

VC-C1 シリーズ

< データ 編 >

取扱説明書

Ver. 2.0

日機電装株式会社

## はじめに

このたびは、機能専用型NCサーボコントローラ <VC - C 1 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、機能専用型NCサーボコントローラ<VC - C 1 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 - C 1 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 - C 1 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、 VCシリーズ ACサーボコントローラ NCR - CA * 1 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せんが、特別に保証したものを除いては、その使用に対する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。

 <b>危険</b>	: 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。
 <b>注意</b>	: 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  <b>注意</b>	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。
 <b>禁止</b>	: 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。
 <b>強制</b>	: 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
<b>第1章 データエリア全体構成</b>	
1 - 1 全体構成	1 - 1
<b>第2章 パラメータ (Rデバイス)</b>	
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
<b>第3章 コマンドデータ (Rデバイス)</b>	
3 - 1 コマンドデータエリアの設定	3 - 1
3 - 2 コマンドデータエリア一覧	3 - 1
3 - 3 基本コマンドデータ形式	3 - 2
3 - 4 コマンドデータ形式一覧	3 - 8
3 - 5 各コマンドデータ	3 - 9
<b>第4章 間接データ (Rデバイス)</b>	
4 - 1 間接データエリアの設定データ	4 - 1
4 - 2 間接データエリア一覧	4 - 2
<b>第5章 状態データ (Dデバイス)</b>	
5 - 1 状態データエリアのデータ形式	5 - 1
5 - 2 状態データエリア一覧	5 - 2
5 - 3 状態データエリア/ビット一覧	5 - 10
5 - 4 アラーム/ワーニングコード一覧	5 - 18
<b>第6章 リモート制御データ (Xデバイス、Dデバイス)</b>	
6 - 1 リモート制御データエリアの設定	6 - 1
6 - 2 リモート制御データエリア一覧	6 - 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/コマンドデータ/間接データ/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。

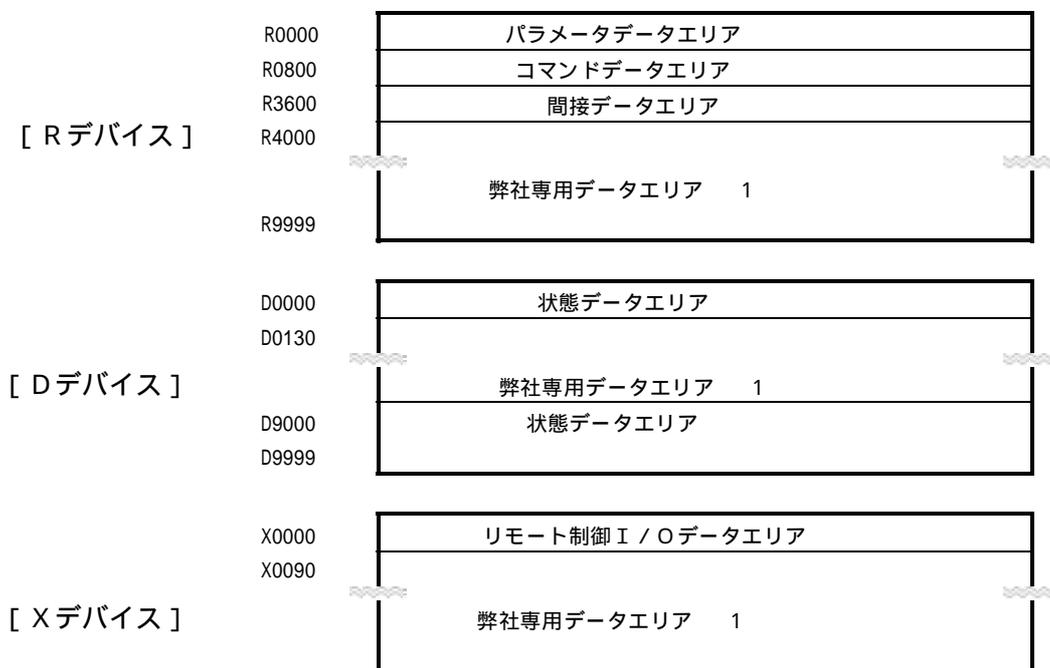
パラメータデータの送受信(パラメータ編集)

コマンドデータの送受信(コマンド編集)

間接データの送受信(間接データ編集)

装置の各種状態情報の読み出し

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 ] デバイスデータエリア全体構成

### ⚠ 注意

R0000 ~ R3699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。

リモート通信では、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。

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 (Rデバイス)

### 2-1 パラメータエリアの設定

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	パラメータ	設定データ	
R0000	P000	上位	下位
R0001		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16進数データです。

< 例 >

[ 数値設定 ]				設定データ	
デバイス	パラメータ	パラメータ名称	設定値 (例)	上位	下位
R0340	P400	寸動速度 1	2.00 mm/s	R0340	R0341
R0341				0000H	00C8H
2.00 (10進数)	200 (10進数)	C8H (16進数)	000000C8H	データ長32ビット(16進数で8桁)	
小数点無視				16進数変換	
[ 数値設定 ]				設定データ	
デバイス	パラメータ	パラメータ名称	設定値 (例)	上位	下位
R0354	P407	原点セツト距離	-100.0 mm	R0354	R0355
R0355				FFFFH	FC18H
-100.0 (10進数)	-1000 (10進数)	FFFFFC18H (16進数)	FFFFFC18H	データ長32ビット(16進数で8桁)	
小数点無視				16進数変換	
[ 番号選択 ]				設定データ	
デバイス	パラメータ	パラメータ名称	設定値 (例)	上位	下位
R0344	P402	原点復帰方式選択	1:LS LESS	R0344	R0345
R0345				0000H	0001H
1 (10進数)	1H (16進数)	00000001H	データ長32ビット(16進数で8桁)		
16進数変換					

[ 図 2 - 2 ] 設定データ例

## 2 - 2 パラメータエリア一覧

V C - C 1 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	パラメータ	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	エンコーダ・パルス選択	番号選択	0:1000 1:2000 2:6000 3:17bit
R0008 R0009	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プ	数値設定	0 ~ 9
R0022 R0023	P011	磁極センサオフセット	数値設定	000.00 ~ 100.00
R0024 R0025	P012	エンコーダフィードバック出力分周分子	数値設定	0 ~ 16777216
R0026 R0027	P013	エンコーダフィードバック出力分周分母	数値設定	0 ~ 16777216
R0028 R0029	P014	メーカー専用	数値設定	0
R0030 R0031	P015	メーカー専用	数値設定	0
R0032 R0033	P016	メーカー専用	数値設定	0
R0034 R0035	P017	メーカー専用	数値設定	0
R0036 R0037	P018	A B S 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	パラメータ	パラメータ名称	設定方法	設定値
R0038 R0039	P019	A B S 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	パラメータ	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	磁極センシングイン	数値設定	0000 ~ 4096
R0102 R0103	P051	磁極センシングオフセット	数値設定	-999 ~ 999
R0104 R0105	P052	磁極センシングcosイン	数値設定	0000 ~ 4096
R0106 R0107	P053	磁極センシング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
R0100 ~ 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	パラメータ	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 / 低速ゲイン範囲	数値設定	0 ~ 9999
R0134 R0135	P107	速度ループ積分時定数 / 低速ゲイン範囲	数値設定	0000.00 ~ 9999.99
R0136 R0137	P108	速度ループ微分時定数 / 低速ゲイン範囲	数値設定	0 ~ 9999
R0138 R0139	P109	速度ループ比例ゲイン分配率 / 低速ゲイン範囲	数値設定	-100.0 ~ 100.0
R0140 R0141	P110	速度ループ微分ゲイン分配率 / 低速ゲイン範囲	数値設定	-100.0 ~ 100.0
R0142 R0143	P111	速度ループゲイン / GSEL ON時	数値設定	0 ~ 9999
R0144 R0145	P112	速度ループ積分時定数 / GSEL ON時	数値設定	0000.00 ~ 9999.99
R0146 R0147	P113	速度ループ微分時定数 / GSEL ON時	数値設定	0 ~ 9999
R0148 R0149	P114	速度ループ比例ゲイン分配率 / GSEL ON時	数値設定	-100.0 ~ 100.0
R0150 R0151	P115	速度ループ微分ゲイン分配率 / GSEL 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	トルク指令ローパスフィルタ	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	パラメータ	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 1 +	数値設定	000.0 ~ 799.9
R0172 R0173	P126	トルク制限 1 -	数値設定	000.0 ~ 799.9
R0174 R0175	P127	トルク制限 2 +	数値設定	-000.1 ~ 799.9
R0176 R0177	P128	トルク制限 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	パラメータ	パラメータ名称	設定方法	設定値		
R0200 R0201	P140	オートチューニング方向選択	番号選択	0: BOTH	1: +ONLY	
				2: -ONLY		
R0202 R0203	P141	オートチューニング速度比	数値設定	0.00 ~ 1.00		
R0204 R0205	P142	アラーム停止時トルク制限選択	番号選択	0: ALM.TL.N		
				1: ALM.TL.Y		
R0206 R0207	P143	R 2 補正選択	番号選択	0: R2 OFF	1: R2 ID	
R0208 R0209	P144	電子サーマル検出選択	番号選択	0: STD	1: BIG	
				2: 0.L.110%	3: 0.L.50%	4: 0.L.70%
				5: 0.L.90%	6: 0.L.130%	
				7: 0.L.150%	8: 0.L.170%	
				9: 0.L.190%		
R0210 R0211	P145	磁極センサ自動調整動作	数値設定	-100 ~ 100		
R0212 R0213	P146	質量 / イナーシャ	数値設定	0 ~ 99999999		
R0214 R0215	P147	粘性係数	数値設定	0 ~ 99999999		
R0216 R0217	P148	外乱補償フィルタ周波数	数値設定	0 ~ 4999		
R0218 R0219	P149	円盤モータ自動調整動作	数値設定	-100 ~ 100		
R0220 R0221	P150	外乱補償無効範囲	数値設定	000.00 ~ 100.00		
R0222 R0223	P151	ノッチフィルタ中心周波数 3	数値設定	0 ~ 4999		
R0224 R0225	P152	ノッチフィルタバンド幅 3	数値設定	0 ~ 4999		
R0226 R0227	P153	ノッチフィルタ中心周波数 4	数値設定	0 ~ 4999		
R0228 R0229	P154	ノッチフィルタバンド幅 4	数値設定	0 ~ 4999		
R0230 R0231	P155	ノッチフィルタ中心周波数 5	数値設定	0 ~ 4999		
R0232 R0233	P156	ノッチフィルタバンド幅 5	数値設定	0 ~ 4999		
R0234 R0235	P157	メーカー専用	数値設定	0		
R0236 R0237	P158	回生抵抗定格電力	数値設定	-999.999 ~ 999.999		
R0238 R0239	P159	センサ設置半径	数値設定	0.000 ~ 10000.000		

[表 2 - 2 (c)] ドライバ調整パラメータ 3/3

デバイス	パラメータ	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 R0247	P203	位置決めタイムオーバー	数値設定	0.00 ~ 9.99
R0248 R0249	P204	バックラッシュ補正值	数値設定	-999 ~ 999
R0250 R0251	P205	フィードフォワード率	数値設定	000 ~ 120
R0252 R0253	P206	フィードフォワード・シフト率	数値設定	000 ~ 100
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	S字加減速増加時間	数値設定	00000 ~ 10000
R0262 R0263	P211	加速時間 1	数値設定	00.000 ~ 99.999
R0264 R0265	P212	加速時間 2	数値設定	00.000 ~ 99.999
R0266 R0267	P213	加速時間 3	数値設定	00.000 ~ 99.999
R0268 R0269	P214	減速時間 1	数値設定	00.000 ~ 99.999
R0270 R0271	P215	減速時間 2	数値設定	00.000 ~ 99.999
R0272 R0273	P216	減速時間 3	数値設定	00.000 ~ 99.999
R0274 R0275	P217	位置決めフィードフォワード微分加算率	数値設定	-1 ~ 31
R0276 R0277	P218	パルス列フィードフォワード微分加算率	数値設定	-1 ~ 31
R0278 R0279	----	予約		

[表 2 - 3 (a)] NC調整パラメータ 1/2

デバイス	パラメータ	パラメータ名称	設定方法	設定値
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	メーカー専用	数値設定	0
R0286 R0287	P223	メーカー専用	数値設定	0
R0288 ~ R0299	----	予約		

[表2 - 3 (b)] NC調整パラメータ 2/2

デバイス	パラメータ	パラメータ名称	設定方法	設定値	
R0300 R0301	P300	回転方向選択	番号選択	0:FORWARD 1:REVERSE	
R0302 R0303	P301	設定単位選択	番号選択	0:mm	1:° (deg)
R0304 R0305	P302	指令単位	番号選択	2:in (inch)	
R0306 R0307	P303	電子ギア比分子	数値設定	0:0.00001 ~ 1:0.0001	
R0308 R0309	P304	電子ギア比分母	数値設定	2:0.001 ~ 3:0.01	
R0310 R0311	P305	回転体位置範囲	数値設定	4:0.1 ~ 5:1	
R0312 R0313	P306	正方向ソフトOTリミット	数値設定	6:0.000001 ~ 7:0.000001	
R0314 R0315	P307	逆方向ソフトOTリミット	数値設定	00000001 ~ 99999999	
R0316 R0317	P308	正方向位置決め量最大値	数値設定	00000001 ~ 99999999	
R0318 R0319	P309	逆方向位置決め量最大値	数値設定	00000000 ~ 99999999	
R0320 R0321	P310	機械移動量	数値設定	-99999999 ~ 99999999	
R0322 ~ R0339	----	予約			

[ 表 2 - 4 ] 位置調整パラメータ

デバイス	パラメータ	パラメータ名称	設定方法	設定値	
R0340 R0341	P400	寸動速度 1	数値設定	00000001 ~ 99999999	
R0342 R0343	P401	寸動速度 2	数値設定	00000001 ~ 99999999	
R0344 R0345	P402	原点復帰方式選択	番号選択	0:STD.HOME 2:STOP HOME	1:LS LESS 3:OT HOME
R0346 R0347	P403	原点マーカ選択	番号選択	0:ENC.MARK 1:NON.MARK	
R0348 R0349	P404	原点復帰速度	数値設定	00000001 ~ 99999999	
R0350 R0351	P405	原点復帰クリープ速度	数値設定	00000001 ~ 99999999	
R0352 R0353	P406	原点位置定数	数値設定	00000000 ~ 99999999	
R0354 R0355	P407	原点セット距離	数値設定	-99999999 ~ 99999999	
R0356 R0357	P408	位置データ基準点	数値設定	-99999999 ~ 99999999	
R0358 R0359	P409	自動運転許可条件選択	番号選択	0:AUTO.N 1:AUTO.Y	
R0360 R0361	P410	OT 戻り原点復帰 OT 時減速時間	数値設定	00.00 ~ 99.99	
R0362 R0363	P411	外部トリガレベル選択	番号選択	0:TRG.EDGE 1:TRG.LEVEL	
R0364 R0365	P412	電源投入時の現在位置セット選択	数値設定	0.00 ~ 1.00	
R0366 R0367	P413	1 回転範囲内の符号切替位置	数値設定	00000000 ~ 99999999	
R0368 ~ R0379	----	予約			

本パラメータは高分解能エンコーダ専用のパラメータです。

[ 表 2 - 5 ] 運転動作パラメータ

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

[表 2 - 6] 表示, 編集, 通信パラメータ

デバイス	パラメータ	パラメータ名称	設定方法	設定値		
R0428	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		
R0429						
R0430	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		
R0431						
R0432	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		
R0433						
R0434	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		
R0435						
R0436	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		
R0437						
R0438	P529	メーカー専用	番号選択	0:7.0 MBPS		
R0439				1:3.5 MBPS		
R0440	P530	メーカー専用	数値設定	21000		
R0441						
R0442	P531	メーカー専用	数値設定	21000		
R0443						
R0444	P532	メーカー専用	数値設定	00		
R0445						
R0446 ~ R0459	----	予約				
R0460	P600	C I H信号仕様選択	番号選択	0:CIH CLOSE		
R0461				1:CIH OPEN		
				2:PFB CLOSE		
				3:PFB OPEN		
R0462	P601	パルス列指令相順切換	番号選択	0:FORWARD		
R0463				1:REVERSE		
R0464	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	
R0465				5:IDO.FCRC	6:IDO.CMNDP	
				7:IDO.MTENC		
R0466	P603	パルス列指令補正分子	数値設定	00000001 ~ 99999999		
R0467						
R0468	P604	パルス列指令補正分母	数値設定	00000001 ~ 99999999		
R0469						
R0470	P605	パルス列フィードフォワード率	数値設定	000 ~ 120		
R0471						
R0472	P606	パルス列フィードフォワード・シフト率	数値設定	000 ~ 100		
R0473						
R0474	P607	パルス列フィードフォワード・フィルタ時定数	数値設定	000.0 ~ 100.0		
R0475						
R0476	P608	パルス列遅れ補償時間	数値設定	00000 ~ 10000		
R0477						
R0478	P609	パルス列平均化フィルタ時間	数値設定	00000 ~ 10000		
R0479						
R0480	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		
R0481				1:STD		
R0482 ~ R0499	----	予約				

[表2-7] サーボ制御通信、パルス列入力パラメータ

デバイス	パラメータ	パラメータ名称	設定方法	設定値	
R0500	P700	モニタ1選択	番号選択	0:SPD.REF. 1:SPD.FB.	
R0501				2:TRQ.REF. 3:TRQ.LIM.+	
R0502	P701	モニタ2選択		4:TRQ.LIM.- 5:P.RANGE.L	
R0503				6:P.RANGE.H 7:SPD.OUT	
				8:SCL.OUT 9:IX62	
				10:IX63 11:OPT.W	
				12:OPT.L	
R0504	P702	速度ゼロ範囲		数値設定	0.00 ~ 100.00 (0.01%単位)
R0505					
R0506	P703	粗一致範囲		数値設定	00000001 ~ 99999999
R0507					
R0508	P704	SON信号論理選択	番号選択	0:SERVO ON 1:SHUT OFF	
R0509					
R0510	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	
R0511					
R0512	P706	モード変更確認ディレイ時間	数値設定	0.00 ~ 9.99	
R0513					
R0514	P707	ソフトリミットスイッチ位置1	数値設定	-99999999 ~ 99999999	
R0515					
R0516	P708	ソフトリミットスイッチ位置2	数値設定	-99999999 ~ 99999999	
R0517					
R0518	P709	ソフトリミットスイッチ位置3	数値設定	-99999999 ~ 99999999	
R0519					
R0520	P710	非常停止時停止方法	番号選択	0:FREE RUN 1:QUICK	
R0521					
R0522	P711	非常停止時減速時間	数値設定	00.00 ~ 50.00	
R0523					
R0524	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	
R0525					
R0526	P713	AC断時停止方法	番号選択	0:FREE RUN 1:QUICK	
R0527					
R0528	P714	AC断時ALM出力選択	番号選択	0:ALM.OFF 1:ALM.ON	
R0529					
R0530	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	
R0531					
R0532	P716	RDY信号仕様選択	番号選択	0:RDY1 1:RDY2 2:RDY3 3:RDY4	
R0533					
R0534 ~ R0537	----	予約			
R0538	P719	PN信号仕様選択	番号選択	0:PN1 1:PN2	
R0539					

[表2 - 8 (a)] 入出力信号パラメータ 1/3

デバイス	パラメータ	パラメータ名称	設定方法	設定値
R0540 R0541	P720	S Q B 書き込みデータ 1	数値設定	00000 ~ 29999
R0542 R0543	P721	S Q B 書き込みデータ 2	数値設定	00000 ~ 29999
R0544 R0545	P722	S Q B 書き込みデータ 3	数値設定	00000 ~ 29999
R0546 R0547	P723	S Q B 書き込みデータ 4	数値設定	00000 ~ 29999
R0548 R0549	P724	S Q B 読み出しデータ 1	数値設定	00000 ~ 29999
R0550 R0551	P725	S Q B 読み出しデータ 2	数値設定	00000 ~ 29999
R0552 R0553	P726	S Q B 読み出しデータ 3	数値設定	00000 ~ 29999
R0554 R0555	P727	S Q B 読み出しデータ 4	数値設定	00000 ~ 29999
R0556 R0557	P728	S Q B 読み出しデータ 5	数値設定	00000 ~ 29999
R0558 R0559	P729	S Q B 読み出しデータ 6	数値設定	00000 ~ 29999
R0560 R0561	P730	メーカー専用	数値設定	0
R0562 R0563	P731	メーカー専用	数値設定	0
R0564 R0565	P732	メーカー専用	数値設定	0
R0566 R0567	P733	メーカー専用	数値設定	0
R0568 R0569	P734	ブレーキ出力デレイ時間	数値設定	000 ~ 999

[表 2 - 8 (b)] 入出力信号パラメータ 2/3

デバイス	パラメータ	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	00000000 ~ 268435455	
R0572 R0573	P736	外部入力無効選択 2	数値設定	00000000 ~ 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	ダイミッドレキ仕様選択	番号選択	0: INVALID 2: DMB OFF	1: DMB ON
R0592 R0593	P746	ダイミッドレキ時サーボオンデレイ時間	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	メーカー専用	数値設定	0	
R0598 ~ R0799	----	予約			

[表 2 - 8 (c)] 入出力信号パラメータ 3/3

### 第3章 コマンドデータ (Rデバイス)

#### 3 - 1 コマンドデータエリアの設定

コマンドデータのアドレスに対応したコマンドデータエリア (Rデバイス) に「書き込み / 読み出」を行うことで、コントローラのコマンド編集が可能です。

コマンドデータエリア (Rデバイス) の書き込み可能回数は、10000回の制限があります。

コマンドデータのアドレスは0 ~ 279で、280個のコマンドデータが設定できます。

1つのアドレス (1つのコマンドデータ) は10ワードの固定長です。(1ワードは16ビット)

#### 3 - 2 コマンドデータエリア一覧

デバイス	コマンドデータアドレス
R0800 ~ R0809	0
R0810 ~ R0819	1
R0820 ~ R0829	2
R0830 ~ R0839	3
R0840 ~ R0849	4
R0850 ~ R0859	5
R0860 ~ R0869	6
R0870 ~ R0879	7
R0880 ~ R0889	8
R0890 ~ R0899	9
R0900 ~ R0909	10
R0910 ~ R0919	11
R0920 ~ R0929	12
R0930 ~ R0939	13
R0940 ~ R0949	14
R0950 ~ R0959	15
R0960 ~ R0969	16
R3590 ~ R3599	279

[表3 - 1] コマンドデータエリア一覧

### 3 - 3 基本コマンドデータ形式

<コマンドデータエリア>

R0800	アドレス
R0809	0
R0810	アドレス
R0819	1
R0820	アドレス
R0829	2
R0830	アドレス
R0839	3
R0840	アドレス
R0849	4
R0850	アドレス
R0859	5
R0860	アドレス
R0869	6
R0870	アドレス
R0879	7
R0880	アドレス
R0889	8
R0890	アドレス
R0899	9
R0900	アドレス
R0909	10
R0910	アドレス
R0919	11
R0920	アドレス
R0929	12
~~~~~	
R3580	アドレス
R3589	278
R3590	アドレス
R3599	279

デバイス	項目 (ビット)				設定内容概略
	F	E	D	C	B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0
R 0 8 0 0	[コマンドコード]		[間接指定フラグ]		
R 0 8 0 1	[DT5]	[DT6]	[DT7]	[DT8]	DT5:インクル/アプリア指定 DT6:加減速選択 DT7:予約 DT8:汎用/M出力
R 0 8 0 2	(上位データ)				位置データ等
R 0 8 0 3	[DT0] ----- (下位データ)				
R 0 8 0 4	(上位データ)				速度データ等
R 0 8 0 5	[DT1] ----- (下位データ)				
R 0 8 0 6	(上位データ)				外部トリガ位置データ および 時間データ等
R 0 8 0 7	[DT2] ----- (下位データ)				
R 0 8 0 8	[DT3]				汎用/M出力データ および 転送先データ等
R 0 8 0 9	[DT4]				繰り返し回数データ および 条件判断データ等

[ 図 3 - 1 ] コマンドデータ形式

《項目説明》

【コマンドコード】

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

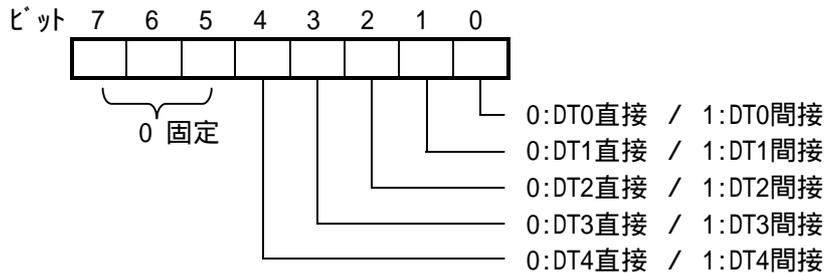
コマンド		コード	コマンド		コード
NOP	無動作	00H	TRQ	トルク制御	40H
POS	位置決め	01H	SPD	速度制御	41H
HOME	原点復帰	02H	SPNS	スピン速度	50H
INDX	割り出し位置決め	03H	SPNT	スピнтаイマー	51H
M	M出力	10H	SPNP	スピン位置決め	52H
TIME	タイマー	11H	SPOS	位置決め	53H
PEND	プログラムエンド	12H	CONT	簡易連続位置決め	54H
CALL	サブルーチンコール	13H	REPT	繰り返し位置決め	55H
RET	サブルーチンリターン	14H	SHOM	原点復帰	56H
GSEL	ゲイン選択	15H	SIND	割り出し位置決め	57H
IMOV	転送	20H	CPOS	連続位置決め	60H
ADD	加算	21H	CTRQ	連続トルク制御	61H
SUB	減算	22H	CSPD	連続速度制御	62H
MUL	乗算	23H	CEND	連続終了	63H
DIV	除算	24H			
AND	論理積	25H			
OR	論理和	26H			
XOR	排他的論理和	27H			
JMP	無条件ジャンプ	30H			
JZ	0ジャンプ	31H			
JNZ	0以外ジャンプ	32H			
JG	1以上ジャンプ	33H			
JL	-1以下ジャンプ	34H			

[表3-2] コマンドコード

### 【間接指定フラグ】

- ・間接指定フラグは1デバイスの下位8ビットを使用した16進数データです。
- ・DT0～4のデータに対してのデータの設定方法を指定します。  
指定の種類は以下の2種類です。  
(0):直接:DT0～4のデータエリアへ直接、数値データを設定する。  
(1):間接:DT0～4のデータエリアへ間接データを割り当てる。  
(間接指定の場合、DT0～4のデータエリアへは間接データの を設定します。)
- ・間接指定フラグのビット対応は以下の通りです。

#### 《間接指定フラグ詳細》



[ 図 3 - 2 ] 間接指定フラグ

< 例 >

[ コマンドアドレス ]	: 0	< デバイス R 0 8 0 0 >								
[ コマンドコード ]	: 位置決め ( P O S )	0 1 H								
[ 間接指定フラグ ]	: 位置決めデータ (DT0) = 間接データを割り当てる.....	1								
	速度データ (DT1) = 間接データを割り当てる.....	1								
	外部トリガ位置データ (DT2) = 直接、数値データを設定する.....	0								
	汎用出力データ (DT3) = 直接、数値データを設定する.....	0								
	(未使用) (DT4) = 0 固定.....	0								
	ビット 7 6 5 4 3 2 1 0									
	<table border="1" style="display: inline-table;"><tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td></tr></table>	0	0	0	0	0	0	1	1	0 3 H
0	0	0	0	0	0	1	1			

デバイス	設定データ
R 0 8 0 0	0 1 0 3 H

[ 図 3 - 3 ] コマンドコード&間接指定フラグ設定例

### 【DT5 ~ 8】

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

《DT5 ~ 8の設定詳細》



[ 図 3 - 4 ] DT5 ~ 8

<例>

[ コマンドアドレス ] : 0				< デバイス R 0 8 0 1 >			
[ DT 5 ] インクル/アプソリュート指定	[ 1:アプソリュート ]	1	ビット F E D C	0 0 0 1	1 H		
[ DT 6 ] 加減速選択	[ 2:SEL3 ]	2	ビット B A 9 8	0 0 1 0	2 H		
[ DT 7 ] 予約							
[ DT 8 ] 汎用 / M出力有効/無効選択	[ 1:有効 ]	1	ビット 3 2 1 0	0 0 0 1	1 H		

デバイス	設定データ
R 0 8 0 1	1 2 0 1 H

[ 図 3 - 5 ] DT5 ~ 8 設定例

【DT0 ~ 2】

- ・DT0 ~ 2はそれぞれ2デバイスを使用した32ビット長の16進数データです。
- ・設定方法は [ 間接指定フラグ ] の指定値によって、次の2種類に分かれます。

《0:DT0~2直接 を指定した場合》

小数点を無視した符号付き16進数データで設定します。

《1:DT0~2間接 を指定した場合》

間接データの「間接データ」を設定します。(16進数に変換して設定)

<例1>

<0:DT0~2直接 を指定した場合>  
 [DT0]: 位置決め位置データ = 10000.00mm  
 [コマンドアドレス]: 0 <デバイス R0802, R0803>

10000.00 (10進数)	1000000 (10進数)	F4240H (16進数)	000F4240H
小数点無視	16進数変換	データ長32ビット(16進数で8桁)	

設定データ	
上位	下位
R0802	R0803
000FH	4240H

デバイス	設定データ
R0802	000FH
R0803	4240H

[図3-6] DT0 設定例1

<例2>

<1:DT0~2間接 を指定した場合>  
 [DT0]: 位置決め位置データ = 間接データ IX10 間接データ10  
 [コマンドアドレス]: 0 <デバイス R0802, R0803>

IX10 (10)	10 (10進数)	AH (16進数)	0000000AH
16進数変換		データ長32ビット(16進数で8桁)	

設定データ	
上位	下位
R0802	R0803
0000H	000AH

デバイス	設定データ
R0802	0000H
R0803	000AH

[図3-7] DT0 設定例2

## 【DT3 ~ 4】

- ・DT3 ~ 4はそれぞれ1デバイスを使用した16ビット長の16進数データです。
- ・設定方法は [ 間接指定フラグ ] の指定値によって、次の2種類に分かれます。

《0:DT3~4直接 を指定した場合》

小数点を無視した符号付き16進数データで設定します。

《1:DT3~4間接 を指定した場合》

間接データの「間接データ」を設定します。(16進数に変換して設定)

<例1>

<0:DT3 直接 を指定した場合>  
 [ DT3 ] : 汎用出力データ = 10101010 (2進数)  
 [ コマンドアドレス ] : 0 <デバイス R0808>

10101010 (2進数)	AA H (16進数)	00AA H
-------------------	----------------	--------

16進数変換      データ長16ビット(16進数で4桁)

デバイス	設定データ
R0808	00AA H

[ 図3 - 8 ] DT3 設定例1

<例2>

<1:DT3 間接 を指定した場合>  
 [ DT3 ] : 汎用出力データ = 間接データ IX69 間接データ69  
 [ コマンドアドレス ] : 0 <デバイス R0808>

IX69 ( 69 )	69 (10進数)	45 H (16進数)	0045 H
----------------	--------------	----------------	--------

16進数変換      データ長16ビット(16進数で4桁)

デバイス	設定データ
R0808	0045 H

[ 図3 - 9 ] DT3 設定例2

### 3 - 4 コマンドデータ形式一覧

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

コマンド名	コード	フラグ	DT0	DT1	DT2	DT3	DT4	DT5	DT6	DT7	DT8
NOP	00H	x	x	x	x	x	x	x	x	x	x
POS	01H		位置	速度	トリガ	OUT	x	I / A	U / D	x	有無
HOME	02H		DIR	TYPE	x	OUT	x	x	x	x	有無
INDX	03H		位置	速度	x	OUT	x	x	U / D	x	有無
M	10H		x	x	x	M	x	x	x	x	有無
TIME	11H		x	x	タイム	OUT	x	x	x	x	有無
PEND	12H	x	x	x	x	x	x	x	x	x	x
CALL	13H		x	x	x	ADDR	RPT	x	x	x	x
RET	14H	x	x	x	x	x	x	x	x	x	x
GSEL	15H	x	x	x	タイム	x	x	x	SEL	x	x
IMOV	20H		元	x	x	先	x	x	x	x	x
ADD	21H		元 1	元 2	x	先	x	x	x	x	x
SUB	22H		元 1	元 2	x	先	x	x	x	x	x
MUL	23H		元 1	元 2	x	先	x	x	x	x	x
DIV	24H		元 1	元 2	x	先 1	先 2	x	x	x	x
AND	25H		元 1	元 2	x	先	x	x	x	x	x
OR	26H		元 1	元 2	x	先	x	x	x	x	x
XOR	27H		元 1	元 2	x	先	x	x	x	x	x
JMP	30H		x	x	x	ADDR	x	x	x	x	x
JZ	31H		x	x	x	ADDR	条件	x	x	x	x
JNZ	32H		x	x	x	ADDR	条件	x	x	x	x
JG	33H		x	x	x	ADDR	条件	x	x	x	x
JL	34H		x	x	x	ADDR	条件	x	x	x	x
TRQ	40H		x	トルク	x	M	x	x	x	x	有無
SPD	41H		x	速度	x	M	x	x	x	x	有無
SPNS	50H		x	回転時間	M	x	x	x	x	x	有無
SPNT	51H		x	x	時間	M	x	x	x	x	有無
SPNP	52H		位置	x	x	M	x	x	U / D	x	有無
SPOS	53H		位置	速度	トリガ	OUT	x	I / A	U / D	x	有無
CONT	54H		位置	速度	トリガ	OUT	x	I / A	U / D	x	有無
REPT	55H		位置	速度	トリガ	M	RPT	I / A	U / D	x	有無
SHOM	56H		DIR	TYPE	x	OUT	x	x	x	x	有無
SIND	57H		位置	速度	x	OUT	x	x	U / D	x	有無
CPOS	60H		位置	速度	トリガ	OUT	条件	I / A	U / D	x	有無
CTRQ	61H		指令	制限	トリガ	OUT	条件	x	x	x	有無
CSPD	62H		制限	指令	トリガ	OUT	条件	x	x	x	有無
CEND	63H		x	x	x	OUT	x	x	x	x	有無

[表3 - 3] コマンドデータ形式一覧

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

### 3 - 5 各コマンドデータ

各コマンドデータの項目に対応したデバイス は、指定されたコマンドデータアドレスの先頭デバイスから開始します。

<例>

コマンドデータアドレス が「0」の場合、先頭のデバイス は「R0800」となり、コマンドデータのデバイス は、{ [先頭 ]+0 = R0800 } ~ { [先頭 ]+9 = R0809 } となります。

尚、以下の表では コマンドデータアドレス = 「0」、[先頭 ] = R0800 の場合を例としています。

#### [無機能コマンド(NOP)]

デバイス <例>	デバイス	(ビット) 項目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 0 0 H										間接指定フラグ:0を設定(未使用)					
R0801	[先頭 ]+ 1	D T 5 : 0を設定 (未使用)				D T 6 : 0を設定 (未使用)				D T 7 : 0を設定 (未使用)				D T 8 : 0を設定 (未使用)			
R0802	[先頭 ]+ 2	D T 0 : 0を設定 (未使用)										上位データ					
R0803	[先頭 ]+ 3	-----										下位データ					
R0804	[先頭 ]+ 4	D T 1 : 0を設定 (未使用)										上位データ					
R0805	[先頭 ]+ 5	-----										下位データ					
R0806	[先頭 ]+ 6	D T 2 : 0を設定 (未使用)										上位データ					
R0807	[先頭 ]+ 7	-----										下位データ					
R0808	[先頭 ]+ 8	D T 3 : 0を設定 (未使用)															
R0809	[先頭 ]+ 9	D T 4 : 0を設定 (未使用)															

[表3 - 4] 無機能コマンド(NOP) データ形式

[ 位置決めコマンド ( P O S ) ]

デバイス <例>	デバイス	(ビット) 項 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0	目
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 0 1 H	間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0 :DT0 直接/間接指定 1 :DT1 直接/間接指定 2 :DT2 直接/間接指定 3 :DT3 直接/間接指定 上記以外は、0を設定
R0801	[先頭 ]+ 1	DT 5 : 0:インクル 1:アブリュート	DT 6 : 加減速選択 0:SEL1 1:SEL2 2:SEL3
R0802	[先頭 ]+ 2	DT 0 : 位置決め位置データ	
R0803	[先頭 ]+ 3	----- 上位データ ----- 下位データ	
R0804	[先頭 ]+ 4	DT 1 : 速度データ	
R0805	[先頭 ]+ 5	----- 上位データ ----- 下位データ	
R0806	[先頭 ]+ 6	DT 2 : 外部トリガ位置データ	
R0807	[先頭 ]+ 7	----- 上位データ ----- 下位データ	
R0808	[先頭 ]+ 8	DT 3 : 汎用出力データ (ビット0~7だけ使用)	
R0809	[先頭 ]+ 9	DT 4 : 0を設定 (未使用)	

コマンドデータアドレス = 「 0 」  
 [先頭 ] = R0800 の場合を例としています。

[ 表 3 - 5 ] 位置決めコマンド ( P O S ) データ形式

[ 原点復帰コマンド (HOME) ]

デバイス <例>	デバイス	(ビット) 項目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭]+0	コマンド・コード: 02H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0:DT0 直接指定のみ 1:DT1 直接指定のみ 3:DT3 直接/間接指定 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭]+1	DT5:0を設定 (未使用)				DT6:0を設定 (未使用)				DT7:0を設定 (未使用)				DT8: 汎用出力 0:無効 1:有効			
R0802	[先頭]+2	DT0: 原点復帰方向選択  上位データは0を設定 下位データは左記の何れか1つを設定 0:FORWARD 1:REVERSE															
R0803	[先頭]+3																
R0804	[先頭]+4	DT1: 原点復帰方式選択 0:STD HOME 1:LS LESS 2:STOP HOME 3:OT HOME  上位データは0を設定 下位データは左記の何れか1つを設定															
R0805	[先頭]+5																
R0806	[先頭]+6	DT2:0を設定 (未使用)															
R0807	[先頭]+7	-----															
R0808	[先頭]+8	DT3:汎用出力データ (ビット0~7だけ使用)															
R0809	[先頭]+9	DT4:0を設定 (未使用)															

{ コマンドデータアドレス = 「0」 } の場合を例としています。  
 { [先頭] = R0800 }

[ 表 3 - 6 ] 原点復帰コマンド (HOME) データ形式

[ 割出し位置決めコマンド ( I N D X ) ]

デバ`イ <例>	デバ`イ	(ビット) 項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 0 3 H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0 :DT0 直接/間接指定 1 :DT1 直接/間接指定 3 :DT3 直接/間接指定 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭 ]+ 1	DT 5 :0を設定 (未使用)				DT 6 : 加減速選択 0:SEL1 1:SEL2 2:SEL3				DT 7 :0を設定 (未使用)				DT 8 : 汎用出力 0:無効 1:有効			
R0802	[先頭 ]+ 2	DT 0 :位置決め位置データ															
		-----															
R0803	[先頭 ]+ 3	-----															
		-----															
R0804	[先頭 ]+ 4	DT 1 :速度データ															
		-----															
R0805	[先頭 ]+ 5	-----															
		-----															
R0806	[先頭 ]+ 6	DT 2 :0を設定 (未使用)															
		-----															
R0807	[先頭 ]+ 7	-----															
		-----															
R0808	[先頭 ]+ 8	DT 3 :汎用出力データ (ビット0~7だけ使用)															
		-----															
R0809	[先頭 ]+ 9	DT 4 :0を設定 (未使用)															

{ コマンドデータアドレス = 「 0 」 } の場合を例としています。  
 [先頭 ] = R0800

[ 表 3 - 7 ] 割出し位置決めコマンド ( I N D X ) データ形式

[ M出力コマンド (M) ]

デバイス <例>	デバイス	(ビット) 項目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 1 0 H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 3 :DT3 直接/間接指定 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭 ]+ 1	DT 5 :0を設定 (未使用)				DT 6 :0を設定 (未使用)				DT 7 :0を設定 (未使用)				DT 8 : M出力 0:無効 1:有効			
R0802	[先頭 ]+ 2	DT 0 :0を設定 (未使用)															
		上位データ															
R0803	[先頭 ]+ 3	-----															
		下位データ															
R0804	[先頭 ]+ 4	DT 1 :0を設定 (未使用)															
		-----															
R0805	[先頭 ]+ 5	-----															
		下位データ															
R0806	[先頭 ]+ 6	DT 2 :0を設定 (未使用)															
		-----															
R0807	[先頭 ]+ 7	-----															
		下位データ															
R0808	[先頭 ]+ 8	DT 3 :M出力データ (ビット0~7だけ使用)															
R0809	[先頭 ]+ 9	DT 4 :0を設定 (未使用)															

{ コマンドデータアドレス = 「 0 」 } の場合を例としています。  
 [先頭 ] = R0800

[表3 - 8] M出力コマンド (M) データ形式

[ タイマーコマンド ( TIME ) ]

デバ`イ` <例>	デバ`イ`	(ビット) 項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 1 1 H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 2 :DT2 直接/間接指定 3 :DT3 直接/間接指定 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭 ]+ 1	DT 5 :0を設定 (未使用)				DT 6 :0を設定 (未使用)				DT 7 :0を設定 (未使用)				DT 8 : 汎用出力 0:無効 1:有効			
R0802	[先頭 ]+ 2	DT 0 :0を設定 (未使用)															
		.....															
R0803	[先頭 ]+ 3	.....															
		上位データ															
R0804	[先頭 ]+ 4	DT 1 :0を設定 (未使用)															
		.....															
R0805	[先頭 ]+ 5	.....															
		下位データ															
R0806	[先頭 ]+ 6	DT 2 :タイマーデータ															
		.....															
R0807	[先頭 ]+ 7	.....															
		下位データ															
R0808	[先頭 ]+ 8	DT 3 :汎用出力データ (ビット0~7だけ使用)															
R0809	[先頭 ]+ 9	DT 4 :0を設定 (未使用)															

{ コマンドデータアドレス = 「 0 」 } の場合を例としています。  
 [先頭 ] = R0800

[ 表 3 - 9 ] タイマーコマンド ( TIME ) データ形式

[ プログラムエンドコマンド ( P E N D ) ]

デバイス <例>	デバイス	(ビット) 項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 1 2 H										間接指定フラグ:0を設定(未使用)					
R0801	[先頭 ]+ 1	D T 5 :0を設定 (未使用)				D T 6 :0を設定 (未使用)				D T 7 :0を設定 (未使用)				D T 8 :0を設定 (未使用)			
R0802	[先頭 ]+ 2	D T 0 :0を設定 (未使用)														上位データ	
R0803	[先頭 ]+ 3															下位データ	
R0804	[先頭 ]+ 4	D T 1 :0を設定 (未使用)														上位データ	
R0805	[先頭 ]+ 5															下位データ	
R0806	[先頭 ]+ 6	D T 2 :0を設定 (未使用)														上位データ	
R0807	[先頭 ]+ 7															下位データ	
R0808	[先頭 ]+ 8	D T 3 :0を設定 (未使用)															
R0809	[先頭 ]+ 9	D T 4 :0を設定 (未使用)															

{ コマンドデータアドレス = 「 0 」  
 [先頭 ] = R0800 } の場合を例としています。

[ 表 3 - 1 0 ] プログラムエンドコマンド ( P E N D ) データ形式

[ サブルーチン・コールコマンド (CALL) ]

デバ`イ <例>	デバ`イ	(ビット) 項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 1 3 H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 3 :DT3 直接/間接指定 4 :DT4 直接/間接指定 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭 ]+ 1	DT 5 :0を設定 (未使用)				DT 6 :0を設定 (未使用)				DT 7 :0を設定 (未使用)				DT 8 :0を設定 (未使用)			
R0802	[先頭 ]+ 2	DT 0 :0を設定 (未使用)															
		.....															
R0803	[先頭 ]+ 3	.....															
		上位データ															
R0804	[先頭 ]+ 4	DT 1 :0を設定 (未使用)															
		.....															
R0805	[先頭 ]+ 5	.....															
		下位データ															
R0806	[先頭 ]+ 6	DT 2 :0を設定 (未使用)															
		.....															
R0807	[先頭 ]+ 7	.....															
		下位データ															
R0808	[先頭 ]+ 8	DT 3 :コール先アドレスデータ															
R0809	[先頭 ]+ 9	DT 4 :繰り返し回数データ															

{ コマンドデータアドレス = 「 0 」 }  
 { [先頭 ] = R0800 } の場合を例としています。

[ 表 3 - 1 1 ] サブルーチン・コールコマンド (CALL) データ形式

[ サブルーチン・リターンコマンド (RET) ]

デバ`イ <例>	デバ`イ	(ビット) 項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 1 4 H										間接指定フラグ:0を設定(未使用)					
R0801	[先頭 ]+ 1	DT 5 :0を設定 (未使用)				DT 6 :0を設定 (未使用)				DT 7 :0を設定 (未使用)				DT 8 :0を設定 (未使用)			
R0802	[先頭 ]+ 2	DT 0 :0を設定 (未使用)														上位デ`-タ	
R0803	[先頭 ]+ 3															下位デ`-タ	
R0804	[先頭 ]+ 4	DT 1 :0を設定 (未使用)														上位デ`-タ	
R0805	[先頭 ]+ 5															下位デ`-タ	
R0806	[先頭 ]+ 6	DT 2 :0を設定 (未使用)														上位デ`-タ	
R0807	[先頭 ]+ 7															下位デ`-タ	
R0808	[先頭 ]+ 8	DT 3 :0を設定 (未使用)															
R0809	[先頭 ]+ 9	DT 4 :0を設定 (未使用)															

{ コマンドデータアドレス = 「 0 」  
 [先頭 ] = R0800 } の場合を例としています。

[ 表 3 - 1 2 ] サブルーチン・リターンコマンド (RET) データ形式

[ ゲイン選択コマンド ( G S E L ) ]

デバイス <例>	デバイス	(ビット) 項目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 1 5 H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 2 :DT2 直接/間接指定 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭 ]+ 1	D T 5 : 0を設定 (未使用)				D T 6 : ゲイン速選択 0:SEL 1:ON 2:OFF			D T 7 : 0を設定 (未使用)			D T 8 : 0を設定 (未使用)					
R0802	[先頭 ]+ 2	D T 0 : 0を設定 (未使用)										上位データ					
R0803	[先頭 ]+ 3	-----										下位データ					
R0804	[先頭 ]+ 4	D T 1 : 0を設定 (未使用)										上位データ					
R0805	[先頭 ]+ 5	-----										下位データ					
R0806	[先頭 ]+ 6	D T 2 : タイマーデータ										上位データ					
R0807	[先頭 ]+ 7	-----										下位データ					
R0808	[先頭 ]+ 8	D T 3 : 0を設定 (未使用)															
R0809	[先頭 ]+ 9	D T 4 : 0を設定 (未使用)															

コマンドデータアドレス = 「 0 」  
 [先頭 ] = R0800

の場合を例としています。

[ 表 3 - 1 3 ] ゲイン選択コマンド ( G S E L ) データ形式

[ 転送コマンド ( I M O V ) ]

デバ`イ <例>	デバ`イ	(ビット) 項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 2 0 H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0 :DT0 直接/間接指定 3 :DT3 間接指定のみ 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭 ]+ 1	D T 5 :0を設定 (未使用)				D T 6 :0を設定 (未使用)				D T 7 :0を設定 (未使用)				D T 8 :0を設定 (未使用)			
R0802	[先頭 ]+ 2	D T 0 :転送元データ															
		.....															
R0803	[先頭 ]+ 3	.....															
		下位データ															
R0804	[先頭 ]+ 4	D T 1 :0を設定 (未使用)															
		.....															
R0805	[先頭 ]+ 5	.....															
		下位データ															
R0806	[先頭 ]+ 6	D T 2 :0を設定 (未使用)															
		.....															
R0807	[先頭 ]+ 7	.....															
		下位データ															
R0808	[先頭 ]+ 8	D T 3 :転送先間接データ															
R0809	[先頭 ]+ 9	D T 4 :0を設定 (未使用)															

{ コマンドデータアドレス = 「 0 」 } の場合を例としています。  
 { [先頭 ] = R0800 }

[ 表 3 - 1 4 ] 転送コマンド ( I M O V ) データ形式

[ 加算コマンド ( ADD ) ]

デバ`イ <例>	デバ`イ	(ビット) 項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 2 1 H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0 :DT0 直接/間接指定 1 :DT1 直接/間接指定 3 :DT3 間接指定のみ 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭 ]+ 1	DT 5 :0を設定 (未使用)			DT 6 :0を設定 (未使用)			DT 7 :0を設定 (未使用)			DT 8 :0を設定 (未使用)						
R0802	[先頭 ]+ 2	DT 0 :転送元データ (加算要素 1 )										上位データ					
R0803	[先頭 ]+ 3	-----										下位データ					
R0804	[先頭 ]+ 4	DT 1 :転送元データ (加算要素 2 )										上位データ					
R0805	[先頭 ]+ 5	-----										下位データ					
R0806	[先頭 ]+ 6	DT 2 :0を設定 (未使用)										上位データ					
R0807	[先頭 ]+ 7	-----										下位データ					
R0808	[先頭 ]+ 8	DT 3 :転送先間接データ															
R0809	[先頭 ]+ 9	DT 4 :0を設定 (未使用)															

コマンドデータアドレス = 「 0 」 } の場合を例としています。  
 [先頭 ] = R0800

[ 表 3 - 1 5 ] 加算コマンド ( ADD ) データ形式

[減算コマンド (SUB)]

デバ`イ <例>	デバ`イ	(ビット) 項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 2 2 H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0 :DT0 直接/間接指定 1 :DT1 直接/間接指定 3 :DT3 間接指定のみ 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭 ]+ 1	DT 5 :0を設定 (未使用)				DT 6 :0を設定 (未使用)				DT 7 :0を設定 (未使用)				DT 8 :0を設定 (未使用)			
R0802	[先頭 ]+ 2	DT 0 :転送元データ (減算要素 1)															
		-----															
R0803	[先頭 ]+ 3	-----															
		-----															
R0804	[先頭 ]+ 4	DT 1 :転送元データ (減算要素 2)															
		-----															
R0805	[先頭 ]+ 5	-----															
		-----															
R0806	[先頭 ]+ 6	DT 2 :0を設定 (未使用)															
		-----															
R0807	[先頭 ]+ 7	-----															
		-----															
R0808	[先頭 ]+ 8	DT 3 :転送先間接データ															
		-----															
R0809	[先頭 ]+ 9	DT 4 :0を設定 (未使用)															

コマンドデータアドレス = 「0」 の場合を例としています。  
 【先頭】 = R0800

[表 3 - 1 6] 減算コマンド (SUB) データ形式

[乗算コマンド (MUL)]

デバ`イ <例>	デバ`イ	(ビット) 項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 2 3 H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0 :DT0 直接/間接指定 1 :DT1 直接/間接指定 3 :DT3 間接指定のみ 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭 ]+ 1	DT 5 :0を設定 (未使用)				DT 6 :0を設定 (未使用)				DT 7 :0を設定 (未使用)				DT 8 :0を設定 (未使用)			
R0802	[先頭 ]+ 2	DT 0 :転送元データ (乗算要素 1)															
		-----															
R0803	[先頭 ]+ 3	-----															
		-----															
R0804	[先頭 ]+ 4	DT 1 :転送元データ (乗算要素 2)															
		-----															
R0805	[先頭 ]+ 5	-----															
		-----															
R0806	[先頭 ]+ 6	DT 2 :0を設定 (未使用)															
		-----															
R0807	[先頭 ]+ 7	-----															
		-----															
R0808	[先頭 ]+ 8	DT 3 :転送先間接データ															
		-----															
R0809	[先頭 ]+ 9	DT 4 :0を設定 (未使用)															

コマンドデータアドレス = 「0」 } の場合を例としています。  
 [先頭 ] = R0800

[表3 - 17] 乗算コマンド (MUL) データ形式

[ 除算コマンド ( D I V ) ]

デバイス <例>	デバイス	(ビット) 項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 2 4 H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0 :DT0 直接/間接指定 1 :DT1 直接/間接指定 3 :DT3 間接指定のみ 4 :DT4 間接指定のみ 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭 ]+ 1	D T 5 :0を設定 (未使用)				D T 6 :0を設定 (未使用)				D T 7 :0を設定 (未使用)				D T 8 :0を設定 (未使用)			
R0802	[先頭 ]+ 2	D T 0 : 転送元データ ( 除算要素 1 )															
		上位データ															
R0803	[先頭 ]+ 3	.....															
		下位データ															
R0804	[先頭 ]+ 4	D T 1 : 転送元データ ( 除算要素 2 )															
		上位データ															
R0805	[先頭 ]+ 5	.....															
		下位データ															
R0806	[先頭 ]+ 6	D T 2 :0を設定 (未使用)															
		上位データ															
R0807	[先頭 ]+ 7	.....															
		下位データ															
R0808	[先頭 ]+ 8	D T 3 : 剰余転送先間接データ															
R0809	[先頭 ]+ 9	D T 4 : 商転送先間接データ															

コマンドデータアドレス = 「 0 」  
 【先頭】 = R0800

の場合を例としています。

[ 表 3 - 1 8 ] 除算コマンド ( D I V ) データ形式

[論理積コマンド(AND)]

デバイス <例>	デバイス	(ビット) 項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭]+0	コマンド・コード: 25H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0:DT0 直接/間接指定 1:DT1 直接/間接指定 3:DT3 間接指定のみ 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭]+1	DT5:0を設定 (未使用)				DT6:0を設定 (未使用)				DT7:0を設定 (未使用)				DT8:0を設定 (未使用)			
R0802	[先頭]+2	DT0:転送元データ(論理積要素1)															
		-----															
R0803	[先頭]+3	-----															
		下位データ															
R0804	[先頭]+4	DT1:転送元データ(論理積要素2)															
		-----															
R0805	[先頭]+5	-----															
		下位データ															
R0806	[先頭]+6	DT2:0を設定(未使用)															
		-----															
R0807	[先頭]+7	-----															
		下位データ															
R0808	[先頭]+8	DT3:転送先間接データ															
R0809	[先頭]+9	DT4:0を設定(未使用)															

コマンドデータアドレス = 「0」 } の場合を例としています。  
 [先頭] = R0800

[表3-19] 論理積コマンド(AND)データ形式

[論理和コマンド(OR)]

デバイス <例>	デバイス	(ビット) 項目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭]+0	コマンド・コード: 26H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0:DT0 直接/間接指定 1:DT1 直接/間接指定 3:DT3 間接指定のみ 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭]+1	DT5:0を設定 (未使用)				DT6:0を設定 (未使用)				DT7:0を設定 (未使用)				DT8:0を設定 (未使用)			
R0802	[先頭]+2	DT0:転送元データ(論理和要素1)															
		-----															
R0803	[先頭]+3	-----															
		下位データ															
R0804	[先頭]+4	DT1:転送元データ(論理和要素2)															
		-----															
R0805	[先頭]+5	-----															
		下位データ															
R0806	[先頭]+6	DT2:0を設定(未使用)															
		-----															
R0807	[先頭]+7	-----															
		下位データ															
R0808	[先頭]+8	DT3:転送先間接データ															
R0809	[先頭]+9	DT4:0を設定(未使用)															

コマンドデータアドレス = 「0」の場合を例としています。  
 [先頭] = R0800

[表3-20] 論理和コマンド(OR)データ形式

[ 排他的論理和コマンド (XOR) ]

デバイス <例>	デバイス	(ビット) 項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 2 7 H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0 :DT0 直接/間接指定 1 :DT1 直接/間接指定 3 :DT3 間接指定のみ 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭 ]+ 1	DT 5 :0を設定 (未使用)				DT 6 :0を設定 (未使用)				DT 7 :0を設定 (未使用)				DT 8 :0を設定 (未使用)			
R0802	[先頭 ]+ 2	DT 0 :転送元データ (排他的論理和要素 1 )															
		-----															
R0803	[先頭 ]+ 3	-----															
		-----															
R0804	[先頭 ]+ 4	DT 1 :転送元データ (排他的論理和要素 2 )															
		-----															
R0805	[先頭 ]+ 5	-----															
		-----															
R0806	[先頭 ]+ 6	DT 2 :0を設定 (未使用)															
		-----															
R0807	[先頭 ]+ 7	-----															
		-----															
R0808	[先頭 ]+ 8	DT 3 :転送先間接データ															
		-----															
R0809	[先頭 ]+ 9	DT 4 :0を設定 (未使用)															

コマンドデータアドレス = 「0」 } の場合を例としています。  
 [先頭 ] = R0800

[ 表 3 - 2 1 ] 排他的論理和コマンド (XOR) データ形式

[無条件ジャンプコマンド (JMP)]

デバ`イ <例>	デバ`イ	(ビット) 項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 3 0 H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 3 :DT3 直接/間接指定 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭 ]+ 1	DT 5 :0を設定 (未使用)				DT 6 :0を設定 (未使用)				DT 7 :0を設定 (未使用)				DT 8 :0を設定 (未使用)			
R0802	[先頭 ]+ 2	DT 0 :0を設定 (未使用)															
R0803	[先頭 ]+ 3	----- 上位データ -----															
R0804	[先頭 ]+ 4	DT 1 :0を設定 (未使用)															
R0805	[先頭 ]+ 5	----- 下位データ -----															
R0806	[先頭 ]+ 6	DT 2 :0を設定 (未使用)															
R0807	[先頭 ]+ 7	----- 上位データ -----															
R0808	[先頭 ]+ 8	DT 3 :ジャンプ先アドレスデータ															
R0809	[先頭 ]+ 9	DT 4 :0を設定 (未使用)															

コマンドデータアドレス = 「0」 } の場合を例としています。  
 [先頭 ] = R0800

[表 3 - 2 2 ] 無条件ジャンプコマンド (JMP) データ形式

[ 0ジャンプコマンド ( J Z ) ]

デバ`イ <例>	デバ`イ	(ビット) 項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 3 1 H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 3 :DT3 直接/間接指定 4 :DT4 直接/間接指定 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭 ]+ 1	D T 5 :0を設定 (未使用)				D T 6 :0を設定 (未使用)				D T 7 :0を設定 (未使用)				D T 8 :0を設定 (未使用)			
R0802	[先頭 ]+ 2	D T 0 :0を設定 (未使用)															
		.....															
R0803	[先頭 ]+ 3	上位データ ..... 下位データ															
R0804	[先頭 ]+ 4	D T 1 :0を設定 (未使用)															
		.....															
R0805	[先頭 ]+ 5	下位データ															
R0806	[先頭 ]+ 6	D T 2 :0を設定 (未使用)															
		.....															
R0807	[先頭 ]+ 7	下位データ															
R0808	[先頭 ]+ 8	D T 3 :ジャンプ先アドレスデータ															
R0809	[先頭 ]+ 9	D T 4 :条件判断間接データ															

コマンドデータアドレス = 「 0 」 } の場合を例としています。  
 [先頭 ] = R0800

[表 3 - 2 3 ] 0ジャンプコマンド ( J Z ) データ形式

[ 0以外ジャンプコマンド ( JNZ ) ]

デバ`イ <例>	デバ`イ	(ビット) 項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 3 2 H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 3 :DT3 直接/間接指定 4 :DT4 直接/間接指定 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭 ]+ 1	DT 5 :0を設定 (未使用)				DT 6 :0を設定 (未使用)				DT 7 :0を設定 (未使用)				DT 8 :0を設定 (未使用)			
R0802	[先頭 ]+ 2	DT 0 :0を設定 (未使用)															
		.....															
R0803	[先頭 ]+ 3	上位データ ..... 下位データ															
R0804	[先頭 ]+ 4	DT 1 :0を設定 (未使用)															
		.....															
R0805	[先頭 ]+ 5	下位データ															
R0806	[先頭 ]+ 6	DT 2 :0を設定 (未使用)															
		.....															
R0807	[先頭 ]+ 7	下位データ															
R0808	[先頭 ]+ 8	DT 3 :ジャンプ先アドレスデータ															
R0809	[先頭 ]+ 9	DT 4 :条件判断間接データ															

コマンドデータアドレス = 「 0 」 } の場合を例としています。  
 [先頭 ] = R0800

[ 表 3 - 2 4 ] 0以外ジャンプコマンド ( JNZ ) データ形式

[ 1以上ジャンプコマンド ( J G ) ]

デバ`イ <例>	デバ`イ	(ビット) 項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 3 3 H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 3 :DT3 直接/間接指定 4 :DT4 直接/間接指定 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭 ]+ 1	D T 5 :0を設定 (未使用)				D T 6 :0を設定 (未使用)				D T 7 :0を設定 (未使用)				D T 8 :0を設定 (未使用)			
R0802	[先頭 ]+ 2	D T 0 :0を設定 (未使用)															
		.....															
R0803	[先頭 ]+ 3	.....															
		.....															
R0804	[先頭 ]+ 4	D T 1 :0を設定 (未使用)															
		.....															
R0805	[先頭 ]+ 5	.....															
		.....															
R0806	[先頭 ]+ 6	D T 2 :0を設定 (未使用)															
		.....															
R0807	[先頭 ]+ 7	.....															
		.....															
R0808	[先頭 ]+ 8	D T 3 :ジャンプ先アドレスデータ															
R0809	[先頭 ]+ 9	D T 4 :条件判断間接データ															

コマンドデータアドレス = 「 0 」 } の場合を例としています。  
 [先頭 ] = R0800

[表 3 - 2 5 ] 1以上ジャンプコマンド ( J G ) データ形式

[ - 1以下ジャンプコマンド ( J L ) ]

デバ`イ <例>	デバ`イ	(ビット) 項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 3 4 H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 3 :DT3 直接/間接指定 4 :DT4 直接/間接指定 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭 ]+ 1	D T 5 :0を設定 (未使用)				D T 6 :0を設定 (未使用)				D T 7 :0を設定 (未使用)				D T 8 :0を設定 (未使用)			
R0802	[先頭 ]+ 2	D T 0 :0を設定 (未使用)															
		.....															
R0803	[先頭 ]+ 3	.....															
		上位データ															
R0804	[先頭 ]+ 4	D T 1 :0を設定 (未使用)															
		.....															
R0805	[先頭 ]+ 5	.....															
		下位データ															
R0806	[先頭 ]+ 6	D T 2 :0を設定 (未使用)															
		.....															
R0807	[先頭 ]+ 7	.....															
		下位データ															
R0808	[先頭 ]+ 8	D T 3 :ジャンプ先アドレスデータ															
R0809	[先頭 ]+ 9	D T 4 :条件判断間接データ															

コマンドデータアドレス = 「 0 」 } の場合を例としています。  
 [先頭 ] = R0800

[表 3 - 2 6 ] - 1以下ジャンプコマンド ( J L ) データ形式

[トルク制御コマンド (TRQ)]

デバイス <例>	デバイス	(ビット) 項目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭]+0	コマンド・コード: 40H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0:DT0 直接/間接指定 1:DT1 直接/間接指定 3:DT3 直接/間接指定 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭]+1	DT5:0を設定 (未使用)				DT6:0を設定 (未使用)				DT7:0を設定 (未使用)				DT8: M出力 0:無効 1:有効			
R0802	[先頭]+2	DT0:0を設定 (未使用)															
		上位データ															
R0803	[先頭]+3	-----															
		下位データ															
R0804	[先頭]+4	DT1:トルクデータ															
		上位データ															
R0805	[先頭]+5	-----															
		下位データ															
R0806	[先頭]+6	DT2:0を設定 (未使用)															
		上位データ															
R0807	[先頭]+7	-----															
		下位データ															
R0808	[先頭]+8	DT3:M出力データ (ビット0~7だけ使用)															
R0809	[先頭]+9	DT4:0を設定 (未使用)															

コマンドデータアドレス = 「0」 } の場合を例としています。  
 [先頭] = R0800

[表3-27] トルク制御コマンド (TRQ) データ形式

[ 速度制御コマンド (SPD) ]

デバイス <例>	デバイス	(ビット) 項目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭]+0	コマンド・コード: 41H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0:DT0 直接/間接指定 1:DT1 直接/間接指定 3:DT3 直接/間接指定 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭]+1	DT5:0を設定 (未使用)				DT6:0を設定 (未使用)				DT7:0を設定 (未使用)				DT8: M出力 0:無効 1:有効			
R0802	[先頭]+2	DT0:0を設定 (未使用)															
R0803	[先頭]+3	-----															
R0804	[先頭]+4	DT1:速度データ															
R0805	[先頭]+5	-----															
R0806	[先頭]+6	DT2:0を設定 (未使用)															
R0807	[先頭]+7	-----															
R0808	[先頭]+8	DT3:M出力データ (ビット0~7だけ使用)															
R0809	[先頭]+9	DT4:0を設定 (未使用)															

コマンドデータアドレス = 「0」 } の場合を例としています。  
 [先頭] = R0800

[ 表 3 - 2 8 ] 速度制御コマンド (SPD) データ形式

[ スピン速度コマンド (SPNS) ]

デバイス <例>	デバイス	(ビット) 項目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭]+0	コマンド・コード: 50H											間接指定フラグ ビット 0: 直接、1: 間接指定 1: DT1 直接/間接指定 2: DT2 直接/間接指定 3: DT3 直接/間接指定 上記以外は、0を設定				
R0801	[先頭]+1	DT5:0を設定 (未使用)				DT6:0を設定 (未使用)			DT7:0を設定 (未使用)			DT8: M出力 0: 無効 1: 有効					
R0802	[先頭]+2	DT0:0を設定 (未使用)															上位データ
R0803	[先頭]+3	-----															下位データ
R0804	[先頭]+4	DT1: 回転速度データ															上位データ
R0805	[先頭]+5	-----															下位データ
R0806	[先頭]+6	DT2: 回転速度到達時間データ															上位データ
R0807	[先頭]+7	-----															下位データ
R0808	[先頭]+8	DT3: M出力データ (ビット0~7だけ使用)															
R0809	[先頭]+9	DT4:0を設定 (未使用)															

コマンドデータアドレス = 「0」 } の場合を例としています。  
 [先頭] = R0800

[表3-29] スピン速度コマンド (SPNS) データ形式

[スピンドライバコマンド (SPNT)]

デバイス <例>	デバイス	(ビット) 項目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭]+0	コマンド・コード: 51H										間接指定フラグ ビット 0: 直接、1: 間接指定 2: DT2 直接/間接指定 3: DT3 直接/間接指定 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭]+1	DT5:0を設定 (未使用)				DT6:0を設定 (未使用)				DT7:0を設定 (未使用)				DT8: M出力 0: 無効 1: 有効			
R0802	[先頭]+2	DT0:0を設定 (未使用)															
		上位データ															
R0803	[先頭]+3	.....															
		下位データ															
R0804	[先頭]+4	DT1:0を設定 (未使用)															
		上位データ															
R0805	[先頭]+5	.....															
		下位データ															
R0806	[先頭]+6	DT2: 保持時間データ															
		上位データ															
R0807	[先頭]+7	.....															
		下位データ															
R0808	[先頭]+8	DT3: M出力データ (ビット0~7だけ使用)															
R0809	[先頭]+9	DT4:0を設定 (未使用)															

コマンドデータアドレス = 「0」 } の場合を例としています。  
 [先頭] = R0800

[表3-30] スピンドライバコマンド (SPNT) データ形式

[ スピン位置決めコマンド ( S P N P ) ]

デバ`イ <例>	デバ`イ	(ビット) 項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 5 2 H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0 :DT0 直接/間接指定 3 :DT3 直接/間接指定 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭 ]+ 1	DT 5 :0を設定 (未使用)				DT 6 : 加減速選択 0:SEL1 1:SEL2 2:SEL3				DT 7 :0を設定 (未使用)				DT 8 : M出力 0:無効 1:有効			
R0802	[先頭 ]+ 2	DT 0 :位置決め位置データ															
		.....															
R0803	[先頭 ]+ 3	下位データ															
R0804	[先頭 ]+ 4	DT 1 :0を設定 (未使用)															
		.....															
R0805	[先頭 ]+ 5	下位データ															
R0806	[先頭 ]+ 6	DT 2 :0を設定 (未使用)															
		.....															
R0807	[先頭 ]+ 7	下位データ															
R0808	[先頭 ]+ 8	DT 3 :M出力データ (ビット0~7だけ使用)															
R0809	[先頭 ]+ 9	DT 4 :0を設定 (未使用)															

コマンドデータアドレス = 「 0 」 } の場合を例としています。  
 [先頭 ] = R0800

[ 表 3 - 3 1 ] スピン位置決めコマンド ( S P N P ) データ形式

[ 位置決めコマンド ( S P O S ) ]

デバイス <例>	デバイス	(ビット) 項目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 5 3 H											間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0 :DT0 直接/間接指定 1 :DT1 直接/間接指定 2 :DT2 直接/間接指定 3 :DT3 直接/間接指定 上記以外は、0を設定				
R0801	[先頭 ]+ 1	DT 5 : 0:インクル 1:アブリュート			DT 6 : 加減速選択 0:SEL1 1:SEL2 2:SEL3			DT 7 :0を設定 (未使用)			DT 8 : 汎用出力 0:無効 1:有効						
R0802	[先頭 ]+ 2	DT 0 :位置決め位置データ											上位データ				
R0803	[先頭 ]+ 3	-----											下位データ				
R0804	[先頭 ]+ 4	DT 1 :速度データ											上位データ				
R0805	[先頭 ]+ 5	-----											下位データ				
R0806	[先頭 ]+ 6	DT 2 :外部トリガ位置データ											上位データ				
R0807	[先頭 ]+ 7	-----											下位データ				
R0808	[先頭 ]+ 8	DT 3 :汎用出力データ (ビット0~7だけ使用)															
R0809	[先頭 ]+ 9	DT 4 :0を設定 (未使用)															

コマンドデータアドレス = 「 0 」 } の場合を例としています。  
 [先頭 ] = R0800

[ 表 3 - 3 2 ] 位置決めコマンド ( S P O S ) データ形式

[ 簡易連続位置決めコマンド (CONT) ]

デバイス <例>	デバイス	(ビット) 項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 5 4 H											間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0 :DT0 直接/間接指定 1 :DT1 直接/間接指定 2 :DT2 直接/間接指定 3 :DT3 直接/間接指定 上記以外は、0を設定				
R0801	[先頭 ]+ 1	DT5 : 0:インクル 1:アブソリュート				DT6 : 加減速選択 0:SEL1 1:SEL2 2:SEL3			DT7 :0を設定 (未使用)			DT8 : 汎用出力 0:無効 1:有効					
R0802	[先頭 ]+ 2	DT0 :位置決め位置データ											上位データ				
R0803	[先頭 ]+ 3	-----											下位データ				
R0804	[先頭 ]+ 4	DT1 :速度データ											上位データ				
R0805	[先頭 ]+ 5	-----											下位データ				
R0806	[先頭 ]+ 6	DT2 :外部トリガ位置データ											上位データ				
R0807	[先頭 ]+ 7	-----											下位データ				
R0808	[先頭 ]+ 8	DT3 :汎用出力データ (ビット0~7だけ使用)															
R0809	[先頭 ]+ 9	DT4 :0を設定 (未使用)															

コマンドデータアドレス = 「0」 } の場合を例としています。  
 [先頭 ] = R0800

[ 表 3 - 3 3 ] 簡易連続位置決めコマンド (CONT) データ形式

[ 繰り返し位置決めコマンド ( R E P T ) ]

デバイス <例>	デバイス	(ビット) 項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 5 5 H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0 :DT0 直接/間接指定 1 :DT1 直接/間接指定 2 :DT2 直接/間接指定 3 :DT3 直接/間接指定 4 :DT4 直接/間接指定					
R0801	[先頭 ]+ 1	DT 5 : 0:インクル 1:アブソリュート				DT 6 : 加減速選択 0:SEL1 1:SEL2 2:SEL3				DT 7 :0を設定 (未使用)				DT 8 : 汎用出力 0:無効 1:有効			
R0802	[先頭 ]+ 2	DT 0 :位置決め位置データ															
		-----															
R0803	[先頭 ]+ 3	-----															
		-----															
R0804	[先頭 ]+ 4	DT 1 :速度データ															
		-----															
R0805	[先頭 ]+ 5	-----															
		-----															
R0806	[先頭 ]+ 6	DT 2 :外部トリガ位置データ															
		-----															
R0807	[先頭 ]+ 7	-----															
		-----															
R0808	[先頭 ]+ 8	DT 3 :M出力データ (ビット0~7だけ使用)															
		-----															
R0809	[先頭 ]+ 9	DT 4 :繰り返し回数データ															

コマンドデータアドレス = 「 0 」 } の場合を例としています。  
 [先頭 ] = R0800

[ 表 3 - 3 4 ] 繰り返し位置決めコマンド ( R E P T ) データ形式

[ 原点復帰コマンド ( SHOM ) ]

デ`バ`イ <例>	デ`バ`イ	(ビット) 項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 5 6 H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0 :DT0 直接指定のみ 1 :DT1 直接指定のみ 3 :DT3 直接/間接指定 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭 ]+ 1	DT 5 :0を設定 (未使用)			DT 6 :0を設定 (未使用)			DT 7 :0を設定 (未使用)			DT 8 : 汎用出力 0:無効 1:有効						
R0802	[先頭 ]+ 2	DT 0 : 原点復帰方向選択  0:FORWARD 1:REVERSE										上位デ`タは0を設定 下位デ`タは左記の何れか1つを設定					
R0803	[先頭 ]+ 3																
R0804	[先頭 ]+ 4	DT 1 : 原点復帰方式選択 0:STD HOME 1:LS LESS 2:STOP HOME 3:OT HOME										上位デ`タは0を設定 下位デ`タは左記の何れか1つを設定					
R0805	[先頭 ]+ 5																
R0806	[先頭 ]+ 6	DT 2 :0を設定 (未使用)										上位デ`タ -----					
R0807	[先頭 ]+ 7	-----										下位デ`タ					
R0808	[先頭 ]+ 8	DT 3 :汎用出力データ (ビット0~7だけ使用)															
R0809	[先頭 ]+ 9	DT 4 :0を設定 (未使用)															

コマンドデータアドレス = 「 0 」 } の場合を例としています。  
 [先頭 ] = R0800

[ 表 3 - 3 5 ] 原点復帰コマンド ( SHOM ) データ形式

[ 割出し位置決めコマンド ( S I N D ) ]

デバ`イ <例>	デバ`イ	(ビット) 項 目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマ`ド・コ`ド : 5 7 H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0 :DT0 直接/間接指定 1 :DT1 直接/間接指定 3 :DT3 直接/間接指定 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭 ]+ 1	D T 5 :0を設定 (未使用)				D T 6 : 加減速選択 0:SEL1 1:SEL2 2:SEL3			D T 7 :0を設定 (未使用)			D T 8 : 汎用出力 0:無効 1:有効					
R0802	[先頭 ]+ 2	D T 0 :位置決め位置データ														上位データ	
R0803	[先頭 ]+ 3	-----														下位データ	
R0804	[先頭 ]+ 4	D T 1 :速度データ														上位データ	
R0805	[先頭 ]+ 5	-----														下位データ	
R0806	[先頭 ]+ 6	D T 2 :0を設定 (未使用)														上位データ	
R0807	[先頭 ]+ 7	-----														下位データ	
R0808	[先頭 ]+ 8	D T 3 :汎用出力データ (ビット0~7だけ使用)															
R0809	[先頭 ]+ 9	D T 4 :0を設定 (未使用)															

コマンドデータアドレス = 「 0 」 } の場合を例としています。  
 [先頭 ] = R0800

[ 表 3 - 3 6 ] 割出し位置決めコマンド ( S I N D ) データ形式

[ 連続位置制御コマンド ( C P O S ) ]

データ <例>	データ	(ビット) 項目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭]+0	コマンド・コード: 60H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0:DT0 直接/間接指定 1:DT1 直接/間接指定 2:DT2 直接/間接指定 3:DT3 直接/間接指定 4:DT4 直接/間接指定 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭]+1	DT5: 0:インクル 1:アブソリュート				DT6: 加減速選択 0:SEL1 1:SEL2 2:SEL3				DT7:0を設定 (未使用)				DT8: 汎用出力 0:無効 1:有効			
R0802	[先頭]+2	DT0:位置と位置決め方向															
		上位データ															
R0803	[先頭]+3	-----															
		下位データ															
R0804	[先頭]+4	DT1:速度															
		上位データ															
R0805	[先頭]+5	-----															
		下位データ															
R0806	[先頭]+6	DT2:外部トリガ遅延距離															
		上位データ															
R0807	[先頭]+7	-----															
		下位データ															
R0808	[先頭]+8	DT3:汎用出力(ビット0~7だけ使用)															
R0809	[先頭]+9	DT4:内部終了条件															

コマンドデータアドレス = 「0」 } の場合を例としています。  
 [先頭] = R0800

[表3-37] 連続位置制御コマンド ( C P O S ) データ形式

[ 連続トルク制御コマンド (CTRQ) ]

データ <例>	データ	(ビット) 項目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭]+0	コマンド・コード: 61H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0:DT0 直接/間接指定 1:DT1 直接/間接指定 2:DT2 直接/間接指定 3:DT3 直接/間接指定 4:DT4 直接/間接指定 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭]+1	DT5:0を設定 (未使用)			DT6:0を設定 (未使用)			DT7:0を設定 (未使用)			DT8: 汎用出力 0:無効 1:有効						
R0802	[先頭]+2	DT0:トルク指令										上位データ					
R0803	[先頭]+3	-----										下位データ					
R0804	[先頭]+4	DT1:速度制限										上位データ					
R0805	[先頭]+5	-----										下位データ					
R0806	[先頭]+6	DT2:外部トリガ遅延距離										上位データ					
R0807	[先頭]+7	-----										下位データ					
R0808	[先頭]+8	DT3:汎用出力(ビット0~7だけ使用)															
R0809	[先頭]+9	DT4:内部終了条件															

コマンドデータアドレス = 「0」 } の場合を例としています。  
 [先頭] = R0800

[ 表 3 - 3 8 ] 連続トルク制御コマンド (CTRQ) データ形式

[ 連続速度制御コマンド (CSPD) ]

データ <例>	データ	(ビット) 項目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭]+0	コマンド・コード: 62H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 0:DT0 直接/間接指定 1:DT1 直接/間接指定 2:DT2 直接/間接指定 3:DT3 直接/間接指定 4:DT4 直接/間接指定 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭]+1	DT5:0を設定 (未使用)				DT6:0を設定 (未使用)				DT7:0を設定 (未使用)				DT8: 汎用出力 0:無効 1:有効			
R0802	[先頭]+2	DT0:トルク制限															
		上位データ															
R0803	[先頭]+3	-----															
		下位データ															
R0804	[先頭]+4	DT1:速度指令															
		上位データ															
R0805	[先頭]+5	-----															
		下位データ															
R0806	[先頭]+6	DT2:外部トリガ遅延距離															
		上位データ															
R0807	[先頭]+7	-----															
		下位データ															
R0808	[先頭]+8	DT3:汎用出力(ビット0~7だけ使用)															
R0809	[先頭]+9	DT4:内部終了条件															

コマンドデータアドレス = 「0」 } の場合を例としています。  
 [先頭] = R0800

[ 表 3 - 39 ] 連続速度制御コマンド (CSPD) データ形式

[ 連続制御終了コマンド ( C E N D ) ]

デバイス <例>	デバイス	(ビット) 項目															
		F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R0800	[先頭 ]+ 0	コマンド・コード : 6 3 H										間接指定フラグ ビット 0:直接、1:間接指定 3 :DT3 直接/間接指定 上記以外は、0を設定					
R0801	[先頭 ]+ 1	D T 5 : 0 を設定 (未使用)				D T 6 : 0 を設定 (未使用)				D T 7 : 0 を設定 (未使用)				D T 8 : 汎用出力 0:無効 1:有効			
R0802	[先頭 ]+ 2	D T 0 : 0 を設定 (未使用)															
		上位データ															
R0803	[先頭 ]+ 3	-----															
		下位データ															
R0804	[先頭 ]+ 4	D T 1 : 0 を設定 (未使用)															
		上位データ															
R0805	[先頭 ]+ 5	-----															
		下位データ															
R0806	[先頭 ]+ 6	D T 2 : 0 を設定 (未使用)															
		上位データ															
R0807	[先頭 ]+ 7	-----															
		下位データ															
R0808	[先頭 ]+ 8	D T 3 : 汎用出力 (ビット0~7だけ使用)															
R0809	[先頭 ]+ 9	D T 4 : 0 を設定 (未使用)															

{ コマンドデータアドレス = 「 0 」 } の場合を例としています。  
 [先頭 ] = R0800

[ 表 3 - 4 0 ] 連続制御終了コマンド ( C E N D ) データ形式

## 第4章 間接データ (Rデバイス)

### 4-1 間接データエリアの設定データ

間接データ に対応した間接データエリア (Rデバイス) に「書き込み / 読み出し」を行う事で、コントローラの間接データ編集が可能です。

間接データ は I X 0 0 ~ I X 9 9 の 1 0 0 個の間接データがあります。

I X 0 0 ~ I X 4 9 の書き換え可能回数は、10000回の制限があります。

1つの間接データに デバイス が2つ割り当てられており、間接データは32ビット長のデータになっています。(デバイス の1つが16ビット長です。)

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	間接データ	設定データ
R3600	IX00	上位
R3601		下位
		R3600 R3601

[ 図 4 - 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16進数データです。

<例>

デバイス	間接データ	設定値 (例)		設定データ
R3600	IX00	10000.00 mm		上位
R3601				下位
			10000.00 (10進数)	R3600 R3601
			1000000 (10進数)	000FH 4240H
			F4240H (16進数)	
			000F4240H (16進数)	
			小数点無視      16進数変換      データ長32ビット(16進数で8桁)	
デバイス	間接データ	設定値 (例)		設定データ
R3620	IX10	-100.0 mm		上位
R3621				下位
			-100.0 (10進数)	R3620 R3621
			-1000 (10進数)	FFFFH FC18H
			FFFFFFC18H (16進数)	
			FFFFFFC18H (16進数)	
			小数点無視      16進数変換      データ長32ビット(16進数で8桁)	

[ 図 4 - 2 ] 設定データ例

#### 4 - 2 間接データエリア一覧

デバイスNO.	間接データ	データ種別	内 容 / ( 用 途 )
R 3 6 0 0	I X 0 0	保持	間接データ 0 ( 汎用 )
0 1			
0 2	I X 0 1	"	" 1 ( " )
0 3			
0 4	I X 0 2	"	" 2 ( " )
0 5			
0 6	I X 0 3	"	" 3 ( " )
0 7			
0 8	I X 0 4	"	" 4 ( " )
0 9			
1 0	I X 0 5	"	" 5 ( " )
1 1			
1 2	I X 0 6	"	" 6 ( " )
1 3			
1 4	I X 0 7	"	" 7 ( " )
1 5			
1 6	I X 0 8	"	" 8 ( " )
1 7			
1 8	I X 0 9	"	" 9 ( " )
1 9			
2 0	I X 1 0	"	" 1 0 ( " )
2 1			
2 2	I X 1 1	"	" 1 1 ( " )
2 3			
2 4	I X 1 2	"	" 1 2 ( " )
2 5			
2 6	I X 1 3	"	" 1 3 ( " )
2 7			
2 8	I X 1 4	"	" 1 4 ( " )
2 9			
3 0	I X 1 5	"	" 1 5 ( " )
3 1			
3 2	I X 1 6	"	" 1 6 ( " )
3 3			
3 4	I X 1 7	"	" 1 7 ( " )
3 5			
3 6	I X 1 8	"	" 1 8 ( " )
3 7			
3 8	I X 1 9	"	" 1 9 ( " )
3 9			

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

” 「変化」は、各データの内容により変化します。

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

[ 表 4 - 1 ( a ) ] 間接データエリア一覧 1/5

デバイスNO.	間接データ	データ種別	内 容 / ( 用 途 )
R 3 6 4 0	I X 2 0	保持	間接データ 2 0 ( 汎用 )
4 1			
4 2	I X 2 1	"	" 2 1 ( " )
4 3			
4 4	I X 2 2	"	" 2 2 ( " )
4 5			
4 6	I X 2 3	"	" 2 3 ( " )
4 7			
4 8	I X 2 4	"	" 2 4 ( " )
4 9			
5 0	I X 2 5	"	" 2 5 ( " )
5 1			
5 2	I X 2 6	"	" 2 6 ( " )
5 3			
5 4	I X 2 7	"	" 2 7 ( " )
5 5			
5 6	I X 2 8	"	" 2 8 ( " )
5 7			
5 8	I X 2 9	"	" 2 9 ( " )
5 9			
6 0	I X 3 0	"	" 3 0 ( " )
6 1			
6 2	I X 3 1	"	" 3 1 ( " )
6 3			
6 4	I X 3 2	"	" 3 2 ( " )
6 5			
6 6	I X 3 3	"	" 3 3 ( " )
6 7			
6 8	I X 3 4	"	" 3 4 ( " )
6 9			
7 0	I X 3 5	"	" 3 5 ( " )
7 1			
7 2	I X 3 6	"	" 3 6 ( " )
7 3			
7 4	I X 3 7	"	" 3 7 ( " )
7 5			
7 6	I X 3 8	"	" 3 8 ( " )
7 7			
7 8	I X 3 9	"	" 3 9 ( " )
7 9			

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

” 「変化」は、各データの内容により変化します。

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

[ 表 4 - 1 ( b ) ] 間接データエリア一覧 2/5

デバイスNO.	間接データ	データ種別	内 容 / ( 用 途 )
R 3 6 8 0	I X 4 0	保持	間接データ 4 0 ( 汎用 )
8 1			
8 2	I X 4 1	"	" 4 1 ( " )
8 3			
8 4	I X 4 2	"	" 4 2 ( " )
8 5			
8 6	I X 4 3	"	" 4 3 ( " )
8 7			
8 8	I X 4 4	"	" 4 4 ( " )
8 9			
9 0	I X 4 5	"	" 4 5 ( " )
9 1			
9 2	I X 4 6	"	" 4 6 ( " )
9 3			
9 4	I X 4 7	"	" 4 7 ( " )
9 5			
9 6	I X 4 8	"	" 4 8 ( " )
9 7			
9 8	I X 4 9	"	" 4 9 ( " )
9 9			
R 3 7 0 0	I X 5 0	初期化	" 5 0 ( " )
0 1			
0 2	I X 5 1	"	" 5 1 ( " )
0 3			
0 4	I X 5 2	"	" 5 2 ( " )
0 5			
0 6	I X 5 3	"	" 5 3 ( " )
0 7			
0 8	I X 5 4	"	" 5 4 ( " )
0 9			
1 0	I X 5 5	"	" 5 5 ( " )
1 1			
1 2	I X 5 6	"	" 5 6 ( " )
1 3			
1 4	I X 5 7	"	" 5 7 ( " )
1 5			
1 6	I X 5 8	"	" 5 8 ( " )
1 7			
1 8	I X 5 9	"	" 5 9 ( " )
1 9			

注：データ種別欄の「保持」は、電源をOFFしても不揮発性メモリにて間接データの内容を保持します。  
 " 「変化」は、各データの内容により変化します。  
 " 「初期化」は、電源をOFFした場合、間接データの内容は保持されずに0に初期化されます。

[ 表 4 - 1 ( c ) ] 間接データエリア一覧 3/5

デバイスNO.	間接データ	データ種別	内 容 / ( 用 途 )
R 3 7 2 0	I X 6 0	変化	間接データ 6 0
2 1			現在速度データ
2 2	I X 6 1	初期化	間接データ 6 1 ( 汎用 )
2 3			
2 4	I X 6 2	"	" 6 2
2 5			アナログモニター出力値
2 6	I X 6 3	"	" 6 3
2 7			アナログモニター出力値
2 8	I X 6 4	変化	" 6 4
2 9			アナログ速度指令入力値
3 0	I X 6 5	"	" 6 5
3 1			アナログトルク指令入力値
3 2	I X 6 6	"	" 6 6
3 3			現在位置 ( 絶対位置 )
3 4	I X 6 7	"	" 6 7
3 5			タイマ値 / 1 0 ms毎にカウントダウン ( 0でカウントストップ )
3 6	I X 6 8	初期化	" 6 8 ( 汎用 )
3 7			
3 8	I X 6 9	変化	" 6 9
3 9			汎用出力信号 ( OUT1 ~ 8 ) データ
4 0	I X 7 0	初期化	" 7 0 ( 汎用 )
4 1			
4 2	I X 7 1	"	" 7 1 ( " )
4 3			
4 4	I X 7 2	"	" 7 2 ( " )
4 5			
4 6	I X 7 3	"	" 7 3 ( " )
4 7			
4 8	I X 7 4	"	" 7 4 ( " )
4 9			
5 0	I X 7 5	"	" 7 5 ( " )
5 1			
5 2	I X 7 6	"	" 7 6 ( " )
5 3			
5 4	I X 7 7	"	" 7 7 ( " )
5 5			
5 6	I X 7 8	"	" 7 8 ( " )
5 7			
5 8	I X 7 9	"	" 7 9 ( " )
5 9			

注：データ種別欄の「保持」は、電源をOFFしても不揮発性メモリにて間接データの内容を保持します。  
 " 「変化」は、各データの内容により変化します。  
 " 「初期化」は、電源をOFFした場合、間接データの内容は保持されずに0に初期化されます。

[ 表 4 - 1 ( d ) ] 間接データエリア一覧 4/5

デバイスNO.	間接データ	データ種別	内 容 / ( 用 途 )
R 3 7 6 0	I X 8 0	初期化	間接データ 8 0 ( 汎用 )
6 1			
6 2	I X 8 1	"	" 8 1 ( " )
6 3			
6 4	I X 8 2	"	" 8 2 ( " )
6 5			
6 6	I X 8 3	"	" 8 3 ( " )
6 7			
6 8	I X 8 4	"	" 8 4 ( " )
6 9			
7 0	I X 8 5	"	" 8 5 ( " )
7 1			
7 2	I X 8 6	"	" 8 6 ( " )
7 3			
7 4	I X 8 7	"	" 8 7 ( " )
7 5			
7 6	I X 8 8	"	" 8 8 ( " )
7 7			
7 8	I X 8 9	"	" 8 9 ( " )
7 9			
8 0	I X 9 0	"	" 9 0 ( " )
8 1			
8 2	I X 9 1	"	" 9 1 ( " )
8 3			
8 4	I X 9 2	"	" 9 2 ( " )
8 5			
8 6	I X 9 3	"	" 9 3 ( " )
8 7			
8 8	I X 9 4	"	" 9 4 ( " )
8 9			
9 0	I X 9 5	"	" 9 5 ( " )
9 1			
9 2	I X 9 6	"	" 9 6 ( " )
9 3			
9 4	I X 9 7	"	" 9 7 ( " )
9 5			
9 6	I X 9 8	"	" 9 8 ( " )
9 7			
9 8	I X 9 9	"	" 9 9 ( " )
9 9			

注：データ種別欄の「保持」は、電源をOFFしても不揮発性メモリにて間接データの内容を保持します。  
 " 「変化」は、各データの内容により変化します。  
 " 「初期化」は、電源をOFFした場合、間接データの内容は保持されなくて0に初期化されます。

[ 表 4 - 1 ( e ) ] 間接データエリア一覧 5/5

## 第5章 状態データ (Dデバイス)

### 5-1 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	データ	
D9126	機械実動作	上位	下位
D9127	速度	D9126	D9127

[ 図 5 - 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)	読み出しデータ	
D9081	現在、選択されている コマンドアドレス	14	D9081	000EH
		14 (10進数)	EH (16進数)	000EH (16進数)
		16進数変換      データ長16ビット(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)	読み出しデータ		
D9302	現在位置	10000.00 mm	上位	下位	
D9303	(絶対位置)		D9302	D9303	
		10000.00 (10進数)	000FH	4240H	
		1000000 (10進数)			
		F4240H (16進数)			
		000F4240H (16進数)			
		小数点無視      16進数変換      データ長32ビット(16進数で8桁)			

[ 図 5 - 2 ] データ読み出し例

5 - 2 状態データエリア一覧

デバイスNO.	信号名	内 容
D 9 0 0 0	入力信号状態 0	5 - 3 状態データエリア / ビット一覧を参照
0 1	" 1	
0 2	" 2	
0 3	" 3	
0 4	" 4	
0 5	" 5	( 弊社専用データ )
0 6	出力信号状態 0	5 - 3 状態データエリア / ビット一覧を参照
0 7	" 1	
0 8	" 2	
0 9	" 3	
1 0	EEPROM発生アラーム登録番号	( " )
1 1	最新アラーム	5 - 4 アラーム / ワーニングコード一覧を参照
1 2	1 回前アラーム	
1 3	2 回前アラーム	
1 4	3 回前アラーム	
1 5	4 回前アラーム	
1 6	アラームチェックサム	( 弊社専用データ )
1 7	ワーニング	5 - 4 アラーム / ワーニングコード一覧を参照
1 8	現在発生中の アラーム 又は ワーニング	5 - 4 アラーム / ワーニングコード一覧を参照
1 9	空き	
2 0	コントロー専用データ	( 弊社専用データ )
2 1		
2 2		
2 3		
2 4		
2 5		
2 6		
2 7		
2 8		
2 9		
3 0	ハードウェアバージョン	
3 1		
3 2	ソフトウェアバージョン	
3 3		
3 4	コントロー専用データ	( 弊社専用データ )
3 5	"	( " )
3 6	"	( " )
3 7	"	( " )
3 8	"	( " )
3 9	"	( " )
4 0	"	( " )
4 1	"	( " )
4 2	"	( " )
4 3	"	( " )
4 4	"	( " )
4 5	"	( " )
4 6	"	( " )
4 7	"	( " )
4 8	"	( " )
4 9	"	( " )

[ 表 5 - 1 ( a ) ] 状態データエリア一覧 1/8

デバイスNO.	信号名	内 容
D 9 0 5 0	コントラ専用データ	( 弊社専用データ )
5 1	"	( " )
5 2	"	( " )
5 3	"	( " )
5 4	"	( " )
5 5	"	( " )
5 6	"	( " )
5 7	"	( " )
5 8	"	( " )
5 9	"	( " )
6 0	"	( " )
6 1	"	( " )
6 2	"	( " )
6 3	"	( " )
6 4	"	( " )
6 5	"	( " )
6 6	"	( " )
6 7	"	( " )
6 8	"	( " )
6 9	"	( " )
7 0	"	( " )
7 1	"	( " )
7 2	"	( " )
7 3	"	( " )
7 4	"	( " )
7 5	"	( " )
7 6	"	( " )
7 7	"	( " )
7 8	"	( " )
7 9	"	( " )
8 0	"	( " )
8 1	選択コマンドアドレス	現在、選択または実行しているコマンドアドレス
8 2	実行中または選択した コマンドの設定データ内容 データ・フォーマットは 各コマンドに準拠	
8 3		
8 4		
8 5		
8 6		
8 7		
8 8		
8 9		
9 0		
9 1		
9 2	速度データ	( 弊社専用データ )
9 3		
9 4	外部トリガ位置データ	( " )
9 5		
9 6	位置データ	( " )
9 7		
9 8	速度 / トルク選択No.	SS1 / SS2の選択値
9 9		

[ 表 5 - 1 ( b ) ] 状態データエリア一覧 2/8

デバイスNO.	信号名	内容
D 9 1 0 0	ST00 モータ実動作速度 [%]	ST00表示用データ
0 1		
0 2	ST01 表示用現在位置	ST01表示用データ
0 3		
0 4	ST02 偏差パルス	ST02表示用データ
0 5	[pls]	
0 6	ST03 外部速度指令値	ST03表示用データ
0 7	[rpm]	
0 8	ST04 外部トルク指令値	ST04表示用データ
0 9	[%]	
1 0	ST05 パルス列入力周波数	ST05表示用データ
1 1	[ × 10pps]	
1 2	ST06 パルス列入力累積値	ST06表示用データ
1 3	[pls]	
1 4	ST07 外部 + トルク制限値	ST07表示用データ
1 5	[%]	
1 6	ST08 外部 - トルク制限値	ST08表示用データ
1 7	[%]	
1 8	ST09 サーマルトリップ率	ST09表示用データ
1 9	[%]	
2 0	ST10 実負荷率	ST10表示用データ
2 1	(実負荷トルク) [%]	
2 2	ST11 ピークトルク率	ST11表示用データ
2 3	[%]	
2 4	ST12 回転体実回転速度	ST12表示用データ
2 5	[rpm]	
2 6	ST13 機械実動作速度	ST13表示用データ
2 7	[設定単位/s]	
2 8	ST14 モータ実動作速度	ST14表示用データ
2 9	[rpm]	
3 0	ST15 モータ負荷率	ST15表示用データ
3 1	[%]	
3 2	ST16 回生抵抗の負荷率	ST16表示用データ
3 3	[%]	
3 4	ST17 サーボ制御異常率	ST17表示用データ
3 5	[%]	
3 6	コントロー専用データ	( 弊社専用データ )
3 7	"	( " )
3 8	"	( " )
3 9	"	( " )
4 0	"	( " )
4 1	"	( " )
4 2	"	( " )
4 3	"	( " )
4 4	"	( " )
4 5	"	( " )
4 6	"	( " )
4 7	"	( " )
4 8	"	( " )
4 9	"	( " )

[ 表 5 - 1 ( c ) ] 状態データエリア一覧 3/8

デバイスNO.	信号名	内 容
D 9 1 5 0	コントラ専用データ	( 弊社専用データ )
5 1	"	( " )
5 2	"	( " )
5 3	"	( " )
5 4	"	( " )
5 5	"	( " )
5 6	"	( " )
5 7	"	( " )
5 8	"	( " )
5 9	"	( " )
6 0	"	( " )
6 1	"	( " )
6 2	"	( " )
6 3	"	( " )
6 4	"	( " )
6 5	"	( " )
6 6	"	( " )
6 7	"	( " )
6 8	"	( " )
6 9	"	( " )
7 0	"	( " )
7 1	"	( " )
7 2	"	( " )
7 3	"	( " )
7 4	"	( " )
7 5	"	( " )
7 6	"	( " )
7 7	"	( " )
7 8	"	( " )
7 9	"	( " )
8 0	"	( " )
8 1	"	( " )
8 2	"	( " )
8 3	"	( " )
8 4	"	( " )
8 5	"	( " )
8 6	"	( " )
8 7	"	( " )
8 8	"	( " )
8 9	"	( " )
9 0	"	( " )
9 1	"	( " )
9 2	"	( " )
9 3	"	( " )
9 4	"	( " )
9 5	"	( " )
9 6	"	( " )
9 7	"	( " )
9 8	"	( " )
9 9	"	( " )

[ 表 5 - 1 ( d ) ] 状態データエリア一覧 4/8

デバイスNO.	信号名	内 容
D 9 2 0 0	入力ポート情報 1	5 - 3 状態データエリア / ビット一覧を参照
0 1		
0 2	拡張1入力ポート情報1	
0 3		
0 4	拡張1入力ポート情報 2	
0 5		
0 6	拡張 2 入力ポート情報1	
0 7		
0 8	拡張 2 入力ポート情報 2	
0 9		
1 0	出力ポート情報 1	
1 1		
1 2	拡張1出力ポート情報1	
1 3		
1 4	拡張1出力ポート情報 2	
1 5		
1 6	拡張 2 出力ポート情報1	
1 7		
1 8	拡張 2 出力ポート情報 2	
1 9		
2 0	選択モード情報	
2 1		
2 2	オーバーライド率	
2 3		
2 4	コントローラ専用データ	( 弊社専用データ )
2 5	"	( " )
2 6	"	( " )
2 7	"	( " )
2 8	"	( " )
2 9	"	( " )
3 0	"	( " )
3 1	"	( " )
3 2	"	( " )
3 3	"	( " )
3 4	"	( " )
3 5	"	( " )
3 6	"	( " )
3 7	"	( " )
3 8	"	( " )
3 9	"	( " )
4 0	"	( " )
4 1	"	( " )
4 2	"	( " )
4 3	"	( " )
4 4	"	( " )
4 5	"	( " )
4 6	"	( " )
4 7	"	( " )
4 8	"	( " )
4 9	"	( " )

[ 表 5 - 1 ( e ) ] 状態データエリア一覧 5/8

デバイスNO.	信号名	内 容
D 9 2 5 0	コントラ専用データ	( 弊社専用データ )
5 1	"	( " )
5 2	"	( " )
5 3	"	( " )
5 4	"	( " )
5 5	"	( " )
5 6	"	( " )
5 7	"	( " )
5 8	"	( " )
5 9	"	( " )
6 0	"	( " )
6 1	"	( " )
6 2	"	( " )
6 3	"	( " )
6 4	"	( " )
6 5	"	( " )
6 6	"	( " )
6 7	"	( " )
6 8	"	( " )
6 9	"	( " )
7 0	"	( " )
7 1	"	( " )
7 2	"	( " )
7 3	"	( " )
7 4	"	( " )
7 5	"	( " )
7 6	"	( " )
7 7	"	( " )
7 8	"	( " )
7 9	"	( " )
8 0	"	( " )
8 1	"	( " )
8 2	"	( " )
8 3	"	( " )
8 4	"	( " )
8 5	"	( " )
8 6	"	( " )
8 7	"	( " )
8 8	"	( " )
8 9	"	( " )
9 0	"	( " )
9 1	"	( " )
9 2	"	( " )
9 3	"	( " )
9 4	"	( " )
9 5	"	( " )
9 6	"	( " )
9 7	"	( " )
9 8	"	( " )
9 9	"	( " )

[ 表 5 - 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） [パラメータ設定による]	機械位置データ 1ms毎の更新
01		
02	現在位置（絶対位置） [パラメータ設定による]	絶対位置データ 1ms毎の更新
03		
04	現在位置（インク位置） [パラメータ設定による]	インク位置データ 1ms毎の更新
05		
06	目標位置（到達位置） [パラメータ設定による]	到達位置データ 1ms毎の更新
07		
08	現在位置 (シリアル-ENC)	シリアルエンコーダデータ 1ms毎の更新
09		
10	フィードバック位置 [パラメータ設定による]	フィードバック絶対位置データ 1ms毎の更新
11		
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	コントローラ専用データ	( 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5 - 1 (g)] 状態データエリア一覧 7/8

デバイスNO.	信号名	内 容
D 9 3 5 0	コントラ専用データ	( 弊社専用データ )
5 1	"	( " )
5 2	"	( " )
5 3	"	( " )
5 4	"	( " )
5 5	"	( " )
5 6	"	( " )
5 7	"	( " )
5 8	"	( " )
5 9	"	( " )
6 0	"	( " )
6 1	"	( " )
6 2	"	( " )
6 3	"	( " )
6 4	"	( " )
6 5	"	( " )
6 6	"	( " )
6 7	"	( " )
6 8	"	( " )
6 9	"	( " )
7 0	"	( " )
7 1	"	( " )
7 2	"	( " )
7 3	"	( " )
7 4	"	( " )
7 5	"	( " )
7 6	"	( " )
7 7	"	( " )
7 8	"	( " )
7 9	"	( " )
8 0	"	( " )
8 1	"	( " )
8 2	"	( " )
8 3	"	( " )
8 4	"	( " )
8 5	"	( " )
8 6	"	( " )
8 7	"	( " )
8 8	"	( " )
8 9	"	( " )
9 0	"	( " )
9 1	"	( " )
9 2	"	( " )
9 3	"	( " )
9 4	"	( " )
9 5	"	( " )
9 6	"	( " )
9 7	"	( " )
9 8	"	( " )
9 9	"	( " )

[ 表 5 - 1 ( h ) ] 状態データエリア一覧 8/8

### 5 - 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:アサト	リセット [外部入力信号/アサト:入力短絡]
	1 EMG 1:アサト	非常停止 [外部入力信号/アサト:入力開放]
	2 SON 1:アサト	サーボオン [外部入力信号/アサト:パラメータ設定]
	3	コントロー専用データ (弊社専用データ)
	4 GSEL 1:アサト	速度ゲイン選択 [ " ]
	5 CLR 1:アサト	偏差クリア [ " ]
	6 FOT 1:アサト	正方向オーバーtravel [外部入力信号/アサト:入力開放]
	7 ROT 1:アサト	逆方向オーバーtravel [ " ]
	8 SS1 1:アサト	指令選択 1 [外部入力信号/アサト:入力短絡]
	9 SS2 1:アサト	指令選択 2 [ " ]
	A SSD 1:アサト	動作方向選択 [ " ]
	B MD1 1:アサト	モード選択 1 [ " ]
	C MD2 1:アサト	モード選択 2 [ " ]
	D TL 1:アサト	トルク制限 [ " ]
	E CIH 1:アサト	指令パルス入力禁止 [外部入力信号/アサト:パラメータ設定]
F BRON 1:アサト	強制ブレーキON [外部入力信号/アサト:入力短絡]	
D9001	0 PC 1:アサト	比例制御 [外部入力信号/アサト:入力短絡]
	1	コントロー専用データ (弊社専用データ)
	2	[ " ]
	3	[ " ]
	4	[ " ]
	5	[ " ]
	6	[ " ]
	7	[ " ]
	8 PS1 1:アサト	アドレス指定 1 [外部入力信号/アサト:入力短絡]
	9 PS2 1:アサト	アドレス指定 2 [ " ]
	A PS3 1:アサト	アドレス指定 3 [ " ]
	B PS4 1:アサト	アドレス指定 4 [ " ]
	C PS5 1:アサト	アドレス指定 5 [ " ]
	D PS6 1:アサト	アドレス指定 6 [ " ]
	E PS7 1:アサト	アドレス指定 7 [ " ]
F PS8 1:アサト	アドレス指定 8 [ " ]	

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5 - 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	PST 1:アサート 自動スタート [外部入力信号/アサート:入力短絡]
	1	FJOG 1:アサート 正方向寸動 [ " ]
	2	RJOG 1:アサート 逆方向寸動 [ " ]
	3	JOSP 1:アサート 寸動速度切り替え [ " ]
	4	MFIN 1:アサート M完了 [ " ]
	5	BSTP 1:アサート ブロック停止 [ " ]
	6	PCAN 1:アサート 自動運転停止 [ " ]
	7	EPIH 1:アサート 外部自動スタート禁止 [ " ]
	8	OR1 1:アサート 速度オーバーライト 1 [ " ]
	9	OR2 1:アサート 速度オーバーライト 2 [ " ]
	A	OR3 1:アサート 速度オーバーライト 3 [ " ]
	B	OR4 1:アサート 速度オーバーライト 4 [ " ]
	C	HLD 1:アサート 一旦停止 [ " ]
	D	TRG 1:アサート 外部トリガ [ " ]
	E	ZLS 1:アサート 原点減速 [ " ]
	F	コントロー専用データ ( 弊社専用データ )
D9003	0	コントロー専用データ ( 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5 - 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:パラメータ設定]
	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	PRF 1:アサート 粗一致 [ " ]
	6	BRK 1:アサート ブレーキ解除 [ " ]
	7	LIM 1:アサート トルク制限中 [ " ]
	8	PEND 1:アサート プログラム終了 [ " ]
	9	PRDY 1:アサート 自動運転レディ [ " ]
	A	MMOD 1:アサート 手動運転モード中 [ " ]
	B	HMOD 1:アサート 原点復帰運転モード中 [ " ]
	C	AMOD 1:アサート 自動運転モード中 [ " ]
	D	PMOD 1:アサート パルス列運転モード中 [ " ]
	E	コントロー専用データ (弊社専用データ)
F	SVLK 1:アサート サーボロック中 [ " ]	
D9007	0	OUT1 1:アサート 汎用出力 [外部出力信号/アサート:出力導通]
	1	OUT2 1:アサート " [ " ]
	2	OUT3 1:アサート " [ " ]
	3	OUT4 1:アサート " [ " ]
	4	OUT5 1:アサート " [ " ]
	5	OUT6 1:アサート " [ " ]
	6	OUT7 1:アサート " [ " ]
	7	OUT8 1:アサート " [ " ]
	8	コントロー専用データ (弊社専用データ)
	9	" ( " )
	A	" ( " )
	B	" ( " )
	C	" ( " )
	D	" ( " )
	E	SLSA 1:アサート ソフトリミットスイッチA [外部出力信号/アサート:出力導通]
F	SLSB 1:アサート ソフトリミットスイッチB [ " ]	

[表5 - 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	M01 1:アサト M出力01 [外部出力信号/アサト:出力導通]
	1	M02 1:アサト M出力02 [ " ]
	2	M04 1:アサト M出力04 [ " ]
	3	M08 1:アサト M出力08 [ " ]
	4	M10 1:アサト M出力10 [ " ]
	5	M20 1:アサト M出力20 [ " ]
	6	M40 1:アサト M出力40 [ " ]
	7	M80 1:アサト M出力80 [ " ]
	8	コントロー専用データ ( 弊社専用データ )
	9	" ( " )
	A	" ( " )
	B	" ( " )
	C	" ( " )
	D	" ( " )
	E	" ( " )
	F	" ( " )
D9009	0	コントロー専用データ ( 弊社専用データ )
	1	" ( " )
	2	" ( " )
	3	" ( " )
	4	" ( " )
	5	" ( " )
	6	" ( " )
	7	" ( " )
	8	" ( " )
	9	" ( " )
	A	" ( " )
	B	" ( " )
	C	" ( " )
	D	" ( " )
	E	" ( " )
	F	" ( " )

[表5 - 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
D 9 2 0 0	0	DI 1 1:アサト リセット(初期値)〔外部入力信号/アサト:入力短絡〕
	1	DI 2 1:アサト サーボオン(初期値)〔 " 〕
	2	DI 3 1:アサト 自動スタート(初期値)〔 " 〕
	3	DI 4 1:アサト 正方向寸動(初期値)〔 " 〕
	4	DI 5 1:アサト 逆方向寸動(初期値)〔 " 〕
	5	DI 6 1:アサト 原点LS(初期値)〔 " 〕
	6	DI 7 1:アサト モード選択1(初期値)〔 " 〕
	7	DI 8 1:アサト モード選択2(初期値)〔 " 〕
	8	コントロー専用データ ( 弊社専用データ )
	9	" ( " )
	A	" ( " )
	B	" ( " )
	C	" ( " )
	D	" ( " )
	E	" ( " )
	F	" ( " )
D 9 2 0 1	0	コントロー専用データ ( 弊社専用データ )
	1	" ( " )
	2	" ( " )
	3	" ( " )
	4	" ( " )
	5	" ( " )
	6	" ( " )
	7	" ( " )
	8	" ( " )
	9	" ( " )
	A	" ( " )
	B	" ( " )
	C	" ( " )
	D	" ( " )
	E	" ( " )
	F	" ( " )

[ 表 5 - 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	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 [ " ]
	2	SON	1:アサート サーボオン [ " ]
	3	PST	1:アサート 自動起動 [ " ]
	4	HLD	1:アサート 一旦停止 [ " ]
	5	CLR	1:アサート 偏差クリア [ " ]
	6	FOT	1:アサート 正方向オーバートル [ " ]
	7	ROT	1:アサート 逆方向オーバートル [ " ]
	8	EI9	1:アサート (初期値:未選択) [ " ]
	9	EI10	1:アサート (初期値:未選択) [ " ]
	A	EI11	1:アサート (初期値:未選択) [ " ]
	B	EI12	1:アサート (初期値:未選択) [ " ]
	C	EI13	1:アサート (初期値:未選択) [ " ]
	D	EI14	1:アサート (初期値:未選択) [ " ]
	E	EI15	1:アサート (初期値:未選択) [ " ]
	F	EI16	1:アサート (初期値:未選択) [ " ]
D9203	0	EI17	1:アサート (初期値:未選択) [外部入力信号/アサート:入力短絡]
	1	EI18	1:アサート (初期値:未選択) [ " ]
	2	EI19	1:アサート (初期値:未選択) [ " ]
	3	EI20	1:アサート (初期値:未選択) [ " ]
	4	CIH	1:アサート カウント禁止 [ " ]
	5	ZLS	1:アサート 原点LS [ " ]
	6	TRG	1:アサート 外部TRG [ " ]
	7	コントロー専用データ	( 弊社専用データ )
	8	MD1	1:アサート モード選択1 [外部入力信号/アサート:入力短絡]
	9	MD2	1:アサート モード選択2 [ " ]
	A	PC	1:アサート 比例制御 [ " ]
	B	FJOG	1:アサート 正方向寸動 [ " ]
	C	RJOG	1:アサート 逆方向寸動 [ " ]
	D	コントロー専用データ	( 弊社専用データ )
	E	"	( " )
	F	"	( " )

注) 信号内容中(初期値)の記述がある信号は、パラメータ選択可能な信号の初期状態です。  
信号割付の変更により他信号への変更が可能です。

[表5-2(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:アサト	サボレィ(初期値)〔外部出力信号/アサト:出力導通〕
	1 DO2 1:アサト	アラーム(初期値)〔 〃 〕
	2 DO3 1:アサト	ワーニング(初期値)〔 〃 〕
	3 DO4 1:アサト	位置決め完了(初期値)〔 〃 〕
	4	コントロー専用データ ( 弊社専用データ )
	5	〃 ( 〃 )
	6	〃 ( 〃 )
	7	〃 ( 〃 )
	8	〃 ( 〃 )
	9	〃 ( 〃 )
	A	〃 ( 〃 )
	B	〃 ( 〃 )
	C	〃 ( 〃 )
	D	〃 ( 〃 )
	E	〃 ( 〃 )
	F	〃 ( 〃 )
D9211	0	コントロー専用データ ( 弊社専用データ )
	1	〃 ( 〃 )
	2	〃 ( 〃 )
	3	〃 ( 〃 )
	4	〃 ( 〃 )
	5	〃 ( 〃 )
	6	〃 ( 〃 )
	7	〃 ( 〃 )
	8	〃 ( 〃 )
	9	〃 ( 〃 )
	A	〃 ( 〃 )
	B	〃 ( 〃 )
	C	〃 ( 〃 )
	D	〃 ( 〃 )
	E	〃 ( 〃 )
	F	〃 ( 〃 )

[ 表 5 - 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
D 9 2 1 2	0	EO 1 1:アサート (初期値：未選択) 〔外部出力信号 / アサート:出力導通〕
	1	EO 2 1:アサート (初期値：未選択) [ " ]
	2	EO 3 1:アサート (初期値：未選択) [ " ]
	3	EO 4 1:アサート (初期値：未選択) [ " ]
	4	EO 5 1:アサート (初期値：未選択) [ " ]
	5	EO 6 1:アサート (初期値：未選択) [ " ]
	6	EO 7 1:アサート (初期値：未選択) [ " ]
	7	EO 8 1:アサート (初期値：未選択) [ " ]
	8	コントロー専用データ ( 弊社専用データ )
	9	" ( " )
	A	" ( " )
	B	" ( " )
	C	" ( " )
	D	" ( " )
	E	" ( " )
	F	" ( " )
D 9 2 1 3	0	コントロー専用データ ( 弊社専用データ )
	1	" ( " )
	2	" ( " )
	3	" ( " )
	4	" ( " )
	5	" ( " )
	6	" ( " )
	7	" ( " )
	8	" ( " )
	9	" ( " )
	A	" ( " )
	B	" ( " )
	C	" ( " )
	D	" ( " )
	E	" ( " )
	F	" ( " )

注) 信号内容中 ( 初期値 ) の記述がある信号は、パラメータ選択可能な信号の初期状態です。  
信号割付の変更により他信号への変更が可能です。

[ 表 5 - 2 ( h ) ] 状態データエリア / ビット一覧 8/8

5 - 4 アラーム/ワーニングコード一覧

コード	種別	項目	コード	種別	項目
1	アラーム	I P M異常	60	アラーム	データ保持異常 1
2	"	制御電源不足電圧異常	61	"	" 2
3	"	過電圧異常	62	"	" 3
5	"	エンコーダ異常	63	"	" 4
6	"	過速度異常	64	"	" 5
7	"	過負荷異常	65	"	" 6
8	ワーニング	過負荷予告	66	"	" 7
9	アラーム	A C 断検出異常	67	"	" 8
10	"	電源投入時モータ軸異常	68	"	" 9
11	"	S Q B 異常	69	"	" 10
12	"	A B S プリロード異常	70	"	" 11
13	"	偏差オーバーフロー	71	"	" 12
14	"	偏差異常	72	"	" 13
15	ワーニング	偏差異常警告	73	"	" 14
16			74	"	" 15
17	アラーム	正方向オーバートル	75	"	" 16
18	"	逆方向オーバートル	76	"	" 17
19	"	正方向ソフトリミット	77	"	" 18
20	"	逆方向ソフトリミット	78	"	" 19
25	"	A B S バッテリ異常	79	"	" 20
26	ワーニング	A B S バッテリ異常警告	80	"	" 21
27	アラーム	シリアルエンコーダ カウント異常	81	"	" 22
28	"	A B S オーバーフロー異常	82	"	" 23
29	"	A B S カウント異常	83	"	" 24
30	"	シリアルエンコーダ 通信異常	84	"	" 25
32	"	モータタイプ未設定	85	"	" 26
33	"	モータタイプ不適合	86	"	" 27
34	"	EEPROM 書込み異常	87	"	" 28
35	"	定格速度指令不正 1	88	"	" 29
36	"	定格速度指令不正 2	89	"	" 30
37	"	主電源不足電圧異常	90	"	" 31
40	"	I P M 過負荷異常	91	"	" 32
41	"	回生抵抗過負荷異常	92	"	" 33
42	ワーニング	原点復帰未完自動起動	93	"	" 34
43	アラーム	アドレス設定異常	94	"	" 35
44	"	位置決めタイムオーバー	95	"	" 36
45	"	連続制御コマンド不正	96	"	" 37
46	"	A B S データバックアップ異常	98	"	" 39
47	"	位置決めデータオーバーフロー	101	"	" 42
48	"	1 回転データ未設定	102	"	" 43
49	"	サーボ制御異常	110	アラーム	拡張メモリ電池電圧低下
50	"	プログラムイベントコマンド未設定	111	"	リモートケース制御用受信タイムアウト
51	"	ダブルチンクレスティンクオーバー	112	ワーニング	リモートケース制御用通信待ち
52	"	ダブルチンクレスティンク不正	113	アラーム	リモートケース制御用 I C 不良
53	"	不正アドレスジャンプ	114	"	リモートケース制御用通信断
54	"	SPNT, SPNP コマンド不正	115	"	サーボ制御通信断線異常
55	"	除算不正	117	"	サーボ制御通信異常
56	"	位置決め量異常	118	ワーニング	主電源不足電圧検出警告
58	アラーム	不正コマンド	119	アラーム	リニアセンサ分解能異常
59	"	間接データ不正	124	ワーニング	リモートケース制御用 SW 変化警告

[ 表 5 - 3 ( a ) ] アラーム/ワーニングコード一覧(1/2)



## 第6章 リモート制御データ（Xデバイス、Dデバイス）

### 6 - 1 リモート制御データエリアの設定データ

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。

### 6 - 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:アサト	リセット [外部入力信号の(アサト:入力短絡)と同等]
01	EMG 1:アサト	非常停止 [外部入力信号の(アサト:入力開放)と同等]
02	SON 1:アサト	サーボオン [外部入力信号の(アサト:パラメータ設定)と同等]
03	コントローラ専用データ	( 弊社専用データ )
04	GSEL 1:アサト	速度ゲイン選択 [外部入力信号の(アサト:入力短絡)と同等]
05	CLR 1:アサト	偏差クリア [ " ]
06	FOT 1:アサト	正方向オーバーラベル [ " ]
07	ROT 1:アサト	逆方向オーバーラベル [ " ]
08	SS1 1:アサト	指令選択1 [ " ]
09	SS2 1:アサト	指令選択2 [ " ]
0A	SSD 1:アサト	指令方向選択 [ " ]
0B	MD1 1:アサト	モード選択1 [ " ]
0C	MD2 1:アサト	モード選択2 [ " ]
0D	TL 1:アサト	トルク制限 [ " ]
0E	CIH 1:アサト	指令パルス入力禁止 [外部入力信号の(アサト:パラメータ設定)と同等]
0F	BRON 1:アサト	強制ブレーキオン [外部入力信号の(アサト:入力短絡)と同等]
X0010	PC 1:アサト	比例制御 [外部入力信号の(アサト:入力短絡)と同等]
11	コントローラ専用データ	( 弊社専用データ )
~		
17		
18	PS1 1:アサト	アドレス指定1 [外部入力信号の(アサト:入力短絡)と同等]
19	PS2 1:アサト	アドレス指定2 [ " ]
1A	PS3 1:アサト	アドレス指定3 [ " ]
1B	PS4 1:アサト	アドレス指定4 [ " ]
1C	PS5 1:アサト	アドレス指定5 [ " ]
1D	PS6 1:アサト	アドレス指定6 [ " ]
1E	PS7 1:アサト	アドレス指定7 [ " ]
1F	PS8 1:アサト	アドレス指定8 [ " ]

[表6 - 1 (a)] リモート制御データエリア一覧 1/4

デバイス	信号名	内容
X0020	PST 1:アサト	自動スタート [外部入力信号の(アサト:入力短絡)と同等]
21	FJOG 1:アサト	正方向寸動 [ " ]
22	RJOG 1:アサト	逆方向寸動 [ " ]
23	JOSP 1:アサト	寸動速度選択 [ " ]
24	MFIN 1:アサト	M完了 [ " ]
25	BSTP 1:アサト	ブロック停止 [ " ]
26	PCAN 1:アサト	プログラムキャンセル [ " ]
27	EPIH 1:アサト	外部自動スタート禁止 [ " ]
28	OR1 1:アサト	オーバーライド1 [ " ]
29	OR2 1:アサト	オーバーライド2 [ " ]
2A	OR3 1:アサト	オーバーライド3 [ " ]
2B	OR4 1:アサト	オーバーライド4 [ " ]
2C	HLD 1:アサト	一旦停止 [ " ]
2D	TRG 1:アサト	外部トリガ [ " ]
2E	コントラ専用データ	( 弊社専用データ )
2F	"	( " )
X0030	コントラ専用データ	( 弊社専用データ )
~		
5F		
X0060	ALM 1:アサト	アラーム [外部出力信号の(アサト:パラメータ設定)と同等]
61	WNG 1:アサト	ワーニング [ " ]
62	RDY 1:アサト	サーボレディ [外部出力信号の(アサト:出力導通)と同等]
63	SZ 1:アサト	速度ゼロ [ " ]
64	PN 1:アサト	位置決め完了 [ " ]
65	PRF 1:アサト	粗一致 [ " ]
66	BRK 1:アサト	ブレーキ解除 [ " ]
67	LIM 1:アサト	トルク制限中 [ " ]
68	PEND 1:アサト	プログラム終了 [ " ]
69	PRDY 1:アサト	自動運転レディ [ " ]
6A	MMOD 1:アサト	手動モード中 [ " ]
6B	HMOD 1:アサト	原点復帰モード中 [ " ]
6C	AMOD 1:アサト	自動モード中 [ " ]
6D	PMOD 1:アサト	パルス列モード [ " ]
6E	コントラ専用データ	( 弊社専用データ )
6F	"	( " )

[表6-1(b)] リモート制御データエリア一覧 2/4

デバイス	信号名	内 容
X0070	OUT1 1:アサト	汎用出力 [外部出力信号の(アサト:出力導通)と同等]
71	OUT2 1:アサト	" [ " ]
72	OUT3 1:アサト	" [ " ]
73	OUT4 1:アサト	" [ " ]
74	OUT5 1:アサト	" [ " ]
75	OUT6 1:アサト	" [ " ]
76	OUT7 1:アサト	" [ " ]
77	OUT8 1:アサト	" [ " ]
78	コントロー専用データ	( 弊社専用データ )
~		
7D		
7E	SLSA 1:アサト	ソフトリミットスイッチA [外部入力信号の(アサト:出力導通)と同等]
7F	SLSB 1:アサト	ソフトリミットスイッチB [ " ]
X0080	M01 1:アサト	M出力 [外部入力信号の(アサト:出力導通)と同等]
81	M02 1:アサト	" [ " ]
82	M04 1:アサト	" [ " ]
83	M08 1:アサト	" [ " ]
84	M10 1:アサト	" [ " ]
85	M20 1:アサト	" [ " ]
86	M40 1:アサト	" [ " ]
87	M80 1:アサト	" [ " ]
88	コントロー専用データ	( 弊社専用データ )
89	MSTB 1:アサト	Mストロブ [外部入力信号の(アサト:出力導通)と同等]
88	コントロー専用データ	( 弊社専用データ )
~		
8F		

[表6-1(c)] リモート制御データエリア一覧 3/4

デバイス	信号名	内 容
D9500	シリアルエンコード エラーリセット & 多回転データクリア 要求	85 (55H) を書き込むとシリアルエンコード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	シリアルエンコード エラーリセット & 多回転データクリア 要求完了	D9500でのシリアルエンコード エラーリセット & 多回転デ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6-1(d)] リモート制御データエリア一覧 4/4

デバイス	信号名	内 容
X0070	OUT1 1:アサト	汎用出力 [外部出力信号の(アサト:出力導通)と同等]
71	OUT2 1:アサト	" [ " ]
72	OUT3 1:アサト	" [ " ]
73	OUT4 1:アサト	" [ " ]
74	OUT5 1:アサト	" [ " ]
75	OUT6 1:アサト	" [ " ]
76	OUT7 1:アサト	" [ " ]
77	OUT8 1:アサト	" [ " ]
78	コントロー専用データ	( 弊社専用データ )
~		
7D		
7E	SLSA 1:アサト	ソフトリミットスイッチA [外部入力信号の(アサト:出力導通)と同等]
7F	SLSB 1:アサト	ソフトリミットスイッチB [ " ]
X0080	M01 1:アサト	M出力 [外部入力信号の(アサト:出力導通)と同等]
81	M02 1:アサト	" [ " ]
82	M04 1:アサト	" [ " ]
83	M08 1:アサト	" [ " ]
84	M10 1:アサト	" [ " ]
85	M20 1:アサト	" [ " ]
86	M40 1:アサト	" [ " ]
87	M80 1:アサト	" [ " ]
88	コントロー専用データ	( 弊社専用データ )
89	MSTB 1:アサト	Mストロブ [外部入力信号の(アサト:出力導通)と同等]
88	コントロー専用データ	( 弊社専用データ )
~		
8F		

[表6-1(c)] リモート制御データエリア一覧 3/4

デバイス	信号名	内 容
D9500	シリアルエンコーダエラーリセット&多回転データクリア要求	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	シリアルエンコーダエラーリセット&多回転データクリア要求完了	D9500でのシリアルエンコーダエラーリセット&多回転デ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6-1(d)] リモート制御データエリア一覧 4/4