数: ms
1	
2	w重致描的毕业的设置(FIUT ^~CTY)
标	有★的参数,设置后关闭电源并重 新开 启或进行控制器复位时有效。
标	有★★的参数,设置后关闭电源并重新开启时有效。
	OK 取消3
	4
班更	
• • • • • • • • • • • • • •]详细设置。
F细 	速度单位
· 设置还仅/加强 · 设置位置数据的	通复半世。
. 放弃将设置内容	····
. 设置内容反映到]伺服放大器,显示之前显示的画面。
备注	
备注	
备注	
译注	
备注	
备注	

6.2.53 电子齿轮(B-16080)

	电-	子齿轮 🗙 7
1	○ 标准控制模式 ● 标准控制模式 ● 线性伺服电机控制模式 ● DD电机控制模式 ● DD电机控制模式 ● DD电机控制模式	全闭合运行模式选择(PA01.4 **) ● 无效(半闭合控制模式) ● 有效(全闭合控制模式)
2 3	▲ 1000 μm 地域 1000 μm 地域 1000 μm 地域 1000 μm	
4		电子齿轮分母(PA07 *CDV)6
柄 柄	⊼有 * 的参数,设置后关闭电源并重新开启或进 ⊼有 *	行控制器复位时有效。 有效。 OK 取消 7 8
做要 设置电子齿轮。		
详细 设置运行模式进 设置线性编码器 设置线性编码器 设置电子齿轮分 设置全闭合运行 设置电子齿轮分 放弃将设置内容反映到 	选择。 器分辨率设定 分子。 器分辨率设定 分母。 }子。 行模式选择。 }母。 释反映至伺服放大器,显示之前显示的画页 则伺服放大器,显示之前显示的画页	云的画面。 面。
备注		



	全闭合功	能选择	×	3
全闭合	运行模式选择(PA01.4 **)		
	无效(半闭合控制模式) 有效(全闭合控制模式)			
全闭合	功能选择(PE01.0 **)			
2	始终有效 通过全闭合选择信号切换			
标有 * 的参数,设置后 标有 * * 的参数,设置/	长闭电源并重新开启或进行指 后关闭电源并重新开启时有交	2制器复位时有效。 女。		
		ак	取消	3
概要 设置全闭合功能选择。				
 (行到) 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 4. 设置内容反映到伺服放大器, 5 	、器,显示之前显示的 显示之前显示的画面。	回面。		
备注				

	反馈脉冲电子齿轮 🛛 🗙 3
1	全闭合控制 反馈脉冲电子齿轮1分子(PE04 **FBN) 1 全闭合控制 反馈脉冲电子齿轮1分母(PE05 **FBD)
2	
	标有 * 的参数,设置后关闭电源并重新开启或进行控制器复位时有效。 标有 * * 的参数,设置后关闭电源并重新开启时有效。
	QK 取消3
मान सम	
做安 设置反馈脉冲电音	子齿轮。
详细 1. 设置全闭合打	空制 反馈脉冲电子齿轮 1 分子。
 2. 0 直至初日 3. 放弃将设置 4. 设置内容反明 	空前 及馈励冲电了齿轮 1 万 母。 内容反映至伺服放大器,显示之前显示的画面。 映到伺服放大器,显示之前显示的画面。
备注	

	全闭合双重反馈滤波
1	全闭合双重反馈滤波(PE08 DUF) 10 rad/s 新有 * 的参数,设置后关闭电源并重新开启或进行控制器复位时有效。 标有 * * 的参数,设置后关闭电源并重新开启对进行控制器复位时有效。
-भग्र त्यन	QK 取消 2 3
概要 设置全闭合双重 送如	反馈滤波。
详细 1. 设置全闭合 2. 放弃将设置 3. 设置内容反 备注	双重反馈滤波。 内容反映至伺服放大器,显示之前显示的画面。 映到伺服放大器,显示之前显示的画面。
奋壮	

6.2.57 机械侧编码器 (B-16084)



GOT Drive

磁极检测1 3
1 ●
2 位置检测方式 ● 微小位置检测方式
标有★★的参数,设置后关闭电源并重新开启时有效。 QK 取消3 4
概要 设置磁极检测。
 设置电机磁极检测选择。 设置磁极检测方法的选择。 放弃将设置内容反映至伺服放大器,显示之前显示的画面。 设置内容反映到伺服放大器,显示之前显示的画面。



	原点回归时的停止间隔设定(PL01.2 **) ● 8192 ● 131072 ● 262144 ● 1048576
	4194304 🔵 16777216 🔵 67108864
	标有 ★ 的参数,设置后关闭电源并重新开启或进行控制器复位时有效。 标有 ★ ★ 的参数,设置后关闭电源并重新开启时有效。
概要	1/高上问隔
<u>以且</u>) [ユ TT 山 胡思。
详细	
 1. 设置原点回归 2. 放弃将设置内 	时的停止间隔。 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	

线性编码器分辨率 3
线性编码器分辨率设定 分子(PL02 **LIM) 11000 μm (1) H (分开閉 () 計 本 () 用 = 1 + 2 + 1 + 1 = 1
线性编码器分辨率设定 分母(PL03 **LID) 2
标有 * 的参数,设置后关闭电源并重新开启或进行控制器复位时有效。
称有★★的参数,设置后关闭电 <i>脉</i> 升型新开启时有效。 QK 取消3
4
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。
 放弃将设置内容反映至伺服放大器,显示之前显示的画面。 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)



线性编码器 🛛 🗡 😽	3
编码器脉冲计数极性选择(PC27.0 **)	
○ 伺服电机正转CCW或正方向时的编码器脉冲增加方向 1 ————————————————————————————————————	
ABZ相输入接口编码器ABZ相连接判定功能选择(PC27.2 **)	
○ Z相侧无信号报警检测有效 2 フ相侧无信号报警检测有效	
标有 * 的参数,设置后关闭电源并重新开启或进行控制器复位时有效。 标有 * * 的参数,设置后关闭电源并重新开启时有效。	
QK 取消	3
	4
概要	
设置线性编码器。	
洋和	
1. 设置编码器脉冲计数极性选择。	
 2. 设直 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。 3. 调黑小宫后时对包围的小黑、吊盖的声声。 	
4. 设置内容反映到何服放大器,显示乙丽显示的画面。	
备注	

6.2.62 选件设置(B-32000)

语言设置	选件设置		X 4
1 中文(简体)	日本語 English		
时钟设置 2 2023/09/14 16:57: 年 2023 ▼ 4 3 时 16 ▼ 4	29 1 09 文 A ^日 分 57 文 A ²	14 🔽 🔺 22 🗶 🔺	r改 <u>5</u>
更改 GOT 显示的语言和时钟数据。			
 Ⅰ. 切换显示语言。 2. 显示当前时间。 3. 通过 ▲ 开关设置想更改的 触摸 C 开关即可设置秒为「 4. 显示之前显示的画面。 5. 将设置的日期时间反映到 GOT 	日期和时间。长按▼▲ 0」。 的时钟数据。	开关将连续进行增减。	

	系统报警(GOT) 2
1	G01-402 通讯超时,请对通讯路径或者模块进行确认。DEV:Ch2 0-FF/本体功能
	报警 3
概要 确认 GOT 的发生	中系统报警的画面。
 并细 1. 最多显示1 触摸显示的 2. 切换至之前 3. 复位发生中 	2件发生中的系统报警。 9系统报警后,浮动显示文字。 9显示的画面。 9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

> GOT2000(GT27**-V(640×480)) I/F: 标准 I/F(以太网) 网络号(Net No.)2 PC No.(站号) 18





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」。

MELSOFT GT	l Designer3 (GOT2000)	\geq
<u> </u>	转换前与转换后的画面尺寸不同。 请指定图形/对象的转换方法。	
	○保持位置/尺寸	
	● 根据画面尺寸自动放大缩小位置/尺寸	
	选项	
	☑以窗口画面为对象(₩)	
	□ 边框宽度固定编辑模式下放大缩小(R)	
	关于自动放大缩小	
	确定	

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。

_	引用创建(工程)					×
(1)	对象(<u>G</u>):	样本工程		,		
(2)	关键字(<u>K</u>):	J5-6		~	搜索(<u>A</u>)	详细>>
			1			
	文件名		GOT类型	数据大小(KB)	更新时间	
	MITSUBISHI_MR-J5-G	_V_Ver4_C.GTX	GT27**-V (6	2608	2023/09/1	9 09:51:47
	370					
	预览: 					6 A O
	The section of the section o	-15501 主菜单 (2)		10日本の10日本の10日本の10日本の10日本の10日本の10日本の10日本の) B-15511 j	周指 (2)
		A TOTAL A TOTAL A	Advantance of the set of the			A
	详细说明:		说明书(L)			
	经由MELSEC iQ-R系列	可编程控制器连	接GOT2000与伺服放	(大器MR-万-G,进 [;]	行机械诊断、	测试运行、参数 < ~ ~ 》
	工程标题:					
	工程路径:	C:\Program H	Files (x86)\MELSOF	T\GTD3_2000\App'	\SampleProj	ect\zh-CN\MITSUBIS
	连接机器:	MELSEC iQ-R,	REMT/NC/RT, CR80	0 - D		
			(3)		确定	取消



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 □号]因为 CH2 和 CH4 不可设置相同的数值,所以不需要更改。

									- CON						
M 190HCn2								2.0	CHICH4						
设置与	GOT连接的目标	示机器。								GOT连接的目标	机器。				
制造商(M):	三菱电机			~				制道	5商(M):	三菱电机			~		
机种(E):	MELSEC IQ-I	R, RnMT/NC/RT,	CR800-D	~				机料	Ϸ(E):	MELSEC IQ-R	, RnMT/NC/R	T, CR800-D	~		
I/F(I):	以太网:冬CP	U连接对应 (正在)	CH1中使用)	~				I/F(1):	以太网:多CPU	Ji车接对应 (3)	台正在使用)	~		
C 200400210-000 (ALC)								_							
1年3日15(四年(11))		the day 1 million						•	详细设置(N)						
3社ZJR編/平:	以太明(三章	电机), 购买							驱动程序:	以太网(三菱印	电机), 网关				
扁性			值						腐性			值			
GOT网络号			18	_					GOT 网络号	;		18			
GOT站号			18	_					GOT站号			18			
GOT机器通	讯用端口号		6000	_					GOT机器递	的讯用端口号		6001			
重试次数(2	r)		3	_					重试次数()	欠)		3			
启动时间(名	9))		3	_					启动时间(1	ゆ)		3			
201020100	间(秒)		3						通讯超时时	间(秒)		3			
友达延迟的	(E)(ms)		0						发送延迟时	tiēj(ms)		0			
	狭GD軟元(中起)	部構写(3点) 由日(46 E)	500						CPU号机切	换GD软元件起始	i编号(3点)	500			
候块亏切换 (m)口(+) (m)()	GDB(701+85%	満ち(10点)	550				,		模块号切换	GD软元件起始组	扇号(16 点)	550			
101.6231117/11共	GDBC/TCT+RE96	編写(10点)	00400						伺服轴切接	GD软元件起始组	肩号(16 点)	65400			
连接目标以太网机	器设置							连邦	相标以太网机	器设置					
									-						
1 1 1 2 2 2 4	GOT)至接的以次	如上的机器。							油 計 设置与	GOT连接的以太	网上的机器。				
🔶 🗙	6 B I	关于机器													
									♀ ×		3 关于机器				
本56	网络号	31号	机器	IP161E	端口号)	B讯方式			本站	网络号	站号	机器	卫地址	端□号	通讯方式
1 -	18	1	RCPU	192.168.10.39	5007	TUP			1 *	18	1	RCPU	192.168.10.39	5007	TCP

(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。

CH No.批量更改	×
属性(A): CH No. ~	
对象	
☑全工程(J)	
□ 全部画面 ∨ 基本画面 、	From: 1 To: 32767
□ 分类(G): 开关 ∨	
□ 公共设置(M) (不包含画面单位的设置)	
□脚本文本(P): 全部脚本 ~	
	Q 搜索(F)
× M	
更改前	更改后
1 2	4 🔽
2	
	更改(R) 关闭(0)



(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。

「 直接机器设置 □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □	☑ 使用站号切换(00)			
	 ✓ 使用结号切换(0) ● 工程设置(L): ○ 画面设置(S) 	\$Com_Label:u16_Com_StChgDv	•	
1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	☑ 站号切换对象包括触摸开关动作/	/触发动作(画面)/脚本(画面)(T)		
	切换对象 CH No.:	СКЗ СК4	勾选连接伺息	服放大器的通道

(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。

☑ 使用CH4											
	□□-□III 设置与GOT连接的目标机器。										
制造商	所(M): ──										
机种 <mark>(</mark> E):	MELSEC IO-F	R. RnMT/NC/RT	. CR800-D	~						
T/F(T)-		1.1+现-2.00			~						
1/1(1).		EXAMPLE STOP		III 4I 12/11/	Ť						
🔷 详	细设置 <mark>(</mark> N))									
ą	枢动程序:	以太网(三菱	电机), 网关								
[属性			值							
	GOT网络	号		18							
	GOT站号			18							
	GOT机器	通讯用端口号		6001							
	重试次数	[)欠)		3							
	启动时间	(秒)		3							
	通讯超时	时间(秒)		3							
	发送延迟	时间(ms)		0							
	CPU号机	7)换GD软元件起数	台编号 <mark>(</mark> 3点)	500							
	模块号切	换GD软元件起始	編号 <mark>(16点)</mark>	550							
	伺服轴切	换GD软元件起始	编号 <mark>(16点)</mark>	65400							
ļ											
连接目:	标以太网枝	1.器设置									
	💼 设置-	与GOT连接的以大	、网上的机器。								
[×		5 <u>关于机器</u>								
[本如	は、网络号	站문	机器	TPt#tf	端口号	通讯方式				
	1 *	18	1	RCPU	192.168.10.39	5007	TCP				

(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

●使用: ●要电加 ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●									•
· · · · · · · · · · · · · · ·	☑使用	CH4							
解読時(M): 三葉电机 如种(E): MELSEC (Q-R, RMT/NC/RT, CR800-D 以T(D): 以太炳/=>CPU達接対应(正在CH1中使用) Wth/Ware Wth/Ware		设置与	GOT连接的目标	机器。					
 N.H.(E):: MELSEC Q-R, RnHT/NC/RT, CR800-D VF(D): 以太明/s>CPU连接对应 (正在CH1中使用) ● 详细设置(N) ● 详细设置(N) ● 详细设置(N) ● 詳细设置(N) ● 第個设置(N) ● 第個设置(N) ● 第個设置(N) ● 第個设置(N) ● 第個位置(N) ● 第四位置(N) ● 第四位(N) ● 第四位(N)<	制造商	i(M):	三菱电机			\sim			
If(I): Lt太明/-9-CPU生播积位(正在CH1中使用) ● 详细设置(I) 板坊枢: Lt太明(三童电机), 网关	机种 <mark>(</mark> E	=):	MELSEC iQ-R,	RnMT/NC/RT	, CR800-D	\sim			
· Y 部級選(N) · Brt · DTFDSG * · DTFDSG *	I/F(I):		以太网:多CPU	」连接对应 (正:	在CH1中使用)	\sim			
服成規厚: 以太网(三菱电和), 网关 開性 值 GOT36号 2 GOT36号 18 GOT36号 10 Tatkin(同(秒) 3 通訊規劃时间(秒) 3 透洗短时间(秒) 3 受い時机切換G0软元件起始编号(3.6,) 500 化現長句0軟元件起始编号(16.6,) 550 (回顧知切換G0软元件起始编号(16.6,) 550 (回顧報切換G0软元件起始编号(16.6,) 550 (回顧報切換G0軟元件起始编号(16.6,) 550 (回顧報切換G0軟元件起始编号(16.6,) 550 (副電長) (副電長) (副電長) (副電長) (副電長) (圖電長) (副電長) (圖電長) (副電長) (圖電長) (副電長) (圖電長) (副電長) (圖電長) (四日長) (圖電長)	🙆 详	¥细设置(N)							
解性 値 GOT初络号 2 GOT36号 18 GOT36号 3 GOT36号 3 GOT46 3 GOT46 3 GOT46 3 GOT46 3 GOT46 3 GOT47 3 GOT4		驱动程序:	以太网(三菱电	旦机), 网关					
GOT网络号 2 GOTAS号 18 GOTAS号 18 GOTAS号 3 重請水類10年 3 通訊書前前間(秒) 3 透光超前間(你) 0 CPU号机均線CD软元件起始编号(3.6.) 500 復快号切換CD软元件起始编号(16.6.) 550 何服釉切換CD软元件起始编号(16.6.) 65400		属性			值				
GOT站号 18 GOT机器通讯用端口号 6001 重试水(次数(八) 3 重成均间(秒) 3 通讯器目时间(秒) 3 送延返时间(ms) 0 CPU号机均换GD软元件起始编号(3点) 500 復決号切換GD软元件起始编号(16点) 550 何服轴切换GD软元件起始编号(16点) 550 個服轴切換GD软元件起始编号(16点) 65400		GOT网络号			2	_			
GOT机器通用端回号 6001 重试水数(c) 3 重试水数(c) 3 通机器指封间(秒) 3 发送延迟时间(ms) 0 CPU号机切换CD软元件起始编号(3.6.) 500 複块号切换CD软元件起始编号(16.6.) 550 個服釉切換CD软元件起始编号(16.6.) 65400		GOT站号			18				
董山(大坂)(穴) 3 董山(北部)时间(秒) 3 送走部时间(小) 0 CPU号机切换G0软元件起始编号(3点) 500 模块号切换G0软元件起始编号(16点) 550 信服轴切换G0软元件起始编号(16点) 550 信服轴切换G0软元件起始编号(16点) 65400 连接目标以大网机器设置 证		GOT机器通	讯用端口号		6001				
▲20月1日(10) 3 通讯通路时间(10) 3 送送延迟时间(10) 0 CPU号机切换GD软元件起始编号(15点) 500 爆块号切换GD软元件起始编号(16点) 550 (周服轴切换GD软元件起始编号(16点) 65400		重1式/次数():	尺) 4.)		3				
/articals/101(05) 0 公D9気机/均kG0软元件起始编号(3点) 500 復決号切換G0软元件起始编号(16点) 550 (周期铀切换G0软元件起始编号(16点) 550 (周期铀切换G0软元件起始编号(16点) 65400 <t< th=""><th></th><th> 局の111日(名)</th><th>シ))))</th><th></th><th>3</th><th></th><th></th><th></th><th></th></t<>		局の111日(名)	シ))))		3				
		地址通知时	间(12) 词(ms)		0				
は決号切換G0款元件起給编号(16点) 550 (周服铀切換G0款元件起給编号(16点) 550 (周服铀切换G0款元件起給编号(16点) 65400 追接目标以太网机器设置 读置与GOT连接的以太网上的机器。 读 一		CPU号和切	山(ma) 塩GD軟元件記述	编号(3占)	500		将网络	F号由 18 貝	見改为2。
(周服袖切換GD软元件起始编号(16点) 65400 连接目标以太网机器设置 ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●		模块号切换	GD软元件起始编	<u> </u>	550				
连接目标以大网机器设置 ● ● ●		伺服轴切换	GD软元件起始编	<u> </u>	65400				
连接目标以太网机器设置 砂置与GOT连接的以太网上的机器。 ◆ * Co Co <u>关于地版</u> 本立 本式 网络号 站号 机器 PP地址 端口号 通讯方式 1 * 2 1 RCPU 192.168.10.39 5007 TCP									
・	连接目	标以太网机	器设置						
本站 网始号 站号 机器 IP地址 第二号 通讯方式 1 * 2 1 RCPU 192.168.10.39 5007 TCP		↓ ■■■ 设置与	GOT连接的以太	网上的机器。					
本站 网络号 站号 机器 IP地址 端□号 通讯方式 1 * 2 1 RCPU 192.168.10.39 5007 TCP		+ ×		关于机器					
1 * 2 1 RCPU 192.168.10.39 5007 TCP		本站	网络号 🥖	站号	机器	IP地址	端口号	通讯方式	
		1 *	2	1	RCPU	192.168.10.39	5007	ТСР	



(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 的以大网 连接存在伺服放大器的网络号 1 的 CC-Link IF TSN 因此

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。

/сні	D/c	H4			
进行 以太	FMEL 下网伯	SECNET/H、CC—Link I 的路由信息设置。	B控制器网络、CC-Lin	k IE现场网络、CC—Lind	K IE TSNN
		传送目标 网络号	中继目标 网络号	中继目标站号	新建(N)
1	1	1	2	1	创建副本(U)
					删除(D)
					全部删除(E)
					全部复制(0)
					全部粘贴(P)
					检查(C)

■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」创建的用户的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。

其他工程的引用 X					
51用源(1): ☑ 也选择与画面相关的设罢(B)				测宽[6]	· 搜索(凹)
引用源工程	引用目标				
□ MITSUBISHI_MR-J5-G_V_Ver4_C	基本画面(B):	设置为相同编号	\sim		
□-□ GOT环境设置/GOT设置/GOT设置/G □-□ GOT环境设置/GOT设置/G □-□ iQSS用CSP+数据写入	2本(P) 10T以: 窗口画面(E):	设置为相同编号	~		
□ 操作日志 □□ 操作日志	报表画面:	设置为相同编号	\sim		
□ 庄母印备设盘 □ □ 网络/冗余设置 □ □ 受冲存储器模块号切换	移动画面:	设置为相同编号	\sim		
	标签组:	设置为相同编号	\sim		
	注释组(1):	设置为相同编号	\sim		
□ □ 多媒体 □ □ 外部输入输出/操作面板 □ □ □ GOT网络关联	用户报警监视(U):	设置为相同编号	~		
□ GOT Mobile设置 □ I/F连接设置	日志(0):	设置为相同编号	~		
□ 画面的设计 □ 基本画面 □ 15500 主菜单(1)	酉ī方:	设置为相同编号	~		
	脚本一览表(L):	设置为相同编号	~		
□15510 调留(1) □15511 调谐(2) □15512 速波器设置(1)	软元件数据传送(图):	设置为相同编号	~		
	置 (1 MES接口:	追加到当前设置	~		
□ 15515 抑制振动控制设置 □ 15520	≝ (2 部件(⊵):	设置为相同编号	~		
	▼ 声音文件(型):	设置为相同编号	\sim		
				执行(<u>T</u>)	关闭(C)

(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
十日 菊女	勾选[系统报警监视]
北音	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。
---------------------------	----------

其他工程的引用				×
引用源(I):			浏览(<u>s</u>)	搜索(H)
✓也选择与画面相关的设置(L)				
引用源工程	引用目标			
□- ☑ MITSUBISHI_MR-J5-G_V_Ver4_C	基本画面(<u>B</u>):	设置为相同编号	•	
□ GOT环境设置/GOT设置/GOT以 □ QSS用CSP +数据写入	窗口画面(型):	设置为相同编号		
□ ₩1 ₩1 ₩1 ₩1 ₩1 ₩1 ₩1 ₩1 ₩1 ₩1 ₩1 ₩1 ₩1	报表画面:	设置为相同编号		
□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□	移动画面:	设置为相同编号		
一口MBLSEC冗余 ————————————————————————————————————	标签组:	设置为相同编号	•	
日本の行動では、「日本の行動」では、「日本の行人」では、日本の行動」では、「日本の行動」では、「日本の行動」では、日本の行動」では、日本の行人」では、日本のうう人」では、日本の行人」では、日本の行人」の、日本の行人」では、日本の行人」では、日本の行人」では、日本の行人」では、日本の行人」では、日本の行人」では、日本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」の、日本のうう人」の、日本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」の、日本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」では、日本の行人」では、日本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」では、日本の行人」では、日本の行人」では、日本の行人」では、日本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」の本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」では、日本のう人」の」の」の」では、日本のう人」では、日本のう人」で、日本	注释组(2):	设置为相同编号	•	
	用户报警监视(U):	设置为相同编号		
□视频/RGB输入 □多媒体 	日志(0):	设置为相同编号		
	配方:	设置为相同编号	•	
□I/F连接设置 □■面的设计	脚本一览表(L):	设置为相同编号	•	
□·····□ 型 型 平 画面 □····□ 15500 主菜单(1) □···□ 15501 主菜单(2)	软元件数据传送(E):	设置为相同编号		
☑ 15502 主菜单(3) ☑ 15510 调谐(1)	MES接口:	追加到当前设置		
	部件(上):	设置为相同编号	•	
	声音文件(D):	设置为相同编号		
			执行(工)	关闭C)

(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 Desinger3)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 Desinger3)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_RcpCmCnt1Dv	无符号 BIN16[02]	GD65290	配方公共设置 外部控制信息
u16_Com_RcpCmNtcDv	无符号 BIN16[02]	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。

▲ 画面切換/窗口 気 语言切換	画面切	换/窗口设置			
▲ 对话框窗□ ■ 按键窗□ ▲ 系统信息	基本画	罰(B): \$Com_Label:u16_Com_CngBsDv		*	
	重叠窗				
□□□ 7#TF日志 □□□ 内部软元件保持		画面切换软元件		也作为系统窗口使用	详细设置
 (፪) 假名汉字转换 (፪) 开机画面 	1	GD101	· · · ·	□ 使用	
		□ 指定显示位置: X:	Υ:		
	2 🗌		▼	□ 使用	
		□ 指定显示位置: X:	¥ :		
	3 🗌		▼	□ 使用	
		□ 指定显示位置: X:	Υ:		
	4		▼		
		□ 指定显示位置: X:	¥ :		
	5		· · · ·	──────────────────────────────────────	
	-		Σ.		
	登加街	J 			
		回面切换软元件 		详细设置	
	2	<u></u>	· · · · ·		
	对话框			▼	

■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」。

使用词	吾言切換	(U)				
语言切	吾言切换软元件(L): \$Com_Label:s16_Com_CngLngDv					
语言切	刀换软元件	; 值超出范围(1)	~30以外)或注释列号不存7	田的显示(C):		
			○不显示	◉显示	注释列号(0)	: 1 ~
在编辑	器中预发	祝示注释列号	(P): 1 ~			
区域设	置					
设计	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	小数占符号	新建(N)
1		1	СНИ	年/月/日	(句号)	删除(D)
2	*	2	JPN	年/月/日	. (句号)	全部删除(E)
3		3	USA	月/日/年	. (句号)	
		·	<u></u>			
,						
※语言	言切换软牙	元件值超出范围	或注释列号未在区域设置中	9设置时按标准的	的设置显示。	
住田で	≪洒⇒+™	+a (ν)				
定田永	\$元后日初; 5、1-1-141					
条统语	日言切换软	₹元件(¥):	Com_Label:s16_Com_CngSy	rtmLanDv 🚽 🗌	- 系统语言的设置	畳(S)

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	显示
在时的显示	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]

本样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 (ʊ)					
读取软元件(控制器一>GOT)					
首软元件(D):					
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一>控制器)					
	\$COM_Label.SIS_COM_SIMINIAT[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)					
─────────────────────────────────────	読得早(1)				
	43冊 ら (0)				

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]	<pre>\$Com_Label:s16_Com_StmInfRd[0]</pre>
[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。

雷西亚的桂阳	更改位置		百五上國	
而安史以的旧仇	类型	脚本号	史以少禄	
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」。



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」。





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

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)。

Setting						
Document Stor	rage Location:				¥PDFDAT	Browse
🔲 Automatica	lly <mark>check an addit</mark>	ion/update of	documents at fix	ked intervals		
Start Date:	5/26/2022	* *	Recur every:	7 🧘 days	Execution Time	: 17:45 *
*Please do not	enable the auto	heck of the sa	ime storage locat	tion on multiple	omputers.	
					ОК	Cancel


(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 $ID]_{\circ}$

若未显示[Add Documents]对话框,跳过此步,执行(4)。

MELSERVO-J4 Servo Amplifier Instruction Manual (Troubleshooting) SH-03010 MELSERVO-J4サーボアンプ技術資料集(トラブルシューティング編) SH-030	9ENG English	1
MELSERVO-J4サーボアンプ技術資料集(トラブルシューティング編) SH-030		
	108 日本語	
MR-J5 User's Manual (Troubleshooting) SH-03031	2ENG 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-030	311 日本語	16000
☑ MR-J5 用户手册(故障排除篇) SH-03033	2CHN 简体中文	16002

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)。

😰 GT Document Update Tool						<u>200</u> 4		×
Application View Help								
Put check marks on the documents to be updated.								
Document Title	Document No.	Language S	tored Version	Latest Version	Date of Revision	Docume	nt ID	
MR-J5 User's Manual (Troubleshooting)	SH-030312ENG	English		G	2022/02	1600	1	
🔽 😂 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	53	G	2022/04	1600	0	
🔽 🕒 MR-J5 用戶毛冊(故障排除篇)	SH-030332CHN	简体中文	-	D	2022/02	1600	2	
Not stored document Old stored docume	nt 🛛 🧧 Latest s	tored docum	ent					
						D	ownload	4

(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

					轴选择						
No	此初选择	Not No	하므	动绝早	轴々称			列号	1 <备注>	2 <备注>	3 <备注>
001	m (LZ)+	1	1	444448 5 1	抽名称1 轴名称1		C	Windows字体	无指定	无指定	无指定
002	Ŏ	1	2	1	轴名称2		С	注释号 (10进制)	汉字圈 中文(简体)-宋体	汉字圈 日语	汉字圈 日语
003		1	3	1	轴名称3		C	1	轴名称1	軸名称1	Axis name 1
004		1	4	1	轴名称4		С	2	轴名称2	軸名称2	Axis name 2
005		1	5	1	轴名称5		C	3	轴名称3	軸名称3	Axis name 3
006		1	6	1	钟夕称6		C	4	轴 名称4	軸名称4	Axis name 4
000					14-14-14-1-			5	轴名称5	軸名称5	Axis name 5
007		1	/	1	111名称/		C	6	轴名称6	軸名称6	Axis name 6
008		1	8	1	轴名称8		-	7	轴名称7	軸名称7	Axis name 7
设定示	₹例	1	站	2站				8	轴名称8	軸名称8	Axis name 8
1-2	- <u>*</u>		-J5-G	MR-J5W	/2-G	OK	I	9	轴名称9	軸名称9	Axis name 9
		1 .1	Ē		1			10	轴名称10	軸名称10	Axis name 10
								11	轴名称11	軸名称11	Axis name 11
4			1					12	轴名称12	軸名称12	Axis name 12
	Ne	t No.1									

■注意

从 GT Desinger3 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」。

公:	共设置(M) 图形(F) 对象(O) 通	讯(C) 诊断(D) 工具(T)
	GOT机种设置(Y)	4	2 쇼 [샀] 등이 속 및
l	GOT环境设置(E) ▶		- ON <mark>off</mark> ⇐ 🔿 o
	GOT设置(G)		
7	GOT以太网设置(E)		
8	连接机器设置(N)		
	周边机器设置(S) ▶		
	GOT网络关联(O)		
1	GOT Mobile设置(M)		
1	I/Fi主接一览表(I)		
J	标签(B) ▶		
	注释(C) ▶		
>	报警(A) ▶		
1	日志(L)		
	配方(I) ▶	R	配方公共设置(C)
	脚本(S)	- E	配方(I)
,	软元件数据传送(D)		
L	触发动作(R)		
6	时间动作(T)		
3	硬拷贝(H)		
2	MES接口(M)		
-	使用 <u>应</u> 用程序设置(A)		
T	部件(P) ▶		
4))	 声音(U) ▶		

(2) 打开[软元件]页。

<u>≭)⁄∎</u> (B): ≧-	に作 (文件保存) 「 「 「 「 」 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、	⇒ 字符代	码(H): <u>×</u>	ASCII ~ 存	储顺序: 低位一场	記位 ~ 记录層	<u>同社</u>		
lo.	软元件	软元件格式	虔良	最大字符数 (半角)	显示格式	实数表达格式	小数位数	软元件注释	记录1 Network No. Station No
	GD10000	无符号BIN32	768	-	16进制数		0	Axis Selection No.1	01010001
	GD10002							Axis Selection No.2	01020001
	GD10004							Axis Selection No.3	02010001
	GD10006							Axis Selection No.4	02010002
	GD10008							Axis Selection No.5	02010003
	GD10010							Axis Selection No.6	03010001
	GD10012							Axis Selection No.7	03010002
	GD10014							Axis Selection No.8	0000000
	GD10016							Axis Selection No.9	0000000
)	GD10018							Axis Selection No.10	0000000
	GD10020							Axis Selection No.11	00000000
2	GD10022							Axis Selection No.12	00000000
3	GD10024							Axis Selection No.13	0000000
ŧ	GD10026							Axis Selection No.14	0000000
5	GD10028							Axis Selection No.15	0000000
5	GD10030							Axis Selection No.16	00000000
7	GD10032							Axis Selection No.17	00000000
3	GD10034							Axis Selection No.18	0000000
•	CD10026							Avia Calaction No. 10	0000000

GOT Drive

(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。





■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。

配方									
(教	元件 文件保存								
數(B): 書 [▶ → 记录数(R): 1	◆ 字符代码 ★ Im Ex	(H): 4	ASCII ~ 存	诸顺序: 低位一次	記位 🗸 记录属	性		
No.	软元件	软元件格式	成数	最大字符数 (半角)	显示格式	实数表达格式,	小数位数	软元件注释	记录1 Network No. Station Nc
1	GD10000	无符号BIN32	768	-	16进制数	1	D	Axis Selection No.1	01010001
2	GD10002							Axis Selection No.2	01020001
3	GD10004							Axis Selection No.3	02010001
4	GD10006							Axis Selection No.4	02010002
5	GD10008							Axis Selection No.5	02010003
5	GD10010							Axis Selection No.6	03010001
7	GD10012							Axis Selection No.7	03010002
3	GD10014							Axis Selection No.8	0000000
9	GD10016							Axis Selection No.9	0000000
10	GD10018							Axis Selection No.10	0000000
1	GD10020							Axis Selection No.11	0000000
2	GD10022							Axis Selection No.12	0000000
3	GD10024							Axis Selection No.13	0000000
14	GD10026							Axis Selection No.14	0000000
15	GD10028							Axis Selection No.15	00000000
16	GD10030							Axis Selection No.16	0000000
17	GD10032							Axis Selection No.17	0000000
18	GD10034							Axis Selection No.18	0000000
10	CD10026							Avia Coloction No. 10	0000000



(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。

块数 4 软元件 5 GD10000 5	4 软元件格录 无符号BIN	记录数 点数 768	1 显示格式 16进制数	字符代码 实数表达林	ASCII 小数位数 0	存储顺序 注释 Axis Selection No.1 Axis Selection No.2 Axis Selection No.3 Axis Selection No.4 Axis Selection No.5 Axis Selection No.6 Axis Selection No.7 Axis Selection No.8	低位>高 记录值 1 Network N 1010001 1020001 2010002 2010003 3010001 3010002 0	位 Jo. Stati	on No. Ax	is No.
較元件 ! GD10000 : 	较元件格束 无符号BIN	点数 768	显示格式 16进制数	实数表达林	0	注释 Axis Selection No.1 Axis Selection No.2 Axis Selection No.3 Axis Selection No.4 Axis Selection No.5 Axis Selection No.6 Axis Selection No.7 Axis Selection No.8 Axis Selection No.8	记录值 1 Network N 1010001 1020001 2010002 2010003 3010001 3010002 0	Jo. Stati	on No. Ax	is No.
較元件 3 GD10000 3	较元件格 ^式 无符号BIN	768	显示格式 16进制数	实数表达林	·小数位数 0 	注释 Axis Selection No.1 Axis Selection No.2 Axis Selection No.3 Axis Selection No.4 Axis Selection No.5 Axis Selection No.6 Axis Selection No.8 Axis Selection No.8	记录值 1 Network N 1010001 1020001 2010002 2010003 3010001 3010002 0	lo. Stati	on No. Ax	is No
GD10000 3	无符号BIN	768	16进制数		0	Axis Selection No.1 Axis Selection No.2 Axis Selection No.3 Axis Selection No.4 Axis Selection No.5 Axis Selection No.6 Axis Selection No.7 Axis Selection No.8 Axis Selection No.8	1 Network N 1010001 2010001 2010002 2010003 3010001 3010002 0	Jo. Stati	on No. Ax	tis No
GD10000 3	无符号BIN	768	16进制数		0	Axis Selection No.1 Axis Selection No.2 Axis Selection No.3 Axis Selection No.4 Axis Selection No.5 Axis Selection No.6 Axis Selection No.7 Axis Selection No.8	Network N 1010001 1020001 2010002 2010003 3010001 3010002 0	lo. Stati	on No. Ax	is No
GD10000 3	无符号BIN	768	16进制数		0	Axis Selection No.1 Axis Selection No.2 Axis Selection No.3 Axis Selection No.4 Axis Selection No.5 Axis Selection No.6 Axis Selection No.7 Axis Selection No.8 Axis Selection No.8	1010001 1020001 2010001 2010002 2010003 3010001 3010002 0			
	え 付 ち BIN	108				Axis Selection No.1 Axis Selection No.2 Axis Selection No.3 Axis Selection No.4 Axis Selection No.5 Axis Selection No.6 Axis Selection No.7 Axis Selection No.8 Axis Selection No.8	1010001 1020001 2010001 2010002 2010003 3010001 3010002 0			
						Axis Selection No.2 Axis Selection No.3 Axis Selection No.4 Axis Selection No.5 Axis Selection No.6 Axis Selection No.7 Axis Selection No.8	1020001 2010001 2010002 2010003 3010001 3010002 0			
						Axis Selection No.3 Axis Selection No.4 Axis Selection No.5 Axis Selection No.6 Axis Selection No.7 Axis Selection No.8 Axis Selection No.8	2010001 2010002 2010003 3010001 3010002 0			
						Axis Selection No.4 Axis Selection No.5 Axis Selection No.6 Axis Selection No.7 Axis Selection No.8	2010002 2010003 3010001 3010002 0			
						Axis Selection No.5 Axis Selection No.6 Axis Selection No.7 Axis Selection No.8	2010003 3010001 3010002 0			
						Axis Selection No.6 Axis Selection No.7 Axis Selection No.8	3010001 3010002 0	_		
						Axis Selection No.7 Axis Selection No.8	3010002 0	-		
						Axis Selection No.8	0			_
						Avic Solodtion No.0		_		
						AXIS SELECTION NO.5	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			
						Akis Selection No.18	0)		
设置示 31、轴 (1)下並 ifi ・ 低化 ● CC-L 例 1) 「 02 1F	例)将	曲时 者16 二 本 部 部 部 部 部 十 二 本 → 二 十 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二	No. 8 的 号切换转 J。 号 31 时 站号(16 网络号(网络号 次元件的 (10 进制 16 进制	0、站 1 1 1 1 1 3 1 3 1 3 1 3 1 3 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	号 0、轴编号 0 更 ∴系。	改为网络	务号 2	、站号	
(2)设置	置轴编 ⁴ 合(1)和	寻为 00 (2),于	03。(16 记录 1 应	5 进制数 2 设置 0	t) 21F000	3.				

(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。

已方									
₩	2元件 文件保存								
₩(B):	▶ □ 记录数(R): 1		B(H):	ASCII V 77	储顺序: 低位一)高	泣 ~ 记录 顾	副性		
_					intro in the second sec		- Table		
<u></u>		> <u>X I</u> m B <u>;</u>	×						
No.	软元件	软元件格式	点数	最大字符数 (半角)	显示格式	实数表达格式	小数位数	软元件注释	记录1 Network No. Station No
1	GD10000	无符号BIN32	768	-	16进制数		0	Axis Selection No.1	01010001
2	GD10002							Axis Selection No.2	01020001
3	GD10004							Axis Selection No.3	02010001
4	GD10006							Axis Selection No.4	02010002
5	GD10008							Axis Selection No.5	02010003
6	GD10010							Axis Selection No.6	03010001
7	GD10012							Axis Selection No.7	03010002
8	GD10014							Axis Selection No.8	0000000
9	GD10016							Axis Selection No.9	0000000
10	GD10018							Axis Selection No.10	0000000
11	GD10020							Axis Selection No.11	0000000
12	GD10022							Axis Selection No.12	0000000
13	GD10024							Axis Selection No.13	0000000
14	GD10026							Axis Selection No.14	0000000
15	GD10028							Axis Selection No.15	0000000
16	GD10030							Axis Selection No.16	0000000
17	GD10032							Axis Selection No.17	0000000
18	GD10034							Axis Selection No.18	0000000
10	CD10026							Avia Coloction No. 10	0000000



(3) 编辑记录1的No.769~771。

本 》 彰 汝(B): 呂-	元件 (文件保存) 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、	 字符代 X Im E 	码(H):	ASCII ~ A	诸顺序: 低位一>高位	~ 记录周	計生		
۱٥.	软元件	软元件格式	点数	最大字符数 (半角)	显示格式	实数表达格式	小数位数	软元件注释	记录1 Network No. Station No
754	GD11506							Axis Selection No	0000000
755	GD11508							Axis Selection No	0000000
756	GD11510							Axis Selection No	0000000
757	GD11512							Axis Selection No	0000000
58	GD11514							Axis Selection No	0000000
59	GD11516							Axis Selection No	0000000
60	GD11518							Axis Selection No	0000000
61	GD11520							Axis Selection No	0000000
62	GD11522							Axis Selection No	0000000
63	GD11524							Axis Selection No	0000000
64	GD11526							Axis Selection No	0000000
65	GD11528							Axis Selection No	0000000
66	GD11530							Axis Selection No	0000000
67	GD11532							Axis Selection No	0000000
68	GD11534							Axis Selection No	0000000
69	GD12010	无符号BIN16	1	-	无符号10进制数		0	Monitor Selection	1
70	\$Com_Label:u16_Com_StC	无符号BIN16	1	-	16进制数		0	Net No., Station No.	0101
71	GD65400	无符号BIN16	1	-	无符号10进制数		0	Axis No.	1

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.	设置显示本样本画面时设置的网络号、站号。
Station No.	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。
Arria 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
AXIS NO.	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。

☑使用CH4								
□	GOT连接的目标	机器。						
制造商(M):	三菱电机			~				
机轴(F)·	MELSEC IO.R	RoMT/NC/RT	CR800-D	~				
1/5/1).			ct.000-b					
1/F(1):	以A网:SCPU	リ生様対应(3台1	E任1使用)	~				
🔕 详细设置(N)								
驱动程序:	以太网(三菱	电机), 网关						
属性			值					
GOT 网络号	ł		18					
GOT站号			18					
GOT机器道	凯用端口号		6001					
重试次数()	欠)		3					
启动时间(和	少)		3					
通讯超时时	间(秒)		3	3				
发送延迟时	间(ms)		0	0				
CPU号机切	换GD软元件起始	始编号(3点)	500	500				
模块号切换	GD软元件起始线	扁号(16点)	550	550				
伺服轴切换	GD软元件起始约	扁号 (16 点)	65400					
连接目标以太网机	器设置							
-								
计 计 设置与	GOT连接的以太	网上的机器。						
		* 干加 程						
		3 211/68						
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	тср		
1 *	18	1	RCPU	192.168.10.39	5007	тср		

(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。

唐·································		使用站号切换(U)				
), rt, CR () (,/RT, CR)) (,/RT, CR))	● 工程设置(L): 〕画面设置(S)	\$Com_Labe	l:u16_Com_StChgDv	×	
解除本样本画面的默认论	と置 CH2 的	勾				
选。				勾选更改证	殳置的 CH4	0
₩ 场/平行场 68 (条状 - 2019)		☑站号切换对象包括触摸开关动作。 初换对象 CH №。:	/触发动作(画面)/脚 □ CH3	(画面) (T) 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。

・ 0 C42MELSEC [Q-R, RMT/NC/RT, CR	 【書 连接机器设置 ● CH1:MELSEC IQ-R, RnMT/NC/RT, CR ● 品 连接目标以太网机器 ● 新建 ● 配 新建 ● 配 RCPU(192.168.10.39) 	/CHI / 进行ME 以太网	CH2)CH4 RLSECNET/H、CC-I 的路由信息设置。	Link IB控制器网络、C 。	C-Link IE现场网络、CC-Li	nk IE TSN V
● ●	□ · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		传送目标 网络号	中維目标 网络号	中继目标站号	新建(N)
2 2 18 1 3 19 19 3 19 19 3 19 19 3 19 19 3 19 19 3 </td <td></td> <td>1</td> <td>1</td> <td>18</td> <td>1</td> <td>创建副本(1)</td>		1	1	18	1	创建副本(1)
□ 品 注租目标以大研机器 ■ 新建 ■ 新生 ■ 部日信息 ● ● <td></td> <td>2</td> <td>2</td> <td>18</td> <td>1</td> <td>删除(D)</td>		2	2	18	1	删除(D)
■ 新述 ■ RCPU(192.168.10.39) ■ 路由信息 ■ 路由信息 ● 录 网关 ● 录 网关 ● 录 网关 □ 如半 □ 如牛 □ 可牛 □ 切牛 □ 如牛 □ 可牛 □ 切牛 □ 切牛 □ 切牛 □ 可牛 □ 丁甲服务器 □ 文牛 □ 支牛 □ 支 □ 支牛 □ 支 □ 支牛 □ 支牛 □ 支牛 □ 支牛 □ 支 □ 支牛 □ 支牛 □ 支	□ 品 连接目标以太网机器		3	10		全部刪除(E)
4		<			稽帝	全部頁制(0) 全部粘贴(P) 检查(C) 取当 应用(A)

(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。

CH No.批量更改		×
属性(A): CH N₀. ✓		
719		
		767 *
	- FFON	*
□ 分类(G):		
□ 公共设置(M) (小包苫回面車121)11(2面) □ 期本文本(P) - ○ □2010-1-1-		
	C)搜索(F)
× M		
更改前	更改后	
1 2	4	-
2		
	更改(R)	关闭(0)
	32.07. (45)	200200



8.6 更改读取/写入数据到点设置一览表的超时时间

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。

見 <mark>見見 一览表</mark>				<u> 2023</u> ,	/09/19 13:30	\
轴选择	Net.No.: 1 轴名称: 轴名称	站号:[1 [] 1	轴编号: 1	详细设	置	1步进给
目标位置	速度	加速时间常数	减速时间常数	停留时间	辅助功能	M 代码
最小 -2147483.64	B 0.00		<u> </u>		0-2 8-11	1 <mark>0</mark> 1 1
·最大 2147483.647	21474836.47	· · 20000 · ·	· 20000 ·	· 20000 ·	<u>0-3.6-11</u>	· 255 · · ·
No. mm	r/min.mm/s	ms	ms	ms		
123 12345	6 123456	123456	123456	12345	12	
123 12345	6 123456	123456	123456	12345	12	123
123 - 12345	6 123456	123456	123456	12345	12	123
123 12345	6		.123456	12345	12	123
123 12345	6 123456	123456	123456	12345	12	123
读取 「ROM	、 (RAM)	初始化				12 / 51
*显示中的数据	为操作对象。					捜索No. 456
则会取消编辑的	,画面, 数据。		· · · · · · ·	• • • • • •		
5	点设置 一览表					

(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。

脚本部件	×
基本设置 御本设置*	
该设置只对该脚本部件有效。	将设置更改成任意的值。 □显示已设置数据(s)
No 符号名	
1 EDIT_TIME_OUT	30
2 EDIT_INTERVAL	5
3	



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为外的值,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。

凱設	望一览表				<u>2023</u> ,	/09/19		
	由选择	let.No.: 1		抽编号:□	详细设	t置	1步进约	A C
	目标位置	速度	加速时间常数	减速时间常数	停留时间	辅助功能	M 代码	
最小	-2147483.648	0.00	· · · · · · · · ·	0		0.0011	0	
最大	2147483.647	21474836.47	· · 20000 · ·	· 20000 ·	· 20000 ·	0-3.0-11	· <mark>255</mark> ·	
No.	mm	r/min.mm/s	ms	ms	ms .			
123	123456	123456	123456	123456	12345	12	123	
123	123456	123456	123456	123456	12345	12	123	
123	123456	123456	123456	123456	12345	12	123	
123	123456	123456	123456	.123456	12345	112	128	
123	123456	123456	123456	123456	12345	12	123	T
读耶	又 (ROM)	写入 (RAM)	初始化				12	/51
*显示 如果 则会	示中的数据为 切换页面或画 取消编辑的数	操作对象。 町面, 奴据。		· · · · · ·	· · · · · ·		索No.	<u>456</u>
Ţ		<u>点设置</u> 一览表		· · · · ·	· · · · · · ·	· · · · ·	· · ·	· ·

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

脚本部件	×
基本设置 脚本设置* 游设置只对该脚本部件有效。	将设置更改成任意的值。 默认的设置值为「5(×100ms)」。
🕂 🖻 🚡 🔀 <u>I</u> m E <u>x</u>	□显示已设置数据(S)
No. 符号名	软元件及常数 个
1 EDIT_TIME_OUT	30
2 EDIT_INTERVAL	5
3	



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

СН	项目	设置值	备注	
	制造商	三菱电机		
CH1 机种 MELS		MELSEC iQ-F	用于伺服放大器通讯。	
	I/F	以太网:多 CPU 连接对应		
CU9		(未使用)	使用之前,应将 CH2 的设置更改	
UIIZ			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/₩ 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]-[FXOOCPU]-[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
	站类型	主站	_
第1台	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]。

· 普 连接机器设置				
	─── - ─ ── ⊖置-	与GOT连接的目标机器。		
RCPU(192.168.10.39)	制造商(M):	三菱电机		
□ □ □ □ CH2:MELSEC iQ-R, RnMT/NC/RT, CR800-D □ □ 品 连接目标以太网机器	机种(E):	MELSEC iQ-F		
■ 11 新建 ■ ■ ■ RCPU(192.168.10.39)	I/F(I):	以太网:多CPU连接对应(正在CH2中使用)		

(2) 选择[搜索/替换]→[批量更改]→[CH No.]。

	搜索	2/替換(R) 视图(V) 画面(S)	公	共设置(M)	图形(F)	对象(C
K	29 <u>7</u>	软元件搜索(H) Ctrl+F	65		₩	I 🖬 🗖
q		软元件使用一览表(D) ▶	100%	- Đ	Q 🔂	16
Ę	ABC	字符串使用一览表(T)…	201	🛧 🖪 🙀		
	F D 60	批量更改(B)		软元件(D)	Ctrl+	F3
1	Ē,	数据浏览器(W)	£1	模块号/轴	编号(U)	
j	P	IP地址一览表(l)	£.	网络设 <mark>置(</mark>	W)	
1	1		100 1 100	CH No.(H))	
			5	颜色(C)		
) 主菜单(1)		<mark>5</mark> -	图形(S)			
·	(王采甲(2)					



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

CH No.批量更改	×
属性(A): CH No. ~	
对象	
☑全工程(I)	
[] 编辑画面内 · 基本画面 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	From: 1 🛉 To: 32767 🛉
□ 分类(<u>c</u>): 开关	2
□公共设置(弧) (不包含画面单位的设置)	
□脚本文本(<u>P</u>): 全部脚本	
× 34C	
更改前	更改后
1 2	2
2	

(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

СН	项目	设置值	备注	
	制造商	三菱电机	用仍相田户使田 CII1	
CH1	机种	MELSEC iQ-R, RnMT/NC/RT, CR800-D	因 反 忠 用 广 使 用 Un I, 所 以 定 临 时 识 罢 1	
	I/F	以太网: 多 CPU 连接对应	时以且。*1	
	制造商	三菱电机		
CH2	机种	MELSERVO-J5(W) - *G(-RJ), -JET-*G	用于伺服放大器通讯。	
	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	
CH4		(未使用)	存虚拟软元件。	

^{*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。

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

⁽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)。



(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]。

唱 连接机器设置			
 □ 注接机器设置 □ CH1:MELSEC iQ-R, RnMT/NC/RT, CR800-D □ 品 连接目标以太网机器 □ 1 新建 □ 1 新建 □ 1 RCPU(192.168.10.39) 	 ✓ 使用CH3 ✓ 一 一 一 一 设置与 制造商(M): 	GOT连接的目标机器。 三菱电机	
□	机种(E): I/F(I):	MELSERVO-J5(W)-*G(-RJ), -JET 以太网:多CPU连接对应(2台正在	r-*G 使用)
 ● ● CH3:MELSERVO-J5(W)-*G(-RJ), -JET-*G ● 品 连接目标以太网机器 ● ■ 新築 ● ■ 新築 ● ■ MR-J5(D)-G/MR-JET-G(192.168.3.1) ● ● CH4:未连接 	📿 详细设置(N) 驱动程序: [以太网(MELSERVO), 网关	
□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□	属性		值
□□□	GOT网络号 GOT站号		1
	GOT机器通	讯用端口号	5035
●● (M) 大谷 / ⁻ /// 	重试次数()	()	3
	后本加时间(私 通讯者的时代	2) 词(秒)	3
HELSEC冗余	发送延迟时	间(ms)	0
	伺服轴切换	GD软元件起始编号(16点)	10

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]。

搜索	3/替换(R) 视图(V) 画面(S)	公	:共设置(M) 图形(F) →	付象(
<u> 1</u> ev	软元件搜索(H) Ctrl+F	36		
	软元件使用一览表(D) ▶	100%	6 🔹 🕀 🗨 🖓 🛛 16	
ABC	字符串使用一览表(T)…	24		
F D 60	批量更改(B)	U D GD	软元件(D) Ctrl+F3	
ľď	数据浏览器(W)	1ª	模块号/轴编号(U)	
P	IP地址一览表(l)	5ª	网络设置(W)	
4			CH No.(H)	
<u>~ ++</u> ;	4 7.X	.	颜色(C)	
· 来王 注菜主	単(1) 単(2)	5	图形(S)	

(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]。

软元件批量	量更改				×
属性(<u>A</u>):	软元件	~			
对象。					_
☑全]	E程(I)				
	编辑画面内	◇ 基本画面 ◇	From: 1 📥 To:	32767 🔺	
	□ 分类(G):	开关 🗸	-		
	公共设置(20) (不包	含画面单位的设置)	-		
	脚本文本(<u>p</u>):	全部脚本 ~			
				Q 搜索(F)	
					_
昆云方法	<u>-(⊻)· ○ 个别</u>	●₩₩	-		
☑显示	字中包含双字、四倍	长字的软元件(1)			
×	M Im Ex	د			
		-	1		_
	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	<pre>_m_Label:s16_Com_StmInfRd.</pre>	t_m_Label:s16_Com_StmInfRd.t	1	
4	位	Label:u16_Com_RcpCmNtcDv	Label:u16_Com_RcpCmNtcDv[(1	
5	位	Label:u16_Com_RcpCmNtcDv[Label:u16_Com_RcpCmNtcDv[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_CngBsD	\$Com_Label:u16_Com_CngBsDv	1	
9	字	Com_Label:s16_Com_CngLngI	Com_Label:s16_Com_CngLngDv	1	¥
		\$Com_Label:s16_Com_Cng	gLngDv 更改(L)	关闭(0)	

软元件	更改前	更改后	点数
位	@2 AA100-SP1	@3 AA100-SP1	2
位	@2 AA100-OM0	@3 AA100-OM0	6
位	@2 AA100-TMB1	@3 AA100-TMB1	6
位	@2 AA100-OTI0	@3 AA100-OTI0	6
位	@2 AA100-GFDI0	@3 AA100-GFDI0	2
位	@2 AA100-ECCDI0	@3 AA100-ECCDI0	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-ST0	@3 AA100-ST0	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

GOT Drive

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-ALMO	@3 AA100-ALMO	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-OTS0	@3 AA100-OTS0	3001
字	@2 AA100-DI0	@3 AA100-DI0	4
字	@2 AA100-D00	@3 AA100-D00	5
字	@2 AA100-ALD0	@3 AA100-ALD0	2
字	@2 AA100-TMI0	@3 AA100-TMI0	3
字	@2 AA100-TMO0	@3 AA100-TMO0	1
字	@2 AA100-TMD0	@3 AA100-TMD0	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)。

💾 连接机器设置			
管 连接机器设置 ● ④ CH1:MELSEC iQ-R, RnMT/NC/RT, CR800-D □-品 连接目标以太网机器	☑使用CH2		
● 新建 ● ② CH2:MELSERVO-J5(W)-*G(-RJ), -JET-*G ● ③ 注境日标以太网机器 ● ③ 新建 ● ③ 新建 ● ③ 新建 ● ③ 新建 ● ③ 新建 ● ③ 新建 ● ③ 新建	制造商(M): 三菱电机 机种(E): MELSERVO-J5(W)-*G(-RJ), -JET-*G I/F(I): 以太网:多CPU连接对应(3台正在使用)		
- Ⅲ MR-J5(D)-G/MR-JET-G(192.168.3.3) - Ⅲ MR-J5(D)-G/MR-JET-G(192.168.3.4) - ⑭ CH3:MELSERVO-J5(W)-*G(-RJ), -JET-*G - 品 连接目标以太网机器	◎ 详细设置(N) 驱动程序: 以太网(MELSERVO), 网关		
● 4705 ● ● ● 4705(D)-G/MR-JET-G(192.168.3.1) ● ● ● ○ CH4:未连接 ● ● ● 网络/冗余设置 ● ● ■ 局部自急 ● ● ■ 网举	属性 GOT网络号 GOT站号 GOT机器通讯用端口号	值 1 18 5035	
→ 2 週讯设置 → 2 週讯设置 → 2 週 网关服务器 → 22 邮件 → 1 邮件 → 1 0 件 服务器	重试次数(次) 启动时间(秒) 通讯超时时间(秒) 发送延迟时间(ms) 伺服轴切换GD软元件起始编号(16点)	3 3 3 0 65400	

(6) 选择[搜索/替换]→[批量更改]→[CH No.]。

搜索	፪/替换(R)	视图(V)	画面(S)	公	共设置(M)	图形(F)	对象
27	软元件搜	索(H) (Ctrl+F	36	G	₩	
	软元件使	用一览表([D) 🕨	100%	- Đ	Q 🔂	16
ABC	字符串使	用一览表(1	Ŋ	2	<u>~</u> , ,		
F D 60	批量更改	(B)	•	F D 60	软元件(D)	Ctrl+l	-3
Ē,	数据浏览	器(W)		ĩ٩,	模块号/轴	编号(U)	
IP	IP地址一	览表(l)		s.	网络设 <mark>置</mark> (W)	
ί, <u></u>		_			CH No.(H)	
				2	颜色(C)		
主菜	単(1) 単(2)			<mark>5</mark> □	图形(S)		
- + ++++	<u> </u>						



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

CH No.批量更改	×
属性(<u>A</u>): CH No. ~	
- 编辑画面内 基本画面	From: 1 To: 32767
□ 分类(g): 开关	×
□公共设置(M) (不包含画面单位的设置)	
□脚本文本(P): 全部脚本	
× M	
更改前	更改后
1 3	3 💌
2	
	■ 西 改(R)

(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。

元件批量	:更改				
副性(<u>A</u>):	软元件	~			
对象 _					-
☑全I	[程(I)				
	编辑画面内	── 基本画面 ── ~	From: 1 To:	32767 🌲	
	□ 分类(G):	开关 ~			
	公共设置(M) (不	包含画面单位的设置)			
	却本文本(<u>p</u>):	全部脚本 ~			
				Q 搜索(E)	
显示方法 ☑显示字	 (v)· ○ 个别 中包含双字、四倍 	●批里 音长字的软元件(图)			
	(<u>v</u>): 〇个别 空中包含双字、四伯 派 Im I	● <u>批母</u> 副 正 一 正 一 正 一 一 一 世 日 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一	更改后	点数	
	(Y)· 〇 个别 中包含双字、四伯 〕〔1〕 文元件 位	● 批田	更改后 GB40 [~] GB28405	点数 28366	-
B示方法 ✓显示す 1 2	(<u>v</u>)· 〇 个别 中包含双字、四倍 〕 (c) 【m	● 批理	更改后 GB40~GB28405 GD20501.b0~GD28303.b0	点数 28366 124833	-
显示方法 ▽显示す × [1 2 3	(2): 〇 个别 2中包含双字、四個 純(Im 1 較元件 位 位	此里	更改后 GB40~GB28405 GD20501.b0~GD28303.b0 m_Label:s16_Com_StmInfRd.l	点数 28366 124833 1	
显示方法 ✓显示字 1 1 2 3 4	(2)· 〇 个别 中包含双字、四個 純仁 Im 較元件 位 位 位 位	此田 世大学的软元件(別) 医 (B40 [°] GB28405 GD20501.b0 [°] GD28303.b0 m_Label:s16_Com_StmInfRd.h Jabel:u16_Com_RcpCmNtcDuv[C	更改后 GB40~GB28405 GD20501.b0~GD28303.b0 m_Label:s16_Com_StmInfRd.h Label:u16_Com_RopCmNtoDv[[点数 28366 124833 1 1	-
日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日	(2) 〇 个别 空中包含双字、四倍 触(Im 1 較元件 位 位 位 位 位 位	世田 世界 (B40°GB28405 (GB20501.b0°GB28405 (GD20501.b0°GD28303.b0) m_Label:s16_Com_StmInfRd.h Label:u16_Com_RcpCmWtcDv[C [Label:u16_Com_RcpCmWtcDv[C]	更改后 GB40~GB28405 GD20501.b0~GD28303.b0 m_Label:s16_Com_StmInfRd.h Label:u16_Com_RcpCmNtcDuv[C Label:u16_Com_RcpCmNtcDuv[C	点数 	
显示方法 ✓显示う 1 2 3 4 5 6	(2) 〇 个别 中包含双字、四伯 創(Im 1 較元件 位 位 位 位 位 位 位 位 位	世代田 世代田 世代日 世代日 世代前 GB40 [°] GB28405 GD20501. b0 [°] GD28303. b0 m_Label:s16_Com_StmInfRd.h Label:u16_Com_RcpCmNtcDv[(Label:u16_Com_RcpCmNtcDv[v](Label:u16_Com_RcpCmNtcDv[v](GS251. b0 [°] GS523. b2	更改后 GB40~GB28405 GD20501.b0~GD28303.b0 m_Label:s16_Com_StmInfRd.l Label:u16_Com_RopCmNtcDv[[Label:u16_Com_RopCmNtcDv[[CS251.b0~GS523.b2	点数 28366 124833 1 1 1 1 4355	
显示方法 ✓显示了 1 1 2 3 4 5 6 6	(2) 〇 个别 中包含双字、四伯 創作 Im 1 較元件 位 位 位 位 位 位 位 位	 世田 世田 夏天 夏田 	更改后 GB40~GB28405 GD20501.b0~GD28303.b0 m_Label:s16_Com_StmInfRd.ł Label:u16_Com_RopCmNtcDv[[Jabel:u16_Com_RopCmNtcDvv[[GS251.b0~GS523.b2 GD10000~GD28311	点数 28366 124833 1 1 1 1 4355 18312	
显示方法 ✓显示う 1 1 2 3 4 5 6 7 8	(1): 〇 中包含双字、四(和包含双字、四(和 文 大 一 位 位 位 位 位 位 位 位 章 二 一 章 二 二 一 二 一 二 一 二 一 二 一 二 一 二 一 二 一 二 一 一 二 一 一 二 一 一 二 一 一 二 一 一 二 一 一 一 二 一 一 一 二 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一	世田 世田 世田 世世日 世世の前 GB40~GB28405 GD20501. b0~GD28303. b0 m_Label:s16_Com_StmInfRd.ł Jabel:u16_Com_RcpCmNtcDv[(Jabel:u16_Com_RcpCmNtcDv[(GS251. b0~GS523. b2 GD10000~GD28311 \$Com_Label:u16_Com_CngBsDv	更改后 GB40~GB28405 GD20501.b0~GD28303.b0 m_Label:s16_Com_StmInfRd.h Label:u16_Com_RopCmNtcDv[C Label:u16_Com_RopCmNtcDv[C GS251.b0~GS523.b2 GD10000~GD28311 \$Com_Label:u16_Com_CngBSDv	点数 28366 124833 1 1 1 1 4355 18312 1 1	



(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]。

d	Α	B	с	D	E	F
25	Word	GS7	GS7	646		
26	Bit	@2 AA100-SP1	@2 AA100-SP1	2		
27	Bit	@2 AA100-OM0	@2 AA100-OM0	6		
28	Bit	@2 AA100-TMB1	@2 AA100-TMB1	6		
29	Bit	@2 AA100-OTI0	@2 AA100-OTI0	6		
30	Bit	@2 AA100-GFDI0	@2 AA100-GFDI0	2		
31	Bit	@2 AA100-ECCDI0	@2 AA100-ECCDI0	2		
32	Word	@2 AA100-PA1001	@2 AA100-PA1001	34		
33	Word	@2 AA100-PB1001	@2 AA100-PB1001	82		
34	Word	@2 AA100-PC1001	@2 AA100-PC1001	79		
35	Word	@2 AA100-PD1001	@2 AA100-PD1001	60		
36	Word	@2 AA100-PT1001	@2 AA100-PT1001	67		
37	Word	@2 AA100-PT1	@2 AA100-PT1	1		
38	Word	@2 AA100-PL1001	@2 AA100-PL1001	18		
39	Word	@2 AA100-PN1002	@2 AA100-PN1002	4		
40	Word	@2 AA100-PVS1001	@2 AA100-PVS1001	26		
41	Word	@2 AA100-ST0	@2 AA100-ST0	46		
42	Word	@2 AA100-PE1001	@2 AA100-PE1001	53		
43	Word	@2 AA100-PF1002	@2 AA100-PF1002	94		
44	Word	@2 AA100-PF34	@2 AA100-PF34	1		
45	Word	@2 AA100-ALM200	@2 AA100-ALM200	109		
46	Word	@2 AA100-ALM0	@2 AA100-ALM0	53		
47	Word	@2 AA100-POS1001	@2 AA100-POS1001	255		
48	Word	@2 AA100-POS1	@2 AA100-POS1	255		
49	Word	@2 AA100-SPD1001	@2 AA100-SPD1001	255		
50	Word	@2 AA100-SPD1	@2 AA100-SPD1	255		
51	Word	@2 AA100-ACT1001	@2 AA100-ACT1001	255		
52	Word	@2 AA100-ACT1	@2 AA100-ACT1	255		
53	Word	@2 AA100-DCT1001	@2 AA100-DCT1001	255		
54	Word	@2 AA100-DCT1	@2 AA100-DCT1	255		
55	Word	@2 AA100-DWL1001	@2 AA100-DWL1001	255		
56	Word	@2 AA100-DWL1	@2 AA100-DWL1	255		
57	Word	@2 AA100-AUX1001	@2 AA100-AUX1001	255		
58	Word	@2 AA100-AUX1	@2 AA100-AUX1	255		
59	Word	@2 AA100-MCD1001	@2 AA100-MCD1001	255		
60	Word	@2 AA100-MCD1	@2 AA100-MCD1	255		
61	Word	@2 AA100-MD2	@2 AA100-MD2	20		
62	Word	@2 AA100-GFDS0	@2 AA100-GFDS0	6		
63	Word	@2 AA100-ECCDS0	@2 AA100-ECCDS0	6		
64	Word	@2 AA100-OTS0	@2 AA100-OTS0	3001		
65	Word	@2 AA100-DI0	@2 AA100-DI0	4		
66	Word	@2 AA100-DO0	@2 AA100-DO0	5		
67	Word	@2 AA100-ALD0	@2 AA100-ALD0	2		
68	Word	@2 AA100-TMI0	@2 AA100-TMI0	3		
69	Word	@2 AA100-TMO0	@2 AA100-TMO0	1		
70	Word	@2 AA100-TMD0	@2 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]。

软 <mark>元件批</mark> 量	更改				×
属性(<u>A</u>):	软元件	~			
对象					
☑全⊤	-程(T)				
	编辑画面内	◇ 基本画面 ◇	From: 1 To:	32767 📥	
	□ ⇔≭(c)·	Ŧ¥ v		· · ·	
	□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□	1含画面单位的设置)			
	脚本文本(P):	全部脚本			
				Q 搜索(E)	
					-
显示方法	:(ユ): 〇个别	●批里			
	Z中包含双字、四倍 	长字的软元件(N)			
\times	<u>) Im</u>	×			
	 软元件		更改后	点数	^
1	位	GB40~GB28405	GB40~GB28405	28366	
2	位	GD2050, b0~GD28303.b0	GD20501.b0~GD28303.b0	124833	
3	位	m_Label:s16_Com_StmInfRd.}	-m_Label:s16_Com_StmInfRd.l	1	
4	位	Label:u16_Com_RopCmNtcDv[C	Label:u16_Com_RcpCmNtcDv[0	1	
5	位	Label:u16_Com_RcpCmNtcDv[0	Label:u16_Com_RcpCmNtcDv[0	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_CngLngD	1	~
		\$Com_Label:s16_Com_Cng	LngDv 更改(L)	关闭(0)	

(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。

		3	轴选择	
No. 监视选择 001 ① 002 ① 003 ② 004 ② 005 ③	Net No. 站号 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1		 轴名称 轴名称1 轴名称2 轴名称3 轴名称4 轴名称5 轴名称6 	5 € ∕96
007 008 设定示例			抽名称/ 第4名称8 G G OK OK A <	取消


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」。

机种设置			×
基本设置 语言和字体的设置	设置GOT的机种。		
选项设置	基本设置		
	系列(S):	G0T2000 ~	
	机种(T):	GT SoftGOT2000	
	分辨率(0):	MI3315G-W (1024x768) ~	
		 ●全屏显示 ○窗口显示 水平(X): 1024 (640~1920) 垂直(Y): 768 (480~1200) 	
	颜色设置:	65536色	
	图形设置(R): 🚹	GOT Graphic Ver.2 🗸	
	软件包文件夹名(P):	G2PACKAGE\ Package1	
		确定目	[2] [2] [2] [2] [2] [2] [2] [2] [2] [2]

■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。

GOT IP地址设置		如果网络支持此功能,则可以获取自动指派的 IP 设置。否则,你需要从网络系统管理员处获得适当的 IP 设置。
GOT以太网公共设置 PD过滤器设置	✓ 标准編□ (1) 股補□ (元表词感例) ☑ 更新GOT以太网标准端口设置(U) 用GT Designer3的设置内容预盖OT本体的以太网标准端口设置。 更新无效时, 00T本体的以太网标准端口设置和保持。	○自动获得 IP 地址(O)
	GOT IP地址(I): 192 . 168 . 3 . 18 子阿撬码(IX): 255 . 255 . 255 . 0 从GDT设置一览表选择(G): ●	 ● 使用 ト 面的 IP 地址(S): IP 地址(I): 子网街码(U): 255,255,255,0
	——贤表(L)	默认网关(D):
	GT27/25 样本工程数据	



■GT SoftGOT2000 的设置更改

(1) 启动 GT SoftGOT2000(Multi-channel)。

🕎 GT SoftGOT2000的启动	×
请指定要启动的GT SoftGOT2000。	
号机编号: 1	
GT SoftGOT2000	
(说明 ———————————————————————————————————	
GT SoftGOT2000 (Multi-channel) <u>监视多个连接机器(最多4个通道)。</u>	
**有关与GT SoftGOT2000的功能差异, 请参照GT SoftGOT2000 Version 1 操作手册。	
设置导入/导出	
▼ 下次启动时也显示此对话框(S)	

- (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

☑使用CH2			通	讯设置					
设置与GC)T连接的目标机器。			连接设置* SoftGOT-GOT链	厨 1000 1000 1000 1000 1000 1000 1000 10	专服务器功能设	置 GOT	网络关联功能设置	
制造商(M): 机种(E):	三菱电机 MELSEC iQ-R, RnMT/NC/RT, CR	~ 800-D ~		曾 连接机器·周边机器设置	☑使用CH2				
I/F(I):	以太网:多CPU连接对应 (正在CH	1中使用) ~		CH1:Ethernet (三菱电 	连接方法: 机种:	Ethernet 三菱电机			~
▲ 详细设置(N) 驱动程序: ↓	太网(三菱电机), 网关				超时 ~ ~ ~ ~ ~ ~ ~ ~ ~ ~ ~ ~ ~ ~ ~ ~ ~ ~ ~	3	110	其他站:	3 • 秒
属性 GOT网络号 GOT站号		18 18		桑形码 RFID	重试: Ethernet	1	次		
GOT机器通讯。 重试次数(次) 启动时间(秒)	用端□号	6000 3 3			网络号: 站号:	18]	端□号: 发送等待:	6000 + 0 + x10 ms
通讯超时时间 发送延迟时间 CPU号机切换((秒) (ms) 6D软元件起始编号(3点)	3 0 500			选项 CPU号机切换	GD软元件起始	编号(3点):		500
模块号切换GD 伺服轴切换GD	收元件起始编号(16点) 收元件起始编号(16点)	550 65400			模块号切换G 伺服轴切换G	D软元件起始编 D软元件起始编	丙(16点): 呙(16点):		65400 ×

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
		请按压[读取]再次读取。
1	在写入完成前执行了读取。	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作。

(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作。

(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 有可能无法正常运作。

(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作。

(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作。



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。