三菱电机株式会社 运动控制器CPU
MELSEC-Q系列
Q173DCPU

样本画面说明书

三菱电机株式会社

关于样本的使用

在使用样本画面及其说明书等文件之前，请首先同意以下各项。

（1）只有正在使用或有意使用本公司产品的用户才能使用。

（2）本公司所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。

BCN-P5999-0122

目录

修订记录

样本画面说明书

修订日期	管理编号*	修订内容
2013/10	BCN-P5999-0122	初版

＊ 管理编号记载在右下方。

工程数据
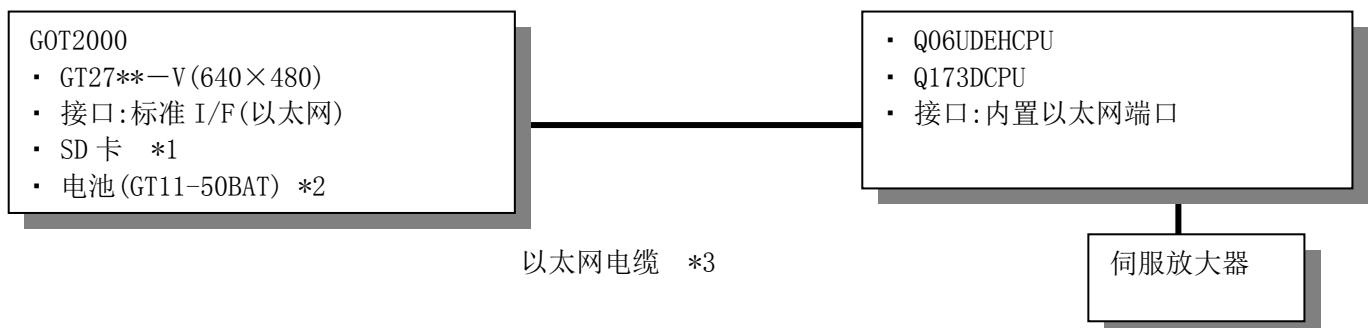
修订日期	工程数据	GT Designer3*	修订内容
2013/10	MITSUBISHI_Q173DCPU_V_Ver1_C.GTX	1.100E	初版

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

1. 概要

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

2. 系统构成

```
┌─────────────────────────────┐              ┌─────────────────────────────┐
│ GOT2000                     │              │ ・ Q06UDEHCPU               │
│ ・ GT27**－V(640×480)        │              │ ・ Q173DCPU                │
│ ・ 接口:标准 I/F(以太网)      │━━━━━━━━━━━━━│ ・ 接口:内置以太网端口       │
│ ・ SD 卡   *1               │              │                             │
│ ・ 电池(GT11-50BAT) *2       │              └─────────────────────────────┘
└─────────────────────────────┘                            ┃
                                                   ┌─────────────────┐
                  以太网电缆  *3                    │  伺服放大器      │
                                                   └─────────────────┘
```

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

3. 关于 GOT

3.1 自动选择的系统应用程序

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

3.2 画面设计软件的连接机器设置

详细设置

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

GOT 以太网设置

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

项 目	设置值	备 注
透明用端口号	5014	

3.3 画面设计软件的以太网设置

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

4. 关于运动控制器

4.1 运动控制器的设置

本公司在进行动作确认时的设置值如下所示。

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

5. 画面规格

5.1 显示语言

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

列号	语言
1	中文(简体)
2	日语
3	英语

5.2 画面切换

5.2.1 画面切换(公共)

窗口画面 W-30002：语言设置

窗口画面 W-30003：时钟设置

基本画面 B-30001：菜单及全部基本画面
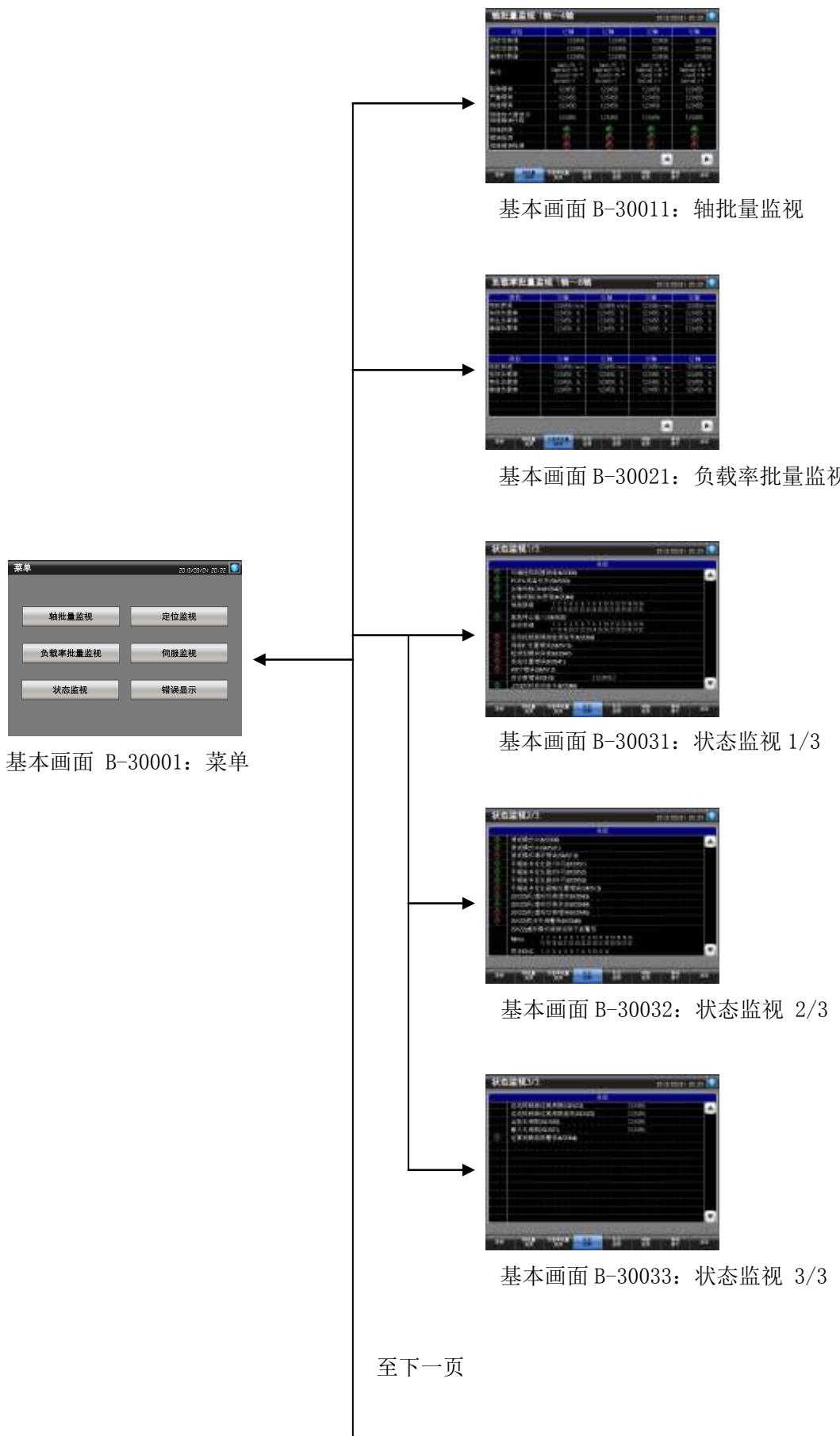
窗口画面 W-30001：报警复位

5.2.2 画面切换(个别)

基本画面 B-30011：轴批量监视

基本画面 B-30021：负载率批量监视

基本画面 B-30031：状态监视 1/3

基本画面 B-30001：菜单

基本画面 B-30032：状态监视 2/3

基本画面 B-30033：状态监视 3/3

至下一页

BCN-P5999-0122

基本画面 B-30041：
定位监视(实)

窗口画面 W-30004：
轴编号指定

基本画面 B-30043：
定位监视(虚拟)

窗口画面 W-30004：
轴编号指定

基本画面 B-30051：伺服监视

基本画面 B-30061：
错误显示菜单

基本画面 B-30071：
SFC 错误记录

基本画面 B-30081：
错误列表

BCN-P5999-0122

基本画面 B-30091：
错误列表轴指定(实)

窗口画面 W-30004：
轴编号指定

基本画面 B-30093：
错误列表轴指定(虚拟)

窗口画面 W-30004：
轴编号指定

基本画面 B-30500：
手册显示-语言 1

基本画面 B-30501：
手册显示-语言 2

基本画面 B-30502：
手册显示-语言 3

5.3 画面说明

5.3.1　菜单(B-30001)

概要

菜单画面。

详细

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

备注

・GOT 启动时，通过工程脚本对一部分画面中设置的轴编号用的数值显示、标题用的字注释、偏置软元件进行初始化。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。
・定位监视开关，切换至与实/虚拟切换状态(M2044)相应的画面。
・画面切换时，将关闭显示中的窗口。
・系统报警发生时，在画面的下方将显示报警信息。触摸报警信息后，显示报警复位窗口。

5.3.2　轴批量监视(B-30011)

概要

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

详细

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

备注

・定位监视开关，切换至与实/虚拟切换状态(M2044)相应的画面。
・画面切换时，将关闭显示中的窗口。
・系统报警发生时，在画面的下方将显示报警信息。触摸报警信息后，显示报警复位窗口。

5.3.3 负载率批量监视(B-30021)

项目	12轴	12轴	12轴	12轴
电机转速	123456 r/min	123456 r/min	123456 r/min	123456 r/min
有效负载率	123456 %	123456 %	123456 %	123456 %
再生负载率	123456 %	123456 %	123456 %	123456 %
峰值负载率	123456 %	123456 %	123456 %	123456 %

项目	12轴	12轴	12轴	12轴
电机转速	123456 r/min	123456 r/min	123456 r/min	123456 r/min
有效负载率	123456 %	123456 %	123456 %	123456 %
再生负载率	123456 %	123456 %	123456 %	123456 %
峰值负载率	123456 %	123456 %	123456 %	123456 %

菜单 | 轴批量监视 | 负载率批量监视 | 状态监视 | 定位监视 | 伺服监视 | 错误显示 | 返回

概要

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

详细

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

备注

‧ 定位监视开关，切换至与实/虚拟切换状态(M2044)相应的画面。
‧ 画面切换时，将关闭显示中的窗口。
‧ 系统报警发生时，在画面的下方将显示报警信息。触摸报警信息后，显示报警复位窗口。

5.3.4　状态监视(B-30031～B-30033)

状态监视1/3　2013/09/04 20:23

状态

- 可编程控制器就绪(M2000)
- PCPU准备完毕(SM500)
- 全轴伺服ON(M2042)
- 全轴伺服ON受理(M2049)
- 伺服就绪　1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16　17 18 19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32
- 紧急停止输入(SM502)
- 启动受理　1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16　17 18 19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32
- 运动控制器错误检测信号(M2039)
- 伺服P.设置错误(SM516)
- 检测到模块异常(M2047)
- 系统设置错误(M2041)
- WDT错误(SM512)
- 自诊断错误(SD0)　　　　　[123456]
- JOG同时启动命令(M2048)

菜单　｜　轴批量监视　｜　负载率批量监视　｜　状态监视　｜　定位监视　｜　伺服监视　｜　错误显示　｜　返回

概要

监视 Q173DCPU 的状态。

详细

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

备注

・定位监视开关，切换至与实/虚拟切换状态(M2044)相应的画面。
・画面切换时，将关闭显示中的窗口。
・系统报警发生时，在画面的下方将显示报警信息。触摸报警信息后，显示报警复位窗口。

5.3.5　定位监视(实)(B-30041)

概要

每次监视 1 轴在实模式时的轴状态，最多可监视 32 轴。

详细

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

备注

・在轴显示用的数值显示中设置了对象脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。
・画面切换时，将关闭显示中的窗口。
・系统报警发生时，在画面的下方将显示报警信息。触摸报警信息后，显示报警复位窗口。

5.3.6　定位监视(虚拟)(B-30043)

概要

每次监视1轴在虚拟模式时的轴状态，最多可监视32轴。

详细

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

备注

· 在轴显示用的数值显示中设置了对象脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。
· 画面切换时，将关闭显示中的窗口。
· 系统报警发生时，在画面的下方将显示报警信息。触摸报警信息后，显示报警复位窗口。

5.3.7   伺服监视(B-30051)

概要

每次监视 16 轴的电机转速、电机电流、伺服报警，最多可监视 32 轴。

详细

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

备注

·定位监视开关，切换至与实/虚拟切换状态相应的画面。
·画面切换时，将关闭显示中的窗口。
·系统报警发生时，在画面的下方将显示报警信息。触摸报警信息后，显示报警复位窗口。

5.3.8 错误显示菜单(B-30061)

概要

错误显示菜单画面。

详细

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

备注

・定位监视开关，切换至与实/虚拟切换状态(M2044)相应的画面。
・错误列表轴指定开关，切换至与实/虚拟切换状态(M2044)相应的画面。
・手册显示开关，切换至当前显示语言对应的手册显示画面。
・画面切换时，将关闭显示中的窗口。
・系统报警发生时，在画面的下方将显示报警信息。触摸报警信息后，显示报警复位窗口。

5.3.9 SFC 错误记录(B-30071)

月/日 时: 分	程序No. SFC F/G/K BKNo	错误 代码	错误内容
7/15 10:13	SFC F/G/K 块 456 23456 3456	23456	参数块No.超出1-最大No.的范围。(原点复位数据)
7/15 9:37	SFC F/G/K 块 456 23456 3456	23456	针对未使用外部输入信号的轴, 启动了使用外部输入信号的原点复位或速度和位置控制。
7/12 16:55	SFC F/G/K 块 456 23456 3456	23456	半径指定圆弧插补和螺旋线插补时,指定了起点、半径、终点的 关系不是圆弧的地址。
7/12 13:25	SFC F/G/K 块 456 23456 3456	23456	速度和位置控制并没有中途停止,却重新启动了速度和位置控制。
7/11 9:44	SFC F/G/K 块 456 23456 3456	23456	在使行程极限无效的单位轴上,通过速度切换控制, 执行了以绝对方式指定终点地址的命令。
7/10 7:59	SFC F/G/K 块 456 23456 3456	23456	设置JOG速度为0或者超出JOG速度限制值。 设置JOG速度限制值超出控制单位的范围。
7/10 5:21	SFC F/G/K 块 456 23456 3456	23456	指令速度的设置值低于启动时偏置速度。
7/10 1:15	SFC F/G/K 块 456 23456 3456	23456	原点复位重试时,暂停时间超出0-5000ms的范围。(原点复位数据)

记录清除

菜单 | SFC错误记录 | 错误列表 | 错误列表轴指定 | 手册显示 | | | 返回

概要

显示 SFC 错误记录。

详细

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

备注

・在错误内容显示用的字注释中设置了对象脚本。关于脚本的详细内容,请参照「5.6 脚本一览表」。
・错误列表轴指定开关,切换至与实/虚拟切换状态(M2044)相应的画面。
・手册显示开关,切换至当前显示语言对应的手册显示画面。
・画面切换时,将关闭显示中的窗口。
・系统报警发生时,在画面的下方将显示报警信息。触摸报警信息后,显示报警复位窗口。

5.3.10 错误列表(B-30081)

概要

显示错误列表。

详细

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

备注
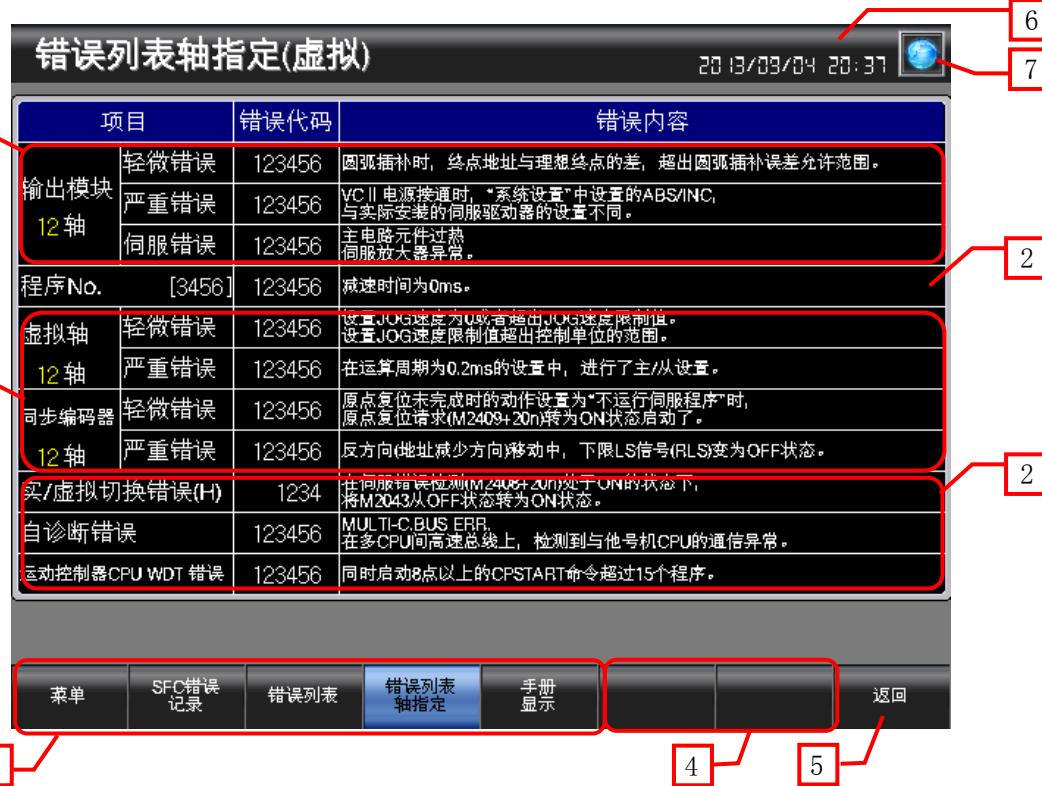
· 错误类型为安全(错误)/安全(警告)时，设置数据的显示格式为 16 进制数。
· 在错误内容显示用的字注释及错误类型显示用的字注释中设置了对象脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。
· 错误列表轴指定开关，切换至与实/虚拟切换状态(M2044)相应的画面。
· 手册显示开关，切换至当前显示语言对应的手册显示画面。
· 画面切换时，将关闭显示中的窗口。
· 系统报警发生时，在画面的下方将显示报警信息。触摸报警信息后，显示报警复位窗口。

5.3.11 错误列表轴指定(实)(B-30091)

项目	错误代码	错误内容
轻微错误	123456	参数块No.超出1~最大No.的范围。(原点复位数据)
严重错误	123456	原点复位期间，停止指令(M3200+20n)处于ON状态。
伺服错误	123456	初始磁极检测异常 机器发生碰撞。初始磁极检测时的精度差。电机动力线U,V,W接线不良。
程序No.　[3456]	123456	在CPSTART~CPEND间或者FOR~NEXT间，一个中途点也没设置。
实/虚拟切换错误(H)	1234	在辊或者实模式轴之外的轴上，在原点复位请求(M2409+20n)处于ON的状态下，将M2043从OFF状态转为ON状态。
自诊断错误	123456	AC/DC DOWN检测 供电电源瞬间停电了。
运动控制器CPU WDT 错误	123456	ROM运转时，写入到FLASH ROM中的系统设置数据、程序、参数异常。

概要

每次显示1轴在实模式时的错误列表，最多可监视32轴。

详细

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

备注

・在错误内容显示用的字注释中设置了对象脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。
・手册显示开关，切换至当前显示语言对应的手册显示画面。
・画面切换时，将关闭显示中的窗口。
・系统报警发生时，在画面的下方将显示报警信息。触摸报警信息后，显示报警复位窗口。

5.3.12 错误列表轴指定(虚拟)(B-30093)

概要

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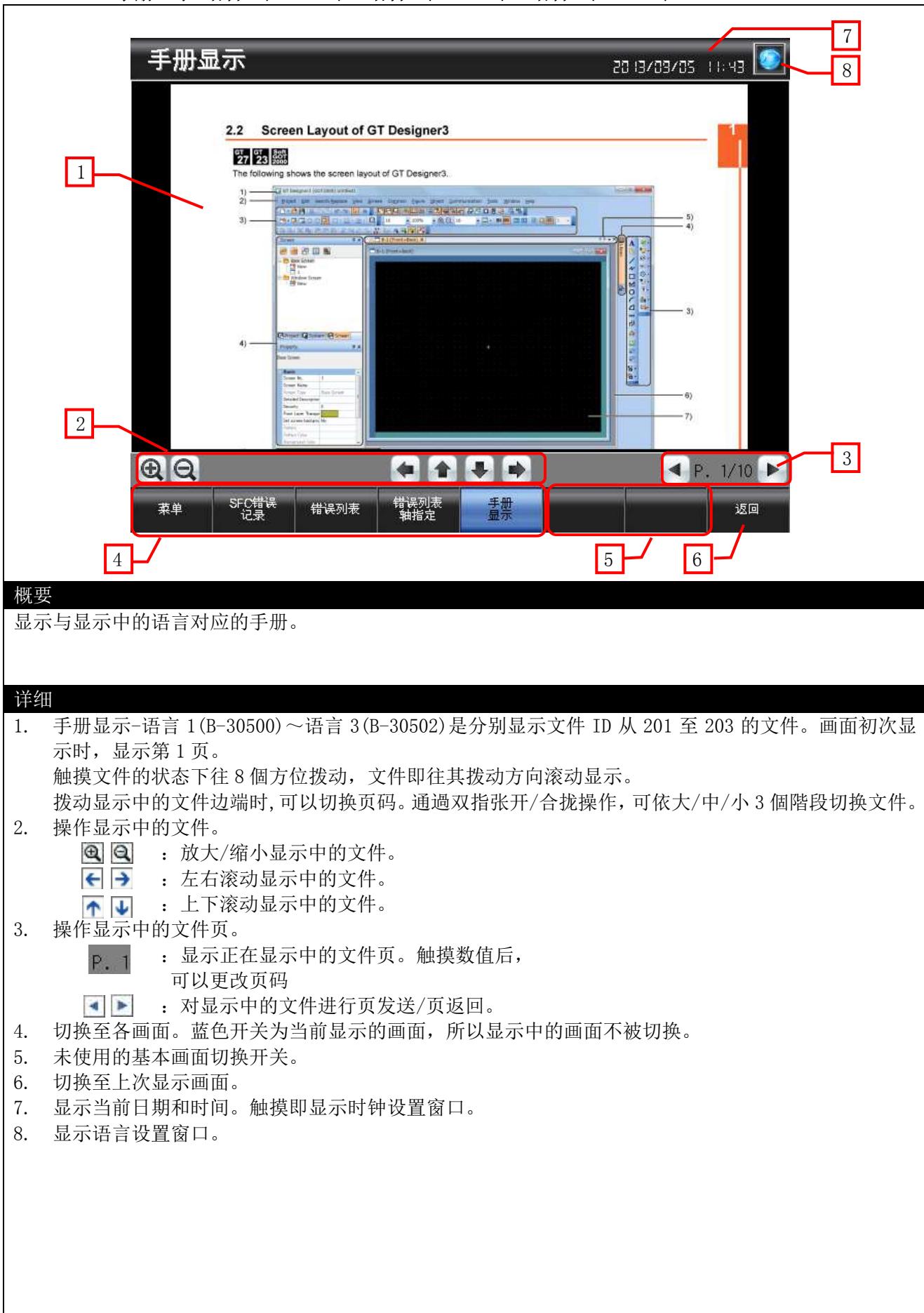
详细

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

备注

・在错误内容显示用的字注释中设置了对象脚本。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。
・手册显示开关，切换至当前显示语言对应的手册显示画面。
・画面切换时，将关闭显示中的窗口。
・系统报警发生时，在画面的下方将显示报警信息。触摸报警信息后，显示报警复位窗口。

5.3.13 手册显示-语言 1(B-30500)、语言 2(B-30501)、语言 3(B-30502)

概要

显示与显示中的语言对应的手册。

详细

1. 手册显示-语言 1(B-30500)～语言 3(B-30502)是分别显示文件 ID 从 201 至 203 的文件。画面初次显示时，显示第 1 页。
   触摸文件的状态下往 8 个方位拨动，文件即往其拨动方向滚动显示。
   拨动显示中的文件边端时，可以切换页码。通过双指张开/合拢操作，可依大/中/小 3 个阶段切换文件。
2. 操作显示中的文件。
   [🔍+] [🔍-] ：放大/缩小显示中的文件。
   [←] [→] ：左右滚动显示中的文件。
   [↑] [↓] ：上下滚动显示中的文件。
3. 操作显示中的文件页。
   [P. 1] ：显示正在显示中的文件页。触摸数值后，
   　　　　可以更改页码
   [◄] [►] ：对显示中的文件进行页发送/页返回。
4. 切换至各画面。蓝色开关为当前显示的画面，所以显示中的画面不被切换。
5. 未使用的基本画面切换开关。
6. 切换至上次显示画面。
7. 显示当前日期和时间。触摸即显示时钟设置窗口。
8. 显示语言设置窗口。

备注

- 手册的语言为用于手册所创建的文档语言。手册以外的标题和开关标签中语言为注释组 No.255 的列 No．1～3 中的语言。文件(文件 ID)和注释组 No.255 的列的关系如下表所示。

基本画面	文件 ID	列号
手册显示–语言 1(B-30500)	201	1
手册显示–语言 2(B-30501)	202	2
手册显示–语言 3(B-30502)	203	3

- GOT 启动时，通过工程脚本将文件页码设置为 1。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。
- 手册显示用的文件数据由用户制作。有关详细请参照「6.关于手册显示」。
- 错误列表轴指定开关，切换至与实/虚拟切换状态(M2044)相应的画面。
- 画面切换时，将关闭显示中的窗口。
- 系统报警发生时，在画面的下方将显示报警信息。触摸报警信息后，显示报警复位窗口。

BCN-P5999-0122

5.3.14 报警复位(W-30001)

概要
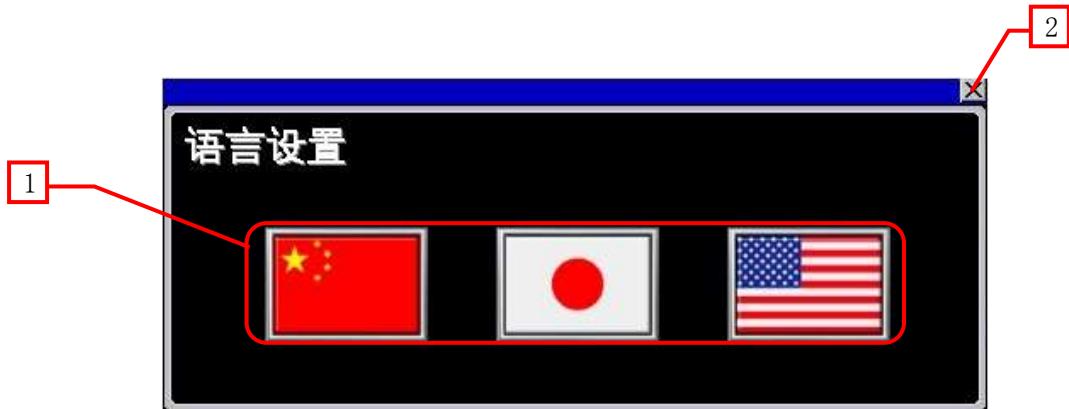
复位系统报警。

详细

1. 复位系统报警，并在 1 秒后关闭窗口画面。
2. 关闭窗口画面。

备注

5.3.15　语言设置(W-30002)

概要

选择 GOT 的显示语言。
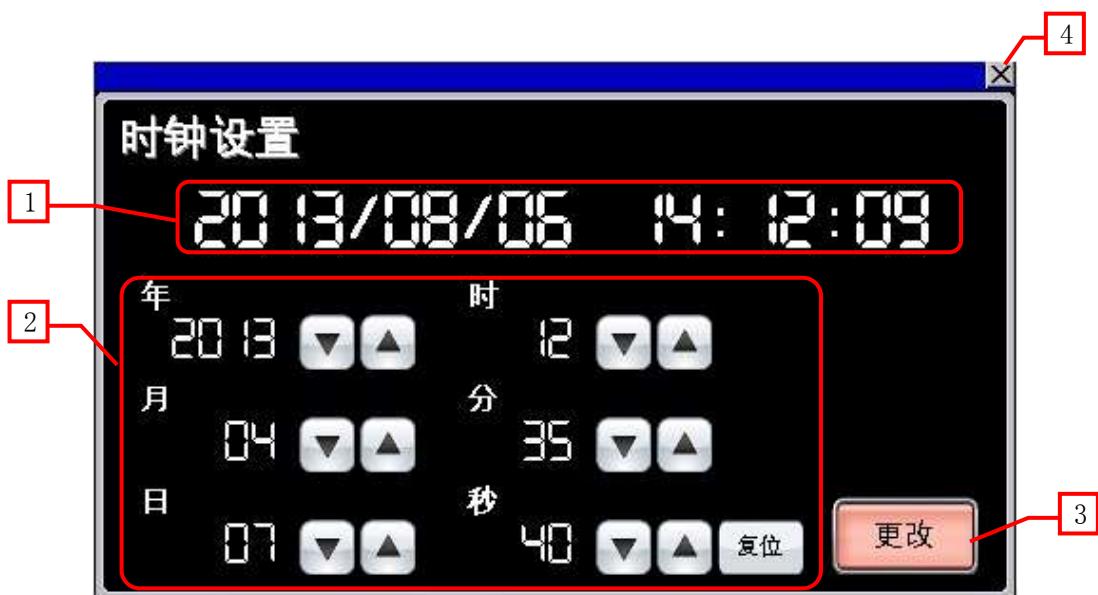
详细

1. 切换语言，并关闭窗口画面。
2. 关闭窗口画面。

备注

- 画面显示语言与系统语言同步切换。
- 在手册显示-语言 1～语言 3 中的任何一个基本画面的显示中，通过语言设置窗口切换语言时，设置有画面脚本可切换至与语言 1～语言 3 对应的手册显示画面。关于脚本的详细内容，请参照「5.6 脚本一览表」。

5.3.16 时钟设置(W-30003)

概要

更改 GOT 的时钟数据。
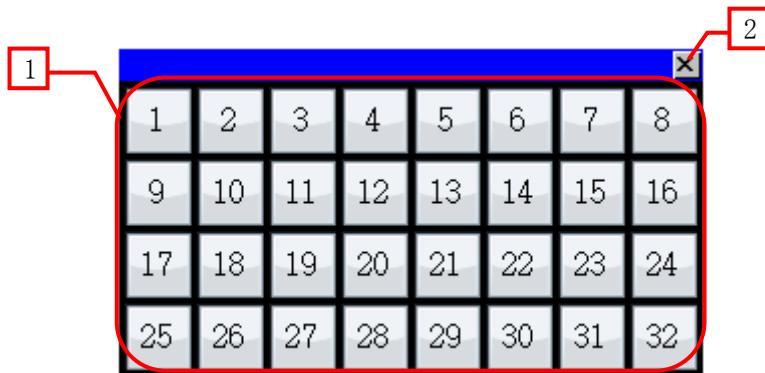
详细

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

备注

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

5.3.17 轴编号指定(W-30004)

概要

可以指定要监视的轴。

详细

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

备注

5.4 使用软元件一览表

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

5.4.1 运动控制器的软元件

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

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

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

5.4.2 GOT 内部软元件

类型	软元件编号	用途
位	GB40	脚本触发(通常 ON)
	GD60031.b13	GOT 错误复位信号
	GD61103.b0	定位监视(实)(轴编号指定脚本触发)
	GD61154.b0	定位监视(虚拟)(轴编号指定脚本触发)
	GD61403.b0	错误列表轴指定(实)(轴编号指定脚本触发)
	GD61453.b0	错误列表轴指定(虚拟)(输出模块轴编号指定脚本触发)
	GD61456.b0	错误列表轴指定(虚拟)(虚拟轴 轴编号指定脚本触发)
	GD61459.b0	错误列表轴指定(虚拟)(同步编码器轴编号指定脚本触发)
	GD61502.b0	轴编号指定开关写入标志
	GS512.b0	时间更改信号
字	GD60000	基本画面切换
	GD60001	重叠窗口 1 画面切换
	GD60004	重叠窗口 2 画面切换
	GD60007	重叠窗口 3 画面切换
	GD60021	语言切换
	GD60022	系统语言切换
	GD60031、GD60041	系统信息
	GD60080～GD60082	文件显示、页码、上一页、下一页
	GD61001	轴批量监视(轴编号)
	GD61002	轴批量监视(偏置软元件)
	GD61003	轴批量监视(标题切换软元件)
	GD61051	负载率批量监视(轴编号)
	GD61052	负载率批量监视(偏置软元件)
	GD61053	负载率批量监视(偏置软元件)
	GD61054	负载率批量监视(标题切换软元件)
	GD61101	定位监视(实)(轴编号)
	GD61102	定位监视(实)(偏置软元件)
	GD61104	定位监视(实)(标题切换软元件)
	GD61151	定位监视(虚拟)(轴编号)
	GD61152	定位监视(虚拟)(偏置软元件)
	GD61153	定位监视(虚拟)(偏置软元件)
	GD61155	定位监视(虚拟)(标题切换软元件)
	GD61201	伺服监视(轴编号)

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

5.5 注释一览表

注释组号	注释号	使用处
247	No. 21～12040	B-30071～30093
248	No. 1～908	B-30071～30093
249	No. 2010～2952	B-30071～30093
250	No. 16000～18024	B-30071～30073
251	No. 1～4096	B-30071～30093
252	No. 1～304	B-30071～30093
253	No. 1000～10051	B-30071～30093
254	No. 9～210	B-30071～30073
255	No. 1	B-30001～30502
	No. 2～4	B-30001
	No. 5	B-30031
	No. 6	B-30032
	No. 7	B-30033
	No. 8～10	B-30001
	No. 11	B-30061
	No. 12	B-30061～30071
	No. 13	B-30061、B-30081
	No. 14	B-30061
	No. 15	B-30061、B-30500～30502
	No. 16～21	B-30011～30061
	No. 22～25	B-30071～30502
	No. 26	B-30011～30502
	No. 27	B-30011～30021、B-30041～30051、B-30081～30093
	No. 28	B-30011～30021、B-30041～30051、B-30093

注释组号	注释号	使用处
255	No. 29	B-30031～30043
	No. 30	B-30041～30043
	No. 101～119	B-30011
	No. 201～208	B-30021
	No. 301～314	B-30031
	No. 351～364	B-30032
	No. 401～405	B-30033
	No. 501～573	B-30041
	No. 601～662	B-30043
	No. 701～705	B-30051
	No. 801～811	B-30071
	No. 901～920	B-30081
	No. 1001～1047	B-30091
	No. 1101～1112	B-30093
	No. 1201～1202	W-30001
	No. 1211	W-30002
	No. 1221～1229	W-30003

5.6 脚本一览表

项　目	设　置
工程脚本	有
画面脚本	有：W-30002、W-30004
对象脚本	有：B-30041、B-30043、B-30071、B-30081、B-30091、B-30093、W-30003

5.6.1 工程脚本

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

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

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


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

```
    //Initial settings of processing to change screen titles according to the monitored axis.
    [w:GD61003] = 101;    //Specify Title Comment No. of Base Screen 30011
    [w:GD61054] = 201;    //Specify Title Comment No. of Base Screen 30021
    [w:GD61104] = 501;    //Specify Title Comment No. of Base Screen 30041
    [w:GD61155] = 601;    //Specify Title Comment No. of Base Screen 30043
    [w:GD61203] = 701;    //Specify Title Comment No. of Base Screen 30051
    [w:GD61404] = 1001;   //Specify Title Comment No. of Base Screen 30091


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

}


[w:GD60080]=1;        //Set 1 to Document Page No. of Base Screen 30500
[w:GD60081]=1;        //Set 1 to Document Page No. of Base Screen 30501
[w:GD60082]=1;        //Set 1 to Document Page No. of Base Screen 30502
```

5.6.2 画面脚本
窗口画面 30002

脚本号	30002	脚本名	Script30002
注释	手册显示画面的语言切换		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	关闭画面时

```
if(([w:GD60000] >= 30500) && ([w:GD60000] <= 30502)){  //Base Screen Switching Device Value
30500 to 30502
  if([w:GD60021] <= 1){                //In Case of Language 1
    [w:GD60000] = 30500;                //Manual Display - Move to Language 1 Screen
  }
  if([w:GD60021] == 2){                //In Case of Language 2
    [w:GD60000] = 30501;                //Manual Display - Move to Language 2 Screen
  }
  if([w:GD60021] == 3){                //In Case of Language 3
    [w:GD60000] = 30502;                //Manual Display - Move to Language 3 Screen
  }
}
```

窗口画面 30004

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

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

5.6.3 对象脚本

基本画面 30041

对象(名称)	数值显示(轴_数值)		
脚本用户 ID	1		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	ON 中　GD61103.b0

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

基本画面 30043

对象(名称)	数值显示(轴_数值)		
脚本用户 ID	1		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	ON 中　GD61154.b0

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

基本画面 30071

对象(名称)	字注释(错误内容_最新)		
脚本用户 ID	1		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8725])
{
  case 3://Minor Error or Major Error
      [w:GD61251] = 247;
      [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      break;
  case 4://Minor Error or Major Error
      [w:GD61251] = 247;
      [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      break;
  case 5://Minor Error or Major Error
      [w:GD61251] = 247;
      [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      break;
  case 6://Servo Error
      [w:GD61251] = 249;
      [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      break;
  case 7://Servo Program Error
      [w:GD61251] = 248;
      [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      break;
```

```
case 8://Real Virtual Switching Error
     [w:GD61251] = 251;
     //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
     switch([0-FF/2:w:#8728]){
       case -4094:
         [w:GD61261] = 4094;
         break;
       case -4095:
         [w:GD61261] = 4095;
         break;
       case -4096:
         [w:GD61261] = 4096;
         break;
       default:
         [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
     }
     break;
case 11: //WDT Error
     [w:GD61251] = 252;
     [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
     break;
case 13: //Self Diagnostic Error
     [w:GD61251] = 253;
     [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
     break;
case 14: //Self Diagnostic Error
     [w:GD61251] = 253;
     [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
     break;
case 20: //Motion SFC Error
     [w:GD61251] = 250;
     [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
     break;
case 21: //Motion SFC Error
     [w:GD61251] = 250;
     [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
     break;
case 22: //Motion SFC Error
     [w:GD61251] = 250;
     [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
     break;
case 23: //Motion SFC Error
     [w:GD61251] = 250;
     [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
     break;
case 50: //Safety Observation Error
     [w:GD61251] = 254;
     [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
     break;
case 51: //Safety Observation Error
     [w:GD61251] = 254;
     //Switch Comments for Warning and Error
     if([0-FF/2:w:#8728] == 10){
       [w:GD61261] = 1010;
```

```
        }else{
          [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
        }
        break;
    default: //Reset Error Comments When Clearing History
        [w:GD61261] = 0;
}
```

对象名称)	字注释(错误内容_前1次)		
脚本用户 ID	2		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

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

```
        break;
    case 13: //Self Diagnostic Error
        [w:GD61252] = 253;
        [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
        break;
    case 14: //Self Diagnostic Error
        [w:GD61252] = 253;
        [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
        break;
    case 20: //Motion SFC Error
        [w:GD61252] = 250;
        [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
        break;
    case 21: //Motion SFC Error
        [w:GD61252] = 250;
        [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
        break;
    case 22: //Motion SFC Error
        [w:GD61252] = 250;
        [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
        break;
    case 23: //Motion SFC Error
        [w:GD61252] = 250;
        [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
        break;
    case 50: //Safety Observation Error
        [w:GD61252] = 254;
        [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
        break;
    case 51: //Safety Observation Error
        [w:GD61252] = 254;
        //Switch Comments for Warning and Error
        if([0-FF/2:w:#8716] == 10){
            [w:GD61262] = 1010;
        }else{
            [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
        }
        break;
    default: //Reset Error Comments When Clearing History
        [w:GD61262] = 0;
}
```

对象(名称)	字注释(错误内容_前 2 次)		
脚本用户 ID	3		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

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

```
            [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        break;
case 5://Minor Error or Major Error
        [w:GD61253] = 247;
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        break;
case 6://Servo Error
        [w:GD61253] = 249;
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        break;
case 7://Servo Program Error
        [w:GD61253] = 248;
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        break;
case 8://Real Virtual Switching Error
        [w:GD61253] = 251;
        //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
        switch([0-FF/2:w:#8704]){
          case -4094:
            [w:GD61263] = 4094;
            break;
          case -4095:
            [w:GD61263] = 4095;
            break;
          case -4096:
            [w:GD61263] = 4096;
            break;
          default:
            [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        }
        break;
case 11: //WDT Error
        [w:GD61253] = 252;
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        break;
case 13: //Self Diagnostic Error
        [w:GD61253] = 253;
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        break;
case 14: //Self Diagnostic Error
        [w:GD61253] = 253;
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        break;
case 20: //Motion SFC Error
        [w:GD61253] = 250;
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        break;
case 21: //Motion SFC Error
        [w:GD61253] = 250;
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
        break;
case 22: //Motion SFC Error
        [w:GD61253] = 250;
        [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
```

BCN-P5999-0122

```
      break;
   case 23: //Motion SFC Error
      [w:GD61253] = 250;
      [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
      break;
   case 50: //Safety Observation Error
      [w:GD61253] = 254;
      [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
      break;
   case 51: //Safety Observation Error
      [w:GD61253] = 254;
      //Switch Comments for Warning and Error
      if([0-FF/2:w:#8704] == 10){
         [w:GD61263] = 1010;
      }else{
         [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
      }
      break;
   default: //Reset Error Comments When Clearing History
      [w:GD61263] = 0;
}
```

对象(名称)	字注释(错误内容_前 3 次)		
脚本用户 ID	4		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

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

```
              break;
           case -4095:
             [w:GD61264] = 4095;
             break;
           case -4096:
             [w:GD61264] = 4096;
             break;
           default:
             [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
       }
       break;
   case 11: //WDT Error
       [w:GD61254] = 252;
       [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
       break;
   case 13: //Self Diagnostic Error
       [w:GD61254] = 253;
       [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
       break;
   case 14: //Self Diagnostic Error
       [w:GD61254] = 253;
       [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
       break;
   case 20: //Motion SFC Error
       [w:GD61254] = 250;
       [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
       break;
   case 21: //Motion SFC Error
       [w:GD61254] = 250;
       [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
       break;
   case 22: //Motion SFC Error
       [w:GD61254] = 250;
       [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
       break;
   case 23: //Motion SFC Error
       [w:GD61254] = 250;
       [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
       break;
   case 50: //Safety Observation Error
       [w:GD61254] = 254;
       [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
       break;
   case 51: //Safety Observation Error
       [w:GD61254] = 254;
       //Switch Comments for Warning and Error
       if([0-FF/2:w:#8692] == 10){
         [w:GD61264] = 1010;
       }else{
         [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
       }
       break;
   default: //Reset Error Comments When Clearing History
       [w:GD61264] = 0;
```

```
}
```

对象(名称)	字注释(错误内容_前 4 次)		
脚本用户 ID	5		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8677])
{
    case 3://Minor Error or Major Error
        [w:GD61255] = 247;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
    case 4://Minor Error or Major Error
        [w:GD61255] = 247;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
    case 5://Minor Error or Major Error
        [w:GD61255] = 247;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
    case 6://Servo Error
        [w:GD61255] = 249;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
    case 7://Servo Program Error
        [w:GD61255] = 248;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
    case 8://Real Virtual Switching Error
        [w:GD61255] = 251;
        //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
        switch([0-FF/2:w:#8680]){
            case -4094:
                [w:GD61265] = 4094;
                break;
            case -4095:
                [w:GD61265] = 4095;
                break;
            case -4096:
                [w:GD61265] = 4096;
                break;
            default:
                [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        }
        break;
    case 11:  //WDT Error
        [w:GD61255] = 252;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
    case 13:  //Self Diagnostic Error
        [w:GD61255] = 253;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
```

```
      break;
  case 14:  //Self Diagnostic Error
      [w:GD61255] = 253;
      [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
      break;
  case 20:  //Motion SFC Error
      [w:GD61255] = 250;
      [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
      break;
  case 21:  //Motion SFC Error
      [w:GD61255] = 250;
      [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
      break;
  case 22:  //Motion SFC Error
      [w:GD61255] = 250;
      [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
      break;
  case 23:  //Motion SFC Error
      [w:GD61255] = 250;
      [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
      break;
  case 50:  //Safety Observation Error
      [w:GD61255] = 254;
      [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
      break;
  case 51:  //Safety Observation Error
      [w:GD61255] = 254;
      //Switch Comments for Warning and Error
      if([0-FF/2:w:#8680] == 10){
         [w:GD61265] = 1010;
      }else{
         [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
      }
      break;
  default:  //Reset Error Comments When Clearing History
      [w:GD61265] = 0;
}
```

对象(名称)	字注释(错误内容_前 5 次)		
脚本用户 ID	6		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8665])
{
  case 3://Minor Error or Major Error
      [w:GD61256] = 247;
      [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
      break;
  case 4://Minor Error or Major Error
      [w:GD61256] = 247;
      [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
      break;
  case 5://Minor Error or Major Error
      [w:GD61256] = 247;
```

```
          [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
      break;
case 6://Servo Error
      [w:GD61256] = 249;
      [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
      break;
case 7://Servo Program Error
      [w:GD61256] = 248;
      [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
      break;
case 8://Real Virtual Switching Error
      [w:GD61256] = 251;
      //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
      switch([0-FF/2:w:#8668]){
        case -4094:
          [w:GD61266] = 4094;
          break;
        case -4095:
          [w:GD61266] = 4095;
          break;
        case -4096:
          [w:GD61266] = 4096;
          break;
        default:
          [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
      }
      break;
case 11: //WDT Error
      [w:GD61256] = 252;
      [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
      break;
case 13: //Self Diagnostic Error
      [w:GD61256] = 253;
      [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
      break;
case 14: //Self Diagnostic Error
      [w:GD61256] = 253;
      [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
      break;
case 20: //Motion SFC Error
      [w:GD61256] = 250;
      [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
      break;
case 21: //Motion SFC Error
      [w:GD61256] = 250;
      [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
      break;
case 22: //Motion SFC Error
      [w:GD61256] = 250;
      [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
      break;
case 23: //Motion SFC Error
      [w:GD61256] = 250;
      [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
```

```
        break;
  case 50:  //Safety Observation Error
        [w:GD61256] = 254;
        [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        break;
  case 51:  //Safety Observation Error
        [w:GD61256] = 254;
        //Switch Comments for Warning and Error
        if([0-FF/2:w:#8668] == 10){
           [w:GD61266] = 1010;
        }else{
           [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
        }
        break;
  default:  //Reset Error Comments When Clearing History
        [w:GD61266] = 0;
}
```

对象(名称)	字注释(错误内容_前 6 次)		
脚本用户 ID	7		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8653])
{
  case 3://Minor Error or Major Error
        [w:GD61257] = 247;
        [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
        break;
  case 4://Minor Error or Major Error
        [w:GD61257] = 247;
        [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
        break;
  case 5://Minor Error or Major Error
        [w:GD61257] = 247;
        [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
        break;
  case 6://Servo Error
        [w:GD61257] = 249;
        [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
        break;
  case 7://Servo Program Error
        [w:GD61257] = 248;
        [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
        break;
  case 8://Real Virtual Switching Error
        [w:GD61257] = 251;
        //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
        switch([0-FF/2:w:#8656]){
           case -4094:
              [w:GD61267] = 4094;
              break;
           case -4095:
              [w:GD61267] = 4095;
              break;
```

```
              case -4096:
                [w:GD61267] = 4096;
                break;
              default:
                [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
          }
          break;
      case 11: //WDT Error
          [w:GD61257] = 252;
          [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
          break;
      case 13: //Self Diagnostic Error
          [w:GD61257] = 253;
          [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
          break;
      case 14: //Self Diagnostic Error
          [w:GD61257] = 253;
          [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
          break;
      case 20: //Motion SFC Error
          [w:GD61257] = 250;
          [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
          break;
      case 21: //Motion SFC Error
          [w:GD61257] = 250;
          [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
          break;
      case 22: //Motion SFC Error
          [w:GD61257] = 250;
          [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
          break;
      case 23: //Motion SFC Error
          [w:GD61257] = 250;
          [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
          break;
      case 50: //Safety Observation Error
          [w:GD61257] = 254;
          [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
          break;
      case 51: //Safety Observation Error
          [w:GD61257] = 254;
          //Switch Comments for Warning and Error
          if([0-FF/2:w:#8656] == 10){
             [w:GD61267] = 1010;
          }else{
             [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
          }
          break;
      default: //Reset Error Comments When Clearing History
          [w:GD61267] = 0;
}
```

对象(名称)	字注释(错误内容_前 7 次)		
脚本用户 ID	8		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8641])
{
  case 3://Minor Error or Major Error
       [w:GD61258] = 247;
       [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
       break;
  case 4://Minor Error or Major Error
       [w:GD61258] = 247;
       [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
       break;
  case 5://Minor Error or Major Error
       [w:GD61258] = 247;
       [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
       break;
  case 6://Servo Error
       [w:GD61258] = 249;
       [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
       break;
  case 7://Servo Program Error
       [w:GD61258] = 248;
       [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
       break;
  case 8://Real Virtual Switching Error
       [w:GD61258] = 251;
       //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
       switch([0-FF/2:w:#8644]){
          case -4094:
            [w:GD61268] = 4094;
            break;
          case -4095:
            [w:GD61268] = 4095;
            break;
          case -4096:
            [w:GD61268] = 4096;
            break;
          default:
            [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
       }
       break;
  case 11: //WDT Error
       [w:GD61258] = 252;
       [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
       break;
  case 13: //Self Diagnostic Error
       [w:GD61258] = 253;
       [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
       break;
  case 14: //Self Diagnostic Error
       [w:GD61258] = 253;
       [w:GD61268] = [0-FF/2:w:#8644];
       break;
  case 20: //Motion SFC Error
```

BCN-P5999-0122

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

基本画面 30081

对象(名称)	字指示灯(错误类型_最新)		
脚本用户 ID	1		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

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

对象(名称)	字指示灯(错误类型_前 1 次)		
脚本用户 ID	2		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

```
//Error Type Minor or Major
if(3 <= [0-FF/2:w:#8713] && [0-FF/2:w:#8713] <= 5){
```

BCN-P5999-0122

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

对象(名称)	字指示灯(错误类型_前 2 次)		
脚本用户 ID	3		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

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

对象(名称)	字指示灯(错误类型_前 3 次)		
脚本用户 ID	4		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

```
//Error Type Minor or Major
if(3 <= [0-FF/2:w:#8689] && [0-FF/2:w:#8689] <= 5){
   //Error Type Major
   if((1000 <= [0-FF/2:w:#8692] && [0-FF/2:w:#8692] <= 1365) || (10000 <= [0-FF/2:w:#8692] &&
[0-FF/2:w:#8692] <= 12050)){
      [w:GD61304] = 2;
   }else{
      [w:GD61304] = 1;
   }
}else{
   [w:GD61304] = [0-FF/2:w:#8689];
}
```

对象(名称)	字指示灯(错误类型_前 4 次)		
脚本用户 ID	5		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

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

[w:GD61305] = [0-FF/2:w:#8677];	
}	

```
[w:GD61305] = [0-FF/2:w:#8677];
}
```

对象(名称)	字指示灯(错误类型_前 5 次)		
脚本用户 ID	6		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

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

对象(名称)	字指示灯(错误类型_前 6 次)		
脚本用户 ID	7		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

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

对象(名称)	字指示灯(错误类型_前 7 次)		
脚本用户 ID	8		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

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

对象(名称)	字注释(错误内容_最新)		
脚本用户 ID	9		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8725])
```

```
{
  case 3://Minor Error or Major Error
      [w:GD61251] = 247;
      [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      break;
  case 4://Minor Error or Major Error
      [w:GD61251] = 247;
      [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      break;
  case 5://Minor Error or Major Error
      [w:GD61251] = 247;
      [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      break;
  case 6://Servo Error
      [w:GD61251] = 249;
      [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      break;
  case 7://Servo Program Error
      [w:GD61251] = 248;
      [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      break;
  case 8://Real Virtual Switching Error
      [w:GD61251] = 251;
      //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
      switch([0-FF/2:w:#8728]){
        case -4094:
          [w:GD61261] = 4094;
          break;
        case -4095:
          [w:GD61261] = 4095;
          break;
        case -4096:
          [w:GD61261] = 4096;
          break;
        default:
          [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      }
      break;
  case 11: //WDT Error
      [w:GD61251] = 252;
      [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      break;
  case 13: //Self Diagnostic Error
      [w:GD61251] = 253;
      [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      break;
  case 14: //Self Diagnostic Error
      [w:GD61251] = 253;
      [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      break;
  case 20: //Motion SFC Error
      [w:GD61251] = 250;
      [w:GD61261] = [0-FF/2:w:#8728];
      break;
```

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

对象(名称)	字注释(错误内容_前1次)		
脚本用户 ID	10		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8713])
{
  case 3://Minor Error or Major Error
       [w:GD61252] = 247;
       [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
       break;
  case 4://Minor Error or Major Error
       [w:GD61252] = 247;
       [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
       break;
  case 5://Minor Error or Major Error
       [w:GD61252] = 247;
       [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
       break;
  case 6://Servo Error
       [w:GD61252] = 249;
       [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
       break;
  case 7://Servo Program Error
       [w:GD61252] = 248;
       [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
```

```
          break;
case 8://Real Virtual Switching Error
      [w:GD61252] = 251;
      //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
      switch([0-FF/2:w:#8716]){
        case -4094:
           [w:GD61262] = 4094;
           break;
        case -4095:
           [w:GD61262] = 4095;
           break;
        case -4096:
           [w:GD61262] = 4096;
           break;
        default:
           [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
      }
      break;
case 11: //WDT Error
      [w:GD61252] = 252;
      [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
      break;
case 13: //Self Diagnostic Error
      [w:GD61252] = 253;
      [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
      break;
case 14: //Self Diagnostic Error
      [w:GD61252] = 253;
      [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
      break;
case 20: //Motion SFC Error
      [w:GD61252] = 250;
      [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
      break;
case 21: //Motion SFC Error
      [w:GD61252] = 250;
      [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
      break;
case 22: //Motion SFC Error
      [w:GD61252] = 250;
      [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
      break;
case 23: //Motion SFC Error
      [w:GD61252] = 250;
      [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
      break;
case 50: //Safety Observation Error
      [w:GD61252] = 254;
      [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
      break;
case 51: //Safety Observation Error
      [w:GD61252] = 254;
      //Switch Comments for Warning and Error
      if([0-FF/2:w:#8716] == 10){
```

```
        [w:GD61262] = 1010;
      }else{
        [w:GD61262] = [0-FF/2:w:#8716];
      }
      break;
  default: //Reset Error Comments When Clearing History
      [w:GD61262] = 0;
}
```

对象(名称)	字注释(错误内容_前2次)		
脚本用户 ID	11		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8701])
{
  case 3://Minor Error or Major Error
      [w:GD61253] = 247;
      [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
      break;
  case 4://Minor Error or Major Error
      [w:GD61253] = 247;
      [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
      break;
  case 5://Minor Error or Major Error
      [w:GD61253] = 247;
      [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
      break;
  case 6://Servo Error
      [w:GD61253] = 249;
      [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
      break;
  case 7://Servo Program Error
      [w:GD61253] = 248;
      [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
      break;
  case 8://Real Virtual Switching Error
      [w:GD61253] = 251;
      //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
      switch([0-FF/2:w:#8704]){
        case -4094:
          [w:GD61263] = 4094;
          break;
        case -4095:
          [w:GD61263] = 4095;
          break;
        case -4096:
          [w:GD61263] = 4096;
          break;
        default:
          [w:GD61263] = [0-FF/2:w:#8704];
      }
      break;
  case 11: //WDT Error
      [w:GD61253] = 252;
```

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

对象(名称)	字注释(错误内容_前 3 次)		
脚本用户 ID	12		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8689])
{
    case 3://Minor Error or Major Error
        [w:GD61254] = 247;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
    case 4://Minor Error or Major Error
```

```
        [w:GD61254] = 247;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
case 5://Minor Error or Major Error
        [w:GD61254] = 247;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
case 6://Servo Error
        [w:GD61254] = 249;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
case 7://Servo Program Error
        [w:GD61254] = 248;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
case 8://Real Virtual Switching Error
        [w:GD61254] = 251;
        //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
        switch([0-FF/2:w:#8692]){
          case -4094:
            [w:GD61264] = 4094;
            break;
          case -4095:
            [w:GD61264] = 4095;
            break;
          case -4096:
            [w:GD61264] = 4096;
            break;
          default:
            [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        }
        break;
case 11: //WDT Error
        [w:GD61254] = 252;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
case 13: //Self Diagnostic Error
        [w:GD61254] = 253;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
case 14: //Self Diagnostic Error
        [w:GD61254] = 253;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
case 20: //Motion SFC Error
        [w:GD61254] = 250;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
case 21: //Motion SFC Error
        [w:GD61254] = 250;
        [w:GD61264] = [0-FF/2:w:#8692];
        break;
case 22: //Motion SFC Error
        [w:GD61254] = 250;
```

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

对象(名称)	字注释(错误内容_前 4 次)		
脚本用户 ID	13		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8677])
{
    case 3://Minor Error or Major Error
        [w:GD61255] = 247;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
    case 4://Minor Error or Major Error
        [w:GD61255] = 247;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
    case 5://Minor Error or Major Error
        [w:GD61255] = 247;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
    case 6://Servo Error
        [w:GD61255] = 249;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
    case 7://Servo Program Error
        [w:GD61255] = 248;
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
        break;
    case 8://Real Virtual Switching Error
        [w:GD61255] = 251;
        //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
        switch([0-FF/2:w:#8680]){
            case -4094:
```

```
              [w:GD61265] = 4094;
              break;
          case -4095:
              [w:GD61265] = 4095;
              break;
          case -4096:
              [w:GD61265] = 4096;
              break;
          default:
              [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
      }
      break;
  case 11: //WDT Error
      [w:GD61255] = 252;
      [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
      break;
  case 13: //Self Diagnostic Error
      [w:GD61255] = 253;
      [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
      break;
  case 14: //Self Diagnostic Error
      [w:GD61255] = 253;
      [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
      break;
  case 20: //Motion SFC Error
      [w:GD61255] = 250;
      [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
      break;
  case 21: //Motion SFC Error
      [w:GD61255] = 250;
      [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
      break;
  case 22: //Motion SFC Error
      [w:GD61255] = 250;
      [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
      break;
  case 23: //Motion SFC Error
      [w:GD61255] = 250;
      [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
      break;
  case 50: //Safety Observation Error
      [w:GD61255] = 254;
      [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
      break;
  case 51: //Safety Observation Error
      [w:GD61255] = 254;
      //Switch Comments for Warning and Error
      if([0-FF/2:w:#8680] == 10){
        [w:GD61265] = 1010;
      }else{
        [w:GD61265] = [0-FF/2:w:#8680];
      }
      break;
  default: //Reset Error Comments When Clearing History
```

```
    [w:GD61265] = 0;
}
```

对象(名称)	字注释(错误内容_前 5 次)		
脚本用户 ID	14		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8665])
{
  case 3://Minor Error or Major Error
      [w:GD61256] = 247;
      [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
      break;
  case 4://Minor Error or Major Error
      [w:GD61256] = 247;
      [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
      break;
  case 5://Minor Error or Major Error
      [w:GD61256] = 247;
      [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
      break;
  case 6://Servo Error
      [w:GD61256] = 249;
      [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
      break;
  case 7://Servo Program Error
      [w:GD61256] = 248;
      [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
      break;
  case 8://Real Virtual Switching Error
      [w:GD61256] = 251;
      //If Error Code Is Special, Replace with Alternative Comment No.
      switch([0-FF/2:w:#8668]){
        case -4094:
          [w:GD61266] = 4094;
          break;
        case -4095:
          [w:GD61266] = 4095;
          break;
        case -4096:
          [w:GD61266] = 4096;
          break;
        default:
          [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
      }
      break;
  case 11: //WDT Error
      [w:GD61256] = 252;
      [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
      break;
  case 13: //Self Diagnostic Error
      [w:GD61256] = 253;
      [w:GD61266] = [0-FF/2:w:#8668];
```

BCN-P5999-0122

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

对象(名称)	字注释(错误内容_前 6 次)		
脚本用户 ID	15		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

```
//Determine Comment Group to Display According to Error Type
//Determine Comment No. According to Error Code
switch([0-FF/2:w:#8653])
{
   case 3://Minor Error or Major Error
        [w:GD61257] = 247;
        [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
        break;
   case 4://Minor Error or Major Error
        [w:GD61257] = 247;
        [w:GD61267] = [0-FF/2:w:#8656];
        break;
   case 5://Minor Error or Major Error
        [w:GD61257] = 247;
```

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

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

对象(名称)	字注释(错误内容_前7次)		
脚本用户 ID	16		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

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

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

基本画面 30091

对象(名称)	数值显示(轴_数值)		
脚本用户 ID	1		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	ON 中　GD61403.b0

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

对象(名称)	字注释(实/虚拟切换错误_错误内容)		
脚本用户 ID	2		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

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

基本画面 30093

对象(名称)	数值显示(输出模块_轴_数值)		
脚本用户 ID	1		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	ON 中　GD61453.b0

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

对象(名称)	数值显示(虚拟轴_轴_数值)		
脚本用户 ID	2		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	ON 中　GD61456.b0

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

对象(名称)	数值显示(同步编码器_轴_数值)		
脚本用户 ID	3		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	ON 中　GD61459.b0

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

```
}
```

对象(名称)	字注释（实/虚拟切换错误_错误内容）		
脚本用户 ID	4		
数据类型	带符号 BIN16	触发类型	通常

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

窗口画面 30003

对象(名称)	数值显示(更改_年)		
脚本用户 ID	1		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	上升沿　GB40

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

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

[w:TMP954] = [w:GS651] & 0xF000;//Obtain Tenths Digit of "Last 2-Digits of Day" from Clock Data
for Setting
[w:TMP963] = [w:TMP954] >> 12;//Decimal Alignment
[w:TMP970] = [w:TMP963] * 10;//BCD->BIN
[w:TMP955] = [w:GS651] & 0x0F00;//Obtain Ones Digit of "Last 2-Digits of Day" from Clock Data
for Setting
[w:TMP964] = [w:TMP955] >> 8;//BCD->BIN
[w:TMP975] =[w:TMP970] +  [w:TMP964];//Set Day to TMP975 as BIN
[w:GD63992] = [w:TMP975];//Set Day

[w:TMP956] = [w:GS651] & 0x00F0;//Obtain Tenths Digit of Hour from Clock Data for Setting
```

[w:TMP965] = [w:TMP956] >> 4;//Decimal Alignment
[w:TMP971] = [w:TMP965] * 10;//BCD->BIN
[w:TMP957] = [w:GS651] & 0x000F;//Obtain Ones Digit of Hour from Clock Data for Setting
[w:TMP976] = [w:TMP971] + [w:TMP957];//Set Year to TMP976 as BIN
[w:GD63993] = [w:TMP976];//Set Hour
 	
[w:TMP958] = [w:GS652] & 0xF000;//Obtain Tenths Digit of "Last 2-Digits of Minute" from Clock
Data for Setting
[w:TMP966] = [w:TMP958] >> 12;//Decimal Alignment
[w:TMP972] = [w:TMP966] * 10;//BCD->BIN
[w:TMP959] = [w:GS652] & 0x0F00;//Obtain Ones Digit of "Last 2-Digits of Minute" from Clock
Data for Setting
[w:TMP967] = [w:TMP959] >> 8;//BCD->BIN
[w:TMP977] =[w:TMP972] + [w:TMP967];//Set Minute to TMP977 as BIN
[w:GD63994] = [w:TMP977];//Set Minute
 	
[w:TMP993] = [w:GS652] & 0x00F0;//Obtain Tenths Digit of Second from Clock Data for Setting
[w:TMP995] = [w:TMP993] >> 4;//Decimal Alignment
[w:TMP996] = [w:TMP995] * 10;//BCD->BIN
[w:TMP994] = [w:GS652] & 0x000F;//Obtain Ones Digit of Second from Clock Data for Setting
[w:TMP978] = [w:TMP996] + [w:TMP994];//Set Second to TMP978 as BIN
[w:GD63995] = [w:TMP978];//Set Second			

对象(名称)	数值显示(更改_月)		
脚本用户 ID	2		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常

//BIN -> BCD Conversion
 	
[w:TMP979] = [w:GD63990] - 2000; //Last 2-Digits of Year
 	
[w:TMP980] = (([w:TMP979] / 10) << 4) + ([w:TMP979] % 10); //Year BIN -> BCD
[w:TMP981] = (([w:GD63991] / 10) << 4) + ([w:GD63991] % 10); //Month BIN -> BCD
[w:TMP982] = (([w:GD63992] / 10) << 4) + ([w:GD63992] % 10); //Day BIN -> BCD
[w:TMP983] = (([w:GD63993] / 10) << 4) + ([w:GD63993] % 10); //Hour BIN -> BCD
[w:TMP984] = (([w:GD63994] / 10) << 4) + ([w:GD63994] % 10); //Minute BIN -> BCD
[w:TMP985] = (([w:GD63995] / 10) << 4) + ([w:GD63995] % 10); //Second BIN -> BCD			

对象(名称)	数值显示(更改_日)		
脚本用户 ID	3		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常

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

对象(名称))	数值显示(更改_时)		
脚本用户 ID	4		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常

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

对象(名称)	数值显示(更改_分)		
脚本用户 ID	5		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常

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

对象(名称)	数值显示(更改_秒)		
脚本用户 ID	6		
数据类型	无符号 BIN16	触发类型	通常

```
//Day of Week Setting


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


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


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


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

BCN-P5999-0122

6. 关于手册显示

手册显示使用的是文件显示功能。关于文件显示功能的详细内容,请参照「GT Designer3 (GOT2000) 帮助」。文件显示功能本身并不能切换语言,所以在本样本画面中,切换画面语言的同时,也会将基本画面切换至设置了要显示的语言文件(文件 ID)的基本画面。

6.1 手册显示用文件数据的准备

例:基本画面 B-30500:在手册显示-语言 1 中显示(文件)时

(1) 使用 Document Converter,将显示手册(Word、Excel 等)转换为文件显示功能用的文件数据(JPEG 文件)。此时,在 Document Converter 的[文件 ID]中设置与基本画面 B-30500 文件显示的[文件 ID]相同的值。

例:基本画面 B-30500:手册显示-语言 1 的文件显示的文件 ID

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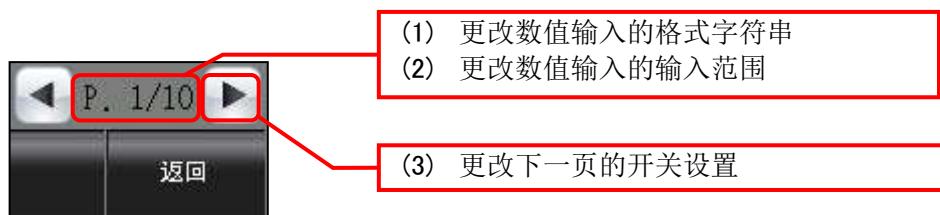
SD 卡的文件夹构成

6.2 文件总页数的更改

根据显示文件的总页数，更改在画面右下角显示的总页数。

例：将文件总数从 10 页更改为 20 页时

(1) 更改数值输入的格式字符串
(2) 更改数值输入的输入范围
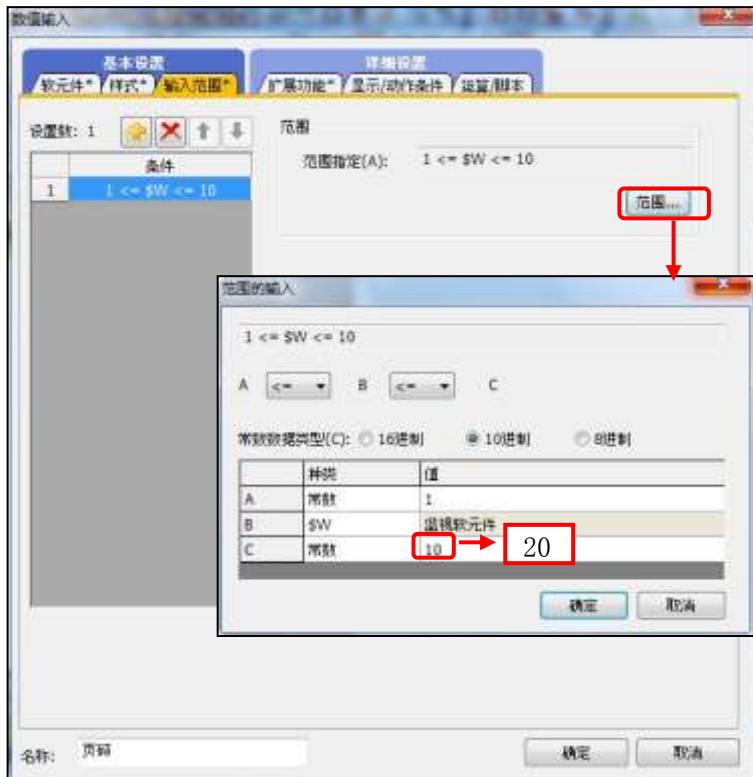
(3) 更改下一页的开关设置

(1) 更改数值输入的格式。
1. 双击数值输入，显示［软元件］标签。
2. 将［格式字符串］从「P.##/10」更改为「P.##/20」

P.##/20

BCN-P5999-0122
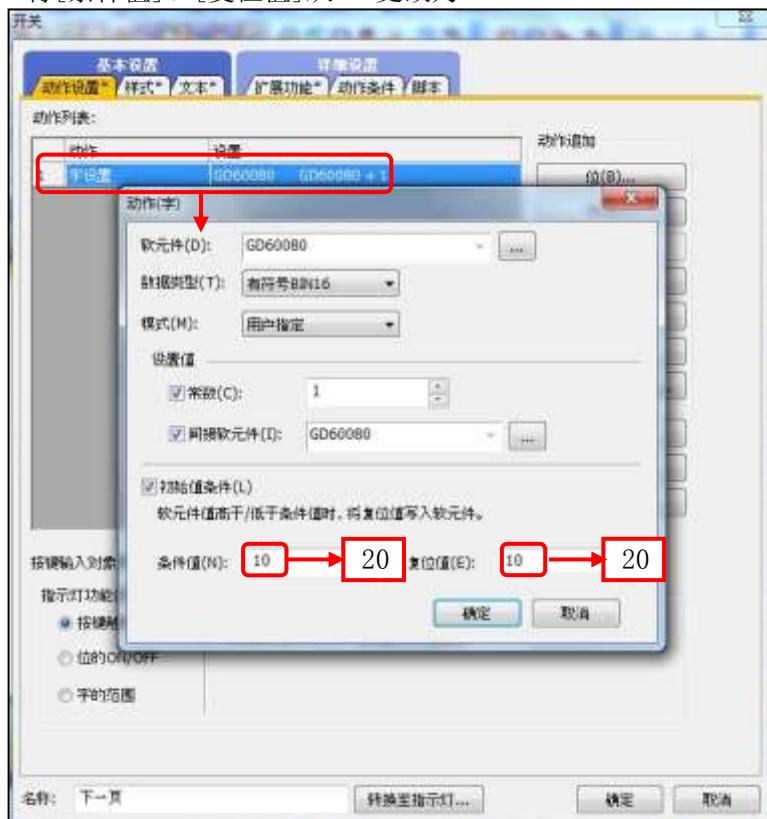
(2) 更改数值输入的输入范围
  1. 显示对话框的[输入范围]标签。
 2. 单击[范围]，显示[范围的输入]对话框。
  3. 将常数从 10 更改为 20。
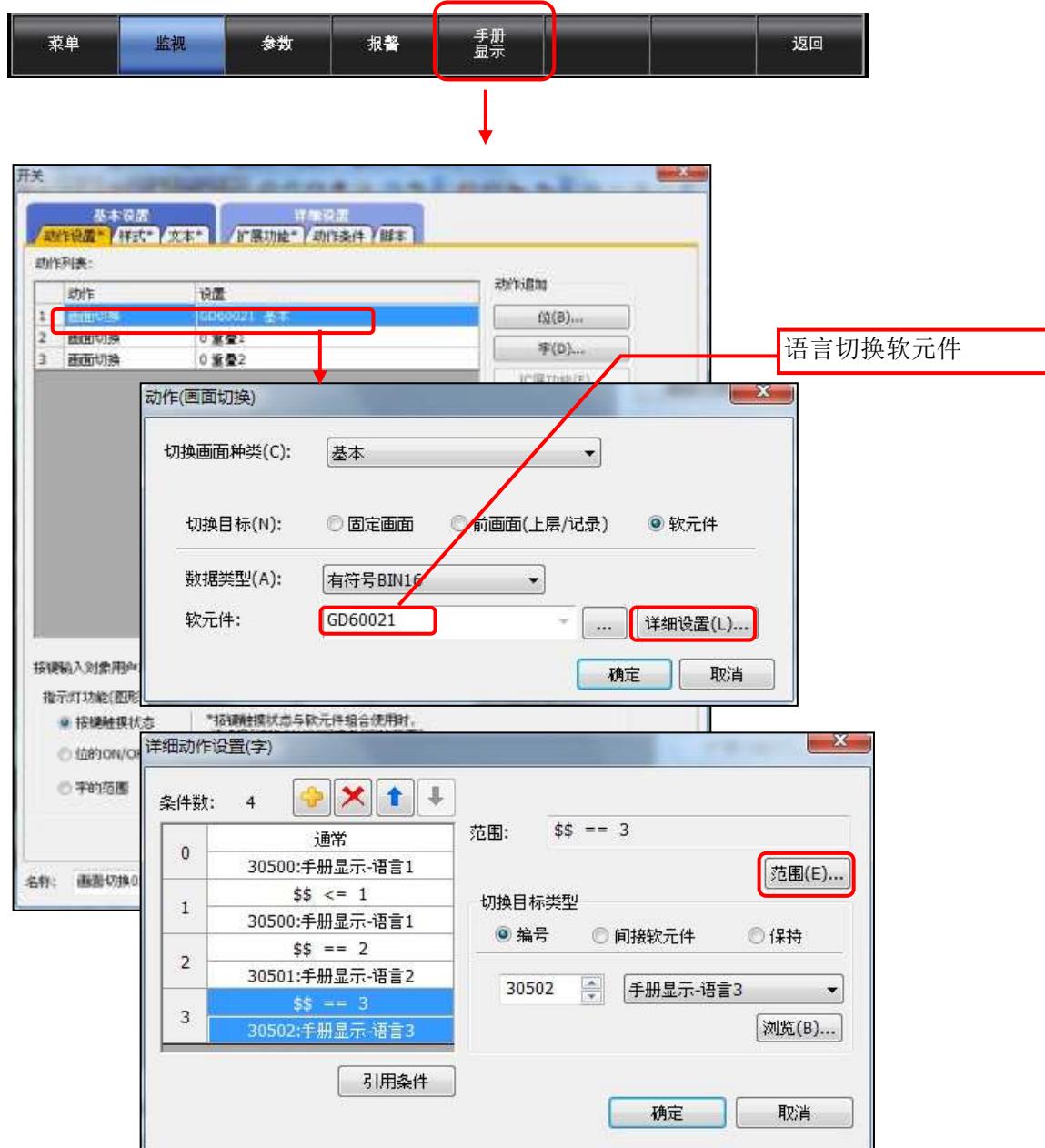
(3) 更改下一页的开关设置
  1. 显示对话框的[动作设置]标签
  2. 双击[动作 1]，显示[动作(字)]对话框
  3. 将[条件值]、[复位值]从 10 更改为 20。

6.3 「手册显示」开关的设置

「手册显示」开关将根据在语言切换软元件中写入的列号，指定将显示的手册画面。关于列号的详细内容，请参照「5.1　显示语言」。

BCN-P5999-0122

7. 模板
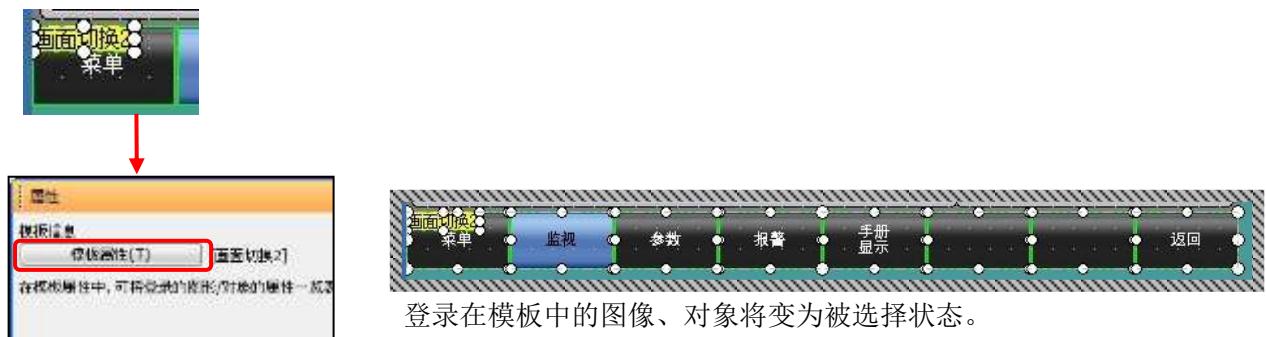
模板是指图形和对象的集合体。因为将相关设置都作为模板的属性一并进行了登录，所以可以简单地统一更改软元件、颜色等。关于更改属性设置值的详细内容，请参照「GT Designer3（GOT2000）帮助」。

模板信息仅在画面设计的编辑画面上显示，不会显示在 GOT 的显示画面中。

例:更改字体时

(1) 选择[模板信息]，点击[模板属性](或双击[模板信息])

登录在模板中的图像、对象将变为被选择状态。

(2) 点击[字体]的设置值，选择要更改的字体