ＶＣ－Ｄ　シリーズ

＜ データ 編 ＞

取 扱 説 明 書

Ｖｅｒ．１．９

日機電装株式会社

資料番号　TI-12910I

は じ め に

このたびは、ＡＣサーボドライバ ＜ＶＣ－Ｄシリーズ＞ をご採用戴き、誠にありがとうございます。

【本取扱説明書について】

本取扱説明書では、ＡＣサーボコントローラ＜ＶＣ－Ｄ　シリーズ＞の内部データについて説明してあります。

ご使用になるコントローラの据え付け，配線，使用方法，保守点検，異常診断・対策等、設定および表示については『ＶＣ－Ｄ取扱説明書』を、通信プロトコルについては『通信プロトコル編』ご覧下さい。尚、記述内容が重複する場合は『ＶＣ－Ｄ取扱説明書』を本取扱説明書より優先します。

特別仕様の装置をご使用の場合は、本書と特別仕様装置の仕様書を併せてご覧下さい。
尚、記述内容，項目について重複する点は、仕様書の内容を本書より優先と致します。

通信（データ転送）等で内部データを正しくご使用になる為に、この資料の内容を充分ご理解下さい。

本取扱説明書では、１６進数の数字は末尾に“Ｈ”を付けて、１０進数の数字と区別しています。

●本取扱説明書は、
ACサーボコントローラ　NCR-D　タイプの
ソフトウェアバージョン　２．８０以降
ハードウェアバージョン　０．０３以降
に対応します。

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

安 全 上 の ご 注 意

据え付け，運転，保守，点検の前に、必ず本取扱説明書とその他の付属書類をすべて熟読し、正しくご使用ください。

機器の知識，安全の情報，そして注意事項のすべてについて習熟してからご使用下さい。

この取扱説明書では、安全注意事項のランクを『危険』，『注意』として区分してあります。
また、取り扱い上「してはならないこと」，「しなくてはならないこと」を『禁止』，『強制』として区分してあります。

危険	：取り扱いを誤った場合に、危険な状況が起こりえて、死亡または重傷を受ける可能性が想定される場合。
注意	：取り扱いを誤った場合に、危険な状況が起こりえて、中程度の傷害や軽傷を受ける可能性が想定される場合及び、物的傷害のみの発生が想定される場合。

なお 注意 に記載した事項でも、状況によっては重大な結果に結びつく可能性があります。いずれも重要な内容を記載していますので必ず守ってください。

禁止	：**してはならないこと。** 本注意事項を無視した場合、装置が正常に動作しません。
強制	：**しなくてはならないこと。** 本注意事項を無視した場合、装置が正常に動作しません。

目　　次

ページ

第１章　データエリア全体構成
１－１　全体構成 …… １－１

第２章　パラメータ（Ｒデバイス）
２－１　パラメータエリアの設定データ …… ２－１
２－２　パラメータエリア一覧 …… ２－２

第３章　状態データ（Ｄデバイス）
３－１　状態データエリアのデータ形式 …… ３－１
３－２　状態データエリア一覧 …… ３－２
３－３　状態データエリア／ビット一覧 …… ３－１０
３－４　アラーム／ワーニングコード一覧 …… ３－１８

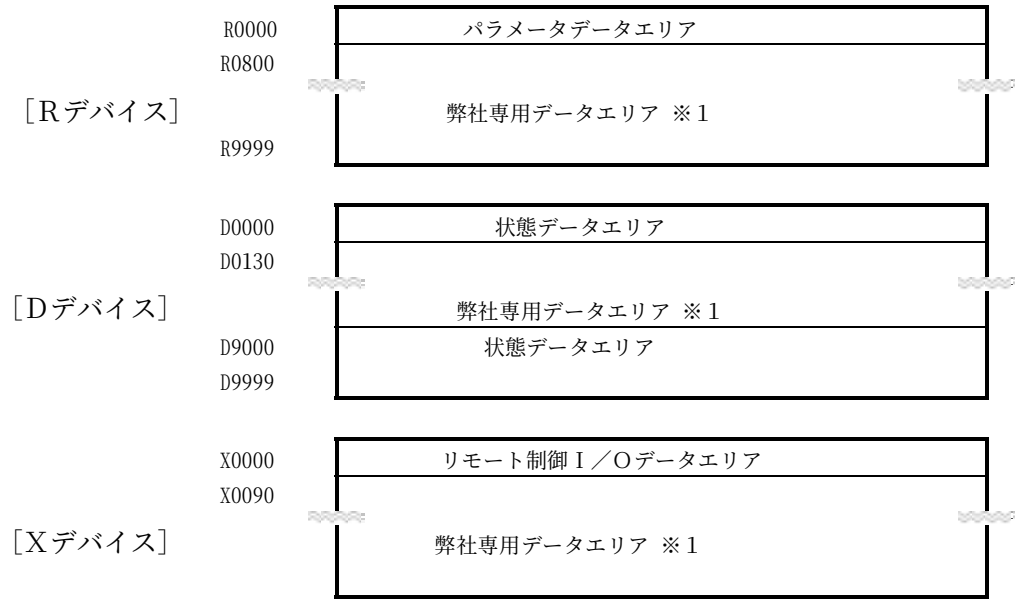
第４章　リモート制御データ（Ｘデバイス、Ｄデバイス）
４－１　リモート制御データエリアの設定 …… ４－１
４－２　リモート制御データエリア一覧 …… ４－１

第１章　データエリア全体構成

１－１　全体構成

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

① パラメータデータの送受信（パラメータ編集）
② 装置の各種状態情報の読み出し
③ コントローラを外部入力信号の代わりに、通信によって操作する。（リモート制御）



※１　弊社専用データエリアはコントローラ内部で使用しています。
　　このエリアへの書き込みは、絶対に行なわないで下さい。

［図１－１］ＶＣ－Ｄ機種デバイスデータエリア全体構成

⚠ 注 意

① R0000～R0799のデータエリアは、書き換え可能回数10000回の制限があります。
② 通信では、デバイスNo．やデータの範囲、他のデータとの整合性等のチェックは一切行なっていません。弊社専用データエリアや存在しないエリアへの書き込み、あるいは設定範囲外のデータや他のデータと矛盾するデータの書き込みを要求するコマンドが送られた場合、そのデータがそのまま動作に反映され動作不具合となるばかりでなくモータの焼損やコントローラの破損の原因となりますので、充分御注意下さい。
③ データの書き込み／読み出しは、常時可能ですが自動運転実行中データを書き換えた場合、動作不良となる事がありますので、自動運転実行中はデータの書き込みを行なわないで下さい。

第２章　パラメータデータ（Ｒデバイス）

２－１　パラメータエリアの設定データ

パラメータ№に対応したパラメータエリア（Ｒデバイス）に「書き込み／読み出し」を行うことで、コントローラのパラメータ編集が可能です。　（但し、シリアル通信の基本仕様に関するパラメータは、コントローラ側で設定しておく必要があります。）

パラメータエリア（Ｒデバイス）の書き換え可能回数は、10000回の制限があります。

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

２つのデバイス№の上位／下位の関係は以下のようになっています。

＜例＞

デバイス№	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ№
R0000	P000
R0001	

設定データ

上位	下位
R0000	R0001

［図２－１］データ構成

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

＜例＞

［数値設定］

デバイス№	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ№	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ名称	設定値（例）
R0262	P211	加速時間	10.000 sec
R0263			

10.000 (10進数) → 10000 (10進数) → 2710H (16進数) → 00002710H →

設定データ

上位	下位
R0262	R0263
0000H	2710H

小数点無視　16進数変換　ﾃﾞｰﾀ長32ﾋﾞｯﾄ(16進数で８桁)

［数値設定］

デバイス№	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ№	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ名称	設定値（例）
R0192	P136	速度指令値３	-30.00 %
R0193			

-30.00 (10進数) → -3000 (10進数) → FFFFF448H (16進数) → FFFFF448H →

設定データ

上位	下位
R0192	R0193
FFFFH	F448H

小数点無視　16進数変換　ﾃﾞｰﾀ長32ﾋﾞｯﾄ(16進数で８桁)

［番号選択］

デバイス№	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ№	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ名称	設定値（例）
R0300	P300	回転方向選択	1:REVERSE
R0301			

1(10進数) → 1H(16進数) → 00000001H →

設定データ

上位	下位
R0300	R0301
0000H	0001H

16進数変換　ﾃﾞｰﾀ長32ﾋﾞｯﾄ(16進数で８桁)

［図２－２］設定データ例

２－２　パラメータエリア一覧

ＶＣ－Ｄ機種に於けるパラメータ一覧を示します。
尚、予約パラメータに付きましては、「未設定」若しくは「０」を設定して下さい。

デバイス№	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ№	パラメータ名称	設定方法	設　定　値
R0000 R0001	P000	モータ・タイプ	数値設定	000 ～ 999
R0002 R0003	P001	エンコーダ・タイプ選択	番号選択	0:INC1　1:INC2　2:INC3 3:L-SEN　4:S-INC　5:S-ABS 6:C-SEN1　7:C-SEN2
R0004 R0005	P002	回転モータ エンコーダ・パルス選択	番号選択	0:1000　1:2000　2:6000 3:17bit
R0006 R0007	P003	リニアモータリニアセンサ分解能	数値設定	1～10000000
R0008 R0009	P004	円盤モータエンコーダ・パルス	数値設定	1～99999999
R0010 R0011	P005	回転／円盤モータ・使用最大回転数	数値設定	0～20000
R0012 R0013	P006	リニアモータ・使用最大速度	数値設定	0～100000.00
R0014 R0015	P007	リニアモータ・定格速度	数値設定	000000.01～100000.00
R0016 R0017	----	予約		
R0018 R0019	P009	キャリア周波数選択	番号選択	1:10KHz　2:16KHz 3:20KHz　4:24KHz
R0020 R0021	P010	ﾘﾆｱ/円盤ﾓｰﾀ時磁極ｾﾝｻﾀｲﾌﾟ	数値設定	0～9
R0022 R0023	P011	ﾘﾆｱ/円盤ﾓｰﾀ時磁極ｾﾝｻｵﾌｾｯﾄ	数値設定	000.00～100.00
R0024 R0025	P012	ｴﾝｺｰﾀﾞﾌｨｰﾄﾞﾊﾞｯｸ出力分周分子	数値設定	0～16777216
R0026 R0027	P013	ｴﾝｺｰﾀﾞﾌｨｰﾄﾞﾊﾞｯｸ出力分周分母	数値設定	0～16777216
R0028 R0029	P014	メーカ専用	数値設定	0
R0030 R0031	P015	メーカ専用	数値設定	0
R0032 R0033	P016	メーカ専用	数値設定	0
R0034 R0035	P017	メーカ専用	数値設定	0
R0036 R0037	P018	ＡＢＳ基準データ	数値設定	-99999999 ～ 99999999

［表２－１ (a)］モータ，エンコーダパラメータ 1/3

デバイス№	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ№	パラメータ名称	設定方法	設　定　値
R0038 R0039	P019	ＡＢＳ基準機械位置	数値設定	-99999999 ～ 99999999
R0040 R0041	P020	モータタイプ・極数	数値設定	00000000 ～ 99999999
R0042 R0043	P021	定格トルク電流	数値設定	00000 ～ 65535
R0044 R0045	P022	定格回転数（界磁制御基底回転数）	数値設定	00001 ～ 20000
R0046 R0047	P023	瞬時最大トルク率	数値設定	100 ～ 799
R0048 R0049	P024	励磁電流	数値設定	00000 ～ 65535
R0050 R0051	P025	定格出力	数値設定	000.000 ～ 999.999
R0052 R0053	P026	電流ループ係数	数値設定	000 ～ 300
R0054 ～ R0059	----	予約		
R0060 R0061	P030	位相補正角度	数値設定	-100 ～ 100
R0062 R0063	P031	装置定格トルク電流	数値設定	00000 ～ 65535
R0064 R0065	P032	装置瞬時最大トルク率	数値設定	100 ～ 799
R0066 R0067	P033	装置電源容量	数値設定	000.000 ～ 999.999
R0068 ～ R0073	----	予約		
R0074 R0075	P037	トルク指令値変化量リミッタ値	数値設定	00000 ～ 65535
R0076 ～ R0079	----	予約		

［表２－１ (b)］モータ，エンコーダパラメータ 2/3

デバイス№	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ№	パラメータ名称	設定方法	設　定　値
R0080 R0081	P040	一次抵抗	数値設定	0 ～ 99999999
R0082 R0083	P041	二次抵抗	数値設定	0 ～ 99999999
R0084 R0085	P042	一次自己インダクタンス	数値設定	0 ～ 99999999
R0086 R0087	P043	二次自己インダクタンス	数値設定	0 ～ 99999999
R0088 R0089	P044	相互インダクタンス	数値設定	0 ～ 99999999
R0090 R0091	P045	漏れ係数	数値設定	0 ～ 99999999
R0092 R0093	P046	デッドタイム補正時間	数値設定	0 ～ 65535
R0094 R0095	P047	電流ループカットオフ周波数	数値設定	0 ～ 65535
R0096 R0097	P048	電流ループ微分時定数	数値設定	0 ～ 65535
R0098 R0099	P049	トルク定数	数値設定	0 ～ 99999999
R0100 R0101	P050	磁極ｾﾝｻsinｹﾞｲﾝ	数値設定	0000 ～ 4096
R0102 R0103	P051	磁極ｾﾝｻsinｵﾌｾｯﾄ	数値設定	-999 ～ 999
R0104 R0105	P052	磁極ｾﾝｻcosｹﾞｲﾝ	数値設定	0000 ～ 4096
R0106 R0107	P053	磁極ｾﾝｻcosｵﾌｾｯﾄ	数値設定	-999 ～ 999
R0108 R0109	P054	円盤モータエンコーダ補正	数値設定	-99999999 ～ 99999999
R0110 ～ R0115	----	予約		
R0116 R0117	P058	リニアモータ極対間距離	数値設定	0000.01 ～ 1000.00
R0118 R0119	P059	特殊エンコーダパルス数	数値設定	0 ～ 99999999

［表２－１ (c)］モータ，エンコーダパラメータ 3/3

デバイス№	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ№	パラメータ名称	設定方法	設　定　値
R0120 R0121	P100	低速ゲイン範囲	数値設定	000.00 ～ 100.00
R0122 R0123	P101	速度ループゲイン	数値設定	0 ～ 9999
R0124 R0125	P102	速度ループ積分時定数	数値設定	0000.00 ～ 9999.99
R0126 R0127	P103	速度ループ微分時定数	数値設定	0 ～ 9999
R0128 R0129	P104	速度ループ比例ゲイン分配率	数値設定	-100.0 ～ 100.0
R0130 R0131	P105	速度ループ微分ゲイン分配率	数値設定	-100.0 ～ 100.0
R0132 R0133	P106	速度ループゲイン　　／低速ｹﾞｲﾝ範囲	数値設定	0 ～ 9999
R0134 R0135	P107	速度ループ積分時定数／低速ｹﾞｲﾝ範囲	数値設定	0000.00 ～ 9999.99
R0136 R0137	P108	速度ループ微分時定数／低速ｹﾞｲﾝ範囲	数値設定	0 ～ 9999
R0138 R0139	P109	速度ﾙｰﾌﾟ比例ｹﾞｲﾝ分配率／低速ｹﾞｲﾝ範囲	数値設定	-100.0 ～ 100.0
R0140 R0141	P110	速度ﾙｰﾌﾟ微分ｹﾞｲﾝ分配率／低速ｹﾞｲﾝ範囲	数値設定	-100.0 ～ 100.0
R0142 R0143	P111	速度ループゲイン　　／GSEL信号ON時	数値設定	0 ～ 9999
R0144 R0145	P112	速度ループ積分時定数／GSEL信号ON時	数値設定	0000.00 ～ 9999.99
R0146 R0147	P113	速度ループ微分時定数／GSEL信号ON時	数値設定	0 ～ 9999
R0148 R0149	P114	速度ﾙｰﾌﾟ比例ｹﾞｲﾝ分配率／GSEL信号ON時	数値設定	-100.0 ～ 100.0
R0150 R0151	P115	速度ﾙｰﾌﾟ微分ｹﾞｲﾝ分配率／GSEL信号ON時	数値設定	-100.0 ～ 100.0
R0152 R0153	P116	磁極検出時トルク制限値	数値設定	000.0 ～ 799.9
R0154 R0155	P117	磁極検出ゲイン１	数値設定	0 ～ 9999
R0156 R0157	P118	磁極検出積分時定数	数値設定	000 ～ 65535
R0158 R0159	P119	磁極検出ゲイン２	数値設定	0 ～ 9999
R0160 R0161	P120	トルク指令フィルタ周波数	数値設定	0 ～ 4999
R0162 R0163	P121	ノッチフィルタ中心周波数１	数値設定	0 ～ 4999
R0164 R0165	P122	ノッチフィルタバンド幅１	数値設定	0 ～ 4999

［表２－２(a)］ドライバ調整パラメータ 1/3

デバイス№	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ№	パラメータ名称	設定方法	設　定　値
R0166 R0167	P123	ノッチフィルタ中心周波数２	数値設定	0 ～ 4999
R0168 R0169	P124	ノッチフィルタバンド幅２	数値設定	0 ～ 4999
R0170 R0171	P125	トルク制限値１＋	数値設定	000.0 ～ 799.9
R0172 R0173	P126	トルク制限値１－	数値設定	000.0 ～ 799.9
R0174 R0175	P127	トルク制限値２＋	数値設定	-000.1 ～ 799.9
R0176 R0177	P128	トルク制限値２－	数値設定	-000.1 ～ 799.9
R0178 R0179	P129	速度指令ゲイン	数値設定	600 ～ 10000
R0180 R0181	P130	速度指令オフセット	数値設定	-999 ～ 999
R0182 R0183	P131	トルク指令オフセット	数値設定	-999 ～ 999
R0184 R0185	P132	外部速度制限有効／無効選択	番号選択	0:SPD.LIM.N 1:SPD.LIM.Y
R0186 R0187	P133	速度制限値	数値設定	000.00 ～ 120.00
R0188 R0189	P134	速度指令値　1	数値設定	-100.00 ～ 100.00
R0190 R0191	P135	速度指令値　2	数値設定	-100.00 ～ 100.00
R0192 R0193	P136	速度指令値　3	数値設定	-100.00 ～ 100.00
R0194 R0195	P137	トルク指令値　1	数値設定	-799.9 ～ 799.9
R0196 R0197	P138	トルク指令値　2	数値設定	-799.9 ～ 799.9
R0198 R0199	P139	トルク指令値　3	数値設定	-799.9 ～ 799.9

［表２－２ (b)］ドライバ調整パラメータ 2/3

デバイス№	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ№	パラメータ名称	設定方法	設　定　値	
R0200	P140	オートチューニング テスト運転方向選択	番号選択	0:BOTH	1:+ONLY
R0201				2:-ONLY	
R0202	P141	オートチューニング テスト運転速度比	数値設定	0.00 ～ 1.00	
R0203					
R0204	P142	アラーム停止時トルク制限選択	番号選択	0:ALM.TL.N	
R0205				1:ALM.TL.Y	
R0206	P143	Ｒ２補正選択	番号選択	0:R2 OFF	1:R2 ID
R0207					
R0208	P144	電子サーマル検出選択	番号選択	0:STD　1:BIG	2:O.L.110%
R0209				3:O.L.50%	4:O.L.70%
				5:O.L.90%	6:O.L.130%
				7:O.L.150%	8:O.L.170%
				9:O.L.190%	
R0210	P145	磁極センサ自動調整動作	数値設定	-100 ～ 100	
R0211					
R0212	P146	質量／イナーシャ	数値設定	0 ～ 99999999	
R0213					
R0214	P147	粘性摩擦	数値設定	0 ～ 99999999	
R0215					
R0216	P148	外乱補償フィルタ周波数	数値設定	0 ～ 4999	
R0217					
R0218	P149	円盤モータ自動調整動作	数値設定	-100 ～ 100	
R0219					
R0220	P150	外乱補償無効範囲	数値設定	000.00 ～ 100.00	
R0221					
R0222	P151	ノッチフィルタ中心周波数３	数値設定	0 ～ 4999	
R0223					
R0224	P152	ノッチフィルタバンド幅３	数値設定	0 ～ 4999	
R0225					
R0226	P153	ノッチフィルタ中心周波数４	数値設定	0 ～ 4999	
R0227					
R0228	P154	ノッチフィルタバンド幅４	数値設定	0 ～ 4999	
R0229					
R0230	P155	ノッチフィルタ中心周波数５	数値設定	0 ～ 4999	
R0231					
R0232	P156	ノッチフィルタバンド幅５	数値設定	0 ～ 4999	
R0233					
R0234	P157	メーカ専用	数値設定	0	
R0235					
R0236	P158	回生抵抗定格電力	数値設定	-999.999～999.999	
R0237					
R0238	P159	センサ設置半径	数値設定	0.000～10000.000	
R0239					

［表２－２（c)］ドライバ調整パラメータ 3/3

デバイス№	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ№	パラメータ名称	設定方法	設　定　値
R0240 R0241	P200	位置ループゲイン	数値設定	0000 ～ 9999
R0242 R0243	P201	サーボロックゲイン	数値設定	0000 ～ 9999
R0244 R0245	P202	位置決め完了範囲	数値設定	000 ～ 999
R0246 ～ R0253	----	予約		
R0254 R0255	P207	オーバーフロー検出パルス	数値設定	00001000 ～ 99999999
R0256 R0257	P208	偏差異常検出パルス	数値設定	00000000 ～ 99999999
R0258 R0259	P209	偏差異常時動作選択	番号選択	0:STOP 1:CONTINUE
R0260 R0261	P210	予約		
R0262 R0263	P211	加速時間	数値設定	00.000 ～ 99.999
R0264 ～ R0267	----	予約		
R0268 R0269	P214	減速時間	数値設定	00.000 ～ 99.999
R0270 ～ R0273	----	予約		
R0274 R0275	P217	メーカ専用	数値設定	0
R0276 R0277	P218	パルス列ﾌｨｰﾄﾞﾌｫﾜｰﾄﾞ微分加算率	数値設定	-1 ～ 31
R0278 R0279	----	予約		
R0280 R0281	P220	位置ループ微分時定数	数値設定	0 ～ 9999
R0282 R0283	P221	サーボロック微分時定数	数値設定	0 ～ 9999
R0284 R0285	P222	メーカ専用	数値設定	0
R0286 R0287	P223	メーカ専用	数値設定	0
R0288 ～ R0299	----	予約		

［表２－３］ＮＣ調整パラメータ

<table>
<tr><th>デバイス
№</th><th>ﾊﾟﾗﾒｰﾀ
№</th><th>パラメータ名称</th><th>設定方法</th><th colspan="2">設　定　値</th></tr>
<tr><td>R0300</td><td rowspan="2">P300</td><td rowspan="2">回転方向選択</td><td rowspan="2">番号選択</td><td colspan="2">0:FORWARD</td></tr>
<tr><td>R0301</td><td colspan="2">1:REVERSE</td></tr>
<tr><td>R0302</td><td rowspan="2">P301</td><td rowspan="2">設定単位選択</td><td rowspan="2">番号選択</td><td>0:mm</td><td>1:°(deg)</td></tr>
<tr><td>R0303</td><td>2:in (inch)</td><td></td></tr>
<tr><td rowspan="2">R0304</td><td rowspan="4">P302</td><td rowspan="4">指令単位</td><td rowspan="4">番号選択</td><td>0:0.00001</td><td>1:0.0001</td></tr>
<tr><td>2:0.001</td><td>3:0.01</td></tr>
<tr><td rowspan="2">R0305</td><td>4:0.1</td><td>5:1</td></tr>
<tr><td>6:0.000001</td><td>7:0.0000001</td></tr>
<tr><td>R0306
～
R0379</td><td>----</td><td>予約</td><td></td><td colspan="2"></td></tr>
</table>

［表２－４］位置調整パラメータ

デバイス№	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ№	パラメータ名称	設定方法	設　定　値
R0380 R0381	P500	メーカ専用	数値設定	0
R0382 R0383	P501	メーカ専用	数値設定	0
R0384 R0385	P502	ＬＣＤ現在位置表示選択	番号選択	0:ABSOLUTE　1:MACHINE 2:INCREMENT　3:ABS.ENC
R0386 ～ R0389	----	予約		
R0390 R0391	P505	通信機能選択	数値設定	0 ～ 9
R0392 R0393	P506	通信ＩＤNo.	数値設定	0 ～ 16
R0394 R0395	P507	データ長選択（ｼﾘｱﾙ通信）	番号選択	0:7 BITS 1:8 BITS
R0396 R0397	P508	パリティ選択（ｼﾘｱﾙ通信）	番号選択	0:NONE　1:ODD 2:EVEN
R0398 R0399	P509	ボーレイト選択（ｼﾘｱﾙ通信）	番号選択	0:4.8K　1:9.6K　2:19.2K 3:56K
R0400 R0401	P510	予約	数値設定	00000000 ～ 268435455
R0402 R0403	P511	通信グループＩＤ設定１	数値設定	000 ～ 255
R0404 R0405	P512	通信グループ応答有無１	番号選択	0:RESP.OFF 1:RESP. ON
R0406 R0407	P513	通信グループＩＤ設定２	数値設定	000 ～ 255
R0408 R0409	P514	通信グループ応答有無２	番号選択	0:RESP.OFF 1:RESP. ON
R0410 R0411	P515	通信グループＩＤ設定３	数値設定	000 ～ 255
R0412 R0413	P516	通信グループ応答有無３	番号選択	0:RESP.OFF 1:RESP. ON
R0414 R0415	P517	通信グループＩＤ設定４	数値設定	000 ～ 255
R0416 R0417	P518	通信グループ応答有無４	番号選択	0:RESP.OFF 1:RESP. ON
R0418 R0419	P519	通信グループＩＤ設定５	数値設定	000 ～ 255
R0420 R0421	P520	通信グループ応答有無５	番号選択	0:RESP.OFF 1:RESP. ON
R0422 R0423	P521	サーボ制御通信 ＩＤ番号	数値設定	0 ～ 8
R0424 R0425	P522	サーボ制御通信 制御モード	番号選択	0:PULSE 1:CNTRL
R0426 R0427	P523	サーボ制御通信断時 アラーム停止選択	番号選択	0:NON　ALM 1:ALM

［表２－５］表示，編集，通信パラメータ

デバイス№	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ№	パラメータ名称	設定方法	設　定　値
R0428 R0429	P524	サーボ制御通信 リアルタイムデータ１　デバイス番号	数値設定	0 ～ 29999
R0430 R0431	P525	サーボ制御通信 リアルタイムデータ２　デバイス番号	数値設定	0 ～ 29999
R0432 R0433	P526	サーボ制御通信 リアルタイムデータ３　デバイス番号	数値設定	0 ～ 29999
R0434 R0435	P527	サーボ制御通信 リアルタイムデータ４　デバイス番号	数値設定	0 ～ 29999
R0436 R0437	P528	サーボ制御通信 リアルタイムデータ５　デバイス番号	数値設定	0 ～ 29999
R0438 R0439	P529	メーカ専用	番号選択	0:7.0 MBPS 1:3.5 MBPS
R0440 R0441	P530	メーカ専用	数値設定	21000
R0442 R0443	P531	メーカ専用	数値設定	21000
R0444 R0445	P532	メーカ専用	数値設定	00
R0446 ～ R0459	----	予約		
R0460 R0461	P600	ＣＩＨ信号仕様選択	番号選択	0:CIH CLOSE 1:CIH OPEN
R0462 R0463	P601	パルス列指令相順切換	番号選択	0:FORWARD 1:REVERSE
R0464 R0465	P602	パルス列指令種別選択	番号選択	0:X1　1:X2　2:X4 3:F/R PULSE　4:P + F/R 5:ID0.FCRC　6:ID0.CMNDP 7:ID0.MTENC
R0466 R0467	P603	パルス列指令補正分子	数値設定	00000001 ～ 99999999
R0468 R0469	P604	パルス列指令補正分母	数値設定	00000001 ～ 99999999
R0470 R0471	P605	パルス列ﾌｨｰﾄﾞﾌｫﾜｰﾄﾞ率	数値設定	000 ～ 120
R0472 R0473	P606	パルス列ﾌｨｰﾄﾞﾌｫﾜｰﾄﾞ・ｼﾌﾄ率	数値設定	000 ～ 100
R0474 R0475	P607	パルス列ﾌｨｰﾄﾞﾌｫﾜｰﾄﾞ・ﾌｨﾙﾀ時定数	数値設定	000.0 ～ 100.0
R0476 R0477	P608	パルス列遅れ補償時間	数値設定	00000 ～ 10000
R0478 R0479	P609	パルス列平均化フィルタ時間	数値設定	00000 ～ 10000
R0480 R0481	P610	拡張ボード接続時パルス列指令 入力選択	番号選択	0:EXT 1:STD
R0482 ～ R0499	----	予約		

［表２－６］サーボ制御通信、パルス列入力パラメータ

デバイス№	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ№	パラメータ名称	設定方法	設　定　値
R0500 R0501	P700	モニタ１選択	番号選択	0:SPD.REF. / 1:SPD.FB. 2:TRQ.REF. / 3:TRQ.LIM.+ 4:TRQ.LIM.- / 5:P.RANGE.L 6:P.RANGE.H / 7:SPD.OUT 8: / 9: 10: / 11:OPT.W 12:OPT.L
R0502 R0503	P701	モニタ２選択		
R0504 R0505	P702	速度ゼロ範囲	数値設定	0.00～100.00 (0.01%単位)
R0506 R0507	----	予約		
R0508 R0509	P704	ＳＯＮ信号論理選択	番号選択	0:SERVO ON 1:SHUT OFF
R0510 R0511	P705	ハードウェアＯＴ有効／無効選択	番号選択	0:OT.CHK.Y 1:OT.CHK.N
R0512 R0513	P706	モード変更確認ディレイ時間	数値設定	0.00 ～ 9.99
R0514 ～ R0519	----	予約		
R0520 R0521	P710	非常停止時停止方法	番号選択	0:FREE RUN 1:QUICK
R0522 R0523	P711	非常停止時減速時間	数値設定	00.00 ～ 50.00
R0524 R0525	P712	非常停止後サーボオフディレイ時間	数値設定	0.00 ～ 9.99
R0526 R0527	P713	ＡＣ断時停止方法	番号選択	0:FREE RUN 1:QUICK
R0528 R0529	P714	ＡＣ断時ＡＬＭ出力選択	番号選択	0:ALM.OFF 1:ALM.ON
R0530 R0531	P715	ＡＬＭ／ＷＮＧ信号論理選択	番号選択	0:ALM/WNG1 / 1:ALM/WNG2 2:ALM/WNG3 / 3:ALM/WNG4
R0532 R0533	P716	ＲＤＹ信号仕様選択	番号選択	0:RDY1 / 1:RDY2 2:RDY3 / 3:RDY4
R0534 ～ R0539	----	予約		

［表２－７ (a)］入出力信号パラメータ 1/3

デバイス№	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ№	パラメータ名称	設定方法	設　定　値
R0540 R0541	P720	ＳＱＢ書き込みデータ１	数値設定	00000 ～ 29999
R0542 R0543	P721	ＳＱＢ書き込みデータ２	数値設定	00000 ～ 29999
R0544 R0545	P722	ＳＱＢ書き込みデータ３	数値設定	00000 ～ 29999
R0546 R0547	P723	ＳＱＢ書き込みデータ４	数値設定	00000 ～ 29999
R0548 R0549	P724	ＳＱＢ読み出しデータ１	数値設定	00000 ～ 29999
R0550 R0551	P725	ＳＱＢ読み出しデータ２	数値設定	00000 ～ 29999
R0552 R0553	P726	ＳＱＢ読み出しデータ３	数値設定	00000 ～ 29999
R0554 R0555	P727	ＳＱＢ読み出しデータ４	数値設定	00000 ～ 29999
R0556 R0557	P728	ＳＱＢ読み出しデータ５	数値設定	00000 ～ 29999
R0558 R0559	P729	ＳＱＢ読み出しデータ６	数値設定	00000 ～ 29999
R0560 R0561	P730	メーカ専用	数値設定	0
R0562 R0563	P731	メーカ専用	数値設定	0
R0564 R0565	P732	メーカ専用	数値設定	0
R0566 R0567	P733	メーカ専用	数値設定	0
R0568 R0569	P734	ブレーキ出力ﾃﾞｨﾚｲ時間	数値設定	000 ～ 999

［表２－７ (b)］入出力信号パラメータ 2/3

デバイス№	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ№	パラメータ名称	設定方法	設　定　値	
R0570 R0571	P735	外部入力無効選択１	数値設定	000000000 ～ 268435455	
R0572 R0573	P736	外部入力無効選択２	数値設定	000000000 ～ 268435455	
R0574 R0575	P737	基本外部入力信号割付１	数値設定	00000000 ～ 99999999	
R0576 R0577	P738	基本外部入力信号割付２	数値設定	00000000 ～ 99999999	
R0578 R0579	P739	拡張外部入力信号割付１	数値設定	00000000 ～ 99999999	
R0580 R0581	P740	拡張外部入力信号割付２	数値設定	00000000 ～ 99999999	
R0582 R0583	P741	拡張外部入力信号割付３	数値設定	00000000 ～ 99999999	
R0584 R0585	P742	基本外部出力信号割付	数値設定	00000000 ～ 99999999	
R0586 R0587	P743	拡張外部出力信号割付１	数値設定	00000000 ～ 99999999	
R0588 R0589	P744	拡張外部出力信号割付２	数値設定	00000000 ～ 99999999	
R0590 R0591	P745	ﾀﾞｲﾅﾐｯｸﾌﾞﾚｰｷ仕様選択	番号選択	0:INVALID 2:DMB OFF	1:DMB ON
R0592 R0593	P746	ﾀﾞｲﾅﾐｯｸﾌﾞﾚｰｷ時ｻｰﾎﾞｵﾝﾃﾞｨﾚｲ時間	数値設定	00 ～ 10	
R0594 R0595	P747	サーボ制御異常検出調整値	数値設定	-1000 ～ 1000	
R0596 R0597	P748	メーカ専用	数値設定	0	
R0598 ～ R0799	----	予約			

［表２－７ (c)］入出力信号パラメータ 3/3

第３章　状態データ（Ｄデバイス）

３－１　状態データエリアのデータ形式

状態データエリア（Ｄデバイス）から「読み出し」を行う事で、コントローラの動作状態を知ることができます。
状態データは「２ワードデータ」と「１ワードデータ」の２種類があります。

① １ワードデータ

１ワードデータは、デバイス№ が１つ割り当てられており、１６ビット長のデータで小数点を無視した符号付き１６進数データになっています。

② ２ワードデータ

２ワードデータは、デバイス№ が２つ割り当てられており、３２ビット長のデータで小数点を無視した符号付き１６進数データになっています。

２つのデバイス№の上位／下位の関係は以下のようになっています。

＜例＞

デバイス№	状態データ
D9126	機械実動作速度
D9127	

データ

上位	下位
D9126	D9127

［図３－１］データ構成

＜１ワードデータ 読み出しデータ例＞

デバイス№	状態データ	データ（例）
D9011	最新アラームＮｏ．	１８ (逆方向ｵｰﾊﾞｰﾄﾗﾍﾞﾙ)

１８ (10進数) → １２H (16進数) → 0012H (16進数) →

読み出しデータ

D9011
0012H

16進数変換　　ﾃﾞｰﾀ長16ﾋﾞｯﾄ(16進数で４桁)

＜２ワードデータ 読み出しデータ例＞

デバイス№	状態データ	データ（例）
D9302	現在位置（絶対位置）	10000.00 mm
D9303		

10000.00 (10進数) → 1000000 (10進数) → F4240H (16進数) → 000F4240H (16進数) →

読み出しデータ

上位	下位
D9302	D9303
000FH	4240H

小数点無視　　16進数変換　　ﾃﾞｰﾀ長32ﾋﾞｯﾄ(16進数で８桁)

［図３－２］データ読み出し例

３－２　状態データエリア一覧

デバイスNO.	信　　号　　名	内　　容
Ｄ９０００	入力信号状態　０	３－３状態データエリア／ビット一覧を参照
０１	〃　　１	
０２	〃　　２	
０３	〃　　３	
０４	〃　　４	（※ 弊社専用データ）
０５	〃　　５	（　　〃　　）
０６	出力信号状態　０	３－３状態データエリア／ビット一覧を参照
０７	〃　　１	
０８	〃　　２	
０９	〃　　３	（※ 弊社専用データ）
１０	EEPROM発生ｱﾗｰﾑ登録番号	（　　〃　　）
１１	最新アラーム №	３－４アラーム／ワーニングコード一覧を参照
１２	１回前アラーム №	
１３	２回前アラーム №	
１４	３回前アラーム №	
１５	４回前アラーム №	
１６	ｱﾗｰﾑﾃﾞｰﾀﾁｪｯｸｻﾑ	（※ 弊社専用データ）
１７	ワーニング №	３－４アラーム／ワーニングコード一覧を参照
１８	現在発生中の アラーム 又は ワーニング	３－４アラーム／ワーニングコード一覧を参照
１９	空き	
２０	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※ 弊社専用データ）
２１		
２２	〃	
２３		
２４	〃	
２５		
２６	〃	
２７		
２８	〃	
２９		
３０	ハードウェアバージョン	
３１		
３２	ソフトウェアバージョン	
３３		
３４	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※ 弊社専用データ）
３５	〃	（　　〃　　）
３６	〃	（　　〃　　）
３７	〃	（　　〃　　）
３８	〃	（　　〃　　）
３９	〃	（　　〃　　）
４０	〃	（　　〃　　）
４１	〃	（　　〃　　）
４２	〃	（　　〃　　）
４３	〃	（　　〃　　）
４４	〃	（　　〃　　）
４５	〃	（　　〃　　）
４６	〃	（　　〃　　）
４７	〃	（　　〃　　）
４８	〃	（　　〃　　）
４９	〃	（　　〃　　）

［表３－１ (a)］状態データエリア一覧 1/8

デバイスNO.	信　　号　　名	内　　容
Ｄ９０５０	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	(※ 弊社専用データ)
５１	〃	(　　〃　　)
５２	〃	(　　〃　　)
５３	〃	(　　〃　　)
５４	〃	(　　〃　　)
５５	〃	(　　〃　　)
５６	〃	(　　〃　　)
５７	〃	(　　〃　　)
５８	〃	(　　〃　　)
５９	〃	(　　〃　　)
６０	〃	(　　〃　　)
６１	〃	(　　〃　　)
６２	〃	(　　〃　　)
６３	〃	(　　〃　　)
６４	〃	(　　〃　　)
６５	〃	(　　〃　　)
６６	〃	(　　〃　　)
６７	〃	(　　〃　　)
６８	〃	(　　〃　　)
６９	〃	(　　〃　　)
７０	〃	(　　〃　　)
７１	〃	(　　〃　　)
７２	〃	(　　〃　　)
７３	〃	(　　〃　　)
７４	〃	(　　〃　　)
７５	〃	(　　〃　　)
７６	〃	(　　〃　　)
７７	〃	(　　〃　　)
７８	〃	(　　〃　　)
７９	〃	(　　〃　　)
８０	〃	(　　〃　　)
８１	〃	(　　〃　　)
８２	〃	(　　〃　　)
８３	〃	(　　〃　　)
８４	〃	(　　〃　　)
８５	〃	(　　〃　　)
８６	〃	(　　〃　　)
８７	〃	(　　〃　　)
８８	〃	(　　〃　　)
８９	〃	(　　〃　　)
９０	〃	(　　〃　　)
９１	〃	(　　〃　　)
９２	〃	(　　〃　　)
９３	〃	(　　〃　　)
９４	〃	(　　〃　　)
９５	〃	(　　〃　　)
９６	〃	(　　〃　　)
９７	〃	(　　〃　　)
９８	速度／トルク選択Ｎｏ．	ＳＳ１／ＳＳ２の選択値
９９		

［表３－１ (b)］状態データエリア一覧 2/8

デバイスNO.	信　号　名	内　容
Ｄ９１００	ST00 モータ実動作速度 [%]	ST00表示用データ
０１		
０２	ST01 表示用現在位置	ST01表示用データ
０３		
０４	ST02 偏差パルス [pls]	ST02表示用データ
０５		
０６	ST03 外部速度指令値 [rpm]	ST03表示用データ
０７		
０８	ST04 外部トルク指令値 [%]	ST04表示用データ
０９		
１０	ST05 パルス列入力周波数 [×10pps]	ST05表示用データ
１１		
１２	ST06 パルス列入力累積値 [pls]	ST06表示用データ
１３		
１４	ST07 外部＋トルク制限値 [%]	ST07表示用データ
１５		
１６	ST08 外部－トルク制限値 [%]	ST08表示用データ
１７		
１８	ST09 サーマルトリップ率 [%]	ST09表示用データ
１９		
２０	ST10 実負荷率 (実負荷トルク) [%]	ST10表示用データ
２１		
２２	ST11 ピークトルク率 [%]	ST11表示用データ
２３		
２４	ST12 回転体実回転速度 [rpm]	ST12表示用データ
２５		
２６	ST13 機械実動作速度 [設定単位/s]	ST13表示用データ
２７		
２８	ST14 モータ実動作速度 [rpm]	ST14表示用データ
２９		
３０	ST15 モータ負荷率 [%]	ST15表示用データ
３１		
３２	ST16 回生抵抗の負荷率 [%]	ST16表示用データ
３３		
３４	ST17 サーボ制御異常率 [%]	ST17表示用データ
３５		
３６	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	(※ 弊社専用データ)
３７	〃	(〃)
３８	〃	(〃)
３９	〃	(〃)
４０	〃	(〃)
４１	〃	(〃)
４２	〃	(〃)
４３	〃	(〃)
４４	〃	(〃)
４５	〃	(〃)
４６	〃	(〃)
４７	〃	(〃)
４８	〃	(〃)
４９	〃	(〃)

［表３－１ (c)］状態データエリア一覧 3/8

デバイスNO.	信　　号　　名	内　　容
Ｄ９１５０	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	(※ 弊社専用データ)
５１	〃	(　　〃　　)
５２	〃	(　　〃　　)
５３	〃	(　　〃　　)
５４	〃	(　　〃　　)
５５	〃	(　　〃　　)
５６	〃	(　　〃　　)
５７	〃	(　　〃　　)
５８	〃	(　　〃　　)
５９	〃	(　　〃　　)
６０	〃	(　　〃　　)
６１	〃	(　　〃　　)
６２	〃	(　　〃　　)
６３	〃	(　　〃　　)
６４	〃	(　　〃　　)
６５	〃	(　　〃　　)
６６	〃	(　　〃　　)
６７	〃	(　　〃　　)
６８	〃	(　　〃　　)
６９	〃	(　　〃　　)
７０	〃	(　　〃　　)
７１	〃	(　　〃　　)
７２	〃	(　　〃　　)
７３	〃	(　　〃　　)
７４	〃	(　　〃　　)
７５	〃	(　　〃　　)
７６	〃	(　　〃　　)
７７	〃	(　　〃　　)
７８	〃	(　　〃　　)
７９	〃	(　　〃　　)
８０	〃	(　　〃　　)
８１	〃	(　　〃　　)
８２	〃	(　　〃　　)
８３	〃	(　　〃　　)
８４	〃	(　　〃　　)
８５	〃	(　　〃　　)
８６	〃	(　　〃　　)
８７	〃	(　　〃　　)
８８	〃	(　　〃　　)
８９	〃	(　　〃　　)
９０	〃	(　　〃　　)
９１	〃	(　　〃　　)
９２	〃	(　　〃　　)
９３	〃	(　　〃　　)
９４	〃	(　　〃　　)
９５	〃	(　　〃　　)
９６	〃	(　　〃　　)
９７	〃	(　　〃　　)
９８	〃	(　　〃　　)
９９	〃	(　　〃　　)

［表３－１ (d)］状態データエリア一覧 4/8

デバイスNO.	信　号　名	内　容
Ｄ９２００	入力ﾎﾟｰﾄ情報	３－３状態データエリア／ビット一覧を参照
０１		
０２	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※ 弊社専用データ）
０３		
０４		
０５		
０６		
０７		
０８		
０９		
１０	出力ﾎﾟｰﾄ情報	３－３状態データエリア／ビット一覧を参照
１１		
１２	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※ 弊社専用データ）
１３		
１４		
１５		
１６		
１７		
１８		
１９		
２０	CD10 選択モード情報	
２１		
２２	CD11 オーバーライド率	
２３		
２４	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※ 弊社専用データ）
２５	〃	（　〃　）
２６	〃	（　〃　）
２７	〃	（　〃　）
２８	〃	（　〃　）
２９	〃	（　〃　）
３０	〃	（　〃　）
３１	〃	（　〃　）
３２	〃	（　〃　）
３３	〃	（　〃　）
３４	〃	（　〃　）
３５	〃	（　〃　）
３６	〃	（　〃　）
３７	〃	（　〃　）
３８	〃	（　〃　）
３９	〃	（　〃　）
４０	〃	（　〃　）
４１	〃	（　〃　）
４２	〃	（　〃　）
４３	〃	（　〃　）
４４	〃	（　〃　）
４５	〃	（　〃　）
４６	〃	（　〃　）
４７	〃	（　〃　）
４８	〃	（　〃　）
４９	〃	（　〃　）

［表３－１ (e)］状態データエリア一覧 5/8

デバイスNO.	信　　号　　名	内　　容
Ｄ９２５０	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	(※ 弊社専用データ)
５１	〃	(　　〃　　)
５２	〃	(　　〃　　)
５３	〃	(　　〃　　)
５４	〃	(　　〃　　)
５５	〃	(　　〃　　)
５６	〃	(　　〃　　)
５７	〃	(　　〃　　)
５８	〃	(　　〃　　)
５９	〃	(　　〃　　)
６０	〃	(　　〃　　)
６１	〃	(　　〃　　)
６２	〃	(　　〃　　)
６３	〃	(　　〃　　)
６４	〃	(　　〃　　)
６５	〃	(　　〃　　)
６６	〃	(　　〃　　)
６７	〃	(　　〃　　)
６８	〃	(　　〃　　)
６９	〃	(　　〃　　)
７０	〃	(　　〃　　)
７１	〃	(　　〃　　)
７２	〃	(　　〃　　)
７３	〃	(　　〃　　)
７４	〃	(　　〃　　)
７５	〃	(　　〃　　)
７６	〃	(　　〃　　)
７７	〃	(　　〃　　)
７８	〃	(　　〃　　)
７９	〃	(　　〃　　)
８０	〃	(　　〃　　)
８１	〃	(　　〃　　)
８２	〃	(　　〃　　)
８３	〃	(　　〃　　)
８４	〃	(　　〃　　)
８５	〃	(　　〃　　)
８６	〃	(　　〃　　)
８７	〃	(　　〃　　)
８８	〃	(　　〃　　)
８９	〃	(　　〃　　)
９０	〃	(　　〃　　)
９１	〃	(　　〃　　)
９２	〃	(　　〃　　)
９３	〃	(　　〃　　)
９４	〃	(　　〃　　)
９５	〃	(　　〃　　)
９６	〃	(　　〃　　)
９７	〃	(　　〃　　)
９８	〃	(　　〃　　)
９９	〃	(　　〃　　)

［表３－１ (f)］状態データエリア一覧 6/8

デバイスNO.	信　　号　　名	内　　容
Ｄ９３００	現在位置（機械位置）	機械位置データ　1ms毎の更新
０１	[ﾊﾟﾗﾒｰﾀ設定による]	
０２	現在位置（絶対位置）	絶対位置データ　1ms毎の更新
０３	[ﾊﾟﾗﾒｰﾀ設定による]	
０４	現在位置（ｲﾝｸﾚ位置）	インクレ位置データ　1ms毎の更新
０５	[ﾊﾟﾗﾒｰﾀ設定による]	
０６	目標位置（到達位置）	到達位置データ　1ms毎の更新
０７	[ﾊﾟﾗﾒｰﾀ設定による]	
０８	現在位置	ABSエンコーダデータ　1ms毎の更新
０９	(ABS-ENC)	
１０	ﾌｨｰﾄﾞﾊﾞｯｸ位置	フィードバック絶対位置データ　1ms毎の更新
１１	[ﾊﾟﾗﾒｰﾀ設定による]	
１２	偏差量	パルス単位での偏差量　1ms毎の更新
１３	[pls]	
１４	偏差量	設定単位での偏差量　1ms毎の更新
１５	[設定単位]	
１６	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	(※ 弊社専用データ)
１７	〃	(　〃　)
１８	〃	(　〃　)
１９	〃	(　〃　)
２０	〃	(　〃　)
２１	〃	(　〃　)
２２	〃	(　〃　)
２３	〃	(　〃　)
２４	〃	(　〃　)
２５	〃	(　〃　)
２６	〃	(　〃　)
２７	〃	(　〃　)
２８	〃	(　〃　)
２９	〃	(　〃　)
３０	〃	(　〃　)
３１	〃	(　〃　)
３２	〃	(　〃　)
３３	〃	(　〃　)
３４	〃	(　〃　)
３５	〃	(　〃　)
３６	〃	(　〃　)
３７	〃	(　〃　)
３８	〃	(　〃　)
３９	〃	(　〃　)
４０	〃	(　〃　)
４１	〃	(　〃　)
４２	〃	(　〃　)
４３	〃	(　〃　)
４４	〃	(　〃　)
４５	〃	(　〃　)
４６	〃	(　〃　)
４７	〃	(　〃　)
４８	〃	(　〃　)
４９	〃	(　〃　)

［表３－１ (g)］状態データエリア一覧 7/8

デバイスNO.	信　号　名	内　容
Ｄ９３５０	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	(※ 弊社専用データ)
５１	〃	(　〃　)
５２	〃	(　〃　)
５３	〃	(　〃　)
５４	〃	(　〃　)
５５	〃	(　〃　)
５６	〃	(　〃　)
５７	〃	(　〃　)
５８	〃	(　〃　)
５９	〃	(　〃　)
６０	〃	(　〃　)
６１	〃	(　〃　)
６２	〃	(　〃　)
６３	〃	(　〃　)
６４	〃	(　〃　)
６５	〃	(　〃　)
６６	〃	(　〃　)
６７	〃	(　〃　)
６８	〃	(　〃　)
６９	〃	(　〃　)
７０	〃	(　〃　)
７１	〃	(　〃　)
７２	〃	(　〃　)
７３	〃	(　〃　)
７４	〃	(　〃　)
７５	〃	(　〃　)
７６	〃	(　〃　)
７７	〃	(　〃　)
７８	〃	(　〃　)
７９	〃	(　〃　)
８０	〃	(　〃　)
８１	〃	(　〃　)
８２	〃	(　〃　)
８３	〃	(　〃　)
８４	〃	(　〃　)
８５	〃	(　〃　)
８６	〃	(　〃　)
８７	〃	(　〃　)
８８	〃	(　〃　)
８９	〃	(　〃　)
９０	〃	(　〃　)
９１	〃	(　〃　)
９２	〃	(　〃　)
９３	〃	(　〃　)
９４	〃	(　〃　)
９５	〃	(　〃　)
９６	〃	(　〃　)
９７	〃	(　〃　)
９８	〃	(　〃　)
９９	〃	(　〃　)

［表３－１ (h)］状態データエリア一覧 8/8

３－３　状態データエリア／ビット一覧

デバイスNO.BIT		信　号　名		内　　容
Ｄ９０００	0	ＲＳＴ	1:ｱｻｰﾄ	リセット　〔外部入力信号／ｱｻｰﾄ:入力短絡〕
	1	ＥＭＧ	1:ｱｻｰﾄ	非常停止　〔外部入力信号／ｱｻｰﾄ:入力開放〕
	2	ＳＯＮ	1:ｱｻｰﾄ	サーボオン　〔外部入力信号／ｱｻｰﾄ:ﾊﾟﾗﾒｰﾀ設定〕
	3	ＤＲ	1:ｱｻｰﾄ	起動　〔外部入力信号／ｱｻｰﾄ:入力短絡〕
	4	ＧＳＥＬ	1:ｱｻｰﾄ	速度ゲイン選択　〔　〃　〕
	5	ＣＬＲ	1:ｱｻｰﾄ	偏差クリア　〔　〃　〕
	6	ＦＯＴ	1:ｱｻｰﾄ	正方向ｵｰﾊﾞｰﾄﾗﾍﾞﾙ　〔外部入力信号／ｱｻｰﾄ:入力開放〕
	7	ＲＯＴ	1:ｱｻｰﾄ	逆方向ｵｰﾊﾞｰﾄﾗﾍﾞﾙ　〔　〃　〕
	8	ＳＳ１	1:ｱｻｰﾄ	指令選択　１　〔外部入力信号／ｱｻｰﾄ:入力短絡〕
	9	ＳＳ２	1:ｱｻｰﾄ	指令選択　２　〔　〃　〕
	A	ＳＳＤ	1:ｱｻｰﾄ	動作方向選択　〔　〃　〕
	B	ＭＤ１	1:ｱｻｰﾄ	モード選択　１　〔　〃　〕
	C	ＭＤ２	1:ｱｻｰﾄ	モード選択　２　〔　〃　〕
	D	ＴＬ	1:ｱｻｰﾄ	トルク制限　〔　〃　〕
	E	ＣＩＨ	1:ｱｻｰﾄ	指令ﾊﾟﾙｽ入力禁止　〔外部入力信号/ｱｻｰﾄ:ﾊﾟﾗﾒｰﾀ設定〕
	F	ＢＲＯＮ	1:ｱｻｰﾄ	強制ブレーキＯＮ　〔外部入力信号／ｱｻｰﾄ:入力短絡〕
Ｄ９００１	0	ＰＣ	1:ｱｻｰﾄ	比例制御　〔外部入力信号／ｱｻｰﾄ:入力短絡〕
	1	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ		（※ 弊社専用データ）
	2	〃		（　〃　）
	3	〃		（　〃　）
	4	〃		（　〃　）
	5	〃		（　〃　）
	6	〃		（　〃　）
	7	〃		（　〃　）
	8	〃		（　〃　）
	9	〃		（　〃　）
	A	〃		（　〃　）
	B	〃		（　〃　）
	C	〃		（　〃　）
	D	〃		（　〃　）
	E	〃		（　〃　）
	F	〃		（　〃　）

入力信号をリモート制御用に割り当てた場合、リモート制御からの状態を反映します。

［表３－２ (a)］状態データエリア／ビット一覧 1/8

デバイスNO.BIT		信　号　名	内　　容
Ｄ９００２	0	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※ 弊社専用データ）
	1	〃	（　　〃　　）
	2	〃	（　　〃　　）
	3	〃	（　　〃　　）
	4	〃	（　　〃　　）
	5	〃	（　　〃　　）
	6	〃	（　　〃　　）
	7	〃	（　　〃　　）
	8	〃	（　　〃　　）
	9	〃	（　　〃　　）
	A	〃	（　　〃　　）
	B	〃	（　　〃　　）
	C	〃	（　　〃　　）
	D	〃	（　　〃　　）
	E	〃	（　　〃　　）
	F	〃	（　　〃　　）
Ｄ９００３	0	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※ 弊社専用データ）
	1	〃	（　　〃　　）
	2	〃	（　　〃　　）
	3	〃	（　　〃　　）
	4	〃	（　　〃　　）
	5	〃	（　　〃　　）
	6	〃	（　　〃　　）
	7	〃	（　　〃　　）
	8	〃	（　　〃　　）
	9	〃	（　　〃　　）
	A	〃	（　　〃　　）
	B	〃	（　　〃　　）
	C	〃	（　　〃　　）
	D	〃	（　　〃　　）
	E	〃	（　　〃　　）
	F	〃	（　　〃　　）

入力信号をリモート制御用に割り当てた場合、リモート制御からの状態を反映します。

［表３－２ (b)］状態データエリア／ビット一覧 2/8

デバイスNO.BIT		信　号　名	内　　容
Ｄ９００６	0	ＡＬＭ　　1:ｱｻｰﾄ	アラーム　　〔外部出力信号／ｱｻｰﾄ:ﾊﾟﾗﾒｰﾀ設定〕
	1	ＷＮＧ　　1:ｱｻｰﾄ	ワーニング　　〔　　〃　　〕
	2	ＲＤＹ　　1:ｱｻｰﾄ	サーボレディ　　〔外部出力信号／ｱｻｰﾄ:出力導通〕
	3	ＳＺ　　1:ｱｻｰﾄ	速度ゼロ　　〔　　〃　　〕
	4	ＰＮ　　1:ｱｻｰﾄ	位置決め完了　　〔　　〃　　〕
	5	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※ 弊社専用データ）
	6	ＢＲＫ　　1:ｱｻｰﾄ	ブレーキ解除　　〔外部出力信号／ｱｻｰﾄ:出力導通〕
	7	ＬＩＭ　　1:ｱｻｰﾄ	トルク制限中　　〔　　〃　　〕
	8	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※ 弊社専用データ）
	9	〃	（　　〃　　）
	A	ＳＭＯＤ　　1:ｱｻｰﾄ	速度制御モード中　　〔外部出力信号／ｱｻｰﾄ:出力導通〕
	B	ＴＭＯＤ　　1:ｱｻｰﾄ	トルク制御モード中　　〔　　〃　　〕
	C	ＰＭＯＤ　　1:ｱｻｰﾄ	パルス列運転モード中　　〔　　〃　　〕
	D	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※ 弊社専用データ）
	E	〃	（　　〃　　）
	F	ＳＶＬＫ　　1:ｱｻｰﾄ	サーボロック中　　〔外部出力信号／ｱｻｰﾄ:出力導通〕
Ｄ９００７	0	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※ 弊社専用データ）
	1	〃	（　　〃　　）
	2	〃	（　　〃　　）
	3	〃	（　　〃　　）
	4	〃	（　　〃　　）
	5	〃	（　　〃　　）
	6	〃	（　　〃　　）
	7	〃	（　　〃　　）
	8	〃	（　　〃　　）
	9	〃	（　　〃　　）
	A	〃	（　　〃　　）
	B	〃	（　　〃　　）
	C	〃	（　　〃　　）
	D	〃	（　　〃　　）
	E	〃	（　　〃　　）
	F	〃	（　　〃　　）

［表３－２ (c)］状態データエリア／ビット一覧 3/8

デバイスNO.BIT		信　号　名	内　　容
Ｄ９００８	0	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	(※ 弊社専用データ)
	1	〃	(　　〃　　)
	2	〃	(　　〃　　)
	3	〃	(　　〃　　)
	4	〃	(　　〃　　)
	5	〃	(　　〃　　)
	6	〃	(　　〃　　)
	7	〃	(　　〃　　)
	8	〃	(　　〃　　)
	9	〃	(　　〃　　)
	A	〃	(　　〃　　)
	B	〃	(　　〃　　)
	C	〃	(　　〃　　)
	D	〃	(　　〃　　)
	E	〃	(　　〃　　)
	F	〃	(　　〃　　)
Ｄ９００９	0	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	(※ 弊社専用データ)
	1	〃	(　　〃　　)
	2	〃	(　　〃　　)
	3	〃	(　　〃　　)
	4	〃	(　　〃　　)
	5	〃	(　　〃　　)
	6	〃	(　　〃　　)
	7	〃	(　　〃　　)
	8	〃	(　　〃　　)
	9	〃	(　　〃　　)
	A	〃	(　　〃　　)
	B	〃	(　　〃　　)
	C	〃	(　　〃　　)
	D	〃	(　　〃　　)
	E	〃	(　　〃　　)
	F	〃	(　　〃　　)

［表３－２ (d)］状態データエリア／ビット一覧 4/8

デバイスNO.BIT		信　号　名	内　　容
Ｄ９２００	0	ＤＩ１　　1:ｱｻｰﾄ	リセット(初期値)　〔外部入力信号／ｱｻｰﾄ:入力短絡〕
	1	ＤＩ２　　1:ｱｻｰﾄ	サーボオン(初期値)　〔　〃　〕
	2	ＤＩ３　　1:ｱｻｰﾄ	起動(初期値)　〔　〃　〕
	3	ＤＩ４　　1:ｱｻｰﾄ	カウント禁止(初期値)　〔　〃　〕
	4	ＤＩ５　　1:ｱｻｰﾄ	指令選択１(初期値)　〔　〃　〕
	5	ＤＩ６　　1:ｱｻｰﾄ	指令選択２(初期値)　〔　〃　〕
	6	ＤＩ７　　1:ｱｻｰﾄ	モード選択１(初期値)　〔　〃　〕
	7	ＤＩ８　　1:ｱｻｰﾄ	モード選択２(初期値)　〔　〃　〕
	8	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	(※ 弊社専用データ)
	9	〃	(　〃　)
	A	〃	(　〃　)
	B	〃	(　〃　)
	C	〃	(　〃　)
	D	〃	(　〃　)
	E	〃	(　〃　)
	F	〃	(　〃　)
Ｄ９２０１	0	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	(※ 弊社専用データ)
	1	〃	(　〃　)
	2	〃	(　〃　)
	3	〃	(　〃　)
	4	〃	(　〃　)
	5	〃	(　〃　)
	6	〃	(　〃　)
	7	〃	(　〃　)
	8	〃	(　〃　)
	9	〃	(　〃　)
	A	〃	(　〃　)
	B	〃	(　〃　)
	C	〃	(　〃　)
	D	〃	(　〃　)
	E	〃	(　〃　)
	F	〃	(　〃　)

［表３－２ (e)］状態データエリア／ビット一覧 5/8

デバイスNO.BIT		信　号　名	内　　容
Ｄ９２０２	0	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※ 弊社専用データ）
	1	〃	（　　〃　　）
	2	〃	（　　〃　　）
	3	〃	（　　〃　　）
	4	〃	（　　〃　　）
	5	〃	（　　〃　　）
	6	〃	（　　〃　　）
	7	〃	（　　〃　　）
	8	〃	（　　〃　　）
	9	〃	（　　〃　　）
	A	〃	（　　〃　　）
	B	〃	（　　〃　　）
	C	〃	（　　〃　　）
	D	〃	（　　〃　　）
	E	〃	（　　〃　　）
	F	〃	（　　〃　　）
Ｄ９２０３	0	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※ 弊社専用データ）
	1	〃	（　　〃　　）
	2	〃	（　　〃　　）
	3	〃	（　　〃　　）
	4	〃	（　　〃　　）
	5	〃	（　　〃　　）
	6	〃	（　　〃　　）
	7	〃	（　　〃　　）
	8	〃	（　　〃　　）
	9	〃	（　　〃　　）
	A	〃	（　　〃　　）
	B	〃	（　　〃　　）
	C	〃	（　　〃　　）
	D	〃	（　　〃　　）
	E	〃	（　　〃　　）
	F	〃	（　　〃　　）

［表３－２（f)］状態データエリア／ビット一覧 6/8

デバイスNO.BIT		信　号　名	内　　容
Ｄ９２１０	0	ＤＯ１　　1:ｱｻｰﾄ	ｻｰﾎﾞﾚﾃﾞｨ(初期値)　〔外部出力信号／ｱｻｰﾄ:出力導通〕
	1	ＤＯ２　　1:ｱｻｰﾄ	アラーム(初期値)　〔　〃　〕
	2	ＤＯ３　　1:ｱｻｰﾄ	ワーニング(初期値)　〔　〃　〕
	3	ＤＯ４　　1:ｱｻｰﾄ	完了(初期値)　〔　〃　〕
	4	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	(※ 弊社専用データ)
	5	〃	(　〃　)
	6	〃	(　〃　)
	7	〃	(　〃　)
	8	〃	(　〃　)
	9	〃	(　〃　)
	A	〃	(　〃　)
	B	〃	(　〃　)
	C	〃	(　〃　)
	D	〃	(　〃　)
	E	〃	(　〃　)
	F	〃	(　〃　)
Ｄ９２１１	0	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	(※ 弊社専用データ)
	1	〃	(　〃　)
	2	〃	(　〃　)
	3	〃	(　〃　)
	4	〃	(　〃　)
	5	〃	(　〃　)
	6	〃	(　〃　)
	7	〃	(　〃　)
	8	〃	(　〃　)
	9	〃	(　〃　)
	A	〃	(　〃　)
	B	〃	(　〃　)
	C	〃	(　〃　)
	D	〃	(　〃　)
	E	〃	(　〃　)
	F	〃	(　〃　)

［表３－２ (g)］状態データエリア／ビット一覧 7/8

デバイスNO.BIT		信　号　名	内　　容
Ｄ９２１２	0	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	(※ 弊社専用データ)
	1	〃	(　　〃　　)
	2	〃	(　　〃　　)
	3	〃	(　　〃　　)
	4	〃	(　　〃　　)
	5	〃	(　　〃　　)
	6	〃	(　　〃　　)
	7	〃	(　　〃　　)
	8	〃	(　　〃　　)
	9	〃	(　　〃　　)
	A	〃	(　　〃　　)
	B	〃	(　　〃　　)
	C	〃	(　　〃　　)
	D	〃	(　　〃　　)
	E	〃	(　　〃　　)
	F	〃	(　　〃　　)
Ｄ９２１３	0	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	(※ 弊社専用データ)
	1	〃	(　　〃　　)
	2	〃	(　　〃　　)
	3	〃	(　　〃　　)
	4	〃	(　　〃　　)
	5	〃	(　　〃　　)
	6	〃	(　　〃　　)
	7	〃	(　　〃　　)
	8	〃	(　　〃　　)
	9	〃	(　　〃　　)
	A	〃	(　　〃　　)
	B	〃	(　　〃　　)
	C	〃	(　　〃　　)
	D	〃	(　　〃　　)
	E	〃	(　　〃　　)
	F	〃	(　　〃　　)

［表３－２ (h)］状態データエリア／ビット一覧 8/8

３－４　アラーム／ワーニングコード一覧

コード №	種　別	項　　目
１	アラーム	ＩＰＭ異常
２	〃	制御電源不足電圧異常
３	〃	過電圧異常
５	〃	エンコーダ異常
６	〃	過速度異常
７	〃	過負荷異常
８	ワーニング	過負荷予告
９	アラーム	ＡＣ断検出異常
１０	〃	電源投入時モータ軸異常
１１	〃	ＳＱＢ異常
１２		
１３	アラーム	偏差オーバーフロー
１４	〃	偏差異常
１５	ワーニング	偏差異常警告
１６		
１７	アラーム	正方向ｵｰﾊﾞｰﾄﾗﾍﾞﾙ
１８	〃	逆方向ｵｰﾊﾞｰﾄﾗﾍﾞﾙ
１９		
２０		
２５	アラーム	ＡＢＳ ﾊﾞｯﾃﾘｰ異常
２６	ワーニング	ＡＢＳ ﾊﾞｯﾃﾘｰ異常警告
２７	アラーム	ｼﾘｱﾙｴﾝｺｰﾀﾞ カウント異常
２８	〃	ＡＢＳ ｵｰﾊﾞｰﾌﾛｰ異常
２９	〃	ＡＢＳ カウント異常
３０	〃	ｼﾘｱﾙｴﾝｺｰﾀﾞ 通信異常
３２	〃	モータタイプ未設定
３３	〃	モータタイプ不適合
３４	〃	EEPROM 書込み異常
３５	〃	定格速度指令不正　１
３６	〃	定格速度指令不正　２
３７	〃	主電源不足電圧異常
４０	〃	ＩＰＭ過負荷異常
４１	〃	回生抵抗過負荷異常
４２		
４３		
４４		
４６	アラーム	ＡＢＳﾃﾞｰﾀﾊﾞｯｸｱｯﾌﾟ異常
４７		
４８		
４９	アラーム	サーボ制御異常
５０		
５１		
５２		
５３		
５４		
５５		
５６		

コード №	種　別	項　　目
５８		
６０	アラーム	データ保持異常　１
６１	〃	〃　　２
６２	〃	〃　　３
６３	〃	〃　　４
６４	〃	〃　　５
６５	〃	〃　　６
６６	〃	〃　　７
６７	〃	〃　　８
６８		
６９		
７０		
７１		
７２		
７３		
７４		
７５		
７６		
７７		
７８		
９８	アラーム	データ保持異常３９
１００		
１０１		
１０２	アラーム	データ保持異常４３
１０３		
１０４		
１０５		
１０６		
１０７		
１０８		
１０９		
１１０	アラーム	拡張メモリ電池電圧低下
１１１	〃	ﾘﾓｰﾄｼｰｹﾝｽ制御用受信ﾀｲﾑｱｳﾄ
１１２	ワーニング	ﾘﾓｰﾄｼｰｹﾝｽ制御用通信待ち
１１３	アラーム	ﾘﾓｰﾄｼｰｹﾝｽ制御用ＩＣ不良
１１４	〃	ﾘﾓｰﾄｼｰｹﾝｽ制御用通信断
１１５	〃	ｻｰﾎﾞ制御通信断線異常
１１６		
１１７	アラーム	ｻｰﾎﾞ制御通信異常
１１８	ワーニング	主電源不足電圧検出警告
１１９	アラーム	リニアセンサ分解能異常
１２０		
１２１		
１２２		
１２３		
１２４	ワーニング	ﾘﾓｰﾄｼｰｹﾝｽ制御用 SW 変化警告

［表３－３(a)］アラーム／ワーニングコード一覧(1/2)

コード №	種　別	項　　目
１２５		
１２６		
１２７		
１２８		
１２９		
１３０	アラーム※	高分解能エンコーダ異常
１３１	アラーム※	シリアル番号照合異常
１３２	アラーム※	シリアル番号未設定
１３３	アラーム※	シリアル番号フラッシュROM書き込み異常
１３４		
１３５	アラーム※	τDISCモータ１回転位置検出速度異常
１３６	アラーム※	τDISC用アブソエンコーダ受光素子異常
１３７	アラーム※	τDISC用アブソエンコーダ発光素子異常
１３８		
１３９		

コード №	種　別	項　　目

※本アラームは高分解能エンコーダ専用のアラームです。

［表３－３ (b)］アラーム／ワーニングコード一覧(2/2)

第４章　リモート制御データ（Ｘデバイス、Ｄデバイス）

４－１　リモート制御データエリアの設定

リモート制御データに対して「書き込み／読み出し」を行う事で、コントローラをリモート制御する事ができます。
リモート制御データには、ＸデバイスとＤデバイスがあります。
Ｘデバイスは１データが１ビットで構成されており、データとしては「０」か「１」を設定するようになっています。
Ｘデバイスのデバイス№は他のデバイスと違い、１６進数になっています。

４－２　リモート制御データエリア一覧

デバイス№	信 号 名		内　　容
Ｘ００００	ＲＳＴ	1:ｱｻｰﾄ	リセット　〔外部入力信号の(ｱｻｰﾄ:入力短絡)と同等〕
０１	ＥＭＧ	1:ｱｻｰﾄ	非常停止　〔外部入力信号の(ｱｻｰﾄ:入力開放)と同等〕
０２	ＳＯＮ	1:ｱｻｰﾄ	サーボオン　〔外部入力信号の(ｱｻｰﾄ:ﾊﾟﾗﾒｰﾀ設定)と同等〕
０３	ＤＲ	1:ｱｻｰﾄ	起動　〔外部入力信号の(ｱｻｰﾄ:入力短絡)と同等〕
０４	ＧＳＥＬ	1:ｱｻｰﾄ	速度ゲイン選択　〔　〃　〕
０５	ＣＬＲ	1:ｱｻｰﾄ	偏差クリア　〔　〃　〕
０６	ＦＯＴ	1:ｱｻｰﾄ	正方向ｵｰﾊﾞｰﾄﾗﾍﾞﾙ　〔　〃　〕
０７	ＲＯＴ	1:ｱｻｰﾄ	逆方向ｵｰﾊﾞｰﾄﾗﾍﾞﾙ　〔　〃　〕
０８	ＳＳ１	1:ｱｻｰﾄ	指令選択１　〔　〃　〕
０９	ＳＳ２	1:ｱｻｰﾄ	指令選択２　〔　〃　〕
０Ａ	ＳＳＤ	1:ｱｻｰﾄ	指令方向選択　〔　〃　〕
０Ｂ	ＭＤ１	1:ｱｻｰﾄ	モード選択１　〔　〃　〕
０Ｃ	ＭＤ２	1:ｱｻｰﾄ	モード選択２　〔　〃　〕
０Ｄ	ＴＬ	1:ｱｻｰﾄ	トルク制限　〔　〃　〕
０Ｅ	ＣＩＨ	1:ｱｻｰﾄ	指令パルス入力禁止　〔外部入力信号の(ｱｻｰﾄ:ﾊﾟﾗﾒｰﾀ設定)と同等 〕
０Ｆ	ＢＲＯＮ	1:ｱｻｰﾄ	強制ブレーキオン　〔外部入力信号の(ｱｻｰﾄ:入力短絡)と同等〕
Ｘ００１０	ＰＣ	1:ｱｻｰﾄ	比例制御　〔外部入力信号の(ｱｻｰﾄ:入力短絡)と同等〕
１１	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ		（※弊社専用データ）
～			
１F			

［表４－１ (a)］リモート制御データエリア一覧 1/3

デバイス№	信 号 名	内　　容
Ｘ００２０ ～ ５Ｆ	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※弊社専用データ）
Ｘ００６０	ＡＬＭ　1:ｱｻｰﾄ	アラーム　〔外部出力信号の(ｱｻｰﾄ:ﾊﾟﾗﾒｰﾀ設定)と同等〕
６１	ＷＮＧ　1:ｱｻｰﾄ	ワーニング　〔　〃　〕
６２	ＲＤＹ　1:ｱｻｰﾄ	サーボレディ　〔外部出力信号の(ｱｻｰﾄ:出力導通)と同等〕
６３	ＳＺ　1:ｱｻｰﾄ	速度ゼロ　〔　〃　〕
６４	ＰＮ　1:ｱｻｰﾄ	位置決め完了　〔　〃　〕
６５	ＰＲＦ　1:ｱｻｰﾄ	粗一致　〔　〃　〕
６６	ＢＲＫ　1:ｱｻｰﾄ	ブレーキ解除　〔　〃　〕
６７	ＬＩＭ　1:ｱｻｰﾄ	トルク制限中　〔　〃　〕
６８	ＰＥＮＤ　1:ｱｻｰﾄ	プログラム終了　〔　〃　〕
６９	ＰＲＤＹ　1:ｱｻｰﾄ	自動運転レディ　〔　〃　〕
６Ａ	ＳＭＯＤ　1:ｱｻｰﾄ	速度制御モード中　〔　〃　〕
６Ｂ	ＴＭＯＤ　1:ｱｻｰﾄ	トルク制御モード中　〔　〃　〕
６Ｃ	ＰＭＯＤ　1:ｱｻｰﾄ	パルス列運転モード中　〔　〃　〕
６Ｄ	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※弊社専用データ）
６Ｅ	〃	（　〃　）
６Ｆ	ＳＶＬＫ　1:ｱｻｰﾄ	サーボロック中　〔外部出力信号の(ｱｻｰﾄ:出力導通)と同等〕
Ｘ００７０ ～ ８Ｆ	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※弊社専用データ）

［表４－１ (b)］ リモート制御データエリア一覧 2/3

デバイス№	信 号 名	内　　容
Ｄ９５００	ｼﾘｱﾙｴﾝｺｰﾀﾞｴﾗｰﾘｾｯﾄ＆多回転ﾃﾞｰﾀｸﾘｱ要求	８５（５５Ｈ）を書き込むとシリアルエンコーダのエラーリセットと多回転データクリアを行います。 この時、本装置は非常停止状態となります。 要求完了はD9550で確認します。
Ｄ９５５０	ｼﾘｱﾙｴﾝｺｰﾀﾞｴﾗｰﾘｾｯﾄ＆多回転ﾃﾞｰﾀｸﾘｱ要求完了	D9500でのｼﾘｱﾙｴﾝｺｰﾀﾞｴﾗｰﾘｾｯﾄ＆多回転ﾃﾞｰﾀｸﾘｱ要求完了時に８５（５５Ｈ）になります。 D9500に０を書き込むと０になります。

［表４－１ (d)］ リモート制御データエリア一覧 3/3