

株式会社安川電機

Σ-7 シリーズ AC サーボドライブ

Σ-7S,7W サーボパック

MECHATROLINK-II/III 通信指令形

Σ-X シリーズ AC サーボドライブ

Σ-XS,XW サーボパック

MECHATROLINK-4/III 通信指令形

コクピットパーツ Ver.1.00

VGA,WVGA,WSVGA,WXGA 用共通

テクニカルガイド

## 改訂履歴

訂番	日付	内容
00	2014年12月25日	新規作成
01	2015年4月28日	SP5000 シリーズ対応
02	2022年7月1日	ST6000 シリーズ対応 5-2-1 タッチパネル付き表示器対象機種を更新
03	2023年6月29日	安川電機社 $\Sigma$ -X シリーズ対応 5-2-1 タッチパネル付き表示器対象機種を更新

# 目次

1. 概要	1
2. 注意事項	2
3. 制限事項	3
4. 本プロジェクトファイルの使用方法	4
5. 機器構成	5
5-1. システム構成	5
5-1-1. 1:1 接続構成	5
5-1-2. 1:n 接続構成	5
5-2. タッチパネル付き表示器	6
5-2-1. 対象機種	6
5-2-2. オプション機器	12
5-3. ソフトウェア	13
5-4. 接続機器	14
5-5. 通信ケーブル	15
5-6. 通信設定	16
5-6-1. Pro-EX 通信設定	16
5-6-2. MP シリーズの設定	22
5-6-3. $\Sigma$ -7, $\Sigma$ -X シリーズの設定	22
5-7. Open Box(SP-5B40 / SP-5B41 / SP-5B41*)を使用する場合の注意点	23
6. 画面構成	25
6-1. ベース画面割り付け	25
6-1-1. ベース画面一覧・概要	25
6-1-2. ベース画面一覧・詳細 (タイトル)	25
6-1-3. ベース画面一覧・詳細 (パラメータ)	26
6-1-4. ベース画面一覧・詳細 (アラーム)	26
6-1-5. ベース画面一覧・詳細 (モニタ)	27
6-1-6. ベース画面一覧・詳細 (セットアップ)	27
6-1-7. ベース画面一覧・詳細 (テスト運転)	28
6-1-8. ベース画面一覧・詳細 (メンテナンス)	28
6-1-9. ベース画面一覧・詳細 (トレース)	28
6-2. ウィンドウ画面割り付け	29
6-3. 編集不可画面	29
6-4. 画面遷移	30
6-4-1. メニュー構成	30
6-4-2. パラメータ構成	32
6-4-3. モニタ構成	34
6-4-4. セットアップ構成	36
6-4-5. テスト運転構成	38
6-4-6. メンテナンス構成	39
6-5. 機能詳細説明	40
6-5-1. パラメータ初期化	40
6-5-2. パラメータ・バックアップ	41
6-5-3. パラメータ・リストア	42

6-5-4. 絶対値エンコーダリセット.....	44
6-5-5. マルチターンリミット設定.....	46
6-5-6. トレース全体構成.....	48
7. システム設定.....	48
7-1. 表示器設定・本体設定「動作設定」画面キャプチャ設定.....	49
7-1-1. キャプチャ設定.....	49
7-1-2. 画面/キャプチャ設定.....	49
8. 共通設定.....	50
8-1. アラーム設定.....	50
8-1-1. アラームブロック.....	50
8-1-2. アラーム登録.....	50
8-2. レシピ設定・CSV データ転送.....	51
8-2-1. CSV 条件設定.....	51
8-2-2. CSV ファイル.....	51
8-3. セキュリティ設定.....	51
8-3-1. パスワード設定.....	51
8-3-2. セキュリティレベル一覧.....	52
8-4. テキスト登録.....	52
9. アドレスマップ.....	53
9-1. 使用内部アドレス一覧.....	53
9-2. 変数一覧.....	54
10. 付録.....	55
10-1. パラメータの表示編集(範囲外設定).....	55
10-2. パラメータバックアップ/リストア.....	55
10-2-1. パラメータ・バックアップ.....	56
10-2-2. パラメータ・リストア.....	57
10-2-3. 出力先.....	58
10-2-4. 保存先.....	58
10-3. 表示軸切替え.....	58
10-4. 言語切替え.....	59

設定内容の詳細については、株式会社安川電機の取扱説明書、

「Σ-7 シリーズ AC サーボドライブ Σ-7S サーボパック MECHATROLINK-III 通信指令形 製品マニュアル」、

「Σ-7 シリーズ AC サーボドライブ Σ-7W サーボパック MECHATROLINK-III 通信指令形 製品マニュアル」、

「Σ-7 シリーズ AC サーボドライブ Σ-7S サーボパック MECHATROLINK-II 通信指令形 製品マニュアル」、

「Σ-X シリーズ AC サーボドライブ Σ-XS サーボパック MECHATROLINK-4/III 通信指令形 製品マニュアル」、

「Σ-X シリーズ AC サーボドライブ Σ-XW サーボパック MECHATROLINK-4/III 通信指令形 製品マニュアル」

等を参照して下さい。

※上記資料及びΣ-V シリーズの資料は株式会社安川電機の技術情報サイト

<<http://www.e-mechatronics.com/>>より入手可能です。

※その他の資料は、必要に応じて株式会社安川電機より入手して下さい。

# 1. 概要

本コックピットパーツは、株式会社安川電機製の下記 AC サーボドライブ

Σ-7 シリーズ AC サーボドライブ Σ-7S,7W サーボパック MECHATROLINK-II/III 通信指令形

Σ-X シリーズ AC サーボドライブ Σ-XS,XW サーボパック MECHATROLINK-4/III 通信指令形  
と GP シリーズとの接続サンプルプロジェクトです。

サーボシステムを使用する際に、より便利にお使いいただくために以下の機能を提供しています。

- ・パラメータを表示・編集できます。
- ・パラメータをバックアップ・リストア (SD/USB ストレージ) できます。
- ・アラーム表示 (異常履歴) できます。
- ・サーボパック、モータの製品情報をモニタできます。
- ・システム、サーボの状態・動作、入出力信号などをモニタできます。
- ・配線確認できます。
- ・各種セットアップ機能があります。
- ・テスト運転 (JOG、プログラム JOG 運転) ができます。
- ・トレース機能を実現ができます。
- ・メンテナンス (モニタ、QR コード表示) ができます。
- ・間接機器指定の機能で複数 (16 軸まで可能) の軸を切替えができます。

## 2. 注意事項

1. 弊社が提供するファイルの知的財産権は、弊社に帰属するものとします。
2. ダウンロードされたファイルやそのファイルから抽出されるデータは、弊社製品の仕様を保証するものではありません。あらかじめご了承ください。
3. 本サービスはお客様の責任においてご利用ください。
4. いかなる場合においても、本画面データを用いたシステムの動作を保障するものではありません。
5. 本プログラムで動作可能な機種は SP-5500TP(VGA:640×480)、SP-5400WA(WVGA:800×480)、ST-6500WA (WSVGA : 1024×600)、ST-6600WA (WXGA : 1280×800)になります。
6. 本サービスはお客様の責任において改造をおこない使用することは可能ですが、お客様の責任においておこなってください。
7. 改造する場合のお問い合わせに関しては対応いたしかねますのでご了承ください。
8. 本画面データ及び資料の内容や記載事項は、予告なしに変更される場合があります。

### 3. 制限事項

本画面データは、GP4000 / SP5000 / ST6000 シリーズの代表的な特長機能を使用した画面です。

ご使用に当たっては、使用上の制約・安全事項含め、弊社製品マニュアル、もしくは機器接続マニュアルを必ず参照下さい。また、本プロジェクトを使用（改造・流用を含む）することにより生じた損害、弊社製品の故障に起因するお客様での機会損失、逸失利益、弊社予見の有無を問わず特別の事情から生じた損害、二次損害、事故補償、弊社製品への損傷、及びその他の業務に対する保証については、弊社は責任を負いかねます。

## 4. 本プロジェクトファイルの使用方法

本プロジェクトファイル（以下、ファイルと略）を使用するにあたって、以下の内容をご確認下さい。

### 1) 本ファイルをそのまま使用する場合

通信設定をご確認下さい。

本ファイルをそのまま使用する場合は、GP-Pro EX にてタッチパネル付き表示器本体に転送します。

接続する際は、本テクニカルガイド「5 機器構成」をご参照下さい。

通信ケーブルは本テクニカルガイド「5-5 通信ケーブル」、通信設定は「5-6 通信設定」をご参照下さい。

### 2) 他のファイルとの結合方法

GP-Pro EX にて、「プロジェクト」→「ユーティリティ」→「他プロジェクトからのコピー」で行えます。

詳細は、弊社リファレンスマニュアル「第3章：起動から終了まで」をご参照下さい。

なお、画面番号が重なっている等、注意する項目がありますので、3)以降も併せてご参照下さい。

### 3) 結合時の画面番号

画面番号が重複している場合、上書きすることがあります。

現在作成されているファイルと本ファイルを結合させる場合、画面番号にご注意下さい。

本ファイルで使用している画面番号は、「6-4 画面遷移」をご参照下さい。

2)で結合する場合、コピー開始前にコピー先画面番号を指定することが可能です。コピー時に画面番号を指定して頂くか、もしくは予め画面番号を変更してから結合して下さい。

画面番号を変更した場合は、画面切替えスイッチの画面番号も変更して下さい。画面切替え先の画面番号を変更した番号に修正していないと、意図せぬ動作となりますのでご注意ください。

### 4) アドレスの変更

画面で設定されている接続機器のアドレスを変更した場合、正しく動作しません。

変更しないで下さい。

## 5. 機器構成

### 5-1. システム構成

表示器とΣ-7, Σ-X シリーズは株式会社安川電機製 MP2000/MP3000 シリーズを介して接続されます。

#### 5-1-1. 1:1 接続構成

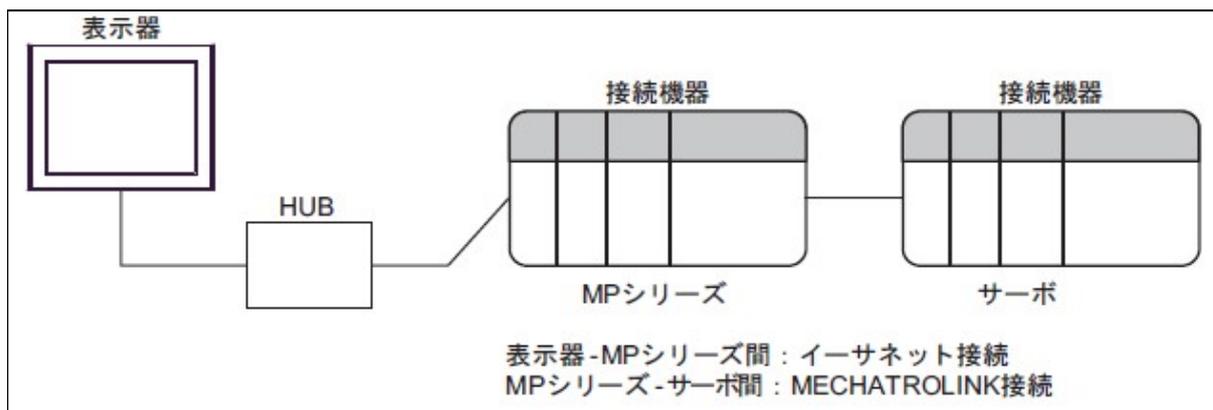


図 5-1-1 1:1 接続構成

#### 5-1-2. 1:n 接続構成

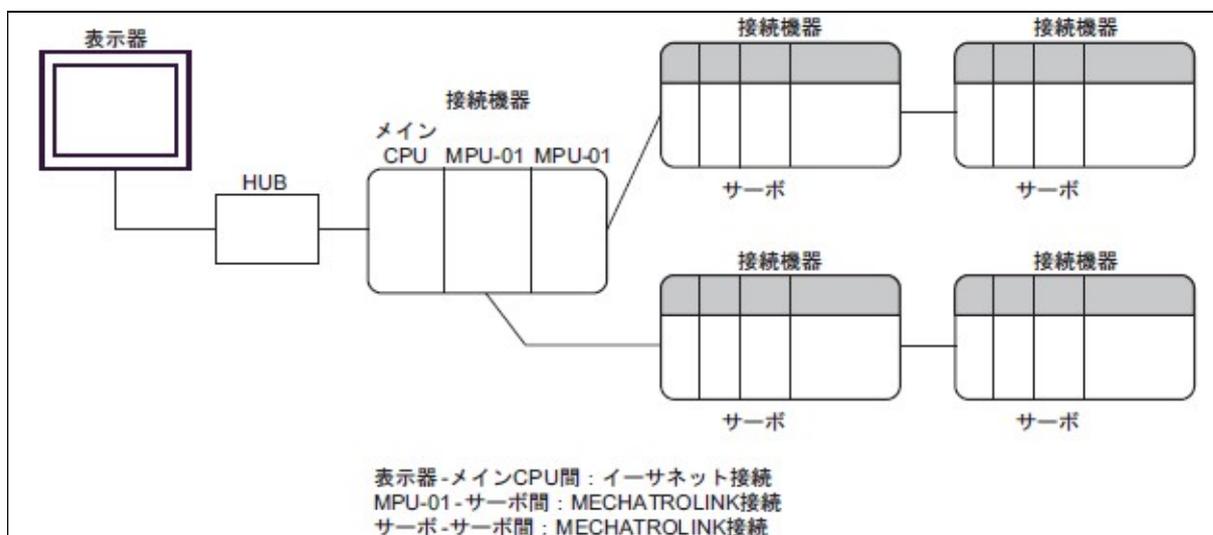


図 5-1-2 1:n 接続構成

接続の詳細は、GP-ProEX の機器接続マニュアルを参照して下さい。

## 5-2. タッチパネル付き表示器

### 5-2-1. 対象機種

本コクピットパーツが対象とする表示器の機種を示します。

ここに記載する機種名は、GP-Pro EX で選択する機種名を指します。

なお、表中の略称は以下の画面プロジェクトを指します。

#### MECHATROLINK-III

##### Σ-7S, Σ-XS

VGA : connection\_sp5500\_v\_YAS- Sigma7SM3\_ml\_Ver100.prx  
 WVGA : connection\_sp5400\_wv\_YAS- Sigma7SM3\_ml\_Ver100.prx  
 WSVGA : connection\_st6500\_wsv\_YAS-Sigma7SM3\_ml\_Ver100.prx  
 WXGA : connection\_st6600\_wx\_YAS-Sigma7SM3\_ml\_Ver100.prx

##### Σ-7W, Σ-XW

VGA : connection\_sp5500\_v\_YAS- Sigma7WM3\_ml\_Ver100.prx  
 WVGA : connection\_sp5400\_wv\_YAS- Sigma7WM3\_ml\_Ver100.prx  
 WSVGA : connection\_st6500\_wsv\_YAS-Sigma7WM3\_ml\_Ver100.prx  
 WXGA : connection\_st6600\_wx\_YAS-Sigma7WM3\_ml\_Ver100.prx

#### MECHATROLINK-II

##### Σ-7S

VGA : connection\_sp5500\_v\_YAS- Sigma7SM2\_ml\_Ver100.prx  
 WVGA : connection\_sp5400\_wv\_YAS- Sigma7SM2\_ml\_Ver100.prx

表 5-1 タッチパネル付き表示器対象機種

シリーズ	機種	対象プロジェクト機種				備考
		VGA	WVGA	WSVGA	WXGA	
GP4000 シリーズ	GP-4104					
	GP-4105					
	GP-4106					
	GP-4107					
	GP-4114T					
	GP-4115T					
	GP-4116T					
	GP-4115T3					GP-Pro EX Ver.4.07.300 以上
	GP-4201T					
	GP-4201TM (Modular Type)					
	GP-4201TW					
	GP-4203T					
	GP-4301T					
	GP-4301TM (Modular Type)					
	GP-4301TW					

	GP-4303T					
	GP-4311HT	○*1				GP-Pro EX Ver.4.06.000 以上
	GP-4401T	○*1				
	GP-4401WW					
	GP-4501T (Analog Touch Panel)	◎				
	GP-4501T (Matrix Touch Panel)	○*1				
	GP-4501TW					
	GP-4503T	○*1				
	GP-4521T	○*1				GP-Pro EX Ver.4.07.300 以上
	GP-4601T (Analog Touch Panel)	○*2				
	GP-4601T (Matrix Touch Panel)	○*2				
	GP-4603T	○*2				
	GP-4621T	○*2				GP-Pro EX Ver.4.07.300 以上
	GP-4G01 VGA (640*480)	○*1				GP-Pro EX Ver.4.07.000 以上
	GP-4G01 SVGA (800*600)	○*2				GP-Pro EX Ver.4.07.000 以上
	GP-4G01 WVGA (800*480)		○*2			GP-Pro EX Ver.4.07.000 以上
	GP-4000M (Rear Modular Type)					
LT4000 シリーズ	LT-4201TM (Modular Type DIO)					
	LT-4201TM (Modular Type Analog)					
	LT-4301TM (Modular Type DIO)					
	LT-4301TM (Modular Type Analog)					
	LT-4000M (Rear Module DIO)					
	LT-4000M (Rear Module Analog)					

シリーズ	機種	対象プロジェクト機種				備考
		VGA	WVGA	WSVGA	WXGA	
SP5000 パワーボックス	SP-5500TP VGA (640*480)	○*1				

(SP-5B10)	SP-5500TP SVGA (800*600)	○*2					
	SP-5600TP VGA (640*480)	○*1					
	SP-5600TP SVGA (800*600)	○*2					
	SP-5600TP XGA (1024*768)						
	SP-5600TA XGA (1024*768)					GP-Pro EX Ver.4.08.200 以上	
	SP-5660TP VGA (640*480)	○*1					
	SP-5660TP SVGA (800*600)	○*2					
	SP-5660TP XGA (1024*768)						
	SP-5700TP VGA (640*480)	○*1					
	SP-5700TP SVGA (800*600)	○*2					
	SP-5700TP XGA (1024*768)						
	SP-5700WC FWXGA (1366*768)			○*2	○*2	GP-Pro EX Ver.4.07.300 以上	
	SP-5800WC FWXGA (1366*768)			○*2	○*2	GP-Pro EX Ver.4.07.300 以上	
	SP-5400WA WVGA (800*480)		◎				
	SP-5500WA WXGA (1280*800)		○*2	○*2	○*1		
	SP-5600WA WXGA (1280*800)		○*2	○*2	○*1		
	DC Power Supply Adapter SVGA (800*600)	○*2				GP-Pro EX Ver.4.08.000 以上	
	DC Power Supply Adapter XGA (1024*768)					GP-Pro EX Ver.4.08.000 以上	
	SP5000 オープンボックス (SP-5B40, SP-5B41, SP-5B41*)	SP-5500TP SVGA (800*600)	○*2				
		SP-5600TP SVGA (800*600)	○*2				GP-Pro EX Ver.4.06.100 以上
SP-5600TP XGA (1024*768)							
SP-5600TA XGA (1024*768)						GP-Pro EX Ver.4.08.200 以上	
SP-5660TP SVGA (800*600)		○*2				GP-Pro EX Ver.4.06.100 以上	

	SP-5660TP XGA (1024*768)					
	SP-5700TP SVGA (800*600)	○*2				GP-Pro EX Ver.4.06.100 以上
	SP-5700TP XGA (1024*768)					
	SP-5700WC FWXGA (1366*768)			○*2	○*2	GP-Pro EX Ver.4.07.300 以上
	SP-5800WC FWXGA (1366*768)			○*2	○*2	GP-Pro EX Ver.4.07.300 以上
	SP-5400WA WVGA (800*480)		○*1			
	SP-5500WA WXGA (1280*800)		○*2	○*2	○*1	
	SP-5600WA WXGA (1280*800)		○*2	○*2	○*1	
	DC Power Supply Adapter SVGA (800*600)	○*2				GP-Pro EX Ver.4.06.300 以上
	DC Power Supply Adapter その他解像度					GP-Pro EX Ver.4.06.300 以上
SP5000 スタンダードボックス (SP-5B00)	SP-5500TP VGA (640*480)	○*1				
	SP-5500TP SVGA (800*600)	○*2				
	SP-5600TP VGA (640*480)	○*1				
	SP-5600TP SVGA (800*600)	○*2				
	SP-5600TP XGA (1024*768)					
	SP-5600TA XGA (1024*768)					GP-Pro EX Ver.4.08.200 以上
	SP-5660TP VGA (640*480)	○*1				
	SP-5660TP SVGA (800*600)	○*2				
	SP-5660TP XGA (1024*768)					
	SP-5700TP VGA (640*480)	○*1				
	SP-5700TP SVGA (800*600)	○*2				
	SP-5700TP XGA (1024*768)					
	SP-5700WC FWXGA (1366*768)			○*2	○*2	GP-Pro EX Ver.4.07.300 以上

	SP-5800WC FWXGA (1366*768)			○*2	○*2	GP-Pro EX Ver.4.07.300 以上
	SP-5400WA WVGA (800*480)		○*1			
	SP-5500WA WXGA (1280*800)		○*2	○*2	○*1	
	SP-5600WA WXGA (1280*800)		○*2	○*2	○*1	
	DC Power Supply Adapter SVGA (800*600)	○*2				GP-Pro EX Ver.4.08.000 以上
	DC Power Supply Adapter XGA (1024*768)					GP-Pro EX Ver.4.08.000 以上
SP5000X エクストリームボツ クス (SP-5B90)	SP-5490WA WVGA (800*480)		○*1			GP-Pro EX Ver.4.08.200 以上
	SP-5690WA WXGA (1280*800)		○*2	○*2	○*1	GP-Pro EX Ver.4.08.200 以上
	SP-5790WA FWXGA (1366*768)			○*2	○*2	GP-Pro EX Ver.4.08.200 以上

シリーズ	機種	対象プロジェクト機種				
		VGA	WVGA	WSVGA	WXGA	備考
ST6000 シリーズ	ST-6200 WA					GP-Pro EX Ver.4.09.250 以上
	ST-6400 WA		○*1			GP-Pro EX Ver.4.09.250 以上
	ST-6500 WA			◎	○*2	GP-Pro EX Ver.4.09.250 以上
	ST-6600 WA			○*2	◎	GP-Pro EX Ver.4.09.250 以上
	ST-6700 WA			○*2	○*2	GP-Pro EX Ver.4.09.250 以上
	ST-6300T	○*1				GP-Pro EX Ver.4.09.400 以上
	ST-6500T	○*2				GP-Pro EX Ver.4.09.400 以上
STM6000 シリーズ	STM-6200 WA					GP-Pro EX Ver.4.09.350 以上
	STM-6400 WA		○*1			GP-Pro EX Ver.4.09.350 以上
	STM-6B00 WQVGA (480*272)					GP-Pro EX Ver.4.09.350 以上
	STM-6B00 (WVGA) WVGA (800*480)		○*1			GP-Pro EX Ver.4.09.350 以上

※「○\*1」の項目はプロジェクトの表示器変更で使用可能ですが、必要に応じてレイアウト、接続機器設定等を変更して下さい。

※「○\*2」の項目はプロジェクトの表示器変更及び解像度コンバートを行うことで使用可能となりますが、必要

に応じてレイアウト、接続機器設定等を変更してください。

※本プロジェクトを使用する際は、SD カードまたは USB メモリが必須となります。Open Box(SP-5B40, SP-5B41, SP-5B41\*)では SD カードが必須となります。

## 5-2-2. オプション機器

弊社製オプション機器を以下に示します。装置・設備に合わせ、必要に応じてご使用下さい。

### (1) USB

以下の表の USB オプションがあります。

表 5-2-2 USB オプション

No.	製品名	形式	製品概要
1	USB 転送ケーブル(2m)	CA3-USBCB-01	画面データなどの転送を行う USB ケーブル (ホスト→ホスト)
2	USB ケーブル(5m)	FP-US00	周辺機器接続用 USB ケーブル(ホスト・スレーブ)
3	USB 全面取付けケーブル(1m)	CA5-USBEXT-01	USB ポートを盤の全面に取り付ける延長ケーブル
4	USB データ転送ケーブル (USBA/mini B) (1.8 m)	ZC9USCBMB1	パソコン (USB A) から GP (USB miniB) へ画面データを転送するケーブル。
5	USB 前盤面取付け延長ケーブル (USB mini B) (1 m)	ZC9USEXMB1	USB (mini B) インターフェイスを操作盤の前面に取り付けるための延長ケーブル。

### (2) SD/USB ストレージ

本コクピットパーツでは、パラメータのバックアップ・リストアに SD/USB ストレージを使用しています。SD カードに保存する場合は、以下の表の SD カードが必要となります。

また、USB ストレージを使用する場合は、市販の USB ストレージをご使用下さい。USB ストレージは、弊社 Web サイトの動作確認機器のページを参照のうえご使用下さい。

表 5-2-3 SD カード

No.	製品名	形式	摘要
1	SD メモリカード(4GB)	PFXZCBSD4GC41	SD メモリカード(4GB, CLASS 4)

## 5-3. ソフトウェア

表 5-3-1 ソフトウェア

No	メーカー	品名	型式	備考
1	シュナイダーエレクトリック ホールディングス株式会社	GP-PROEX	PFEXEDV40	MP Ethernet/メカトロリンク ドライバ Ver. 1.19.14 以降

本コクピットパーツは、GP-Pro EX の下表のバージョンで作成されています。作成されたバージョン未満の場合はアップデートしてください。

MP Ethernet/メカトロリンク ドライバの Ver. 1.19.14 をホームページよりダウンロードして使用してください。

表 5-3-2 作画ソフトのバージョン

No	略称	作画ソフトのバージョン	Comments
1	VGA	GP-PRO EX Ver.4.03.100	
2	WVGA	GP-PRO EX Ver.4.03.100	
3	WSVGA	GP-PRO EX Ver.4.09.300	*1
4	WXGA	GP-PRO EX Ver.4.09.300	*1

\*1 : バージョンリバータでプロジェクトファイルの作成されたソフトウェアバージョンを Ver.4.03.100 までバージョンダウンして使用できます。

## 5-4. 接続機器

本コクピットパーツの接続対象は株式会社安川電機製 $\Sigma$ -7,  $\Sigma$ -X シリーズ AC サーボドライブですが、直接接続ではなく、株式会社安川電機製 MP2000/MP3000 シリーズが必要になります。

GP と MP シリーズの接続はイーサネット、MP シリーズと $\Sigma$ -7,  $\Sigma$ -X シリーズの接続は MECHATROLINK-II/III になります。

表 5-4-1 接続機器

No	メーカー	品名	シリーズ	型式	備考
1	株式会社 安川電機	マシンコントローラ	MP2000 シリーズ MP3000 シリーズ		上位 I/F にイーサネット、 モーション制御 I/F に MECHATROLINK-II/III が必要で す。
2	株式会社 安川電機	サーボパック	$\Sigma$ -7 シリーズ $\Sigma$ -X シリーズ *1		表 5-4-2 参照

\*1:  $\Sigma$ -X シリーズと接続する場合、「MP Ethernet / メカトロリンクドライバ」の Ver. 1.19.14 以降を使用してください。

表 5-4-2 対象サーボパック種別

No.	サーボパックの種別	形式
1	$\Sigma$ -7S MECHATROLINK-II 通信指令形	SGD7S-□□□□10A□□□
2	$\Sigma$ -7S MECHATROLINK-III 通信指令形	SGD7S-□□□□20A□□□
3	$\Sigma$ -7W MECHATROLINK-III 通信指令形	SGD7W-□□□A20A□□□
4	$\Sigma$ -XS MECHATROLINK-4/III 通信指令形	SGDXS-□□□A40A□□□□
5	$\Sigma$ -XW MECHATROLINK-4/III 通信指令形	SGDXW-□□□A40A□□□□

本コクピットパーツでは、MECHATROLINK-II/III 通信指令形のサーボパックがコクピットパーツの対象機種となります。以下のサーボパックの種別は対象外となります。

- ・ $\Sigma$ -7S アナログ電圧・パルス列指令形      SGD7S-□□□□00A□□□
- ・ $\Sigma$ -7S 指令オプション取付形      SGD7S-□□□□E0A□□□□□□
- ・ $\Sigma$ -7S MECHATROLINK-4 通信指令形      SGD7S-□□□A40A□□□
- ・ $\Sigma$ -XS アナログ電圧・パルス列指令形      SGDXS-□□□A00A□□□□
- ・ $\Sigma$ -XS EtherCAT 通信指令形      SGDXS-□□□AA0A□□□□
- ・ $\Sigma$ -XW EtherCAT 通信指令形      SGDXW-□□□AA0A□□□□
- ・ $\Sigma$ -XT MECHATROLINK-4/III 通信指令形      SGDXT-□□□A40A□□□□
- ・ $\Sigma$ -XT EtherCAT 通信指令形      SGDXT-□□□AA0A□□□□

形式の詳細は株式会社安川電機のカatalog・マニュアルを参照して下さい。

## 5-5. 通信ケーブル

GP4000 / SP5000 / ST6000 シリーズと MP を接続するケーブルを示します。

表 5-5-1 ケーブル結線

Connector	Communication	Pin No.	Signal	Comment
RJ45	IEEE 802.3u	1	TX+	Transmit (+)
		2	TX-	Transmit (-)
		3	RX+	Receive (+)
		4		Not used
		5		Not used
		6	RX-	Received (-)
		7		Not used
		8		Not used

MP シリーズとΣ-7, Σ-X シリーズとの接続は、株式会社安川電機のマニュアルを参照して下さい。

## 5-6. 通信設定

### 5-6-1. Pro-EX 通信設定

接続を中継するために MP コントローラが必要ですが、MP コントローラを接続機器として登録する必要はありません。サーボパックの機器別設定において MP コントローラの IP アドレスと、サーボパックの回線番号、号機番号を設定してください。

#### (1) $\Sigma$ -7S シリーズサーボパック(M-III)

**接続機器 1** [接続機器変更](#)

**概要**

メーカー (株)安川電機 シリーズ MP/インバータ/サーボ Ethernet ポート イーサネット(UDP)

文字列データモード 1 [変更](#)

**通信設定**

ポート番号 1024  自動割当

タイムアウト 3 (sec)

リトライ 2

送信ウェイト 0 (ms) [初期設定](#)

**機器別設定**

接続可能台数 32台 [機器を追加](#) [接続可能台数の拡張](#) [間接機器構成一覧](#)

No	機器名	設定	機器 ID	間接機器追加	間接機器へ設定を反映
1	SV00	シリーズ= $\Sigma$ -7Sシリーズサーボパック(M-III),IPアドレス=1	1		

No	間接機器名	機器指定アドレス	初期ID
1	Indirect1	シリーズ= $\Sigma$ -7Sシリーズサーボパック(M-III),IPアドレス=1 [#INTERNAL]USR28000	1

図 5-6-1 GP-ProEX 通信設定

#### (2) $\Sigma$ -7W シリーズサーボパック(M-III)

**接続機器 1** [接続機器変更](#)

**概要**

メーカー (株)安川電機 シリーズ MP/インバータ/サーボ Ethernet ポート イーサネット(UDP)

文字列データモード 1 [変更](#)

**通信設定**

ポート番号 1024  自動割当

タイムアウト 3 (sec)

リトライ 2

送信ウェイト 0 (ms) [初期設定](#)

**機器別設定**

接続可能台数 32台 [機器を追加](#) [接続可能台数の拡張](#) [間接機器構成一覧](#)

No	機器名	設定	機器 ID	間接機器追加	間接機器へ設定を反映
1	SV00	シリーズ= $\Sigma$ -7Wシリーズサーボパック(M-III),IPアドレス=1	1		

No	間接機器名	機器指定アドレス	初期ID
1	Indirect1	シリーズ= $\Sigma$ -7Wシリーズサーボパック(M-III),IPアドレス=1 [#INTERNAL]USR28000	1

図 5-6-2 GP-ProEX 通信設定

### (3) Σ-7S シリーズサーボパック(M-II)

接続機器1

[接続機器変更](#)

概要  
 メーカー (株)安川電機    シリーズ MP/インバータ/サーボ Ethernet    ポート イーサネット(UDP)  
 文字列データモード 1 [変更](#)

通信設定  
 ポート番号 1024  自動割当  
 タイムアウト 3 (sec)  
 リトライ 2  
 送信ウェイト 0 (ms) [初期設定](#)

機器別設定  
 接続可能台数 32台    [機器を追加](#)    [接続可能台数の拡張](#)    [間接機器構成一覧](#)

No	機器名	設定	機器 ID	間接機器追加	間接機器へ設定を反映
1	SV00	シリーズ=Σ-7Sシリーズサーボパック(M-II),IPアドレス=1	1		

No	間接機器名	機器指定アドレス	初期ID
1	Indirect1	シリーズ=Σ-7Sシリーズサーボパック(M-II),IPアドレス=1    [#INTERNAL]USR28000	1

図 5-6-3 GP-ProEX 通信設定

### (4) Σ-XS シリーズサーボパック(M-III)

接続機器1

[接続機器変更](#)

概要  
 メーカー (株)安川電機    シリーズ MP/インバータ/サーボ Ethernet    ポート イーサネット(UDP)  
 文字列データモード 1 [変更](#)

通信設定  
 ポート番号 1024  自動割当  
 タイムアウト 3 (sec)  
 リトライ 2  
 送信ウェイト 0 (ms) [初期設定](#)

機器別設定  
 接続可能台数 32台    [機器を追加](#)    [接続可能台数の拡張](#)    [間接機器構成一覧](#)

No	機器名	設定	機器 ID	間接機器追加	間接機器へ設定を反映
1	SV00	シリーズ=Σ-XSシリーズサーボパック(M-III),IPアドレス=1	1		

No	間接機器名	機器指定アドレス	初期ID
1	Indirect1	シリーズ=Σ-XSシリーズサーボパック(M-III),IPアドレス=1    [#INTERNAL]USR28000	1

図 5-6-4 GP-ProEX 通信設定

## (5) Σ-XW シリーズサーボパック(M-III)

接続機器1

**概要** [接続機器変更](#)

メーカー (株)安川電機 シリーズ MP/インバータ/サーボ Ethernet ポート イーサネット(UDP)

文字列データモード 1 [変更](#)

**通信設定**

ポート番号 1024  自動割当

タイムアウト 3 (sec)

リトライ 2

送信ウェイト 0 (ms) [初期設定](#)

**機器別設定**

接続可能台数 32台 [機器を追加](#) [接続可能台数の拡張](#) [間接機器構成一覧](#)

No	機器名	設定	機器 ID	間接機器 追加	間接機器へ 設定を反映
1	SV00	シリーズ=Σ-XWシリーズサーボパック(M-III),IPアドレス=	1		

No	間接機器名	機器指定アドレス	初期ID
1	Indirect1	シリーズ= Σ-XWシリーズサーボパック(M-III),IPアドレス= [INTERNAL]USR28000	1

図 5-6-5 GP-ProEX 通信設定

## 5-6-1-2. 通信設定

表 5-6-1 通信設定 設定値

項目	範囲	初期値
ポート番号	1024 - 65535	1024
自動割当	OFF - ON	ON
タイムアウト	1 - 127	3
リトライ	0 - 255	2
送信ウェイト	0 - 255	0

## 5-6-1-3. 機器別設定

### (1) $\Sigma$ -7S シリーズサーボパック(M-III)

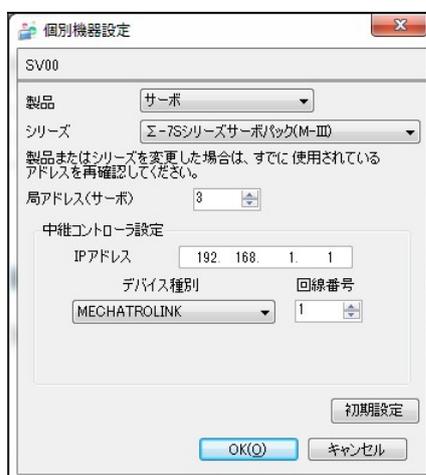


図 5-6-6 機器別設定

表 5-6-2 機器別設定 設定値

項目	SV00 初期値
製品	サーボ
シリーズ	$\Sigma$ -7S シリーズサーボパック(M-III)
IP アドレス	192.168.1.1
回線番号	1
局アドレス	3

## (2) $\Sigma$ -7W シリーズサーボパック(M-III)

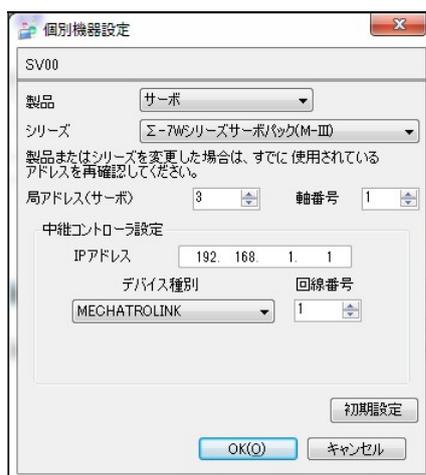


図 5-6-7 機器別設定

表 5-6-3 機器別設定 設定値

項目	SV00 初期値
製品	サーボ
シリーズ	$\Sigma$ -7W シリーズサーボパック(M-III)
IP アドレス	192.168.1.1
回線番号	1
局アドレス	3

## (3) $\Sigma$ -7S シリーズサーボパック(M-II)

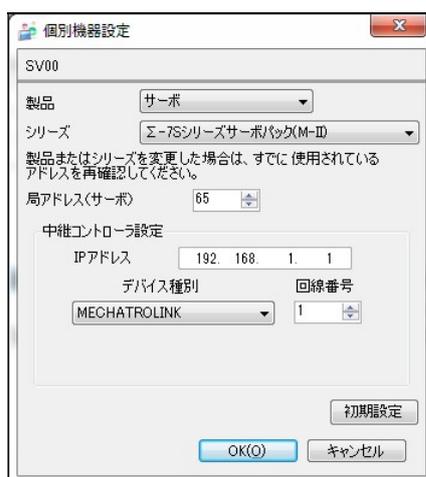


図 5-6-8 機器別設定

表 5-6-4 機器別設定 設定値

項目	SV00 初期値
製品	サーボ
シリーズ	Σ-7S シリーズサーボパック(M-II)
IP アドレス	192.168.1.1
回線番号	1
局アドレス	65

(4) Σ-XS シリーズサーボパック(M-III)

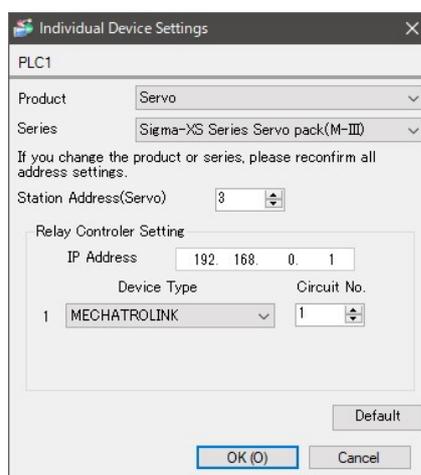


図 5-6-9 機器別設定

表 5-6-5 機器別設定 設定値

項目	SV00 初期値
製品	サーボ
シリーズ	Σ-XS シリーズサーボパック(M-III)
IP アドレス	192.168.1.1
回線番号	1
局アドレス	3

## (5) $\Sigma$ -XW シリーズサーボパック(M-III)

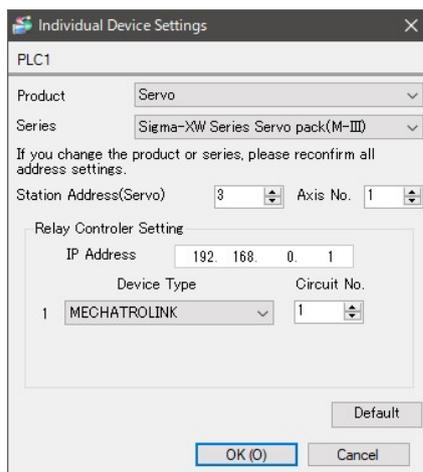


図 5-6-10 機器別設定

表 5-6-6 機器別設定 設定値

項目	SV00 初期値
製品	サーボ
シリーズ	$\Sigma$ -XW シリーズサーボパック(M-III)
IP アドレス	192.168.1.1
回線番号	1
局アドレス	3

### 5-6-1-4. 間接機器設定

本コクピットパーツは間接機器設定を使用して作画した 1 台接続のサンプルです。間接機器の設定により 2 台以上の機器にも容易に接続できます。システム設定で、「機器の追加」と「間接機器へ設定反映」を実施し、画面のほうは機器指定アドレスを設定するようにすれば、2 台以上への対応が可能です。

GP-ProEX リファレンスマニュアル 7.5 章参照。

## 5-6-2. MP シリーズの設定

通信設定はサポートツール (MPE720) で行います。

詳細は、株式会社安川電機のマニュアルと弊社の機器接続マニュアル(MP Ethernet/メカトロリンク)を参照して下さい。

## 5-6-3. $\Sigma$ -7, $\Sigma$ -X シリーズの設定

通信設定は、サーボパックのディップスイッチとロータリースイッチで行います。

詳細は、株式会社安川電機のマニュアルと弊社の機器接続マニュアル(MP Ethernet/メカトロリンク)を参照して下さい。

$\Sigma$ -X シリーズを使用する場合、必ずディップスイッチ(S3)のスイッチ 3 を OFF にしてください。

## 5-7. Open Box(SP-5B40 / SP-5B41 / SP-5B41\*)を使用する場合の注意点

- ・同時実行されるプログラムの負荷やメモリの使用状況などの影響で、適切なパフォーマンスが得られない可能性があります。  
お客様の責任において、使用環境における十分な動作検証を行ってください。
- ・設定画面での「保存デバイス」は「SD」にしてください。
- ・Gp-Pro EXの「本体設定」の「WinGP 設定」タブにおいて、「履歴データ保存設定」の「保存先」を「SRAM」にしてください。  
「表示設定」は必要に応じ設定してください。
- ・CSV ファイルの出力先はデフォルトでは“D:¥CFA00¥IO\_CHK¥”になります。「WinGP 設定」を変更した場合は、その設定に従います。
- ・WinGP では USB メモリは使用できません。
- ・ライトフィルタの設定が有効になっている場合は、プロジェクトファイルを転送する前にライトフィルタ設定を無効にしてください。「ランチャー」や「ライトフィルタ」など Open Box(SP-5B40)特有の機能は「SP5000 シリーズ オープンボックス リファレンスマニュアル」を参照してください。



## 6. 画面構成

### 6-1. ベース画面割り付け

#### 6-1-1. ベース画面一覧・概要

表 6-1-1 ベース画面一覧・概要

No.	画面内容	ベース番号	摘要
1	タイトル	5000 番台	詳細は(6-1-2 ベース画面一覧・詳細 (タイトル))を参照してください。
2	パラメータ	5100-5200 番台	詳細は(6-1-3 ベース画面一覧・詳細 (パラメータ))を参照してください。
3	アラーム	5300 番台	詳細は(6-1-4 ベース画面一覧・詳細 (アラーム))を参照してください。
4	モニタ	5400 番台	詳細は(6-1-5 ベース画面一覧・詳細 (モニタ))を参照してください。
5	セットアップ	5600-5700 番台	詳細は(6-1-6 ベース画面一覧・詳細 (セットアップ))を参照してください。
6	テスト運転	5800 番台	詳細は(6-1-7 ベース画面一覧・詳細 (テスト運転))を参照してください。
7	メンテナンス	6000 番台	詳細は(6-1-8 ベース画面一覧・詳細 (メンテナンス))を参照してください。
8	トレース	4000 番台	詳細は(6-1-9 ベース画面一覧・詳細 (トレース))を参照してください。
9	グラフ	9000 番台	画面呼び出し用グラフ部品

#### 6-1-2. ベース画面一覧・詳細 (タイトル)

表 6-1-2 ベース画面一覧・詳細 (タイトル)

No.	画面内容	ベース番号	摘要
1	タイトル	5000	タイトルを表示します。 言語切り替えが可能です。
2	軸選択	5001	軸を選択します。
3	メニュー	5010	メニューを表示します。

### 6-1-3. ベース画面一覧・詳細 (パラメータ)

表 6-1-3 ベース画面一覧・詳細 (パラメータ)

No.	画面内容	ベース番号	摘要
1	パラメータ・メニュー	5100~5101	パラメータ関連のメニューを表示します。
2	パラメータ編集メニュー	5102	表示するパラメータを選択するメニューを表示します。
3	パラメータ(Pn0xx-)	5111~5112	機能選択(Pn0xx-)を表示します。
4	パラメータ(Pn1xx-)	5121~5125	ゲイン(Pn1xx-)を表示します。
5	パラメータ(Pn2xx-)		位置(Pn2xx-)を表示します。
		5131~5132	$\Sigma$ -7S, $\Sigma$ -XS SERVOPACK(MECHATROLINK-III)
		5131~5131	$\Sigma$ -7W, $\Sigma$ -XW SERVOPACK(MECHATROLINK-III)
		5131~5132	$\Sigma$ -7S SERVOPACK(MECHATROLINK-II)
6	パラメータ(Pn3xx-)	5141~5142	速度(Pn3xx-)を表示します。
7	パラメータ(Pn4xx-)	5151~5155	トルク(Pn4xx-)を表示します
8	パラメータ(Pn5xx-)	5161~5165	シーケンス(Pn5xx-)を表示します
9	パラメータ(入出力信号)		入出力信号を表示します。
		5171	$\Sigma$ -7S, $\Sigma$ -XS SERVOPACK(MECHATROLINK-III)
		5171~5173	$\Sigma$ -7W, $\Sigma$ -XW SERVOPACK(MECHATROLINK-III)
		5171	$\Sigma$ -7S SERVOPACK(MECHATROLINK-II)
10	パラメータ(MECHATROLINK)		MECHATROLINK を表示します。
		5181~5197	$\Sigma$ -7S, $\Sigma$ -XS SERVOPACK(MECHATROLINK-III)
		5181~5197	$\Sigma$ -7W, $\Sigma$ -XW SERVOPACK(MECHATROLINK-III)
		5181~5195	$\Sigma$ -7S SERVOPACK(MECHATROLINK-II)
11	パラメータ初期化	5201~5207	パラメータ初期化を行います。
12	パラメータ・バックアップ	5211~5214	パラメータのバックアップを行います。
13	パラメータ・リストア	5221~5225	パラメータのリストアを行います。
14	パラメータ(共通・PnAxx-)		共通パラメータ(PnAxx-)を表示します。
		5261~5266	$\Sigma$ -7S, $\Sigma$ -XS SERVOPACK(MECHATROLINK-III)
		5261~5266	$\Sigma$ -7W, $\Sigma$ -XW SERVOPACK(MECHATROLINK-III)
		-	$\Sigma$ -7S SERVOPACK(MECHATROLINK-II)

### 6-1-4. ベース画面一覧・詳細 (アラーム)

表 6-1-4 ベース画面一覧・詳細 (アラーム)

No.	画面内容	ベース番号	摘要
1	アラームトレース	5301~5305	アラームトレースを表示します。
2	異常履歴	5311~5312	異常履歴を表示します。

## 6-1-5. ベース画面一覧・詳細 (モニタ)

表 6-1-5 ベース画面一覧・詳細 (モニタ)

No.	画面内容	ベース番号	摘要
1	モニタ・メニュー	5400	モニタ関連のメニューを表示します。
2	製品情報	5411～5412	製品情報を表示します。
3	システムモニタ	5420～5423	システムモニタを表示します。
4	状態モニタ	5431～5432	状態モニタを表示します。
5	動作モニタ	5441～5442	動作モニタを表示します。
6	入力信号モニタ	5451	入力信号モニタを表示します。
7	出力信号モニタ	5461	出力信号モニタを表示します。
8	配線確認	5471～5481	配線確認を表示します。

## 6-1-6. ベース画面一覧・詳細 (セットアップ)

表 6-1-6 ベース画面一覧・詳細 (セットアップ)

No.	画面内容	ベース番号	摘要
1	セットアップ・メニュー	5600	セットアップ関連のメニューを表示します。
2	サーボパック軸名称設定	5611	サーボパック軸名称を設定します。
3	絶対値エンコーダ設定・メニュー	5620～5621	絶対値エンコーダ設定関連のメニューを表示します。
4	絶対値エンコーダ設定	5631～5639	絶対値エンコーダ設定を行います。
5	マルチターン設定	5641～5649	マルチターン設定を行います。
6	オフセット調整・メニュー	5650	オフセット調整関連のメニューを表示します。
7	アナログモニタ出力調整	5671～5676	アナログモニタ出力調整を行います。
8	モータ電流検出信号オフセット調整	5681～5689	モータ電流検出信号オフセット調整を行います。
9	原点サーチ	5701～5709	原点サーチを行います。
10	パラメータ書き込み禁止設定	5711～5712	パラメータ書き込み禁止設定を行います。
11	ソフトウェアリセット	5761～5766	ソフトウェアリセットを行います。

## 6-1-7. ベース画面一覧・詳細（テスト運転）

表 6-1-7 ベース画面一覧・詳細（テスト運転）

No.	画面内容	ベース番号	摘要
1	テスト運転・メニュー	5800	テスト運転関連のメニューを表示します。
2	ジョグ操作	5811~5818	ジョグ操作を行います。
3	プログラム JOG 運転	5821~5835	プログラム JOG 運転を行います。

## 6-1-8. ベース画面一覧・詳細（メンテナンス）

表 6-1-8 ベース画面一覧・詳細（テスト運転）

No.	画面内容	ベース番号	摘要
1	メンテナンス・メニュー	6000	メンテナンス関連のメニューを表示します。
2	QRコード	6010~6018	QRコードを表示します。
3	メンテナンス	6100~6132	メンテナンスモニタを表示します。

## 6-1-9. ベース画面一覧・詳細（トレース）

表 6-1-9 ベース画面一覧・詳細（トレース）

No.	画面内容	ベース番号	摘要
1	トレースメニュー	4001	トレースのメニュー画面
2	トレース設定	4101~4108	トレース設定の各画面
3	トレース設定内容表示	4120	トレース設定内容表示画面
4	トレース変更	4121~4128	トレース設定内容変更の各画面
5	トレース設定、トレース内容変更	4191~4198	画面呼出用画面
6	トレース開始、トレースデータ取得	4201~4207	トレーススタート処理用画面
7	グラフメニュー	4310	グラフメニュー画面
8	グラフ保守	4311	保守（既定値の変更）画面
9	CSV 保存	4312	グラフデータの CSV データ保存画面
10	各種グラフ	4321~4342	各種グラフ表示画面
11	データグラフ、データグラフ間引き	4348~4349	画面呼出用画面(全グラフ)
12	グラフ部品	9901~9913	画面呼出用画面(グラフ部品)

## 6-2. ウィンドウ画面割り付け

表 6-2-1 ウィンドウ画面割り付け

No.	画面内容	ベース番号	摘要
1	軸切替えメニュー	1000	軸切替えを行います。
2	製品情報・サーボバック(シリアル)	1001	サーボバックのシリアルを表示します。
3	製品情報・サーボモータ(シリアル)	1002	モータのシリアルを表示します。
4	プログラム JOG 運転パターン 0~5	1010~1015	プログラム JOG 運転パターンを選択します。
5	言語切り替え	1100	言語切り替えを行います。
6	トリガ条件設定	1101~1102	トレース設定用ウィンドウ画面
7	グラフ用ウィンドウ	1201~1217	グラフ用ウィンドウ画面

## 6-3. 編集不可画面

本コクピットパーツの画面データは、一部の画面においてシステムでロックされていますので、編集をしようとした場合に編集不可能のダイアログが表示されます。画面一覧で赤色表示されている画面は、編集できません。

## 6-4. 画面遷移

本コクピットパーツの画面の概略遷移図を示します。

「←」、「→」等のスイッチ押下でページを切り替えます。「×」スイッチ押下で元の画面に戻ります。画面左上部の押下で軸切替えウィンドウを表示します。

### 6-4-1. メニュー構成

画面全体のメニュー構成を以下に示します。



(トレース)



(テスト運転・メニュー)



(メンテナンス・メニュー)



## 6-4-2. パラメータ構成

パラメータ画面の構成を以下に示します。

(パラメータ・メニュー)

(パラメータ表示)



(パラメータ(機能選択・Pn0xx-))

パラメータ	初期値
Pn000	0000
Pn001	0000
Pn002	0000
Pn003	0000
Pn004	0000
Pn005	0000
Pn006	0000
Pn007	0000
Pn008	0000
Pn009	0000
Pn010	0000
Pn011	0000
Pn012	0000
Pn013	0000
Pn014	0000
Pn015	0000
Pn016	0000
Pn017	0000
Pn018	0000
Pn019	0000
Pn020	0000
Pn021	0000
Pn022	0000
Pn023	0000
Pn024	0000
Pn025	0000
Pn026	0000
Pn027	0000
Pn028	0000
Pn029	0000
Pn030	0000
Pn031	0000
Pn032	0000
Pn033	0000
Pn034	0000
Pn035	0000
Pn036	0000
Pn037	0000
Pn038	0000
Pn039	0000
Pn040	0000
Pn041	0000
Pn042	0000
Pn043	0000
Pn044	0000
Pn045	0000
Pn046	0000
Pn047	0000
Pn048	0000
Pn049	0000
Pn050	0000
Pn051	0000
Pn052	0000
Pn053	0000
Pn054	0000
Pn055	0000
Pn056	0000
Pn057	0000
Pn058	0000
Pn059	0000
Pn060	0000
Pn061	0000
Pn062	0000
Pn063	0000
Pn064	0000
Pn065	0000
Pn066	0000
Pn067	0000
Pn068	0000
Pn069	0000
Pn070	0000
Pn071	0000
Pn072	0000
Pn073	0000
Pn074	0000
Pn075	0000
Pn076	0000
Pn077	0000
Pn078	0000
Pn079	0000
Pn080	0000
Pn081	0000
Pn082	0000
Pn083	0000
Pn084	0000
Pn085	0000
Pn086	0000
Pn087	0000
Pn088	0000
Pn089	0000
Pn090	0000
Pn091	0000
Pn092	0000
Pn093	0000
Pn094	0000
Pn095	0000
Pn096	0000
Pn097	0000
Pn098	0000
Pn099	0000

パラメータ	初期値
Pn099	0000
Pn100	0000
Pn101	0000
Pn102	0000
Pn103	0000
Pn104	0000
Pn105	0000
Pn106	0000
Pn107	0000
Pn108	0000
Pn109	0000
Pn110	0000
Pn111	0000
Pn112	0000
Pn113	0000
Pn114	0000
Pn115	0000
Pn116	0000
Pn117	0000
Pn118	0000
Pn119	0000
Pn120	0000
Pn121	0000
Pn122	0000
Pn123	0000
Pn124	0000
Pn125	0000
Pn126	0000
Pn127	0000
Pn128	0000
Pn129	0000
Pn130	0000
Pn131	0000
Pn132	0000
Pn133	0000
Pn134	0000
Pn135	0000
Pn136	0000
Pn137	0000
Pn138	0000
Pn139	0000
Pn140	0000
Pn141	0000
Pn142	0000
Pn143	0000
Pn144	0000
Pn145	0000
Pn146	0000
Pn147	0000
Pn148	0000
Pn149	0000
Pn150	0000
Pn151	0000
Pn152	0000
Pn153	0000
Pn154	0000
Pn155	0000
Pn156	0000
Pn157	0000
Pn158	0000
Pn159	0000
Pn160	0000
Pn161	0000
Pn162	0000
Pn163	0000
Pn164	0000
Pn165	0000
Pn166	0000
Pn167	0000
Pn168	0000
Pn169	0000
Pn170	0000
Pn171	0000
Pn172	0000
Pn173	0000
Pn174	0000
Pn175	0000
Pn176	0000
Pn177	0000
Pn178	0000
Pn179	0000
Pn180	0000
Pn181	0000
Pn182	0000
Pn183	0000
Pn184	0000
Pn185	0000
Pn186	0000
Pn187	0000
Pn188	0000
Pn189	0000
Pn190	0000
Pn191	0000
Pn192	0000
Pn193	0000
Pn194	0000
Pn195	0000
Pn196	0000
Pn197	0000
Pn198	0000
Pn199	0000

(パラメータ(ゲイン・Pn1xx-))

パラメータ	初期値
Pn100	0
Pn101	0
Pn102	0
Pn103	0
Pn104	0
Pn105	0
Pn106	0
Pn107	0
Pn108	0
Pn109	0
Pn110	0
Pn111	0
Pn112	0
Pn113	0
Pn114	0
Pn115	0
Pn116	0
Pn117	0
Pn118	0
Pn119	0
Pn120	0
Pn121	0
Pn122	0
Pn123	0
Pn124	0
Pn125	0
Pn126	0
Pn127	0
Pn128	0
Pn129	0
Pn130	0
Pn131	0
Pn132	0
Pn133	0
Pn134	0
Pn135	0
Pn136	0
Pn137	0
Pn138	0
Pn139	0
Pn140	0
Pn141	0
Pn142	0
Pn143	0
Pn144	0
Pn145	0
Pn146	0
Pn147	0
Pn148	0
Pn149	0
Pn150	0
Pn151	0
Pn152	0
Pn153	0
Pn154	0
Pn155	0
Pn156	0
Pn157	0
Pn158	0
Pn159	0
Pn160	0
Pn161	0
Pn162	0
Pn163	0
Pn164	0
Pn165	0
Pn166	0
Pn167	0
Pn168	0
Pn169	0
Pn170	0
Pn171	0
Pn172	0
Pn173	0
Pn174	0
Pn175	0
Pn176	0
Pn177	0
Pn178	0
Pn179	0
Pn180	0
Pn181	0
Pn182	0
Pn183	0
Pn184	0
Pn185	0
Pn186	0
Pn187	0
Pn188	0
Pn189	0
Pn190	0
Pn191	0
Pn192	0
Pn193	0
Pn194	0
Pn195	0
Pn196	0
Pn197	0
Pn198	0
Pn199	0

パラメータ	初期値
Pn199	0
Pn200	0
Pn201	0
Pn202	0
Pn203	0
Pn204	0
Pn205	0
Pn206	0
Pn207	0
Pn208	0
Pn209	0
Pn210	0
Pn211	0
Pn212	0
Pn213	0
Pn214	0
Pn215	0
Pn216	0
Pn217	0
Pn218	0
Pn219	0
Pn220	0
Pn221	0
Pn222	0
Pn223	0
Pn224	0
Pn225	0
Pn226	0
Pn227	0
Pn228	0
Pn229	0
Pn230	0
Pn231	0
Pn232	0
Pn233	0
Pn234	0
Pn235	0
Pn236	0
Pn237	0
Pn238	0
Pn239	0
Pn240	0
Pn241	0
Pn242	0
Pn243	0
Pn244	0
Pn245	0
Pn246	0
Pn247	0
Pn248	0
Pn249	0
Pn250	0
Pn251	0
Pn252	0
Pn253	0
Pn254	0
Pn255	0
Pn256	0
Pn257	0
Pn258	0
Pn259	0
Pn260	0
Pn261	0
Pn262	0
Pn263	0
Pn264	0
Pn265	0
Pn266	0
Pn267	0
Pn268	0
Pn269	0
Pn270	0
Pn271	0
Pn272	0
Pn273	0
Pn274	0
Pn275	0
Pn276	0
Pn277	0
Pn278	0
Pn279	0
Pn280	0
Pn281	0
Pn282	0
Pn283	0
Pn284	0
Pn285	0
Pn286	0
Pn287	0
Pn288	0
Pn289	0
Pn290	0
Pn291	0
Pn292	0
Pn293	0
Pn294	0
Pn295	0
Pn296	0
Pn297	0
Pn298	0
Pn299	0

(パラメータ(位置・Pn2xx-))

パラメータ	初期値
Pn200	0
Pn201	0
Pn202	0
Pn203	0
Pn204	0
Pn205	0
Pn206	0
Pn207	0
Pn208	0
Pn209	0
Pn210	0
Pn211	0
Pn212	0
Pn213	0
Pn214	0
Pn215	0
Pn216	0
Pn217	0
Pn218	0
Pn219	0
Pn220	0
Pn221	0
Pn222	0
Pn223	0
Pn224	0
Pn225	0
Pn226	0
Pn227	0
Pn228	0
Pn229	0
Pn230	0
Pn231	0
Pn232	0
Pn233	0
Pn234	0
Pn235	0
Pn236	0
Pn237	0
Pn238	0
Pn239	0
Pn240	0
Pn241	0
Pn242	0
Pn243	0
Pn244	0
Pn245	0
Pn246	0
Pn247	0
Pn248	0
Pn249	0
Pn250	0
Pn251	0
Pn252	0
Pn253	0
Pn254	0
Pn255	0
Pn256	0
Pn257	0
Pn258	0
Pn259	0
Pn260	0
Pn261	0
Pn262	0
Pn263	0
Pn264	0
Pn265	0
Pn266	0
Pn267	0
Pn268	0
Pn269	0
Pn270	0
Pn271	0
Pn272	0
Pn273	0
Pn274	0
Pn275	0
Pn276	0
Pn277	0
Pn278	0
Pn279	0
Pn280	0
Pn281	0
Pn282	0
Pn283	0
Pn284	0
Pn285	0
Pn286	0
Pn287	0
Pn288	0
Pn289	0
Pn290	0
Pn291	0
Pn292	0
Pn293	0
Pn294	0
Pn295	0
Pn296	0
Pn297	0
Pn298	0
Pn299	0

パラメータ	初期値
Pn299	0
Pn300	0
Pn301	0
Pn302	0
Pn303	0
Pn304	0
Pn305	0
Pn306	0
Pn307	0
Pn308	0
Pn309	0
Pn310	0
Pn311	0
Pn312	0
Pn313	0
Pn314	0
Pn315	0
Pn316	0
Pn317	0
Pn318	0
Pn319	0
Pn320	0
Pn321	0
Pn322	0
Pn323	0
Pn324	0
Pn325	0
Pn326	0
Pn327	0
Pn328	0
Pn329	0
Pn330	0
Pn331	0
Pn332	0
Pn333	0
Pn334	0
Pn335	0
Pn336	0
Pn337	0
Pn338	0
Pn339	

(パラメータ(入出力信号))

パラメータ名	初期値
入力信号選択1	0000
出力信号選択1	0000
出力信号選択2	0000
出力信号選択3	0000
出力信号選択4	0000
出力信号選択5	0000
出力信号選択6	0000
出力信号選択7	0000

(パラメータ(MECHATROLINK・Pn8xx-))

パラメータ名	初期値
機軸制御	0
機軸選択応答時間(Pn800)	0
機軸位置制御	0
正逆方向の速度	0
逆方向の速度	0
機軸位置制御の速度	0
機軸位置制御の速度	0
位置決め速度	0
位置決め速度	0

パラメータ名	初期値
機軸位置制御(Pn800)	0

(パラメータ(共通・PnAxx-))

パラメータ名	初期値
トルク制限速度(PnA00)	0

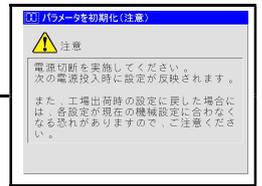
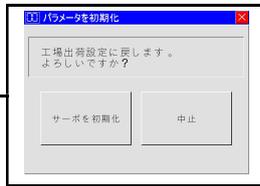
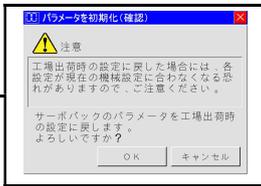
パラメータ名	初期値
トルク制限速度(PnA00)	0

(パラメータ編集：セキュリティ入力→パラメータ編集)

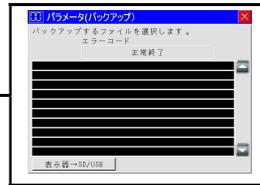


機能選択 (Pn0xx-)	シーケンス (Pn5xx-)
ゲイン (Pn1xx-)	入出力信号
位置 (Pn2xx-)	MECHATROLINK (Pn8xx-)
速度 (Pn3xx-)	共通パラメータ (PnAxx-)
トルク (Pn4xx-)	

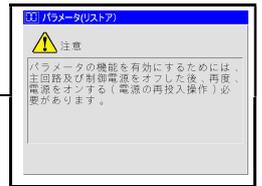
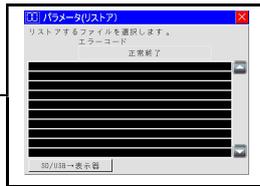
(パラメータ初期化)



(パラメータ・バックアップ)



(パラメータ・リストア)

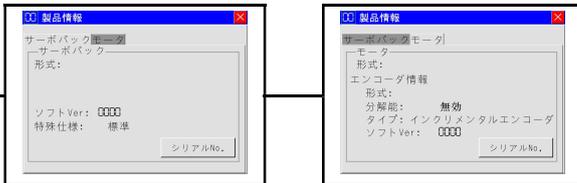


### 6-4-3. モニタ構成

モニタ画面の構成を以下に示します。

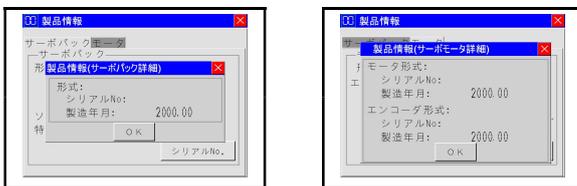
(モニタ・メニュー)

(製品情報・サーボバック/モータ)

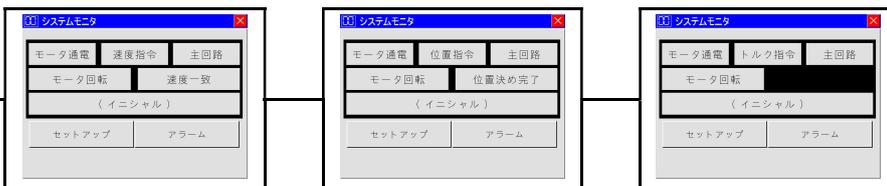


(シリアル表示)

(シリアル表示)



(システムモニタ・速度制御/位置制御/トルク制御)



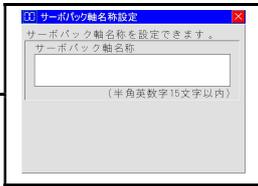


## 6-4-4. セットアップ構成

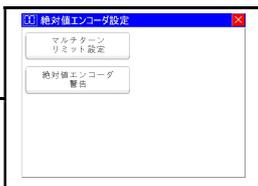
セットアップ画面の構成を以下に示します。

(セットアップ・メニュー)

(サーボパック軸名称設定)



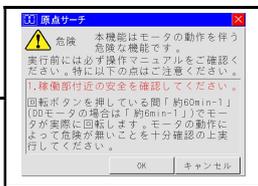
(絶対値エンコーダ設定)



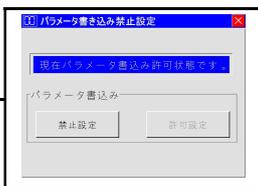
(オフセット調整)



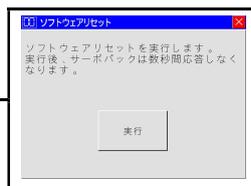
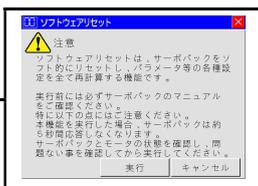
(原点サーチ)



(パラメータ書き込み禁止設定)



(ソフトウェアリセット)



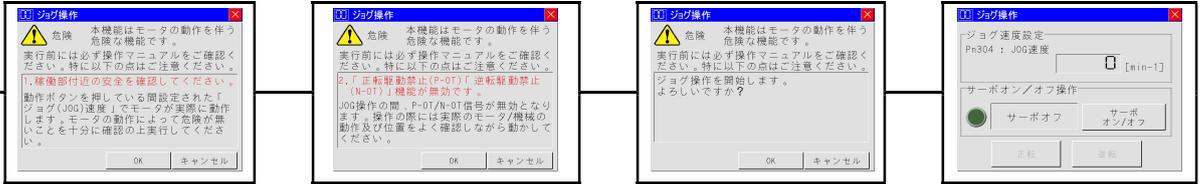


## 6-4-5. テスト運転構成

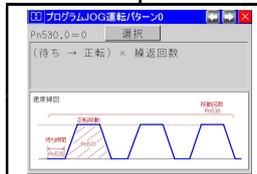
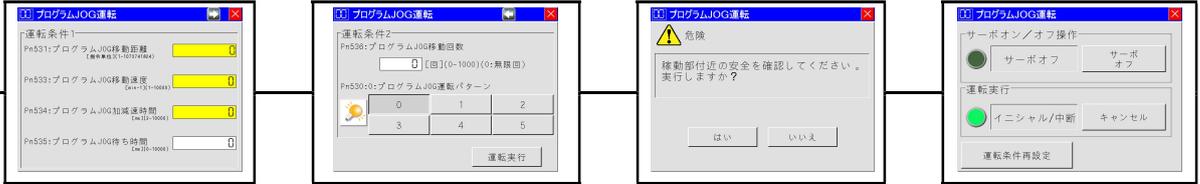
テスト運転画面の構成を以下に示します。

(テスト運転・メニュー)

(ジョグ操作)



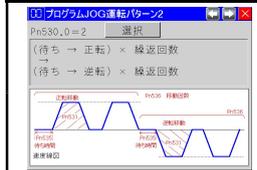
(プログラム JOG 運転)



(プログラム JOG 運転パターン 0)



(プログラム JOG 運転パターン 1)



(プログラム JOG 運転パターン 2)



(プログラム JOG 運転パターン 3)



(プログラム JOG 運転パターン 4)



(プログラム JOG 運転パターン 5)

## 6-4-6. メンテナンス構成

メンテナンス画面の構成を以下に示します。

(メンテナンス・メニュー)

(QRコード)

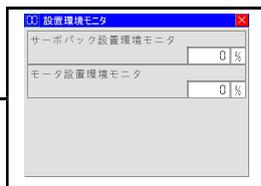


QRコードを表示します。

(メンテナンス・メニュー)



消費電力モニタを表示します。



設置環境モニタを表示します。



寿命予測モニタを表示します。

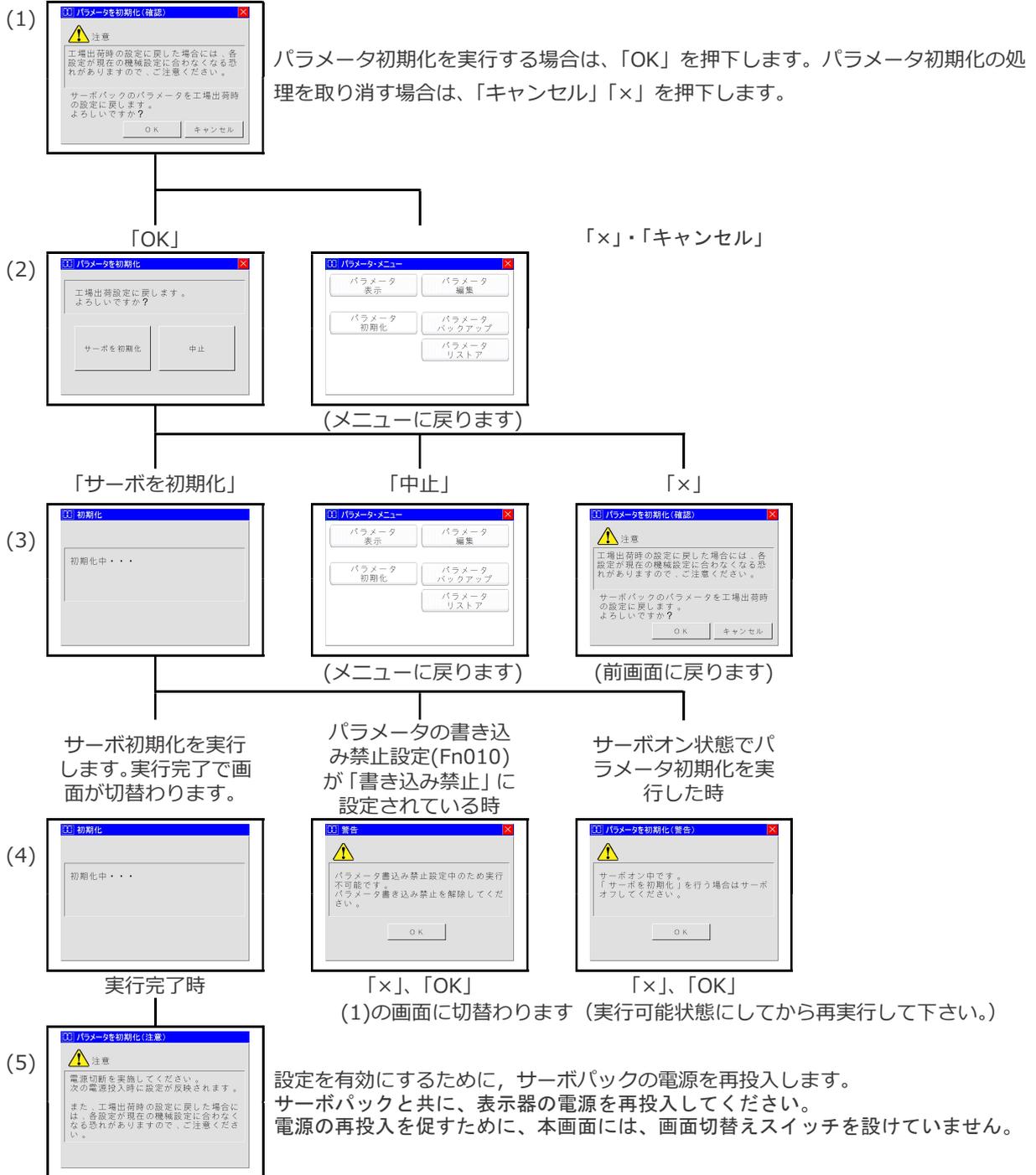
## 6-5. 機能詳細説明

各機能を一部抜粋し、画面のシーケンス及び画面手順を機能毎に説明をします。

なお、各機能の詳細は、株式会社安川電機のマニュアルを参照してください。

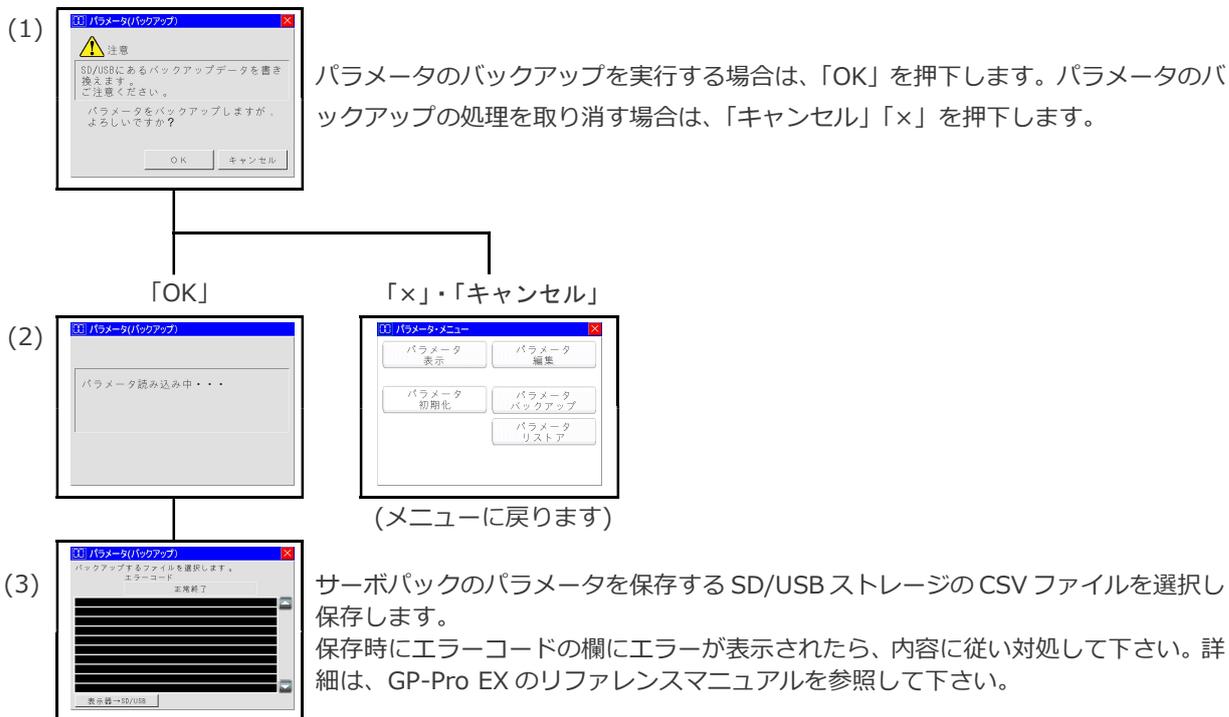
### 6-5-1. パラメータ初期化

パラメータ初期化の構成を以下に示します。



## 6-5-2. パラメータ・バックアップ

パラメータ・バックアップの構成を以下に示します。



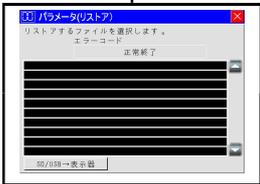
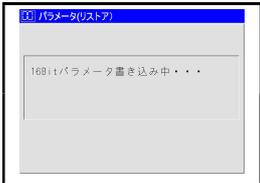
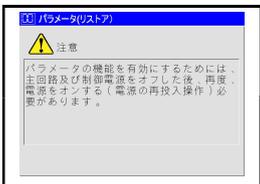
(2)のパラメータの読み込みは、D スクリプトで、記述されています。

バックアップする CSV ファイルを SD/USB ストレージに格納しておく必要があります。保存の仕組みは、(10-2 パラメータ・バックアップ/リストア)を参照してください。D スクリプトおよび CSV データ転送の詳細は、GP-Pro EX のリファレンスマニュアルを参照して下さい。

※USB を使用する場合は、USB 接続状況画面で、USB ストレージの取り外しを実施後に抜いて下さい。

### 6-5-3. パラメータ・リストア

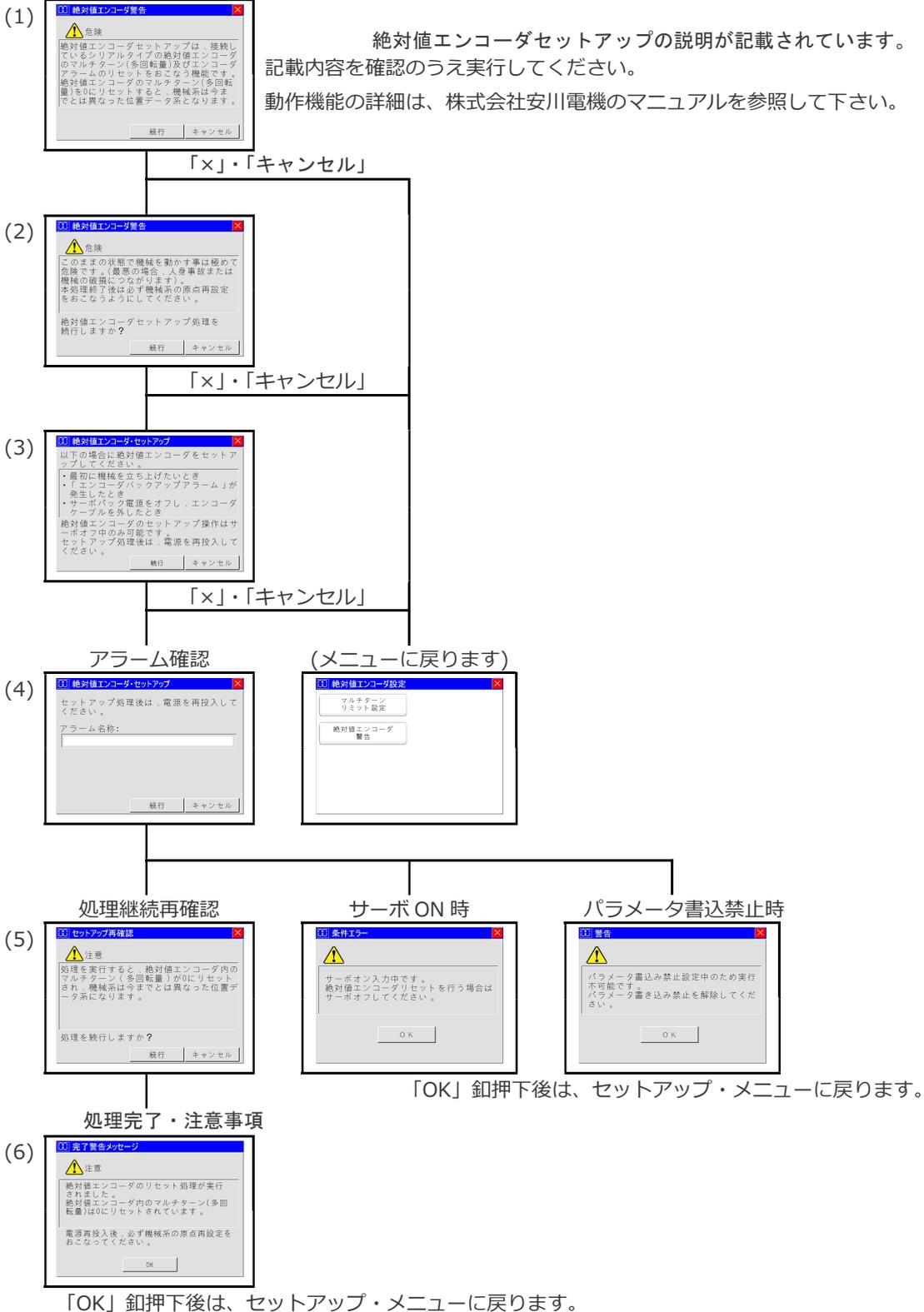
パラメータ・リストアの構成を以下に示します。

- (1)  パラメータのリストアを実行する場合は、「OK」を押下します。パラメータのリストアの処理を取り消す場合は、「キャンセル」「×」を押下します。
- 「×」・「キャンセル」
-  (メニューに戻ります)
- (2)  サーボパックに書き込むパラメータが保存されている SD/USB ストレージの CSV ファイルを選択し表示器に読み込みます。保存時にエラーコードの欄にエラーが表示されたら、内容に従い対処して下さい。詳細は、GP-Pro EX のリファレンスマニュアルを参照して下さい。
- 表示器に読み込み完了で画面が切替わります。
- (3)  16Bit パラメータをサーボパックに書き込みます。全パラメータの書き込みが終われば、次画面に切替わります。
- 16Bit パラメータの書き込みで画面が切替わります。
- (4)  32Bit パラメータをサーボパックに書き込みます。全パラメータの書き込みが終われば、次画面に切替わります。
- 32Bit パラメータの書き込みで画面が切替わります。
- (5)  パラメータの書き込み時にエラーが発生した場合は、画面下部にエラーが表示されます。エラーが表示された場合は、パラメータの値及びパラメータの番号のミス等が考えられますので、株式会社安川電機のマニュアルを参照のうえ CSV ファイルおよび D スクリプトを検証して下さい。設定を有効にするために、サーボパックの電源を再投入します。サーボパックと共に、表示器の電源を再投入してください。電源の再投入を促すために、本画面には、画面切替えスイッチを設けていません。注意：パラメータ・リストア完了の画面に切替わっても、しばらくの間は、電源断等を行わないようにして下さい。

(3)および(4)のパラメータの書き込みは、D スクリプトで、記述されています  
リストアする CSV ファイルは、SD/USB ストレージに格納しておく必要があります。保存の仕組みは、(10-2 パラメータ・バックアップ/リストア) を参照してください。D スクリプトおよび CSV データ転送の詳細は、GP-Pro EX のリファレンスマニュアルを参照して下さい。  
※USB を使用する場合は、USB 接続状況画面で、USB ストレージの取り外しを実施後に抜いて下さい。

## 6-5-4. 絶対値エンコーダリセット

絶対値エンコーダリセットの構成を以下に示します。



以下の時には絶対値エンコーダリセットは設定できません。

- ・ モータテスト機能が有効で、かつ、エンコーダが未接続
- ・ エンコーダがインクリメンタルタイプ(アブソをインクリメンタルとして使用(Pn002.2=1 設定)時を含む)
- ・ モータ通電中
- ・ ユーザ定数書き込み禁止状態

本処理実行後はサーボパック電源の切/入を必ずおこなってください。

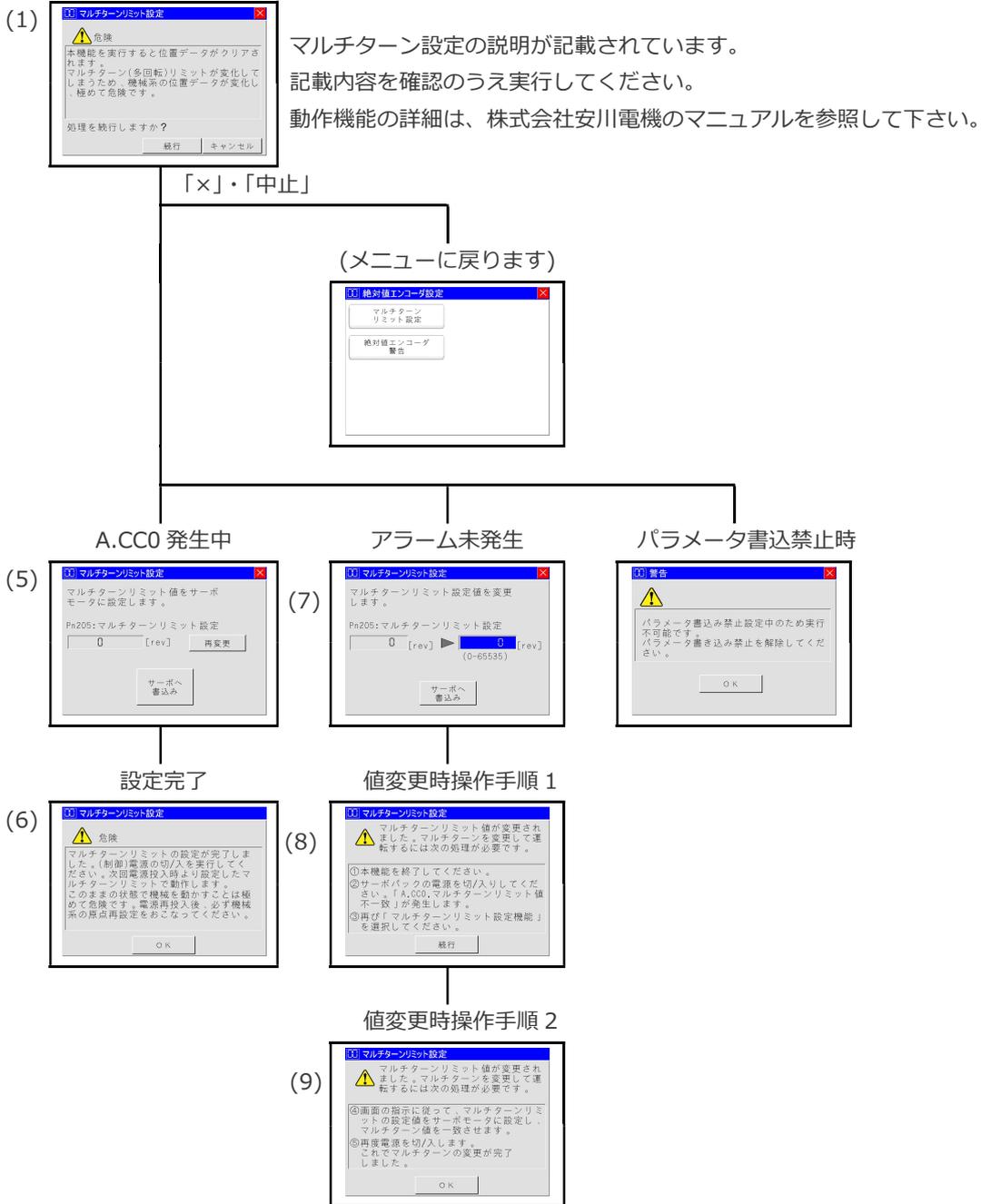
※警告

本処理を実行すると接続している絶対値エンコーダの多回転量が 0 にクリアされ、機械系は今までとは異なった位置データ系になってしまいます。この状態で機械を動かす事は大変危険です（最悪の場合、人身事故や機械の破損につながります）。本処理実行にあたっては細心の注意をお願いします。

詳細は、株式会社安川電機のマニュアルを参照して下さい。

## 6-5-5. マルチターンリミット設定

マルチターンリミット設定の構成を以下に示します。



以下の時にはマルチターンリミットは設定できません。

- ・ エンコーダがインクリメンタルタイプ(アブソをインクリメンタルとして使用(Pn002.2=1 設定)時も含む)
- ・ モータステスト機能が有効で、かつ、エンコーダが未接続
- ・ マルチターンリミット不一致が未発生(A.CC0 が発生していない状態)
- ・ ユーザ定数書き込み禁止状態

本処理実行後はサーボパック電源の切/入を必ずおこなってください。

※警告

本処理を実行すると接続している絶対値エンコーダの多回転量が 0 にクリアされ、またその多回転量の制限値が変更されることにより、機械系は今までとは異なった位置データ系になってしまいます。この状態で機械を動かす事は大変危険です（最悪の場合、人身事故や機械の破損につながります）。本処理実行にあたっては細心の注意をお願いします。

詳細は、株式会社安川電機のマニュアルを参照して下さい。

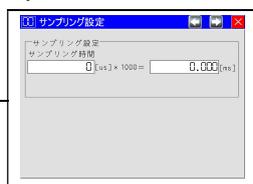
## 6-5-6. トレース全体構成

トレースの全体の画面遷移を示します。

(トレースメニュー)



(セットアップウィザード)



・トレースする内容をページを送り設定します。

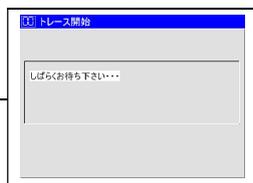
(トレース設定内容表示)



・トレース設定の内容を一覧表示します。

・一部を変更出来ます。

(スタート)



・Σ-7, Σ-X シリーズからトレースデータを取得します。

(グラフ表示)



・I/O・データトレースのグラフを表示します。

(グラフメニュー)



・各種グラフ画面に切り替えます。

・グラフの保守画面に切り替えます。

## 7. システム設定

システム設定の詳細を説明します。装置・設備に合わせ、設定変更してご使用ください。

### 7-1. 表示器設定・本体設定「動作設定」画面キャプチャ設定

本コックピットパーツは、グラフの画面キャプチャを行うために、以下のシステム設定を行っています。SDカードに対応していないHMIを使用する場合、データの保存先をUSBストレージに変更してください。

#### 7-1-1. キャプチャ設定

本コックピットパーツでは、キャプチャ設定は、以下の表(表 7-1-1 キャプチャ設定)になっています。

表 7-1-1 キャプチャ設定

キャプチャ動作	保存先	コントロールアドレス	白黒反転
有り	SDカード	[#INTERNAL]USR18020	---

#### 7-1-2. 画面/キャプチャ設定

本コックピットパーツでは、画面/キャプチャ設定は、以下の表(表 7-1-2 画面/キャプチャ設定)になっています。

表 7-1-2 画面/キャプチャ設定

ファイル番号自動加算	ファイル自動削除	ループ	キャプチャ画像
有り	---	有り	100

## 8. 共通設定

共通設定を以下に示します。

設定の詳細は、GP-Pro EX のリファレンスマニュアルを参照して下さい。

### 8-1. アラーム設定

アラームの設定は、装置・設備に合わせ、必要に応じて、設定変更してご使用ください。サーボパックにより追加変更を要しますので、株式会社安川電機製のマニュアルを参照ください。

#### 8-1-1. アラームブロック

アラームで使用しているブロックは以下の表になります。アラームの表示は「アクティブ」、「ヒストリ」で表示を行っています。記憶数は、GP-ProEX のデフォルト値です。

表 8-1-1 アラームブロック

No.	ブロック No.	表示方法	登録軸	備考
1	ブロック 4	「ヒストリ」、「アクティブ」	1 軸目のアドレス	

#### 8-1-2. アラーム登録

株式会社安川電機製のマニュアルに記載のサーボパックのアラームおよびワーニングの 1 軸目のアラームコードが登録してあります。軸のアラーム登録は必要に応じて、変更および追加登録してください。

## 8-2. レシピ設定・CSV データ転送

本機能は、パラメータのバックアップ・リストアで使用しています。  
装置・設備に合わせ、必要に応じて、設定変更してご使用ください。

### 8-2-1. CSV 条件設定

本コクピットパーツでは、GP-ProEX のデフォルトの設定です。

動作モード：「条件動作」

書き込みモード：「ファイル全体」

書き込みモードは、「ファイル全体」と「データのみ上書き」を選ぶ事が出来ます。

本コクピットパーツで使用している条件設定は以下の表になります。

表 8-2-1 CSV 条件設定

No.	条件	条件名	アドレス	データ数	ファイル番号
0	0	DATA-0	[#INTERNAL]USR20000	460	0-0
1	101	Data-Ch1	[#INTERNAL]USR00100	1024	101-101
2	102	Data-Ch2	[#INTERNAL]USR01200	1024	102-102
3	103	Data-Ch3	[#INTERNAL]USR02300	1024	103-103
4	104	I/O-Ch1	[#INTERNAL]USR03400	1024	104-104
5	105	I/O-Ch2	[#INTERNAL]USR04500	1024	105-105
6	106	I/O-Ch3	[#INTERNAL]USR05600	1024	106-106

### 8-2-2. CSV ファイル

レシピ設定（CSV データ転送）で使用する保存先「SD カード」、「USB ストレージ」を設定します。保存先に合わせて、プロジェクト情報の出力先を設定してください。条件設定に合致した CSV ファイルを設定してください。

## 8-3. セキュリティ設定

本コクピットパーツでは、「パラメータの編集」、「パラメータ書き込み禁止設定」の機能で使用しています。  
必要に応じて、装置・設備で使用するパスワード設定を設定変更してください。

### 8-3-1. パスワード設定

本コクピットパーツのパスワードを示します。

表 8-3-1 パスワード設定

レベル	パスワード
1	1234

## 8-3-2. セキュリティレベル一覧

本コクピットパーツのセキュリティレベルの一覧を示します。

表 8-3-2 セキュリティレベル

画面番号	セキュリティレベル	タイトル
B5101	1	パラメータ表示編集(起動判定)
B5711	1	パラメータ書き込み禁止設定・選択

本コクピットパーツでは、以下の機能の部品に対して、セキュリティレベルを使用しています。

- ◎ パラメータ (データ表示器部品の入力許可のインターロック機能)

## 8-4. テキスト登録

アラーム履歴画面で画面の押下で、表示されるサブ表示の詳細内容をテキスト登録しています。

テキスト登録の各テキストは装置・設備に合わせ、必要に応じて、設定変更してご使用ください。サーボパックのソフト Ver の違いにより、追加変更を要します。

テキストに登録する内容は、株式会社安川電機のマニュアルを参照して下さい。

テキストは、エクスポート、インポート機能を用いる事で、外部のテキストエディターや表計算ソフトで編集する事も出来ます。

## 9. アドレスマップ

### 9-1. 使用内部アドレス一覧

表 9-1-1 USR デバイス

アドレス	Bit	内容
20000		パラメータ転送領域 (バックアップ・リストア領域)
↵		↵
20999		パラメータ転送領域 (バックアップ・リストア領域)
21000		データ転送表示器・転送ステータス
21000	00	ステータス・転送中
	01	ステータス・転送完了
	12	エラーコード (00~15)
	13	エラーコード (00~15)
	14	エラーコード (00~15)
	15	エラーコード (00~15)
21001		データ転送表示器・転送エラーコード (数値化)
21030		機能選択応用スイッチ 6(アナログモニタ 1 信号選択)
21031		機能選択応用スイッチ 7(アナログモニタ 2 信号選択)
21040		電流検出(U 相)零調用データ・画面切替え時の表示用
21041		電流検出(V 相)零調用データ・画面切替え時の表示用
21050		ソフトウェアリセット・実行待ちカウンタ
21060	00	ジョグ操作・正転
"	01	ジョグ操作・逆転
"	02	ジョグ操作・正転判定 2 回目以降
"	03	ジョグ操作・逆転判定 2 回目以降
21071		プログラム JOG 運転・運転指令中カウンタ
21072		プログラム JOG 運転パターン
21081		Pn205:マルチターンリミット設定・画面切替え時の表示用
21082		Pn205:マルチターンリミット設定・設定用
21090		Pn530:0:プログラム JOG 運転パターン説明ウィンドウ用 (ビットをワードで指定)
"	00	Pn530:0:プログラム JOG 運転パターン 0 説明用ウィンドウビット
"	01	Pn530:0:プログラム JOG 運転パターン 1 説明用ウィンドウビット
"	02	Pn530:0:プログラム JOG 運転パターン 2 説明用ウィンドウビット
"	03	Pn530:0:プログラム JOG 運転パターン 3 説明用ウィンドウビット

アドレス	Bit	内容
"	04	Pn530:0:プログラム JOG 運転パターン 4 説明用ウィンドウビット
"	05	Pn530:0:プログラム JOG 運転パターン 5 説明用ウィンドウビット
21100		メンテナンス関連
	00	QR 出力先ストレージ(0:USB ストレージ,1:SD/CF カード)
	01	QR 出力製品 (サーボパック)
	02	QR 出力製品 (サーボモータ)
23200	00	絶対値エンコーダ設定インターロック 0:絶対値設定不可,1:絶対値設定可能
28000		間接機器アドレス (0、1~15)

## 9-2. 変数一覧

表 9-2-1 内部変数

アドレス	内容
DummyLP	ランプ表示用ダミー

## 10. 付録

本コックピットパーツを使用するうえでの注意事項などの付記事項を説明します。

### 10-1. パラメータの表示編集(範囲外設定)

パラメータの編集は、GP-Pro EXの「データ表示器 (入力許可)」部品を使っています。

株式会社安川電機のマニュアル記載のパラメータの設定範囲を「データ表示器 (入力許可)」部品の「警報 / カラー設定 / 詳細」を用いて設定で色替えを行っています。

パラメータの範囲設定は、データ表示器部品のプロパティの「警報/カラー設定」のタブの「範囲」で、上下限の範囲を設定します。

サーボパックに格納されているパラメータ値が範囲内の時は、背景色 (プレート色) が白色表示されます。範囲外の値の時は、背景色 (プレート色) が黄色になります。

パラメータの編集する際には、「16 ビット」または「32 ビット」の上下限值まで、入力可能です。

ただし、設定範囲を超えて、設定をした場合には、サーボパックからエラー応答が来ます。その場合には、表示器下部に、エラーが表示されます。

本コックピットパーツでは、サーボパックのバージョンアップを考慮し、パラメータ範囲が変更されても、入力編集に対応出来るよう「範囲」設定での色替えを使用しています。

### 10-2. パラメータ・バックアップ/リストア

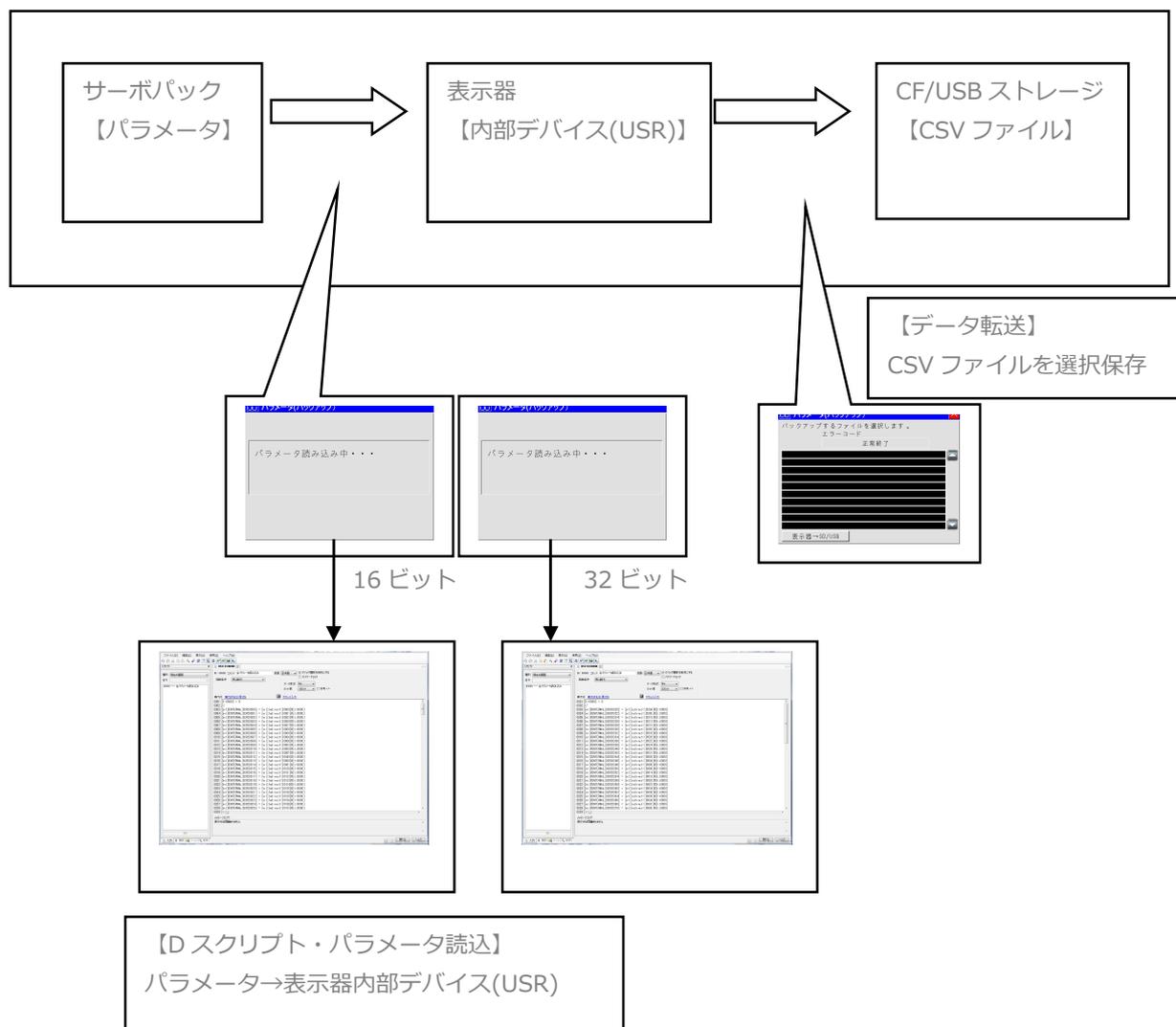
パラメータのバックアップ/リストアは、GP-Pro EX の「データ書き換え (レシピ)」の CSV データ転送を使用しています。CSV データ転送機能の詳細に関しては、GP-Pro EX のリファレンスマニュアルを参照して下さい。

パラメータのバックアップ/リストア、以下の図に示すように、サーボパックのパラメータを表示機の内部デバイス (USR) 経由で、SD/USB ストレージに読み書き保存を行います。

サーボパックのパラメータを直接 SD/USB ストレージと読み書きをしていません。不連続のパラメータを表示器の内部デバイス(USR)に集約させています。表示器の内部デバイス(USR)を経由し、SD/USB ストレージに読み書きをしています。

## 10-2-1. パラメータ・バックアップ

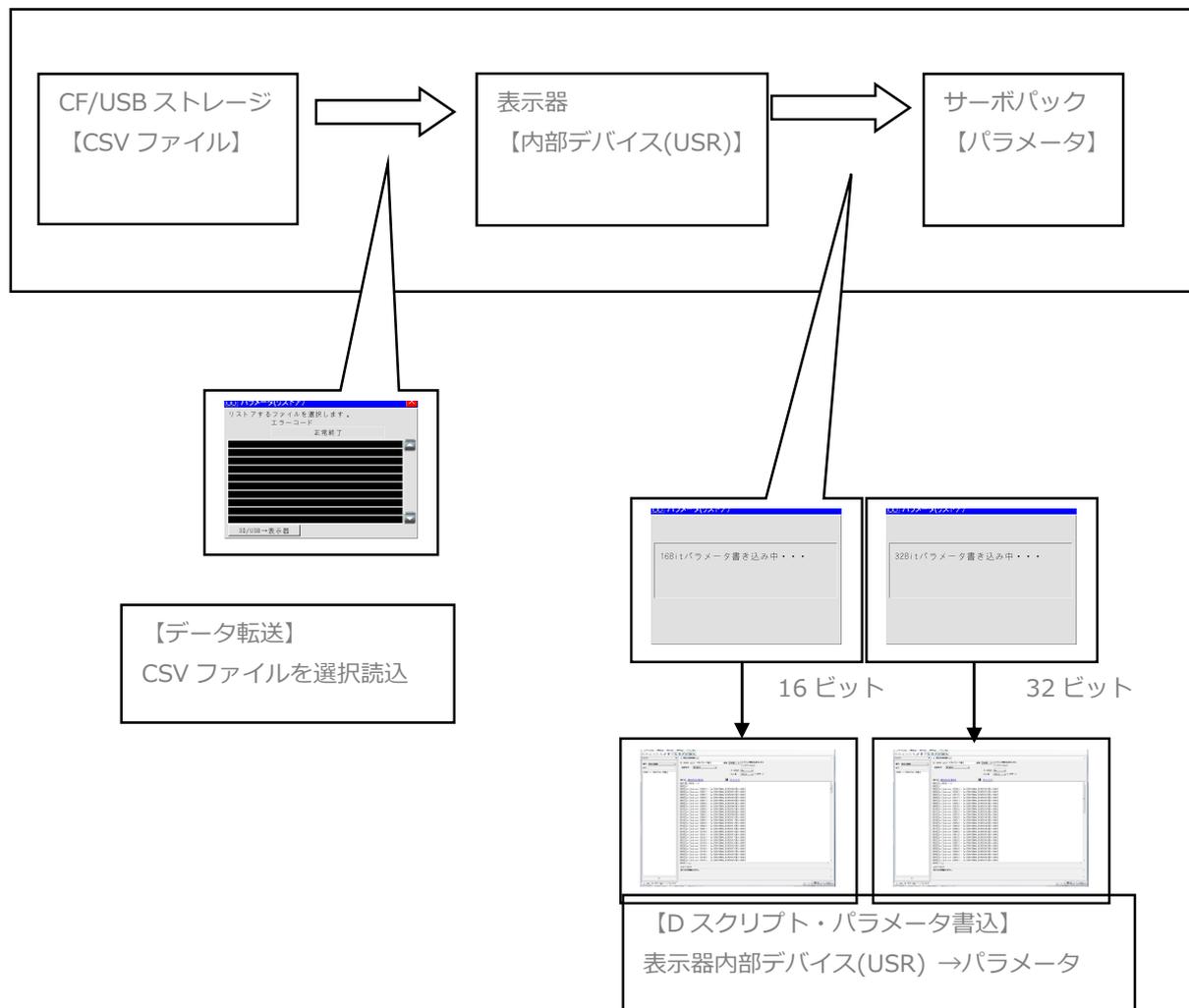
パラメータ・バックアップの流れは、以下の図になります。



パラメータの増減があった場合は、D スクリプトを変更して下さい。

## 10-2-2. パラメータ・リストア

パラメータ・リストアの流れは、以下の図になります。



パラメータの増減があった場合は、D スクリプトを変更して下さい。16 ビットと 32 ビットが分かれていますので、ご注意ください。

注意：パラメータ・リストア完了の画面に切替わっても、しばらくの間は、電源断等を行わないようにして下さい。

### 10-2-3. 出力先

パラメータのバックアップ・リストアでは、SD/USB ストレージを使用します。  
出力先を、SD カード、USB ストレージに設定をして下さい。

### 10-2-4. 保存先

レシピの保存先を、「SD カード」または「USB ストレージ」にチェックを付けてご使用ください。  
保存先に作成されたデータを使用する「SD カード」または「USB ストレージ」に格納してください。

## 10-3. 表示軸切替え

画面上部の左端を押下する事で、以下の軸切替えのウィンドウが表示されます。



「1」～「16」を押下する事で、その軸の表示に切替わります。

軸番号枠が、黄緑色の時は、軸切替えが可能です。



: 他の軸へ切替えが可能な画面です。タッチする事で軸切替えのウィンドウが表示されます。  
軸番号枠が、白色の時は、他の軸へ切替えが不可能です。



: 他の軸へ切り替え出来ない画面です。

「1」～「16」のスイッチの押下で、間接指定アドレスに機器 ID の値を格納します。

装置・設備に合わせ、軸切替えスイッチを追加削除して下さい。

## 10-4. 言語切替え

タイトル画面で、右下の  キーを2秒間押し続けると、言語の切替え選択のウィンドウが表示されます。

