

HC オプション データ編 取扱説明書

読み替えガイド

NXD シリーズは CKD 日機電装株式会社製の VPH シリーズをベースとした製品です。
本取扱説明書をお読みいただく際は、以下の読み替えガイドとあわせてお読みください。
NXD シリーズに関するお問い合わせは、当社(CKD 株式会社)の最寄りの営業所にご相談ください。

1. 読み替え表について

本取扱説明書の記載の一部は、以下の表に従って読み替えをお願いします。

読み替え前	読み替え後
CKD 日機電装株式会社	CKD 株式会社
VPH	NXD
弊社 τ ディスクモータ	弊社モータ
τ DISC	回転型モータ
VPH DES	NXD DES

2. 関連取扱説明書について

本資料の関連取扱説明書は以下となります。

- TI-14541 HC オプション 主要機能編

取扱説明書

AC Servo driver

VPH Series

HC Type

Data

τ DISC

はじめに

このたびは、AC サーボドライバ<VPH HC タイプ>をご採用いただき、まことにありがとうございます。ご利用の前に、本書をよくお読みいただき、本装置の性能を十分にご活用いただけますようお願いいたします。

用語定義

この取扱説明書の本文中においては、特に断りのない限り以下の用語にて表記します。

使用用語	用語内容
本書	TI-14650 VPH Series HC Type Data τ DISC 取扱説明書
装置、本装置	弊社 AC サーボドライバ (VPH HC タイプ)
モータ	弊社 τ ディスクモータ
VPH DES	VPH Data Editing Software (VPH 専用編集ソフト)
P***	パラメータ番号 (“***”は数字 3 桁)

安全上のご注意

据え付け、配線、運転、保守点検、異常診断と対策等の前に必ず本書とその他の関連取扱説明書類を全て熟読し、正しくご使用ください。

機器の知識、安全上の情報、そして注意事項の全てについて習熟してからご使用ください。

次の表示文は、本書内で安全上の注意事項を表記する場合に使用しています。

注意事項のランクを『危険』、『注意』として区分しています。

また、お守りいただく内容を『禁止』、『強制』として区分しています。

 危険	取り扱いを誤った場合に危険な状況が起こり得て、人が死亡又は重傷を受ける可能性が想定される場合。
 注意	取り扱いを誤った場合に危険な状況が起こり得て、人が中程度の傷害や軽傷を受ける可能性及び、物的損害の発生が想定される場合。 なお、  注意と記載した事項でも、状況によっては重大な結果に結びつく可能性があります。いずれも重要な内容を記載してありますので必ずお守りください。
 禁止	禁止(してはならないこと)を示します。
 強制	強制(しなくてはならないこと)を示します。

使用上のご注意



コマンドやパラメータ等のデータ設定を間違えると、正常動作が出来ないばかりでなく、装置の暴走や破損、けがの原因ともなります。 充分注意をして設定して下さい。

本書について

本書では、装置の内部データについて説明してあります。

ご使用になる装置の据え付け、配線、使用方法、保守点検、異常診断・対策等及び設定、表示については『TI-14540 VPH Series HC Type τ DISC 取扱説明書』をご覧ください。

なお、記述内容が重複する場合は『TI-14540 VPH Series HC Type τ DISC 取扱説明書』を本書より優先します。

データ通信で内部データを正しくご使用になるために、この資料の内容を充分ご理解ください。

この資料の改訂権利は、いかなる場合にも日機電装㈱が保有し、予告なく変更する場合があります。日機電装㈱からの情報は、正確かつ信頼できるものではありませんが、特別に保証したものを除いては、その使用に対しての責任は負いかねます。

目次

第1章 データエリア構成	1-1
1-1 全体構成.....	1-2
第2章 パラメータデータ	2-1
2-1 パラメータエリアのデータ設定.....	2-2
2-2 パラメータエリア一覧.....	2-4
第3章 コマンドデータ	3-1
3-1 コマンドエリアのデータ設定.....	3-2
3-2 コマンドエリア一覧.....	3-2
3-3 コマンドデータ構成.....	3-3
3-4 コマンドデータ構成一覧.....	3-9
3-5 各コマンドデータ.....	3-10
第4章 間接データ	4-1
4-1 間接データエリアのデータ設定.....	4-2
4-2 間接データエリア一覧.....	4-3
第5章 状態データ	5-1
5-1 状態データエリアのデータ形式.....	5-2
5-2 状態データエリア一覧.....	5-3
5-2-1 状態表示データエリア一覧.....	5-3
5-2-2 状態表示データエリア/ビット一覧.....	5-6
5-2-3 装置情報データエリア一覧.....	5-11
5-2-4 アラーム表示データエリア一覧.....	5-12
5-3 アラーム/ワーニングコード一覧.....	5-13
5-3-1 アラームコード一覧.....	5-13
5-3-2 ワーニングコード一覧.....	5-14
第6章 リモート制御データ	6-1
6-1 リモート制御データエリアの設定.....	6-2
6-2 リモート制御データエリア一覧.....	6-2

第1章 データエリア構成

1 - 1 全体構成.....	1-2
-----------------	-----

1 - 1 全体構成

データエリアには、パラメータデータ／コマンドデータ／間接データ／状態データ等の R または D デバイスエリア (16bit/data) と、リモート制御 I/O 用の X デバイスエリア (1bit/data) があります。データエリアを通信手順に従ってデータの読み出し、または書き込みを行なう事により以下の操作が可能となります。

- ① パラメータデータの送受信
- ② コマンドデータの送受信
- ③ 間接データの送受信
- ④ 装置の各種状態情報の読み出し
- ⑤ 装置を外部入力信号の代わりに、通信によって操作する

R デバイス	R0000～	パラメータデータエリア
	R2000～	コマンドデータエリア
	R4800～	間接データエリア
	R5000～	弊社専用データエリア※ ¹

D デバイス	D0000～	状態データエリア
	D1000～	弊社専用データエリア※ ¹

X デバイス	X0000～	リモート制御 I/O データエリア
	X0090～	弊社専用データエリア※ ¹

注意

- R0000～R4899 のデータエリアは、書き換え可能回数 10 億回の制限があります。
- 通信では、デバイス No. やデータの範囲、他のデータとの整合性等のチェックは一切行なっていません。弊社専用データエリアや存在しないエリアへの書き込み、あるいは設定範囲外のデータや他のデータと矛盾するデータの書き込みを要求するコマンドが送られた場合、そのデータがそのまま動作に反映され動作不具合となるばかりでなくモータの焼損や装置の破損の原因となりますので充分ご注意ください。
- データの書き込み／読み出しは常時可能ですが、モータ動作中にデータを書き換えた場合動作不良となる事があります。モータ動作中の書き換えには充分ご注意ください。

※¹ 弊社専用データエリアは装置内部で使用していますので、このエリアへの書き込みは絶対に行わないでください

第2章 パラメータデータ

2 - 1	パラメータエリアのデータ設定.....	2-2
2 - 2	パラメータエリア一覧.....	2-4

2 - 1 パラメータエリアのデータ設定

パラメータは「R デバイス」を使用して「書き込み／読み出し」を行い、装置のパラメータを編集することが可能です。

シリアル通信の基本仕様に関するパラメータは、装置側で設定しておく必要があります。

パラメータエリアのR デバイスの書き換え可能回数は、10 億回の制限があります。

パラメータエリア内のパラメータ 1 つに対してデバイス No. が 2 つ割り当てられており、1 つのパラメータが 32 ビットで構成されています。

各パラメータに割り当てられている R デバイス No. は (パラメータ No. × 2) で求められます。

パラメータの詳細は、別冊の『TI-14540 VPH Series HC Type τ DISC 取扱説明書』を参照して下さい。

【例】P300 の場合、R デバイスの割り当ては 300 (パラメータ No.) × 2 = R0600, R0601 となります。

2 つのデバイス No. の上位／下位の関係は表 2-1 のようになっています。

表 2-1 パラメータエリアのデータ構成

デバイス No.	パラメータ No.	設定データ	
R0000	P000	下位	上位
R0001		R0000	R0001

設定するデータは 32 ビット長データで、小数点を無視した符号付きまたは符号無し の 16 進数データです。

表 2-2 パラメータエリアの設定データ例 (1/2)

[数値設定 (正值)]				設定データ		
デバイス No.	パラメータ No.	パラメータ名称	設定値 (例)	下位	上位	
R0816	P408	内部速度指令 加速時間	500.0 ms	R0812	R0813	
R0817				1388H	0000H	
			500.0 (10 進数)	→	5000 (10 進数)	
			→	1388H (16 進数)	→	00001388H
			→	1388H	0000H	
			小数点無視	データ長 32 ビット (16 進数で 8 桁)		
[数値設定 (負値)]				設定データ		
デバイス No.	パラメータ No.	パラメータ名称	設定値 (例)	下位	上位	
R0822	P411	速度指令値	-3000	R0822	R0823	
R0823				F448H	FFFFH	
			-3000 (10 進数)	→	FFFFFF448H (16 進数)	
			→	FFFFFF448H	→	F448H
			→	F448H	FFFFH	
			16 進数変換	データ長 32 ビット (16 進数で 8 桁)		

パラメータの中には、桁ごとに機能がわかれているパラメータがあります。10進数の桁で表記されていますので、16進数に変換する際には注意してください。

表 2-3 パラメータエリアの設定データ例 (2/2)

[数値設定(正值)]				
デバイス No.	パラメータ No.	桁	パラメータ名称	設定値 (例)
R0244 S R0245	P122	2~1	主電源低下検出電圧	70
		6~3	主電源低下加減速時定数	100
		9~7	主電源低下トルク制限増減変化時間	50

設定データ	
下位	上位
R0244	R0245
17D6H	02FBH

50010070 (10進数)	→	2FB17D6H (16進数)	→	02FB17D6H	→
--------------------	---	--------------------	---	-----------	---

16進数変換 データ長 32ビット(16進数で8桁)

表 2-4 モータ、エンコーダ関連パラメータ

デバイス No.	パラメータ No.	桁割付	パラメータ名称
R0000~R0001	P000		モータ識別コード
R0002~R0011	P001~P005		データ編集ソフト用各種識別コードエリア
R0012~R0013	P006		組み合わせ装置定格出力
R0014~R0015	P007		組み合わせ装置電源電圧
R0016~R0017	P008	1	組み合わせ装置主電源単相/3 相對應
		2	組み合わせ装置主電源 AC/DC 電源対応
R0018~R0019	P009	3~1	組み合わせ装置 revision
		7~4	組み合わせ装置特仕様コード
R0020~R0021	P010	1	モータタイプ種別
		2	モータ対応装置主電源タイプ
R0022~R0023	P011		モータ定格出力
R0024~R0025	P012		モータ定格電流
R0026~R0027	P013		モータ瞬時最大電流
R0028~R0029	P014		モータ定格速度
R0030~R0031	P015		モータトルク・推力定数
R0032~R0033	P016		モータ極数
R0034~R0035	P017		モータ極対間距離
R0036~R0037	P018		モータ相抵抗
R0038~R0039	P019		モータ相インダクタンス (Lq)
R0040~R0041	P020		モータ相インダクタンス (Ld)
R0042~R0043	P021		電流カットオフ周波数
R0044~R0055	----		予約
R0056~R0057	P028	3~1	相制御分配率
		6~4	相制御積分制限値
R0058~R0059	----		予約
R0060~R0061	P030	3~1	モータ電子サーマル検出実効値
		7~4	モータ電子サーマル検出時間
R0062~R0063	P031	3~1	モータ 1 相集中電子サーマル検出率
		5~4	モータ 1 相集中電子サーマル動作範囲
		7~6	モータ 1 相集中電子サーマル低速範囲
R0064~R0065	P032	3~1	デッドタイム補償率
		6~4	デッドタイム補償低電流制御範囲
R0066~R0067	P033		デッドタイム補償無効速度
R0068~R0069	P034	3~1	電流指令変化量制限値
		6~4	電圧出力制限値
		9~7	電流ループ積分停止電圧
R0070~R0071	P035	3~1	予約
		6~4	誘起電圧補償率
R0072~R0073	P036		非干渉補償率
R0074~R0075	P037	3~1	トルク電気角位相補正角度
		6~4	トルク電気角位相補正開始速度
		9~7	トルク電気角位相補正終了速度



注意

本データエリアは、書き換え可能回数 10 億回の制限があります。

デバイス No.	パラメータ No.	桁割付	パラメータ名称
R0076~R0077	P038	3~1	速度電気角位相補正角度
		6~4	速度電気角位相補正開始速度
		9~7	速度電気角位相補正終了速度
R0078~R0079	P039	3~1	d 軸電流率
		6~4	d 軸電流開始速度
		9~7	d 軸電流終了速度
R0080~R0081	P040	3~1	第 1 トルク補正值
		6~4	第 1 トルク補正值開始速度
		9~7	第 1 トルク補正值終了速度
R0082~R0083	P041	3~1	第 2 トルク補正值
		6~4	第 2 トルク補正值開始速度
		9~7	第 2 トルク補正值終了速度
R0084~R0085	P042	3~1	第 6 次高調波トルク補正率
		6~4	第 6 次高調波トルク補正シフト電気角
R0086~R0087	P043	3~1	予約
		6~4	PWM 駆動回路充電完了待ち時間
		8~7	PWM 駆動回路充電時間
R0088~R0119	----		予約
R0120~R0121	P060		エンコーダタイプ
R0122~R0123	P061		回転系モータエンコーダパルス数
R0124~R0125	P062		スケール分解能
R0126~R0127	P063		スケールピッチ距離
R0128~R0129	P064		スケールピッチ当たりのパルス数
R0130~R0131	----		予約
R0132~R0133	P066		エンコーダ入力方向切替
R0134~R0135	P067		モータ最大速度
R0136~R0137	P068		磁極センサータイプ
R0138~R0139	P069		磁極位置オフセット
R0140~R0141	P070		エンコーダ断線検出フィルタ選択
R0142~R0159	----		予約
R0160~R0161	P080		最大トルク制限値+
R0162~R0163	P081		最大トルク制限値-
R0164~R0165	P082		モータ最大速度特別設定
R0166~R0167	P083	3~1	モータ電子サーマル検出実効値
		7~4	モータ電子サーマル時定数
R0168~R0169	P084	3~1	モータ 1 相集中電子サーマル検出率
		5~4	モータ 1 相集中電子サーマル検出動作範囲
		7~6	モータ 1 相集中電子サーマル検出低速範囲
R0170~R0171	P085	3~1	回生抵抗
		9~4	回生抵抗容量
R0172~R0173	P086	3~1	回生抵抗過負荷検出率
		7~4	回生抵抗過負荷時定数
R0174~R0175	P087		磁極位置オフセット特別設定
R0176~R0177	P088	1	ABS エンコーダデータ使用範囲選択
		2	ABS エンコーダオーバーフロー異常検出選択
R0178~R0199	----		予約



注意

本データエリアは、書き換え可能回数 10 億回の制限があります。

表 2-5 装置と機械仕様関連パラメータ

デバイス No.	パラメータ No.	桁割付	パラメータ名称
R0200~R0201	P100		キャリア周波数設定
R0202~R0205	----		予約
R0206~R0207	P103	1	ダイナミックブレーキ仕様選択
		3~2	ダイナミックブレーキ時サーボオンディレイ時間
R0208~R0209	P104		絶対位置補正 補正動作指定
R0210~R0239	----		予約
R0240~R0241	P120		サーボ制御異常検出不感帯トルク
R0242~R0243	P121	1	主電源断異常動作仕様選択
		4~2	主電源断異常検出時間
R0244~R0245	P122	2~1	主電源低下検出電圧値
		6~3	主電源低下加減速時定数
		9~7	主電源低下トルク制限増減変化時間
R0246~R0247	P123	3~1	主電源低下速度制限値
		6~4	主電源復旧速度加算値
		9~7	主電源低下トルク制限値
R0248~R0249	P124	1	主電源不足電圧異常仕様選択
		5~2	主電源不足電圧異常検出許容時間
R0250~R0251	----		予約
R0252~R0253	P126	1	過負荷異常動作選択
		4~2	過負荷異常減速トルク制限値
R0254~R0255	P127	1	過速度異常仕様選択
		4~2	過速度異常検出速度
R0256~R0279	----		予約
R0280~R0281	P140	2~1	予約
		3	マーカ出力幅
R0282~R0285	----		予約
R0286~R0287	P143		マーカ出力位置
R0288~R0319	----		予約
R0320~R0321	P160		イナーシャ、粘性摩擦レンジ選択
R0322~R0323	P161	1	回転方向選択
		2	位置単位選択
		3	位置小数単位選択
R0324~R0325	P162		電子ギア比分子
R0326~R0327	P163		電子ギア比分母
R0328~R0329	P164		機械移動量
R0330~R0331	P165		回転体位置範囲
R0332~R0333	P166		回転体位置範囲符号切替位置
R0334~R0335	P167		ABS 多回転リミット
R0336~R0337	P168		ABS 基準データ
R0338~R0339	P169		ABS 基準機械位置
R0340~R0341	P170		ABS 電源投入時現在位置反映選択



注意

本データエリアは、書き換え可能回数 10 億回の制限があります。

デバイス No.	パラメータ No.	桁割付	パラメータ名称
R0342~R0343	P171		正方向ソフト OT リミット
R0344~R0345	P172		逆方向ソフト OT リミット
R0346~R0347	P173		正方向位置決め量最大値
R0348~R0349	P174		逆方向位置決め量最大値
R0350~R0351	P175		位置偏差過大検出パルス サーボ OFF→ON 時
R0352~R0353	P176		位置偏差過大検出パルス最大値
R0354~R0355	P177		位置偏差過大検出パルス最小値
R0356~R0357	P178		位置偏差過大検出率
R0358~R0359	P179		S 字時間 2
R0360~R0399	----		予約

表 2-6 サーボ調整関連パラメータ

デバイス No.	パラメータ No.	桁割付	パラメータ名称
R0400~R0401	P200	3~1	ゲイン切替用速度検出フィルタ時定数
		6~4	ゲイン切替用位置偏差検出フィルタ時定数
R0402~R0419	----		予約
R0420~R0421	P210		ゲイン番号 0 低速ゲイン切替速度
R0422~R0423	P211		ゲイン番号 0 低速ゲイン切替偏差パルス
R0424~R0425	P212	3~1	ゲイン番号 0 通常→低速ゲイン切替移行フィルタ時定数
		6~4	ゲイン番号 0 低速→通常ゲイン切替移行フィルタ時定数
		7	ゲイン番号 0 低速ゲイン切替仕様 1 選択
		8	ゲイン番号 0 低速ゲイン切替仕様 2 選択
R0426~R0427	P213	4~1	ゲイン番号 0 低速ゲイン切替遅延時間
		9~5	ゲイン番号 0 低速ゲイン切替後保持時間
R0428~R0429	P214		ゲイン番号 0 速度ループ比例ゲイン
R0430~R0431	P215		ゲイン番号 0 速度ループ積分時定数
R0432~R0433	P216		ゲイン番号 0 速度ループ微分時定数
R0434~R0435	P217		ゲイン番号 0 速度ループ比例ゲイン分配率
R0436~R0437	P218		ゲイン番号 0 速度ループ微分ゲイン分配率
R0438~R0439	P219		ゲイン番号 0 低速速度ループ比例ゲイン
R0440~R0441	P220		ゲイン番号 0 低速速度ループ積分時定数
R0442~R0443	P221		ゲイン番号 0 低速速度ループ微分時定数
R0444~R0445	P222		ゲイン番号 0 低速速度ループ比例ゲイン分配率
R0446~R0447	P223		ゲイン番号 0 低速速度ループ微分ゲイン分配率
R0448~R0449	P224		ゲイン番号 0 速度ループ積分トルク制限値
R0450~R0451	P225		ゲイン番号 0 位置ループゲイン
R0452~R0453	P226		ゲイン番号 0 低速位置ループゲイン
R0454~R0455	P227	4~1	ゲイン番号 0 位置ループ微分時定数
		8~5	ゲイン番号 0 低速位置ループ微分時定数
R0456~R0457	P228	4~1	予約
		8~5	ゲイン番号 0 位置指令遅延時間
R0458~R0459	P229	4~1	ゲイン番号 0 速度フィードフォワード率
		8~5	ゲイン番号 0 速度フィードフォワード・シフト率
R0460~R0461	P230		ゲイン番号 0 速度フィードフォワード・フィルタ時定数

 **注意**

本データエリアは、書き換え可能回数 10 億回の制限があります。

パラメータデータ

デバイス No.	パラメータ No.	桁割付	パラメータ名称
R0462~R0463	P231		ゲイン番号0 イナーシャ
R0464~R0465	P232		ゲイン番号0 粘性摩擦
R0466~R0467	P233	4~1	ゲイン番号0 イナーシャフィードフォワード率
		8~5	ゲイン番号0 粘性摩擦フィードフォワード率
R0468~R0469	P234		ゲイン番号0 トルクフィードフォワードフィルタ時定数
R0470~R0471	P235	3~1	ゲイン番号0 停止中フィルタ微分係数
		6~4	ゲイン番号0 停止中フィルタ時定数
R0472~R0473	P236	4~1	ゲイン番号0 ノッチフィルタ中心周波数
		7~5	ゲイン番号0 ノッチフィルタバンド幅率
R0474~R0479	----		予約
R0480~R0481	P240		ゲイン番号1 低速ゲイン切替速度
R0482~R0483	P241		ゲイン番号1 低速ゲイン切替偏差パルス
R0484~R0485	P242	3~1	ゲイン番号1 通常→低速ゲイン切替移行フィルタ時定数
		6~4	ゲイン番号1 低速→通常ゲイン切替移行フィルタ時定数
		7	ゲイン番号1 低速ゲイン切替仕様1 選択
		8	ゲイン番号1 低速ゲイン切替仕様2 選択
R0486~R0487	P243	4~1	ゲイン番号1 低速ゲイン切替遅延時間
		9~5	ゲイン番号1 低速ゲイン切替後保持時間
R0488~R0489	P244		ゲイン番号1 速度ループ比例ゲイン
R0490~R0491	P245		ゲイン番号1 速度ループ積分時定数
R0492~R0493	P246		ゲイン番号1 速度ループ微分時定数
R0494~R0495	P247		ゲイン番号1 速度ループ比例ゲイン分配率
R0496~R0497	P248		ゲイン番号1 速度ループ微分ゲイン分配率
R0498~R0499	P249		ゲイン番号1 低速速度ループ比例ゲイン
R0500~R0501	P250		ゲイン番号1 低速速度ループ積分時定数
R0502~R0503	P251		ゲイン番号1 低速速度ループ微分時定数
R0504~R0505	P252		ゲイン番号1 低速速度ループ比例ゲイン分配率
R0506~R0507	P253		ゲイン番号1 低速速度ループ微分ゲイン分配率
R0508~R0509	P254		ゲイン番号1 速度ループ積分トルク制限値
R0510~R0511	P255		ゲイン番号1 位置ループゲイン
R0512~R0513	P256		ゲイン番号1 低速位置ループゲイン
R0514~R0515	P257	4~1	ゲイン番号1 位置ループ微分時定数
		8~5	ゲイン番号1 低速位置ループ微分時定数
R0516~R0517	P258	4~1	予約
		8~5	ゲイン番号1 位置指令遅延時間
R0518~R0519	P259	4~1	ゲイン番号1 速度フィードフォワード率
		8~5	ゲイン番号1 速度フィードフォワード・シフト率
R0520~R0521	P260		ゲイン番号1 速度フィードフォワード・フィルタ時定数
R0522~R0523	P261		ゲイン番号1 イナーシャ
R0524~R0525	P262		ゲイン番号1 粘性摩擦

 注意

本データエリアは、書き換え可能回数 10 億回の制限があります。

デバイス No.	パラメータ No.	桁割付	パラメータ名称
R0526~R0527	P263	4~1	ゲイン番号 1 イナーシャフィードフォワード率
		8~5	ゲイン番号 1 粘性摩擦フィードフォワード率
R0528~R0529	P264		ゲイン番号 1 トルクフィードフォワードフィルタ時定数
R0530~R0531	P265	3~1	ゲイン番号 1 停止中フィルタ微分係数
		6~4	ゲイン番号 1 停止中フィルタ時定数
R0532~R0533	P266	4~1	ゲイン番号 1 ノッチフィルタ中心周波数
		7~5	ゲイン番号 1 ノッチフィルタバンド幅率
R0534~R0539	----		予約
R0540~R0541	P270		ゲイン番号 2 低速ゲイン切替速度
R0542~R0543	P271		ゲイン番号 2 低速ゲイン切替偏差パルス
R0544~R0545	P272	3~1	ゲイン番号 2 通常→低速ゲイン切替移行フィルタ時定数
		6~4	ゲイン番号 2 低速→通常ゲイン切替移行フィルタ時定数
		7	ゲイン番号 2 低速ゲイン切替仕様 1 選択
		8	ゲイン番号 2 低速ゲイン切替仕様 2 選択
R0546~R0547	P273	4~1	ゲイン番号 2 低速ゲイン切替遅延時間
		9~5	ゲイン番号 2 低速ゲイン切替後保持時間
R0548~R0549	P274		ゲイン番号 2 速度ループ比例ゲイン
R0550~R0551	P275		ゲイン番号 2 速度ループ積分時定数
R0552~R0553	P276		ゲイン番号 2 速度ループ微分時定数
R0554~R0555	P277		ゲイン番号 2 速度ループ比例ゲイン分配率
R0556~R0557	P278		ゲイン番号 2 速度ループ微分ゲイン分配率
R0558~R0559	P279		ゲイン番号 2 低速速度ループ比例ゲイン
R0560~R0561	P280		ゲイン番号 2 低速速度ループ積分時定数
R0562~R0563	P281		ゲイン番号 2 低速速度ループ微分時定数
R0564~R0565	P282		ゲイン番号 2 低速速度ループ比例ゲイン分配率
R0566~R0567	P283		ゲイン番号 2 低速速度ループ微分ゲイン分配率
R0568~R0569	P284		ゲイン番号 2 速度ループ積分トルク制限値
R0570~R0571	P285		ゲイン番号 2 位置ループゲイン
R0572~R0573	P286		ゲイン番号 2 低速位置ループゲイン
R0574~R0575	P287	4~1	ゲイン番号 2 位置ループ微分時定数
		8~5	ゲイン番号 2 低速位置ループ微分時定数
R0576~R0577	P288	4~1	予約
		8~5	ゲイン番号 2 位置指令遅延時間
R0578~R0579	P289	4~1	ゲイン番号 2 速度フィードフォワード率
		8~5	ゲイン番号 2 速度フィードフォワード・シフト率
R0580~R0581	P290		ゲイン番号 2 速度フィードフォワード・フィルタ時定数
R0582~R0583	P291		ゲイン番号 2 イナーシャ
R0584~R0585	P292		ゲイン番号 2 粘性摩擦
R0586~R0587	P293	4~1	ゲイン番号 2 イナーシャフィードフォワード率
		8~5	ゲイン番号 2 粘性摩擦フィードフォワード率
R0588~R0589	P294		ゲイン番号 2 トルクフィードフォワードフィルタ時定数

 **注意**

本データエリアは、書き換え可能回数 10 億回の制限があります。

パラメータデータ

デバイス No.	パラメータ No.	桁割付	パラメータ名称
R0590~R0591	P295	3~1	ゲイン番号 2 停止中フィルタ微分係数
		6~4	ゲイン番号 2 停止中フィルタ時定数
R0592~R0593	P296	4~1	ゲイン番号 2 ノッチフィルタ中心周波数
		7~5	ゲイン番号 2 ノッチフィルタバンド幅率
	----		予約
R0600~R0601	P300		ゲイン番号 3 低速ゲイン切替速度
R0602~R0603	P301		ゲイン番号 3 低速ゲイン切替偏差パルス
R0604~R0605	P302	3~1	ゲイン番号 3 通常→低速ゲイン切替移行フィルタ時定数
		6~4	ゲイン番号 3 低速→通常ゲイン切替移行フィルタ時定数
		7	ゲイン番号 3 低速ゲイン切替仕様 1 選択
		8	ゲイン番号 3 低速ゲイン切替仕様 2 選択
R0606~R0607	P303	4~1	ゲイン番号 3 低速ゲイン切替遅延時間
		9~5	ゲイン番号 3 低速ゲイン切替後保持時間
R0608~R0609	P304		ゲイン番号 3 速度ループ比例ゲイン
R0610~R0611	P305		ゲイン番号 3 速度ループ積分時定数
R0612~R0613	P306		ゲイン番号 3 速度ループ微分時定数
R0614~R0615	P307		ゲイン番号 3 速度ループ比例ゲイン分配率
R0616~R0617	P308		ゲイン番号 3 速度ループ微分ゲイン分配率
R0618~R0619	P309		ゲイン番号 3 低速速度ループ比例ゲイン
R0620~R0621	P310		ゲイン番号 3 低速速度ループ積分時定数
R0622~R0623	P311		ゲイン番号 3 低速速度ループ微分時定数
R0624~R0625	P312		ゲイン番号 3 低速速度ループ比例ゲイン分配率
R0626~R0627	P313		ゲイン番号 3 低速速度ループ微分ゲイン分配率
R0628~R0629	P314		ゲイン番号 3 速度ループ積分トルク制限値
R0630~R0631	P315		ゲイン番号 3 位置ループゲイン
R0632~R0633	P316		ゲイン番号 3 低速位置ループゲイン
R0634~R0635	P317	4~1	ゲイン番号 3 位置ループ微分時定数
		8~5	ゲイン番号 3 低速位置ループ微分時定数
R0636~R0637	P318	4~1	予約
		8~5	ゲイン番号 3 位置指令遅延時間
R0638~R0639	P319	4~1	ゲイン番号 3 速度フィードフォワード率
		8~5	ゲイン番号 3 速度フィードフォワード・シフト率
R0640~R0641	P320		ゲイン番号 3 速度フィードフォワード・フィルタ時定数
R0642~R0643	P321		ゲイン番号 3 イナーシャ
R0644~R0645	P322		ゲイン番号 3 粘性摩擦
R0646~R0647	P323	4~1	ゲイン番号 3 イナーシャフィードフォワード率
		8~5	ゲイン番号 3 粘性摩擦フィードフォワード率
R0648~R0649	P324		ゲイン番号 3 トルクフィードフォワードフィルタ時定数
R0650~R0651	P325	3~1	ゲイン番号 3 停止中フィルタ微分係数
		6~4	ゲイン番号 3 停止中フィルタ時定数

 注意

本データエリアは、書き換え可能回数 10 億回の制限があります。

デバイス No.	パラメータ No.	桁割付	パラメータ名称
R0652~R0653	P326	4~1	ゲイン番号3 ノッチフィルタ中心周波数
		7~5	ゲイン番号3 ノッチフィルタバンド幅率
R0654~R0659	----		予約
R0660~R0661	P330	1	トルク指令フィルタ次数選択
		5~2	トルク指令フィルタ周波数
R0662~R0663	P331	4~1	ノッチフィルタ中心周波数1
		7~5	ノッチフィルタバンド幅率1
R0664~R0665	P332	4~1	ノッチフィルタ中心周波数2
		7~5	ノッチフィルタバンド幅率2
R0666~R0667	P333	4~1	ノッチフィルタ中心周波数3
		7~5	ノッチフィルタバンド幅率3
R0668~R0669	P334	4~1	ノッチフィルタ中心周波数4
		7~5	ノッチフィルタバンド幅率4
R0670~R0679	----		予約
R0680~R0681	P340		制振フィルタ無効速度範囲
R0682~R0683	P341	4~1	制振フィルタ中心周波数
		7~5	制振フィルタバンド幅率
R0684~R0685	P342	1	フィードバックフィルタ次数選択
		5~2	フィードバックフィルタ周波数
R0686~R0697	----		予約
R0696~R0697	P348	3~1	制振制御モデルゲイン
		6~4	制振制御制振ゲイン
R0698~R0699	P349	1	制振制御次数選択
		5~2	制振制御下限周波数
		9~6	制振制御上限周波数
R0700~R0759	----		予約
R0760~R0761	P380		磁極検出トルク制限値
R0762~R0763	P381		磁極検出ゲイン1
R0764~R0765	P382		磁極検出積分時定数
R0766~R0767	P383		磁極検出ゲイン2
R0768~R0769	P384		磁極検出完了範囲
R0770~R0771	P385	1	磁極検出フィルタ次数選択
		5~2	磁極検出フィルタ周波数
R0772~R0773	P386	3~1	踊り場トルク
		7~4	踊り場トルク保持時間
R0774~R0775	P387	3~1	磁極検出トルク最小値
		4	磁極検出トルク減衰パターン選択
R0776~R0799	----		予約

 **注意**

本データエリアは、書き換え可能回数 10 億回の制限があります。

表 2-7 指令関連パラメータ

デバイス No.	パラメータ No.	桁割付	パラメータ名称
R0800~R0807	----		予約
R0808~R0809	P404		速度指令加速基準速度
R0810~R0811	P405		速度指令減速基準速度
R0812~R0815	----		予約
R0816~R0817	P408		内部速度指令加速時間
R0818~R0819	P409		内部速度指令減速時間
R0820~R0821	P410	1	SPDSEL0 速度指令値仕様選択
		2	SPDSEL0 ゲイン番号選択
		3	SPDSEL0 オーバートラベル仕様選択
R0822~R0823	P411		SPDSEL0 速度指令値
R0824~R0825	P412		SPDSEL0 トルク制限値
R0826~R0827	P413	1	SPDSEL1 速度指令値仕様選択
		2	SPDSEL1 ゲイン番号選択
		3	SPDSEL1 オーバートラベル仕様選択
R0828~R0829	P414		SPDSEL1 速度指令値
R0830~R0831	P415		SPDSEL1 トルク制限値
R0832~R0833	P416	1	SPDSEL2 速度指令値仕様選択
		2	SPDSEL2 ゲイン番号選択
		3	SPDSEL2 オーバートラベル仕様選択
R0834~R0835	P417		SPDSEL2 速度指令値
R0836~R0837	P418		SPDSEL2 トルク制限値
R0838~R0839	P419	1	SPDSEL3 速度指令値仕様選択
		2	SPDSEL3 ゲイン番号選択
		3	SPDSEL3 オーバートラベル仕様選択
R0840~R0841	P420		SPDSEL3 速度指令値
R0842~R0843	P421		SPDSEL3 トルク制限値
R0844~R0845	P422	1	SPDSEL4 速度指令値仕様選択
		2	SPDSEL4 ゲイン番号選択
		3	SPDSEL4 オーバートラベル仕様選択
R0846~R0847	P423		SPDSEL4 速度指令値
R0848~R0849	P424		SPDSEL4 トルク制限値
R0850~R0851	P425	1	SPDSEL5 速度指令値仕様選択
		2	SPDSEL5 ゲイン番号選択
		3	SPDSEL5 オーバートラベル仕様選択
R0852~R0853	P426		SPDSEL5 速度指令値
R0854~R0855	P427		SPDSEL5 トルク制限値
R0856~R0857	P428	1	SPDSEL6 速度指令値仕様選択
		2	SPDSEL6 ゲイン番号選択
		3	SPDSEL6 オーバートラベル仕様選択
R0858~R0859	P429		SPDSEL6 速度指令値
R0860~R0861	P430		SPDSEL6 トルク制限値



注意

本データエリアは、書き換え可能回数 10 億回の制限があります。

デバイス No.	パラメータ No.	桁割付	パラメータ名称
R0862～R0863	P431	1	SPDSEL7 速度指令値仕様選択
		2	SPDSEL7 ゲイン番号選択
		3	SPDSEL7 オーバートラベル仕様選択
R0864～R0865	P432		SPDSEL7 速度指令値
R0866～R0867	P433		SPDSEL7 トルク制限値
R0868～R0877	----		予約
R0878～R0879	P439		内部トルク指令増減変化時間
R0880～R0881	P440		トルク指令モード時速度制限値
R0882～R0883	P441	1	TRQSEL0 トルク指令値仕様選択
		2	TRQSEL0 ゲイン番号選択
		3	TRQSEL0 オーバートラベル仕様選択
R0884～R0885	P442		TRQSEL0 トルク指令値
R0886～R0887	P443		TRQSEL0 速度制限値
R0888～R0889	P444	1	TRQSEL1 トルク指令値仕様選択
		2	TRQSEL1 ゲイン番号選択
		3	TRQSEL1 オーバートラベル仕様選択
R0890～R0891	P445		TRQSEL1 トルク指令値
R0892～R0893	P446		TRQSEL1 速度制限値
R0894～R0895	P447	1	TRQSEL2 トルク指令値仕様選択
		2	TRQSEL2 ゲイン番号選択
		3	TRQSEL2 オーバートラベル仕様選択
R0896～R0897	P448		TRQSEL2 トルク指令値
R0898～R0899	P449		TRQSEL2 速度制限値
R0900～R0901	P450	1	TRQSEL3 トルク指令値仕様選択
		2	TRQSEL3 ゲイン番号選択
		3	TRQSEL3 オーバートラベル仕様選択
R0902～R0903	P451		TRQSEL3 トルク指令値
R0904～R0905	P452		TRQSEL3 速度制限値
R0906～R0907	P453	1	TRQSEL4 トルク指令値仕様選択
		2	TRQSEL4 ゲイン番号選択
		3	TRQSEL4 オーバートラベル仕様選択
R0908～R0909	P454		TRQSEL4 トルク指令値
R0910～R0911	P455		TRQSEL4 速度制限値
R0912～R0913	P456	1	TRQSEL5 トルク指令値仕様選択
		2	TRQSEL5 ゲイン番号選択
		3	TRQSEL5 オーバートラベル仕様選択
R0914～R0915	P457		TRQSEL5 トルク指令値
R0916～R0917	P458		TRQSEL5 速度制限値
R0918～R0919	P459	1	TRQSEL6 トルク指令値仕様選択
		2	TRQSEL6 ゲイン番号選択
		3	TRQSEL6 オーバートラベル仕様選択
R0920～R0921	P460		TRQSEL6 トルク指令値
R0922～R0923	P461		TRQSEL6 速度制限値

 **注意**

本データエリアは、書き換え可能回数 10 億回の制限があります。

パラメータデータ

デバイス No.	パラメータ No.	桁割付	パラメータ名称
R0924~R0925	P462	1	TRQSEL7 トルク指令値仕様選択
		2	TRQSEL7 ゲイン番号選択
		3	TRQSEL7 オーバートラベル仕様選択
R0926~R0927	P463		TRQSEL7 トルク指令値
R0928~R0929	P464		TRQSEL7 速度制限値
R0930~R0931	----		予約
R0932~R0933	P466	1	パルス列指令入力仕様選択
		2	パルス列指令入力方向切替
R0934~R0935	P467	1	PLSSEL0 比率分子仕様選択
		2	PLSSEL0 ゲイン番号選択
		3	PLSSEL0 オーバートラベル仕様選択
R0936~R0937	P468		PLSSEL0 比率分子
R0938~R0939	P469		PLSSEL0 比率分母
R0940~R0941	P470		PLSSEL0 S字時間 1
R0942~R0943	P471	4~1	PLSSEL0 遅れ補償
		8~5	PLSSEL0 進み補償
R0944~R0945	P472		PLSSEL0 トルク制限値
R0946~R0947	P473	1	PLSSEL1 比率分子仕様選択
		2	PLSSEL1 ゲイン番号選択
		3	PLSSEL1 オーバートラベル仕様選択
R0948~R0949	P474		PLSSEL1 比率分子
R0950~R0951	P475		PLSSEL1 比率分母
R0952~R0953	P476		PLSSEL1 S字時間 1
R0954~R0955	P477	4~1	PLSSEL1 遅れ補償
		8~5	PLSSEL1 進み補償
R0956~R0957	P478		PLSSEL1 トルク制限値
R0958~R0959	P479	1	PLSSEL2 比率分子仕様選択
		2	PLSSEL2 ゲイン番号選択
		3	PLSSEL2 オーバートラベル仕様選択
R0960~R0961	P480		PLSSEL2 比率分子
R0962~R0963	P481		PLSSEL2 比率分母
R0964~R0965	P482		PLSSEL2 S字時間 1
R0966~R0967	P483	4~1	PLSSEL2 遅れ補償
		8~5	PLSSEL2 進み補償
R0968~R0969	P484		PLSSEL2 トルク制限値
R0970~R0971	P485	1	PLSSEL3 比率分子仕様選択
		2	PLSSEL3 ゲイン番号選択
		3	PLSSEL3 オーバートラベル仕様選択
R0972~R0973	P486		PLSSEL3 比率分子
R0974~R0975	P487		PLSSEL3 比率分母
R0976~R0977	P488		PLSSEL3 S字時間 1
R0978~R0979	P489	4~1	PLSSEL3 遅れ補償
		8~5	PLSSEL3 進み補償
R0980~R0981	P490		PLSSEL3 トルク制限値

 注意

本データエリアは、書き換え可能回数 10 億回の制限があります。

デバイス No.	パラメータ No.	桁割付	パラメータ名称
R0982~R0983	P491	1	PLSSEL4 比率分子仕様選択
		2	PLSSEL4 ゲイン番号選択
		3	PLSSEL4 オーバートラベル仕様選択
R0984~R0985	P492		PLSSEL4 比率分子
R0986~R0987	P493		PLSSEL4 比率分母
R0988~R0989	P494		PLSSEL4 S字時間 1
R0990~R0991	P495	4~1	PLSSEL4 遅れ補償
		8~5	PLSSEL4 進み補償
R0992~R0993	P496		PLSSEL4 トルク制限値
R0994~R0995	P497	1	PLSSEL5 比率分子仕様選択
		2	PLSSEL5 ゲイン番号選択
		3	PLSSEL5 オーバートラベル仕様選択
R0996~R0997	P498		PLSSEL5 比率分子
R0998~R0999	P499		PLSSEL5 比率分母
R1000~R1001	P500		PLSSEL5 S字時間 1
R1002~R1003	P501	4~1	PLSSEL5 遅れ補償
		8~5	PLSSEL5 進み補償
R1004~R1005	P502		PLSSEL5 トルク制限値
R1006~R1007	P503	1	PLSSEL6 比率分子仕様選択
		2	PLSSEL6 ゲイン番号選択
		3	PLSSEL6 オーバートラベル仕様選択
R1008~R1009	P504		PLSSEL6 比率分子
R1010~R1011	P505		PLSSEL6 比率分母
R1012~R1013	P506		PLSSEL6 S字時間 1
R1014~R1015	P507	4~1	PLSSEL6 遅れ補償
		8~5	PLSSEL6 進み補償
R1016~R1017	P508		PLSSEL6 トルク制限値
R1018~R1019	P509	1	PLSSEL7 比率分子仕様選択
		2	PLSSEL7 ゲイン番号選択
		3	PLSSEL7 オーバートラベル仕様選択
R1020~R1021	P510		PLSSEL7 比率分子
R1022~R1023	P511		PLSSEL7 比率分母
R1024~R1025	P512		PLSSEL7 S字時間 1
R1026~R1027	P513	4~1	PLSSEL7 遅れ補償
		8~5	PLSSEL7 進み補償
R1028~R1029	P514		PLSSEL7 トルク制限値
R1030~R1031	----		予約



注意

本データエリアは、書き換え可能回数 10 億回の制限があります。

パラメータデータ

デバイス No.	パラメータ No.	桁割付	パラメータ名称
R1032~R1033	P516		原点復帰未完時位置決め許可選択
R1034~R1035	P517	1	SEL0 位置決め完了信号選択
		2	SEL0 ゲイン番号選択
		3	SEL0 オーバートラベル仕様選択
R1036~R1037	P518		SEL0 加速基準速度
R1038~R1039	P519		SEL0 減速基準速度
R1040~R1041	P520		SEL0 加速時間
R1042~R1043	P521		SEL0 減速時間
R1044~R1045	P522		SEL0 S字時間 1
R1046~R1047	P523		SEL0 トルク制限値
R1048~R1049	P524	1	SEL1 位置決め完了信号選択
		2	SEL1 ゲイン番号選択
		3	SEL1 オーバートラベル仕様選択
R1050~R1051	P525		SEL1 加速基準速度
R1052~R1053	P526		SEL1 減速基準速度
R1054~R1055	P527		SEL1 加速時間
R1056~R1057	P528		SEL1 減速時間
R1058~R1059	P529		SEL1 S字時間 1
R1060~R1061	P530		SEL1 トルク制限値
R1062~R1063	P531	1	SEL2 位置決め完了信号選択
		2	SEL2 ゲイン番号選択
		3	SEL2 オーバートラベル仕様選択
R1064~R1065	P532		SEL2 加速基準速度
R1066~R1067	P533		SEL2 減速基準速度
R1068~R1069	P534		SEL2 加速時間
R1070~R1071	P535		SEL2 減速時間
R1072~R1073	P536		SEL2 S字時間 1
R1074~R1075	P537		SEL2 トルク制限値
R1076~R1077	P538	1	SEL3 位置決め完了信号選択
		2	SEL3 ゲイン番号選択
		3	SEL3 オーバートラベル仕様選択
R1078~R1079	P539		SEL3 加速基準速度
R1080~R1081	P540		SEL3 減速基準速度
R1082~R1083	P541		SEL3 加速時間
R1084~R1085	P542		SEL3 減速時間
R1086~R1087	P543		SEL3 S字時間 1
R1088~R1089	P544		SEL3 トルク制限値



注意

本データエリアは、書き換え可能回数 10 億回の制限があります。

デバイス No.	パラメータ No.	桁割付	パラメータ名称
R1090~R1091	P545	1	SEL4 位置決め完了信号選択
		2	SEL4 ゲイン番号選択
		3	SEL4 オーバートラベル仕様選択
R1092~R1093	P546		SEL4 加速基準速度
R1094~R1095	P547		SEL4 減速基準速度
R1096~R1097	P548		SEL4 加速時間
R1098~R1099	P549		SEL4 減速時間
R1100~R1101	P550		SEL4 S字時間 1
R1102~R1103	P551		SEL4 トルク制限値
R1104~R1105	P552	1	SEL5 位置決め完了信号選択
		2	SEL5 ゲイン番号選択
		3	SEL5 オーバートラベル仕様選択
R1106~R1107	P553		SEL5 加速基準速度
R1108~R1109	P554		SEL5 減速基準速度
R1110~R1111	P555		SEL5 加速時間
R1112~R1113	P556		SEL5 減速時間
R1114~R1115	P557		SEL5 S字時間 1
R1116~R1117	P558		SEL5 トルク制限値
R1118~R1119	P559	1	SEL6 位置決め完了信号選択
		2	SEL6 ゲイン番号選択
		3	SEL6 オーバートラベル仕様選択
R1120~R1121	P560		SEL6 加速基準速度
R1122~R1123	P561		SEL6 減速基準速度
R1124~R1125	P562		SEL6 加速時間
R1126~R1127	P563		SEL6 減速時間
R1128~R1129	P564		SEL6 S字時間 1
R1130~R1131	P565		SEL6 トルク制限値
R1132~R1133	P566	1	SEL7 位置決め完了信号選択
		2	SEL7 ゲイン番号選択
		3	SEL7 オーバートラベル仕様選択
R1134~R1135	P567		SEL7 加速基準速度
R1136~R1137	P568		SEL7 減速基準速度
R1138~R1139	P569		SEL7 加速時間
R1140~R1141	P570		SEL7 減速時間
R1142~R1143	P571		SEL7 S字時間 1
R1144~R1145	P572		SEL7 トルク制限値
R1146~R1147	P573		寸動速度 0
R1148~R1149	P574		寸動速度 1
R1150~R1151	P575		寸動速度 2
R1152~R1153	P576		寸動速度 3
R1154~R1155	P577		寸動速度 4
R1156~R1157	P578		寸動速度 5
R1158~R1159	P579		寸動速度 6
R1160~R1161	P580		寸動速度 7

 **注意**

本データエリアは、書き換え可能回数 10 億回の制限があります。

パラメータデータ

デバイス No.	パラメータ No.	桁割付	パラメータ名称
R1162~R1163	P581	1	原点復帰原点マーカ選択
		2	原点復帰反転時加減速制御
		3	原点セット距離動作選択
R1164~R1165	P582		原点復帰クリーブ速度
R1166~R1167	P583		原点位置定数
R1168~R1169	P584		原点セット距離
R1170~R1171	P585		位置データ基準点
R1172~R1173	P586		OT. HOME 時 OT 減速時間
R1174~R1199	----		予約

表 2-8 自己診断と入出力関連パラメータ

デバイス No.	パラメータ No.	桁割付	パラメータ名称
R1200~R1201	P600	3~1	状態表示 C000 表示項目選択
		4	予約
		5	状態表示 C000 表示乗数選択
R1202~R1203	P601	1	オートチューニング動作方向
		4~2	オートチューニングテスト運転比率
		7~5	オートチューニング最大トルク
		8	オートチューニングイナーシャ倍率選択
R1204~R1207	----		予約
R1208~R1209	P604	1	テスト運転開始位置指定
		2	テスト運転動作方向
		3	テスト運転 SEL 選択
		7~4	テスト運転停止時間
R1210~R1211	P605		テスト運転開始位置
R1212~R1213	P606		テスト運転位置決め量
R1214~R1215	P607		テスト運転位置決め速度
R1216~R1217	P608		テスト運転開始位置移動速度
R1218~R1239	----		予約
R1240~R1241	P620		制御入力信号割付 1
R1242~R1243	P621		制御入力信号割付 2
R1244~R1245	P622		制御出力信号割付 1
R1246~R1247	P623		制御入力信号状態設定 1
R1248~R1249	P624		制御入力信号状態設定 2
R1250~R1251	P625		制御入力信号状態設定 3
R1252~R1253	P626		制御入力信号状態設定 4
R1254~R1255	P627		制御入力信号状態設定 5
R1256~R1257	P628		制御入力信号状態設定 6
R1258~R1259	P629		制御入力信号状態設定 7
R1260~R1261	P630		制御入力信号状態設定 8



注意

本データエリアは、書き換え可能回数 10 億回の制限があります。

デバイス No.	パラメータ No.	桁割付	パラメータ名称
R1262~R1263	P631		SON 信号 OFF 時偏差クリア選択
R1264~R1265	----		予約
R1266~R1267	P633	1	EMG 信号 ON 時停止選択
		5~2	EMG 信号制動停止減速時間
		8~6	EMG 信号制動停止後サーボ OFF 遅延時間
R1268~R1269	P634	1	予約
		5~2	OT 信号制動停止減速時間
		8~6	OT 状態保持時間
R1270~R1271	P635	1	予約
		5~2	ソフト OT 制動停止減速時間
		8~6	ソフト OT 状態保持時間
R1272~R1273	P636		TL 信号トルク制限値+
R1274~R1275	P637		TL 信号トルク制限値-
R1276~R1277	P638	3~1	MD 信号遅延時間
		6~4	SS 信号遅延時間
		9~7	ZST 信号遅延時間
R1278~R1299	----		予約
R1300~R1301	P650	1	RDY 信号仕様 OT ALM 信号 ON 時選択
		2	RDY 信号仕様 OT 以外モータ通電 ALM 信号 ON 時選択
R1302~R1303	P651		SZ 信号速度範囲
R1304~R1305	P652		VCP(速度到達)信号速度偏差範囲
R1306~R1307	P653		PE1 信号偏差範囲
R1308~R1309	P654		PE1 信号遅延時間
R1310~R1311	P655		PE2 信号偏差範囲
R1312~R1313	P656		PE2 信号遅延時間
R1314~R1315	P657		PRF 信号距離
R1316~R1317	P658	4~1	ブレーキ解除遅延時間
		8~5	ブレーキ作動遅延時間
R1318~R1319	P659		ブレーキ作動有効低速範囲
R1320~R1321	P660		ブレーキ強制作動遅延時間
R1322~R1399	----		予約



注意

本データエリアは、書き換え可能回数 10 億回の制限があります。

表 2-9 通信関連パラメータ

デバイス No.	パラメータ No.	桁割付	パラメータ名称
R1400~R1419	----		予約
R1420~R1421	P710	2~1	CC-Link 局番号
		3	CC-Link 通信速度選択
		4	CC-Link 通信待ち警告検出選択
R1422~R1423	P711	5~1	CC-Link 書込みデータ 1 デバイス番号
		6	CC-Link 書込みデータ 1 デバイス種別
R1424~R1425	P712	5~1	CC-Link 書込みデータ 2 デバイス番号
		6	CC-Link 書込みデータ 2 デバイス種別
R1426~R1427	P713	5~1	CC-Link 書込みデータ 3 デバイス番号
		6	CC-Link 書込みデータ 3 デバイス種別
R1428~R1429	P714	5~1	CC-Link 書込みデータ 4 デバイス番号
		6	CC-Link 書込みデータ 4 デバイス種別
R1430~R1431	P715	5~1	CC-Link 書込みデータ 5 デバイス番号
		6	CC-Link 書込みデータ 5 デバイス種別
R1432~R1433	P716	5~1	CC-Link 書込みデータ 6 デバイス番号
		6	CC-Link 書込みデータ 6 デバイス種別
R1434~R1435	P717	5~1	CC-Link 読出しデータ 1 デバイス番号
		6	CC-Link 読出しデータ 1 デバイス種別
R1436~R1437	P718	5~1	CC-Link 読出しデータ 2 デバイス番号
		6	CC-Link 読出しデータ 2 デバイス種別
R1438~R1439	P719	5~1	CC-Link 読出しデータ 3 デバイス番号
		6	CC-Link 読出しデータ 3 デバイス種別
R1440~R1441	P720	5~1	CC-Link 読出しデータ 4 デバイス番号
		6	CC-Link 読出しデータ 4 デバイス種別
R1442~R1443	P721	5~1	CC-Link 読出しデータ 5 デバイス番号
		6	CC-Link 読出しデータ 5 デバイス種別
R1444~R1445	P722	5~1	CC-Link 読出しデータ 6 デバイス番号
		6	CC-Link 読出しデータ 6 デバイス種別
R1446~R1499	----		予約

 **注意**

本データエリアは、書き換え可能回数 10 億回の制限があります。

第3章 コマンドデータ

3 - 1 コマンドエリアのデータ設定.....	3-2
3 - 2 コマンドエリア一覧.....	3-2
3 - 3 コマンドデータ構成.....	3-3
3 - 4 コマンドデータ構成一覧.....	3-9
3 - 5 各コマンドデータ.....	3-10

3 - 1 コマンドエリアのデータ設定

コマンドデータは「R デバイス」を使用して「書き込み／読み出し」を行い、装置のコマンドデータを編集することが可能です。

コマンドエリアのR デバイスの書き込み可能回数は、10 億回の制限があります。

コマンドエリアのアドレスは「0～255」で、256 個のコマンドデータが設定できます。

1つのアドレスは10ワードの固定長です。(1ワードは16ビット)

3 - 2 コマンドエリア一覧

表 3-1 コマンドエリア一覧

デバイス No.	コマンドアドレス
R2000 ~ R2009	0
R2010 ~ R2019	1
R2020 ~ R2029	2
R2030 ~ R2039	3
R2040 ~ R2049	4
R2050 ~ R2059	5
R2060 ~ R2069	6
R2070 ~ R2079	7
R2080 ~ R2089	8
R2090 ~ R2099	9
R2100 ~ R2109	10
R2110 ~ R2119	11
R2120 ~ R2129	12
R2130 ~ R2139	13
R2140 ~ R2149	14
R2150 ~ R2159	15
R2160 ~ R2169	16
	⋮
R4550 ~ R4559	255

3 - 3 コマンドデータ構成

表 3-2 コマンドデータ構成

デバイス No.	項 目 (ビット)				設定内容概略										
	F	E	D	C		B	A	9	8	7	6	5	4	3	2
R2000	① [コマンドコード]				② [間接指定フラグ]										
R2001	[DT5]	[DT6]	[DT7]	[DT8]	③ DT5: INC/ABS 指定 DT6: 加減速選択 DT7: 予約 DT8: 汎用出力										
R2002	④ [DT0]				(下位データ)	位置データ等									
R2003					(上位データ)										
R2004	④ [DT1]				(下位データ)	速度データ等									
R2005					(上位データ)										
R2006	④ [DT2]				(下位データ)	外部トリガ位置データ									
R2007					(上位データ)										
R2008	⑤ [DT3]				汎用出力データ										
R2009	⑤ [DT4]				原点復帰方式等										

コマンドデータ

① コマンドコード

コマンドコードは1 デバイスの上位 8 ビットを使用した 16 進数のデータです。
各コマンドを表すコード（コマンドコード）を設定します。
コマンドとコードの対応は表 3-3 を参照してください。

表 3-3 コマンドコード一覧

コマンド		コード
NOP	無機能	00H
POS	位置決め	01H
HOME	原点復帰	02H
INDX	割り出し位置決め	03H

② 間接指定フラグ

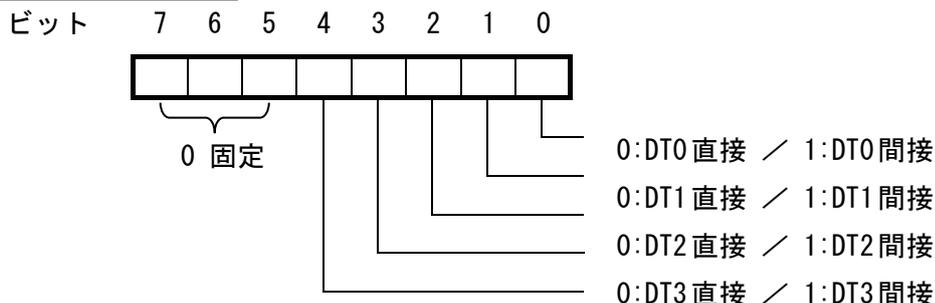
間接指定フラグは1 デバイスの下位 8 ビットを使用した 16 進数データです。
DT0~4 のデータに対してのデータの設定方法を指定します。

指定の種類は以下の 2 種類です。

- 直接 : DT0~4 のデータエリアへ直接、数値データを設定する。
- 間接 : DT0~4 のデータエリアへ間接データを割り当てる。

間接指定の場合、DT0~4 のデータエリアへは間接データの No. を設定します。
間接指定フラグのビット対応は以下の通りです。

◇間接指定フラグ詳細



<例>

[コマンドアドレス] : 0 → <デバイス No. R2000>	
[コマンドコード] : 位置決め (POS) → 01H	
[間接指定フラグ]	: 位置決めデータ (DT0) = 間接データを割り当てる → 1 : 速度データ (DT1) = 間接データを割り当てる → 1 : 外部トリガ位置データ (DT2) = 直接、数値データを設定する → 0 : 汎用出力データ (DT3) = 直接、数値データを設定する → 0 : (未使用) (DT4) = 0 固定 → 0
ビット 7 6 5 4 3 2 1 0 0 0 0 0 0 0 1 1 → 03H	

デバイス No.	設定データ
R2000	0103H

コマンドデータ

③ DT5 ~ 8

DT5~8は1デバイスを4分割した4ビット長の16進数データです。
設定内容は下記の通りです。

◇DT5~8の設定詳細

ビット FEDC BA98 7654 3210



- DT8 汎用出力 有効/無効選択 0:無効/ 1:有効
- DT7 予約
- DT6 加減速選択 0:SEL1/ 1:SEL2/ 2:SEL3
/3:SEL4/ 4:SEL5/ 5:SEL6/ 6:SEL7
- DT5 インクレ/アブソリュート指定 0:INC/ 1:ABS

<例>

[コマンドアドレス]: 0 → <デバイス No. R2001>					
[DT5] インクレ/アブソリュート指定	→ [1:ABS] ビット F E D C] → 1 <table border="1" style="display: inline-table; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td></tr> </table> → 1H	0	0	0	1
0	0	0	1		
[DT6] 加減速選択	→ [2:SEL3] ビット B A 9 8] → 2 <table border="1" style="display: inline-table; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td></tr> </table> → 2H	0	0	1	0
0	0	1	0		
[DT7] 予約	→ 0 <table border="1" style="display: inline-table; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td></tr> </table> → 0H	0	0	0	0
0	0	0	0		
[DT8] 汎用出力 有効/無効選択	→ [1:有効] ビット 3 2 1 0] → 1 → <table border="1" style="display: inline-table; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td></tr> </table> → 1H	0	0	0	1
0	0	0	1		

デバイス No.	設定データ
R2001	1201H

④ DT0 ~ 2

DT0~2 はそれぞれ 2 デバイスを使用した 32 ビット長の 16 進数データです。

設定方法は [間接指定フラグ] の指定値によって、次の 2 種類に分かれます。

《0:DT0~2 直接 を指定した場合》

小数点を無視した符号付き 16 進数データで設定します。

《1:DT0~2 間接 を指定した場合》

間接データの「間接データ No.」を設定します。(16 進数に変換して設定)

<例 1>

<0:DT0~2 直接 を指定した場合>

[DT0] : 位置決め位置データ = 10000.00mm [コマンドアドレス] : 0 → <デバイス No. R2002, R2003>	設定データ <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr> <th style="padding: 2px;">下位</th> <th style="padding: 2px;">上位</th> </tr> <tr> <td style="padding: 2px;">R2002</td> <td style="padding: 2px;">R2003</td> </tr> <tr> <td style="padding: 2px;">4240H</td> <td style="padding: 2px;">000FH</td> </tr> </table>	下位	上位	R2002	R2003	4240H	000FH	
下位	上位							
R2002	R2003							
4240H	000FH							
<table style="margin: 0 auto;"> <tr> <td style="border: 1px solid black; padding: 5px;">10000.00 (10 進数)</td> <td style="padding: 0 10px;">→</td> <td style="border: 1px solid black; padding: 5px;">1000000 (10 進数)</td> <td style="padding: 0 10px;">→</td> <td style="border: 1px solid black; padding: 5px;">F4240H (16 進数)</td> <td style="padding: 0 10px;">→</td> <td style="border: 1px solid black; padding: 5px;">000F4240H</td> </tr> </table>	10000.00 (10 進数)	→	1000000 (10 進数)	→	F4240H (16 進数)	→	000F4240H	
10000.00 (10 進数)	→	1000000 (10 進数)	→	F4240H (16 進数)	→	000F4240H		
小数点無視 16 進数変換 データ長 32 ビット (16 進数で 8 桁)								

デバイス No.	設定データ
R2002	4240H
R2003	000FH

<例 2>

<1:DT0~2 間接 を指定した場合>

[DT0] : 位置決め位置データ = 間接データ No. IX10 間接データ 10 [コマンドアドレス] : 0 → <デバイス No. R2002, R2003>	設定データ <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr> <th style="padding: 2px;">下位</th> <th style="padding: 2px;">上位</th> </tr> <tr> <td style="padding: 2px;">R2002</td> <td style="padding: 2px;">R2003</td> </tr> <tr> <td style="padding: 2px;">000AH</td> <td style="padding: 2px;">0000H</td> </tr> </table>	下位	上位	R2002	R2003	000AH	0000H	
下位	上位							
R2002	R2003							
000AH	0000H							
<table style="margin: 0 auto;"> <tr> <td style="border: 1px solid black; padding: 5px;">IX10 (No. 10)</td> <td style="padding: 0 10px;">→</td> <td style="border: 1px solid black; padding: 5px;">10 (10 進数)</td> <td style="padding: 0 10px;">→</td> <td style="border: 1px solid black; padding: 5px;">000AH (16 進数)</td> <td style="padding: 0 10px;">→</td> <td style="border: 1px solid black; padding: 5px;">0000000AH</td> </tr> </table>	IX10 (No. 10)	→	10 (10 進数)	→	000AH (16 進数)	→	0000000AH	
IX10 (No. 10)	→	10 (10 進数)	→	000AH (16 進数)	→	0000000AH		
16 進数変換 データ長 32 ビット (16 進数で 8 桁)								

デバイス No.	設定データ
R2002	000AH
R2003	0000H

コマンドデータ

⑤ DT3 ~ 4

DT3~4はそれぞれ1デバイスを使用した16ビット長の16進数データです。

設定方法は「間接指定フラグ」の指定値によって、次の2種類に分かれます。

《0:DT3~4 直接 を指定した場合》

小数点を無視した符号付き16進数データで設定します。

《1:DT3~4 間接 を指定した場合》

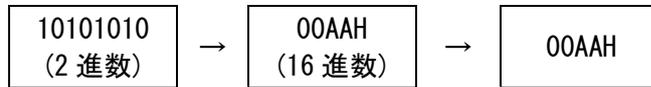
間接データの「間接データ No.」を設定します。(16進数に変換して設定)

<例 1>

<0:DT3 直接 を指定した場合>

[DT3]: 汎用出力データ = 10101010 (進数)

[コマンドアドレス]: 0 → <デバイス No. R2008>



16進数変換 データ長16ビット(16進数で4桁)

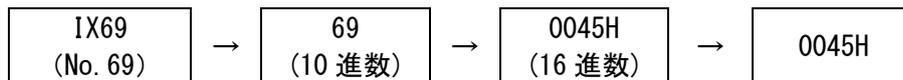
デバイス No.	設定データ
R2008	00AAH

<例 2>

<1:DT3 間接 を指定した場合>

[DT3]: 汎用出力データ = 間接データ No. IX69 間接データ 69

[コマンドアドレス]: 0 → <デバイス No. R2008>



16進数変換 データ長16ビット(16進数で4桁)

デバイス No.	設定データ
R2008	0045H

3 - 4 コマンドデータ構成一覧

各コマンドデータ形式は、コマンドデータ構成に従い下記の通りデータを割り当てます。

表 3-4 コマンドデータ構成一覧

コマンド名	コード	フラグ	DT0	DT1	DT2	DT3	DT4	DT5	DT6	DT7	DT8
NOP	00H	×	×	×	×	×	×	×	×	×	×
POS	01H	●	位置	速度	トリガ	OUT	×	I/A	UPDN	×	有無
HOME	02H	●	DIR	速度	×	OUT	TYPE	×	UPDN	×	有無
INDX	03H	●	位置	速度	×	OUT	DIR2	×	UPDN	×	有無

- : 設定するの意
- × : 未使用データで0を設定する
- : 直接/間接を選択するデータ
- : 直接指定のみのデータ

3 - 5 各コマンドデータ

各コマンドデータの項目に対応したデバイス No. は、指定されたコマンドデータアドレスの先頭デバイス No. から開始します。

<例>

コマンドデータアドレスが「0」の場合、先頭のデバイス No. は「R2000」となり、コマンドデータのデバイス No. は、{[先頭 No.]+0=R2000} ~ {[先頭 No.]+9=R2009} となります。

なお、以下の表 3-5 ~ 表 3-8 ではコマンドデータアドレス = 「0」、[先頭 No.] = R2000 の場合を例としています。

その他のアドレスにコマンドデータを設定する場合は、表 3-1 を参照してください。

表 3-5 無機能コマンド (NOP)

デバイス No. <例>	デバイス No.	項 目															
		ビット															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R2000	[先頭 No.]+ 0	コマンドコード:00H								間接指定フラグ:0 を設定 (未使用)							
R2001	[先頭 No.]+ 1	DT5:0 を設定 (未使用)				DT6:0 を設定 (未使用)				DT7:0 を設定 (未使用)				DT8:0 を設定 (未使用)			
R2002	[先頭 No.]+ 2	DT0:0 を設定 (未使用)															
R2003	[先頭 No.]+ 3	下位データ															
R2004	[先頭 No.]+ 4	DT1:0 を設定 (未使用)															
R2005	[先頭 No.]+ 5	上位データ															
R2006	[先頭 No.]+ 6	DT2:0 を設定 (未使用)															
R2007	[先頭 No.]+ 7	上位データ															
R2008	[先頭 No.]+ 8	DT3:0 を設定 (未使用)															
R2009	[先頭 No.]+ 9	DT4:0 を設定 (未使用)															

表 3-6 位置決めコマンド (POS)

デバイス No. <例>	項 目																
	デバイス No.	ビット															
	F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	
R2000	[先頭 No.] + 0	コマンドコード: 01H										間接指定フラグ ビット 0: 直接、1: 間接指定 0 : DT0 直接/間接指定 1 : DT1 直接/間接指定 2 : DT2 直接/間接指定 3 : DT3 直接/間接指定 上記以外は、0 を設定					
R2001	[先頭 No.] + 1	DT5 【A/I】 絶対位置 / 相対位置 0: INC 1: ABS			DT6 【UPDN】 加減速時間等 0: SEL0 1: SEL1 2: SEL2 3: SEL3 4: SEL4 5: SEL5 6: SEL6 7: SEL7				DT7 0 を設定 (未使用)			DT8 汎用出力 0: 無効 1: 有効					
R2002	[先頭 No.] + 2	DT0: 位置決め位置・方向【POS】															
R2003	[先頭 No.] + 3	-2147483648 ~ 2147483647 / IX00 ~ IX99															
R2004	[先頭 No.] + 4	DT1: 位置決め速度【F】※ ¹															
R2005	[先頭 No.] + 5	0 ~ 300000000 / IX00 ~ IX99															
R2006	[先頭 No.] + 6	DT2: 外部トリガ位置【TRG】※ ¹															
R2007	[先頭 No.] + 7	0 ~ 2147483647 / IX00 ~ IX99															
R2008	[先頭 No.] + 8	DT3: 汎用出力データ (ビット 0~7 だけ使用)【OUT】 00000000 ~ 11111111 / IX00 ~ IX99															
R2009	[先頭 No.] + 9	DT4: 0 を設定 (未使用)															

※¹ 負値を設定して実行した場合は、「0」が設定されたものとして動作します。

表 3-7 原点復帰コマンド (HOME)

デバイス No. <例>	デバイス No.	項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R2000	[先頭 No.]+ 0	コマンドコード:02H								間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0 :DT0 直接指定のみ 1 :DT1 直接指定のみ 3 :DT3 直接/間接指定 4 :DT4 直接指定のみ 上記以外は、0を設定							
R2001	[先頭 No.]+ 1	DT5 0を設定 (未使用)				DT6【UPDN】 加減速時間等 0:SELO 1:SEL1 2:SEL2 3:SEL3 4:SEL4 5:SEL5 6:SEL6 7:SEL7				DT7 0を設定 (未使用)				DT8 汎用出力 0:無効 1:有効			
R2002	[先頭 No.]+ 2	DT0 : 原点復帰方向選択 上位データは0を設定 下位データは下記のいずれか1つを設定 0:FORWARD 1:REVERSE															
R2003	[先頭 No.]+ 3																
R2004	[先頭 No.]+ 4	DT1:原点復帰速度【F】※ ²															
R2005	[先頭 No.]+ 5	0~300000000/IX00~IX99															
R2006	[先頭 No.]+ 6	DT2:0を設定(未使用)															
R2007	[先頭 No.]+ 7																
R2008	[先頭 No.]+ 8	DT3:汎用出力データ(ビット0~7だけ使用)【OUT】 00000000~11111111/IX00~IX99															
R2009	[先頭 No.]+ 9	DT4:原点復帰方式選択【TYPE】 0:STD HOME 1:LS LESS 2:STOP HOME 3:OT HOME 4:SET ABS															

※² 負値を設定して実行した場合は「0」が設定されたものとして動作します。

表 3-8 割出位置決めコマンド (INDX)

デバイス No. <例>	デバイス No.	項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R2000	[先頭 No.] + 0	コマンドコード: 03H											間接指定フラグ ビット 0: 直接、1: 間接指定 0 : DT0 直接/間接指定 1 : DT1 直接/間接指定 3 : DT3 直接/間接指定 4 : DT4 直接指定のみ 上記以外は、0 を設定				
R2001	[先頭 No.] + 1	DT5 0 を設定 (未使用)			DT6 【UPDN】 加減速時間等 0: SEL0 1: SEL1 2: SEL2 3: SEL3 4: SEL4 5: SEL5 6: SEL6 7: SEL7				DT7 0 を設定 (未使用)			DT8 汎用出力 0: 無効 1: 有効					
R2002	[先頭 No.] + 2	DT0: 位置決め位置 【POS】 ※ ³											下位データ				
R2003	[先頭 No.] + 3	0~2147483647 / IX00~IX99											上位データ				
R2004	[先頭 No.] + 4	DT1: 位置決め速度 【F】 ※ ⁴											下位データ				
R2005	[先頭 No.] + 5	0~300000000 / IX00~IX99											上位データ				
R2006	[先頭 No.] + 6	DT2: 0 を設定 (未使用)											下位データ				
R2007	[先頭 No.] + 7												上位データ				
R2008	[先頭 No.] + 8	DT3: 汎用出力データ (ビット 0~7 だけ使用) 【OUT】 00000000~11111111 / IX00~IX99															
R2009	[先頭 No.] + 9	DT4: 位置決め方向 【DIR2】 0: SHORT 1: FORWARD 2: REVERSE															

※³ [P165]回転体位置範囲を超える値や負値を設定して実行した場合は、「1 回転近回り位置決め位置指定異常 (AL. 433)」になります。

※⁴ 負値を設定して実行した場合は「0」が設定されたものとして動作します。

第4章 間接データ

4 - 1 間接データエリアのデータ設定.....	4-2
4 - 2 間接データエリア一覧.....	4-3

4 - 1 間接データエリアのデータ設定

間接データエリアは間接データ No. に対応した「R デバイス」に「書き込み／読み出し」を行う事で、本装置の間接データ編集が可能です。

間接データ No. は IX00~IX99 の 100 個の間接データがあります。

IX00~IX49 の書き換え可能回数は、10 億回の制限があります。

1つの間接データに デバイス No. が 2 つ割り当てられており、間接データは 32 ビット長のデータになっています。(デバイス No. の 1 つが 16 ビット長です。)

2つのデバイス No. の上位／下位の関係は表 4-1 のようになっています。

表 4-1 間接データエリアのデータ構成

デバイス No.	間接データ No.	設定データ	
R4800	IX00	下位	上位
R4801		R4800	R4801

設定するデータは、32 ビット長データで小数点を無視した符号付き 16 進数データです。

表 4-2 間接データエリアの設定データ例

デバイス No.	間接データ No.	設定値 (例)	設定データ	
R4800	IX00	10000.00 mm	下位	上位
R4801			R4800	R4801
10000.00 (10 進数) → 1000000 (10 進数) → F4240H (16 進数) → 000F4240H (16 進数) →			4240H	000FH
小数点無視 16 進数変換 データ長 32 ビット (16 進数で 8 桁)				
デバイス No.	間接データ No.	設定値 (例)	設定データ	
R4820	IX10	-100.0 mm	下位	上位
R4821			R4820	R4821
-100.0 (10 進数) → -1000 (10 進数) → FFFFC18H (16 進数) → FFFFC18H (16 進数) →			FC18H	FFFFH
小数点無視 16 進数変換 データ長 32 ビット (16 進数で 8 桁)				

4 - 2 間接データエリア一覧

データ種別欄について

「保持」は、電源を OFF しても不揮発性メモリにて間接データの内容を保持します。

「変化」は、各データの内容により変化します。

「初期化」は、電源を OFF した場合、間接データの内容は保持されないで 0 に初期化されます。

【例】

デバイス NO.	間接データ	データ種別	内 容 / (用 途)
R4800	IX00	保持	間接データ 0 (汎用)
01			
02	IX01	"	" 1 (")
03			
04	IX02	"	" 2 (")
05			
06	IX03	"	" 3 (")
07			
		⋮	

表 4-3 間接データエリア一覧(1/6)

デバイス NO.	間接データ	データ種別	内 容 / (用 途)
R4800	IX00	保持	間接データ 0 (汎用)
01			
02	IX01	"	" 1 (")
03			
04	IX02	"	" 2 (")
05			
06	IX03	"	" 3 (")
07			
08	IX04	"	" 4 (")
09			
10	IX05	"	" 5 (")
11			
12	IX06	"	" 6 (")
13			
14	IX07	"	" 7 (")
15			
16	IX08	"	" 8 (")
17			
18	IX09	"	" 9 (")
19			
20	IX10	"	" 10 (")
21			
22	IX11	"	" 11 (")
23			
24	IX12	"	" 12 (")
25			
26	IX13	"	" 13 (")
27			
28	IX14	"	" 14 (")
29			
30	IX15	"	" 15 (")
31			
32	IX16	"	" 16 (")
33			
34	IX17	"	" 17 (")
35			
36	IX18	"	" 18 (")
37			
38	IX19	"	" 19 (")
39			


注意

本データエリアは、書き換え可能回数 10 億回の制限があります。

表 4-4 間接データエリア一覧(2/6)

デバイス NO.	間接データ	データ種別	内 容 / (用 途)
R4840	IX20	保持	間接データ 20 (汎用)
41			
42	IX21	"	" 21 (")
43			
44	IX22	"	" 22 (")
45			
46	IX23	"	" 23 (")
47			
48	IX24	"	" 24 (")
49			
50	IX25	"	" 25 (")
51			
52	IX26	"	" 26 (")
53			
54	IX27	"	" 27 (")
55			
56	IX28	"	" 28 (")
57			
58	IX29	"	" 29 (")
59			
60	IX30	"	" 30 (")
61			
62	IX31	"	" 31 (")
63			
64	IX32	"	" 32 (")
65			
66	IX33	"	" 33 (")
67			
68	IX34	"	" 34 (")
69			
70	IX35	"	" 35 (")
71			
72	IX36	"	" 36 (")
73			
74	IX37	"	" 37 (")
75			
76	IX38	"	" 38 (")
77			
78	IX39	"	" 39 (")
79			


注意

本データエリアは、書き換え可能回数 10 億回の制限があります。

表 4-5 間接データエリア一覧(3/6)

デバイス NO.	間接データ	データ種別	内 容 / (用 途)
R4880	IX40	保持	間接データ 40 (汎用)
81			
82	IX41	"	" 41 (")
83			
84	IX42	"	" 42 (")
85			
86	IX43	"	" 43 (")
87			
88	IX44	"	" 44 (")
89			
90	IX45	"	" 45 (")
91			
92	IX46	"	" 46 (")
93			
94	IX47	"	" 47 (")
95			
96	IX48	"	" 48 (")
97			
98	IX49	"	" 49 (")
99			



注意

本データエリアは、書き換え可能回数 10 億回の制限があります。

表 4-6 間接データエリア一覧(4/6)

デバイス NO.	間接データ	データ種別	内 容 / (用 途)
R4900	IX50	初期化	間接データ 50 (汎用)
01			
02	IX51	"	" 51 (")
03			
04	IX52	"	" 52 (")
05			
06	IX53	"	" 53 (")
07			
08	IX54	"	" 54 (")
09			
10	IX55	"	" 55 (")
11			
12	IX56	"	" 56 (")
13			
14	IX57	"	" 57 (")
15			
16	IX58	"	" 58 (")
17			
18	IX59	"	" 59 (")
19			
20	IX60	"	" 60 (")
21			
22	IX61	"	" 61 (")
23			
24	IX62	"	" 62 (")
25			
26	IX63	"	" 63 (")
27			
28	IX64	"	" 64 (")
29			
30	IX65	"	" 65 (")
31			
32	IX66	"	" 66 (")
33			
34	IX67	"	" 67 (")
35			
36	IX68	"	" 68 (")
37			
38	IX69	"	" 69 (")
39			

表 4-7 間接データエリア一覧(5/6)

デバイス NO.	間接データ	データ種別	内 容 / (用 途)
R4940	IX70	初期化	間接データ 70 (汎用)
41			
42	IX71	"	" 71 (")
43			
44	IX72	"	" 72 (")
45			
46	IX73	"	" 73 (")
47			
48	IX74	"	" 74 (")
49			
50	IX75	"	" 75 (")
51			
52	IX76	"	" 76 (")
53			
54	IX77	"	" 77 (")
55			
56	IX78	"	" 78 (")
57			
58	IX79	"	" 79 (")
59			
60	IX80	"	" 80 (")
61			
62	IX81	"	" 81 (")
63			
64	IX82	"	" 82 (")
65			
66	IX83	"	" 83 (")
67			
68	IX84	"	" 84 (")
69			
70	IX85	"	" 85 (")
71			
72	IX86	"	" 86 (")
73			
74	IX87	"	" 87 (")
75			
76	IX88	"	" 88 (")
77			
78	IX89	"	" 89 (")
79			

表 4-8 間接データエリア一覧(6/6)

デバイス NO.	間接データ	データ種別	内 容 / (用 途)
R4980	IX90	—	間接データ 90 (汎用)
81			
82	IX91	—	" 91 (予約)
83			
84	IX92	—	" 92 (予約)
85			
86	IX93	—	" 93 (")
87			
88	IX94	—	" 94 (")
89			
90	IX95	—	" 95 (")
91			
92	IX96	—	" 96 (")
93			
94	IX97	—	" 97 (")
95			
96	IX98	—	" 98 (")
97			
98	IX99	—	" 99 (")
99			

第5章 状態データ

5 - 1 状態データエリアのデータ形式.....	5-2
5 - 2 状態データエリア一覧.....	5-3
5 - 2 - 1 状態表示データエリア一覧.....	5-3
5 - 2 - 2 状態表示データエリア／ビット一覧.....	5-6
5 - 2 - 3 装置情報データエリア一覧.....	5-11
5 - 2 - 4 アラーム表示データエリア一覧.....	5-12
5 - 3 アラーム／ワーニングコード一覧.....	5-13
5 - 3 - 1 アラームコード一覧.....	5-13
5 - 3 - 2 ワーニングコード一覧.....	5-14

5 - 1 状態データエリアのデータ形式

状態データエリアは「D デバイス」から「読み出し」を行う事で、装置の動作状態を知ることができます。

1つの状態データに デバイス No. が2つ割り当てられており、状態データは32ビット長のデータになっています。(デバイス No. の1つが16ビット長です。)

2つのデバイス No. の上位/下位の関係は表 5-1 のようになっています。

表 5-1 状態データエリアのデータ構成

デバイス No.	パラメータ No.	データ	
		下位	上位
D0002	モータ実動作速度	D0002	D0003
D0003			

読み出されるデータは32ビット長データで、小数点を無視した符号付きまたは符号無しの16進数データです。

表 5-2 状態データエリア読み出し例

デバイス No.	状態データ	データ (例)
D0040	現在位置 (指令位置)	1000000
D0041		

1000000 (10進数)	→	F4240H (16進数)	→	000F4240H (16進数)	→	読み出しデータ						
						<table border="1"> <thead> <tr> <th>下位</th> <th>上位</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>D9302</td> <td>D9303</td> </tr> <tr> <td>4240H</td> <td>000FH</td> </tr> </tbody> </table>	下位	上位	D9302	D9303	4240H	000FH
下位	上位											
D9302	D9303											
4240H	000FH											

16進数変換 データ長 32ビット(16進数で8桁)

5 - 2 状態データエリア一覧

5 - 2 - 1 状態表示データエリア一覧

表 5-3 状態表示データエリア一覧

デバイス No.	状態項目	項目名称	単 位
D0000	C000	P600 選択項目	選択した項目と同じ
D0001			
D0002	C001	モータ実動作速度	[P161 設定単位/sec]
D0003			
D0004	C002	動作可能最大速度	[P161 設定単位/sec]
D0005			
D0006		予約	
D0007			
D0008	C004	モータ実動作回転速度	[rpm]
D0009			
D0010	C005	実トルク指令値	[0.1%]
D0011			
D0012	C006	ピークトルク指令値	[0.1%]
D0013			
D0014		予約	
D0015			
D0016	C008	モータ負荷率（実効値）	[0.1%]
D0017			
D0018	C009	+トルク制限値	[0.1%]
D0019			
D0020	C010	-トルク制限値	[0.1%]
D0021			
D0022	C011	速度制限値	[P161 設定単位/sec]
D0023			
D0024	C012	モータサーマルトリップ率	[0.1%]
D0025			
D0026		予約	
D0027			
D0028	C014	装置サーマルトリップ率	[0.1%]
D0029			
D0030		予約	
D0031			
D0032	C016	主電源 DC 電圧値	[V]
D0033			
D0034	C017	ピークサーボ制御異常検出率	[0.1%]
D0035			
D0036	C018	回生過負荷率	[0.1%]
D0037			
D0038		予約	
D0039			

表 5-4 状態表示データエリア一覧

デバイス No.	状態項目	項目名称	単 位
D0040	C020	現在位置（指令位置）	[P161 設定単位]
D0041			
D0042	C021	現在位置 （フィードバック位置）	[P161 設定単位]
D0043			
D0044	C022	インクレ位置	[P161 設定単位]
D0045			
D0046	C023	エンコーダパルス累積量	[エンコーダパルス]
D0047			
D0048	C024	エンコーダ位置	[エンコーダパルス]
D0049			
D0050	C025	エンコーダ 1 回転位置	[エンコーダパルス]
D0051			
D0052	C026	位置偏差パルス	[エンコーダパルス]
D0053			
D0054	C027	パルス列指令累積量	[パルス]
D0055			
D0056	C028	パルス列指令入力周波数	[pps]
D0057			
D0058 ～D0199		予約	
D0200	C100	外部入出力制御信号状態	
D0201			
D0202	C101	内部入力制御信号状態 1	
D0203			
D0204	C102	内部入力制御信号状態 2	
D0205			
D0206	C103	内部出力制御信号状態 1	
D0207			
D0208	C104	内部出力制御信号状態 2	
D0209			
D0210	C105	通信インジケータ表示	
D0211			
D0212	C106	SEL 番号	
D0213			
D0214	C107	ゲイン番号	
D0215			
D0216	C108	コマンドアドレス	
D0217			
D0218	C109	ネットワークの接続状態	
D0219			
D0220		予約	
D0221			
D0222	C111	CC-Link 局番号	[局]
D0223			
D0224		予約	
D0225			
D0226	C113	動作モード	
D0227			

デバイス No.	状態項目	項目名称	単 位
D0228	C114	運転モード	
D0229			
D0230		予約	
D0231			
D0232	C116	CC-Link 通信速度	[bps]
D0233			
D0234	C117	CC-Link リンクスキャンタイム	[ms]
D0235			
D0236 ~D0399		予約	

表 5-5 状態表示データエリア／ビット一覧

デバイス No.	状態項目	ビット位置	項目名称	内 容
D0200～ D0201 (C100)	下位 ワード	0 (LSB)	DI1信号	対応ビットが1でON (COM 端子間短絡)
		1	DI2信号	"
		2	DI3信号	"
		3	DI4信号	"
		4	DI5信号	"
		5	DI6信号	"
		6	DI7信号	"
		7	DI8信号	"
		8	D01信号	対応ビットが1でON (COM 端子間導通)
		9	D02信号	"
		A	D03信号	"
		B	D04信号	"
		C	予約	
		D	予約	
	E	FC信号	対応ビットが1でON (正論理信号がH)	
	F (MSB)	RC信号	"	
	上位 ワード	0 (LSB)	磁極信号HA	"
		1	磁極信号HB	"
		2	磁極信号HC	"
		3	予約	
		4	"	
		5	"	
		6	"	
		7	"	
8		"		
9		"		
A		"		
B		"		
C		"		
D		"		
E	"			
F (MSB)	"			

表 5-6 状態表示データエリア/ビット一覧

デバイス No.	状態項目	ビット位置	項目名称	内 容
D0202～ D0203 (C101)	下位 ワード	0 (LSB)	RST	対応ビットが1でON
		1	ARST	〃
		2	EMG	〃
		3	SON	〃
		4	DR	〃
		5	CLR	〃
		6	CIH	〃
		7	TL	〃
		8	FOT	〃
		9	ROT	〃
		A	MD1	〃
		B	MD2	〃
		C	GSL1	〃
		D	GSL2	〃
		E	予約	〃
	F (MSB)	RVS	〃	
	上位 ワード	0 (LSB)	SS1	〃
		1	SS2	〃
		2	SS3	〃
		3	SS4	〃
		4	SS5	〃
		5	SS6	〃
		6	SS7	〃
		7	SS8	〃
		8	ZST	〃
		9	ZLS	〃
		A	ZMK	〃
		B	TRG	〃
		C	CMDZ	〃
		D	ZCAN	〃
E		FJOG	〃	
F (MSB)	RJOG	〃		

表 5-7 状態表示データエリア/ビット一覧

デバイス No.	状態項目	ビット位置	項目名称	内 容
D0204～ D0205 (C102)	下位 ワード	0 (LSB)	予約	
		1	〃	
		2	〃	
		3	〃	
		4	MTOH	対応ビットが1でON
		5	予約	
		6	〃	
		7	〃	
		8	〃	
		9	〃	
		A	〃	
		B	〃	
		C	〃	
		D	〃	
		E	〃	
		F (MSB)	〃	
	上位 ワード	0 (LSB)	〃	
		1	〃	
		2	〃	
		3	〃	
		4	〃	
		5	〃	
		6	〃	
		7	〃	
		8	〃	
		9	〃	
		A	〃	
		B	〃	

表 5-8 状態表示データエリア/ビット一覧

デバイス No.	状態項目	ビット位置	項目名称	内 容
D0206～ D0207 (C103)	下位 ワード	0 (LSB)	ALM	対応ビットが1でON
		1	WNG	〃
		2	RDY	〃
		3	SZ	〃
		4	PE1	〃
		5	PE2	〃
		6	PN1	〃
		7	PN2	〃
		8	PZ1	〃
		9	PZ2	〃
		A	ZN	〃
		B	ZZ	〃
		C	ZRDY	〃
		D	PRF	〃
		E	VCP	〃
	F (MSB)	予約	〃	
	上位 ワード	0 (LSB)	BRK	〃
		1	LIM	〃
		2	EMGO	〃
		3	HCP	〃
		4	HLDZ	〃
		5	OTO	〃
		6	MTON	〃
		7	予約	〃
		8	SMOD	〃
		9	TMOD	〃
		A	PMOD	〃
		B	NMOD	〃
C		予約		
D	〃			
E	〃			
F (MSB)	〃			

表 5-9 状態表示データエリア/ビット一覧

デバイス No.	状態項目	ビット位置	項目名称	内 容
D0208～ D0209 (C104)	下位 ワード	0 (LSB)	OUT1	対応ビットが1でON
		1	OUT2	〃
		2	OUT3	〃
		3	OUT4	〃
		4	OUT5	〃
		5	OUT6	〃
		6	OUT7	〃
		7	OUT8	〃
		8	予約	
		9	〃	
		A	〃	
		B	〃	
		C	〃	
		D	〃	
		E	〃	
		F (MSB)	〃	
	上位 ワード	0 (LSB)	〃	
		1	〃	
		2	〃	
		3	〃	
		4	〃	
		5	〃	
		6	〃	
		7	〃	
		8	〃	
		9	〃	
		A	〃	
		B	〃	
C	〃			
D	〃			
E	〃			
F (MSB)	〃			

5 - 2 - 3 装置情報データエリア一覧

表 5-10 装置情報データエリア一覧

デバイス No.	状態項目	項目名称	内 容
D0400	L000	機種番号	L000表示用データ
D0401			
D0402	L001	装置出力容量 [W]	L001 表示用データ
D0403			
D0404	L002	装置電源電圧 [V]	L002 表示用データ
D0405			
D0406	L003	ハードバージョン	L003 表示用データ
D0407			
D0408	L004	ソフトバージョン	L004 表示用データ
D0409			
D0410	L005	ソフト専用機コード	L005 表示用データ
D0411			
D0412	L006	装置製造シリアル番号 ASCIIコード 上位4文字	L006表示用データ
D0413			
D0414	L007	装置製造シリアル番号 ASCIIコード 下位4文字	L007表示用データ
D0415			
D0416 ~D0419		予約	
D0420	L010	装置システムソフト番号	L010 表示用データ
D0421			
D0422		予約	
D0423			
D0424	L012	ハード専用機コード	L012 表示用データ
D0425			
D0426	L013	装置リビジョン番号	L013 表示用データ
D0427			
D0428 ~D0441		予約	
D0442	L021	絶対位置補正データ	L021 表示用データ 0:無効/1:有効
D0443			
D0443 ~D0479		予約	
D0480	L040	エンコーダタイプ	L040 表示用データ
D0481			
D0482 ~D0599		予約	

表 5-11 アラーム表示データエリア一覧

デバイス No.	状態項目	項目名称	内 容
D0600	AL.	発生中アラーム	発生中アラームコード※ ¹
D0601			
D0602	A0.	最新発生アラーム	最新発生アラームコード※ ¹
D0603			
D0604	A1.	1回前発生アラーム	1回前発生アラームコード※ ¹
D0605			
D0606	A2.	2回前発生アラーム	2回前発生アラームコード※ ¹
D0607			
D0608	A3.	3回前発生アラーム	3回前発生アラームコード※ ¹
D0609			
D0610	A4.	4回前発生アラーム	4回前発生アラームコード※ ¹
D0611			
D0612	A5.	5回前発生アラーム	5回前発生アラームコード※ ¹
D0613			
D0614	FL.	発生中ワーニングコード	発生中ワーニングコード※ ²
D0615			
D0616	F0.	最新発生ワーニング	最新発生ワーニングコード※ ²
D0617			

※¹ アラームコードが示すアラーム内容は次ページ以降のアラームコード一覧をご参照ください。

※² ワーニングコードが示すワーニング内容は次ページ以降のワーニングコード一覧をご参照ください。

5 - 3 アラーム／ワーニングコード一覧

5 - 3 - 1 アラームコード一覧

表 5-12 アラームコード一覧(1/2)

異常コード	異常内容	異常コード	異常内容
hALt	装置システム異常	200	モータ未選択
001	RAM 異常	201	モータ選択不正 1 (装置電源容量組合せ不正)
002	FRAM 書き込み異常	202	モータ選択不正 2 (装置電源電圧組合せ不正)
003	装置異常	203	モータ選択不正 3 (装置単相電源組合せ不正)
004	主電源電圧検出素子異常	204	モータ選択不正 4 (装置仕様, rev 組合せ不正)
007	通信 CPU 起動異常	205	モータ選択不正 5 (モータ種別組合せ不正)
009	通信 CPU 異常	209	インバータ出力周波数異常
010	メーカーデータ保持異常	210	最大速度指令上限不正
011	パラメータ保持異常	211	最大速度指令下限不正
012	コマンドデータ保持異常	213	1 回転位置範囲不正
013	間接データ保持異常	301	磁極信号パターン異常
015	絶対位置補正データ保持異常	302	磁極信号とエンコーダ分解能 組合せ異常
020	ファームウェアとメーカーデータ 組合せ異常	303	自動磁極検出異常
100	パワー素子異常	304	エンコーダ信号断線異常
101	主電源断異常	305	エンコーダ速度異常
102	主電源不足電圧異常	307	絶対位置補正データ未登録
103	主電源過電圧異常	308	絶対位置補正データ照合異常
104	過速度異常	309	絶対位置補正データ無し異常
105	モータ過負荷異常	310	IPU 通信異常
106	装置過負荷異常	312	エンコーダー-IPU 間通信異常
107	回生抵抗過負荷異常	313	エンコーダー-IPU 間ケーブル断線異常
108	制御電源瞬停異常	314	エンコーダ位置検出信号異常
109	回生過電流異常	315	1 回転位置検出速度異常
110	サーボ制御異常	316	受光素子異常
112	モータ動力線断線異常	317	発光素子異常
113	過電流異常	318	IPU バックアップ異常
115	装置過熱異常	319	絶対位置補正 エンコーダパルス数異常
116	モータ過熱異常	320	磁極信号断線異常
117	主電源欠相異常	322	未登録エンコーダ選択異常
118	制御電源断検出異常		

表 5-13 アラームコード一覧(2/2)

異常コード	異常内容
400	正方向オーバートラベル／自動解除
401	逆方向オーバートラベル／自動解除
402	正方向ソフトオーバートラベル ／自動解除
403	逆方向ソフトオーバートラベル ／自動解除
404	正方向オーバートラベル ／リセット解除
405	逆方向オーバートラベル ／リセット解除
406	正方向ソフトオーバートラベル ／リセット解除
407	逆方向ソフトオーバートラベル ／リセット解除
408	正方向位置決め量オーバー
409	逆方向位置決め量オーバー
410	アドレス設定異常

異常コード	異常内容
420	位置偏差過大 1 (位置偏差最大値超え)
421	位置偏差過大 2 (位置偏差理論値超え)
422	位置偏差過大 3 (サーボオン時位置偏差超え)
423	パルス列指令過速度異常
424	主電源低下時偏差過大
431	1回転データ未設定異常
432	位置決め指令不正
433	1回転近回り位置決め位置指定異常
434	間接データ No. 不正
435	原点位置設定実行異常
505	USB 通信断異常
511	CC-Link 通信異常
512	CC-Link 電文異常
513	CC-Link 局番設定異常
514	CC-Link 通信速度設定異常
515	CC-Link 局番バックアップ異常

5 - 3 - 2 ワーニングコード一覧

表 5-14 ワーニングコード一覧

警告コード	警告内容
900	モータ過負荷予告
902	主電源不足電圧検出警告
903	原点復帰未完了自動起動警告
904	ドライバ入力非常停止中
905	コントローラ入力非常停止中
906	主電源低下状態
912	エンコーダ位置検出部品劣化警告
920	正方向オーバートラベル
921	逆方向オーバートラベル
922	正方向ソフトオーバートラベル
923	逆方向ソフトオーバートラベル
940	CC-Link 通信待ち警告

第6章 リモート制御データ

6 - 1	リモート制御データエリアの設定.....	6-2
6 - 2	リモート制御データエリア一覧.....	6-2

6 - 1 リモート制御データエリアの設定

リモート制御データは「X デバイス」と「D デバイス」を使用して「書き込み／読み出し」を行う事で、装置をリモート制御する事ができます。

- ・X デバイスは1 データが1 ビットで構成されており、データとしては「0」か「1」を設定するようになっています。
- ・正／負論理に関係なく、データ「1」が信号 ON に対応し、データ「0」が信号 OFF に対応します。
- ・外部入力信号と X デバイスによる入力信号は、論理和 (OR) で制御します。
- ・X デバイスのデバイス No. は他のデバイスと違い、16 進数になっています。

6 - 2 リモート制御データエリア一覧

表 6-1 リモート制御データエリア一覧 (1/2)

D デバイス No.	ビット位置	X デバイス No.	記号	信号名	備考
D808	0 (LSB)	X0000	RST	リセット	
	1	01	ARST	アラームリセット	
	2	02	EMG	非常停止	
	3	03	SON	サーボオン	
	4	04	DR	起動	
	5	05	CLR	偏差クリア	
	6	06	CIH	パルス列指令禁止	
	7	07	TL	トルク制限	
	8	08	FOT	正方向オーバートラベル	
	9	09	ROT	逆方向オーバートラベル	
	A	0A	MD1	モード選択 1	
	B	0B	MD2	モード選択 2	
	C	0C	GSL1	ゲイン選択 1	
	D	0D	GSL2	ゲイン選択 2	
	E	0E		予約	
F (MSB)	0F	RVS	指令方向反転		
D809	0 (LSB)	X0010	SS1	指令選択 1	
	1	11	SS2	指令選択 2	
	2	12	SS3	指令選択 3	
	3	13	SS4	指令選択 4	
	4	14	SS5	指令選択 5	
	5	15	SS6	指令選択 6	
	6	16	SS7	指令選択 7	
	7	17	SS8	指令選択 8	
	8	18	ZST	位置決め起動	
	9	19	ZLS	減速 LS	
	A	1A	ZMK	外部原点マーカ	
	B	1B	TRG	外部トリガ	
	C	1C	CMDZ	指令ゼロ	
	D	1D	ZCAN	位置決めキャンセル	
	E	1E	FJOG	正方向寸動	
F (MSB)	1F	RJOG	逆方向寸動		

表 6-2 リモート制御データエリア一覧(2/2)

D デバイス No.	ビット 位置	X デバイス No.	記 号	信 号 名	備 考
D810	0 (LSB)	X0020		予約	
	1	21		"	
	2	22		"	
	3	23		"	
	4	24	MTOH	モータ過熱	
	5	25		予約	
	6	26		"	
	7	27		"	
	8	28		"	
	9	29		"	
	A	2A		"	
	B	2B		"	
	C	2C		"	
	D	2D		"	
	E	2E		"	
F (MSB)	2F		"		
D811	0 (LSB)	X0030		"	
	1	31		"	
	2	32		"	
	3	33		"	
	4	34		"	
	5	35		"	
	6	36		"	
	7	37		"	
	8	38		"	
	9	39		"	
	A	3A		"	
	B	3B		"	
	C	3C		"	
	D	3D		"	
	E	3E		"	
F (MSB)	3F		"		