ＶＣ－Ｃ６　シリーズ

＜ データ 編 ＞

取 扱 説 明 書

Ｖｅｒ．２．０

日機電装株式会社

資料番号　TI-12940J

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－Ｃ６　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－Ｃ６　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－Ｃ６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－Ｃ６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＊６　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　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 …… 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

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 …… ４－１
　４－２　間接データエリア一覧 …… ４－２

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 …… 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

第６章　自由曲線運動データ（Ｐデバイス）
　６－１　自由曲線運動データエリアの設定データ …… ６－１
　６－２　動作パターンデータ …… ６－３

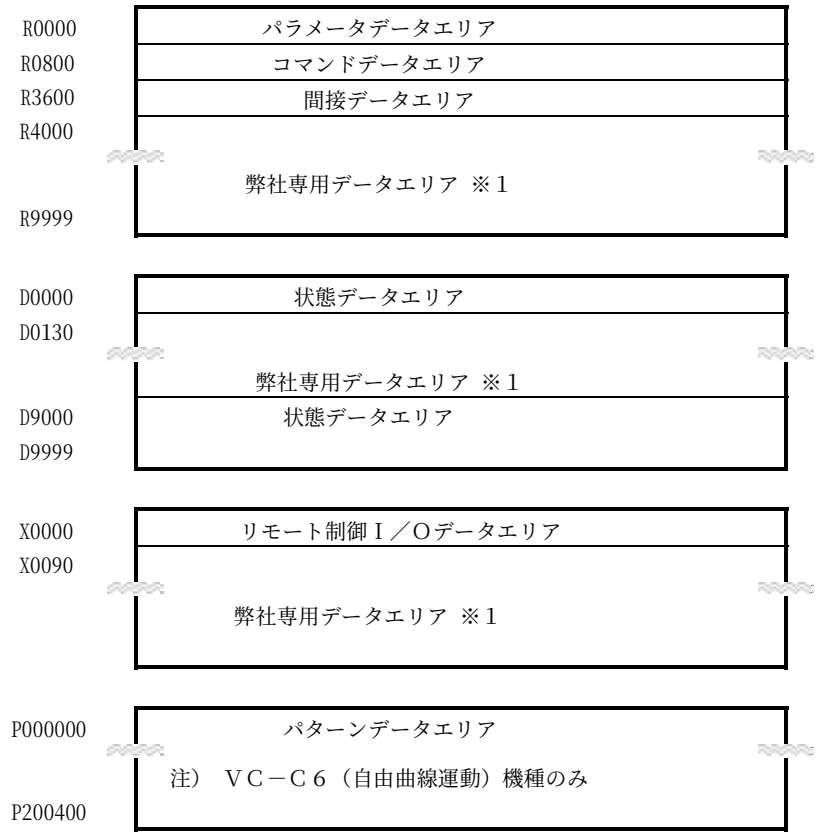
第７章　リモート制御データ（Ｘデバイス、Ｄデバイス）
　７－１　リモート制御データエリアの設定 …… ７－１
　７－２　リモート制御データエリア一覧 …… ７－１

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／パターンデータ／状態データ等の**Ｒ又はＤデバイスエリア**(16bit/data)及び自由曲線パターンデータの**Ｐ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コマンドデータの送受信（コマンド編集）
③間接データの送受信（間接データ編集）
④パターンデータの送受信（パターンデータ編集）
⑤装置の各種状態情報の読み出し
⑥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）
R0340	P400	寸動速度１	2.00 mm/s
R0341			

2.00(10進数) → 200(10進数) → C8H(16進数) → 000000C8H →

設定データ

上位	下位
R0340	R0341
0000H	00C8H

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）
R0354	P407	原点ｾｯﾄ距離	-100.0 mm
R0355			

-100.0 (10進数) → -1000 (10進数) → FFFFFC18H (16進数) → FFFFFC18H →

設定データ

上位	下位
R0354	R0355
FFFFH	FC18H

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）
R0344	P402	原点復帰 方式選択	1:LS LESS
R0345			

1(10進数) → 1H(16進数) → 00000001H →

設定データ

上位	下位
R0344	R0345
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－Ｃ６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:CSEN-1　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ﾌﾟ	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
R0038 R0039	P019	ＡＢＳ基準機械位置	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
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 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	速度ﾙｰﾌﾟ比例ｹﾞｲﾝ分配率／GSEL 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 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	0.0 ～ 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№	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１＋	数値設定	0.0 ～ 799.9
R0172 R0173	P126	トルク制限１－	数値設定	0.0 ～ 799.9
R0174 R0175	P127	トルク制限２＋	数値設定	-0.1 ～ 799.9
R0176 R0177	P128	トルク制限２－	数値設定	-0.1 ～ 799.9
R0178 ～ R0199	----	予約		

［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	粘性係数	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 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値	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	位置決めﾌｨｰﾄﾞﾌｫﾜｰﾄﾞ微分加算率	数値設定	-1 ～ 31
R0276 R0277	P218	メーカ専用	数値設定	0
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 ～ R0299	----	予約		

［表２－３］ＮＣ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	
R0300	P300	回転方向選択	番号選択	0:FORWARD	
R0301				1:REVERSE	
R0302	P301	設定単位選択	番号選択	0:mm	1:°(deg)
R0303				2:in (inch)	
R0304	P302	指令単位	番号選択	0:0.00001	1:0.0001
				2:0.001	3:0.01
R0305				4:0.1	5:1
				6:0.000001	7:0.0000001
R0306	P303	電子ギア比分子	数値設定	00000001 ～ 99999999	
R0307					
R0308	P304	電子ギア比分母	数値設定	00000001 ～ 99999999	
R0309					
R0310	P305	回転体位置範囲	数値設定	00000000 ～ 99999999	
R0311					
R0312	P306	正方向ソフトＯＴリミット	数値設定	-99999999 ～ 99999999	
R0313					
R0314	P307	逆方向ソフトＯＴリミット	数値設定	-99999999 ～ 99999999	
R0315					
R0316	P308	正方向位置決め量最大値	数値設定	00000000 ～ 99999999	
R0317					
R0318	P309	逆方向位置決め量最大値	数値設定	-99999999 ～ 00000000	
R0319					
R0320	P310	機械移動量	数値設定	00000000 ～ 99999999	
R0321					
R0322 ～ R0339	----	予約			

［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	
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 ～ R0379	----	予約			

［表２－５］運転動作パラメータ

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	パリティー選択（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（DMOV選択）	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
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

［表２－６］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
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 ～ R0479	----	予約		
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２－７］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:SCL.OUT / 9:IX62 10:IX63 / 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
R0506 R0507	P703	粗一致範囲	数値設定	00000001 ～ 99999999
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 R0515	P707	ソフトリミットスイッチ位置１	数値設定	-99999999 ～ 99999999
R0516 R0517	P708	ソフトリミットスイッチ位置２	数値設定	-99999999 ～ 99999999
R0518 R0519	P709	ソフトリミットスイッチ位置３	数値設定	-99999999 ～ 99999999
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 ～ R0537	----	予約		
R0538 R0539	P719	ＰＮ信号仕様選択	番号選択	0:PN1 1:PN2

［表２－８ (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２－８ (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　1:DMB ON 2:DMB OFF
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 ～ R0599	----	予約		

［表２－８（c)］入出力信号パラメータ 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	
R0600 R0601	P800	マスタ軸設定単位選択	番号選択	0:mm	1:°(deg)
				2:in(inch)	
R0602 R0603	P801	マスタ軸指令単位	番号選択	0:0.00001	1:0.0001
				2:0.001	3:0.01
				4:0.1	5:1
				6:0.000001	7:0.0000001
R0604 R0605	P802	１サイクル分解能	数値設定	00100 ～ 50000	
R0606 R0607	P803	マスタ軸１サイクル変換移動量	数値設定	00000001 ～ 99999999	
R0608 R0609	P804	マスタ軸１サイクル変換パルス	数値設定	00000001 ～ 99999999	
R0610 R0611	P805	マスタ軸１サイクル移動量	数値設定	00000001 ～ 99999999	
R0612 R0613	P806	位相調整量	数値設定	00000 ～ 65535	
R0614 R0615	----	予約			
R0616 R0617	P808	内部マスタ軸速度１	数値設定	000000 ～ 5000000	
R0618 R0619	P809	内部マス多軸速度２	数値設定	000000 ～ 5000000	
R0620 R0621	P810	内部マスタ軸加速時間	数値設定	00.00 ～ 99.999	
R0622 R0623	P811	内部マスタ軸減速時間	数値設定	00.00 ～ 99.999	
R0624 R0625	P812	内部マスタ軸速度ゼロ範囲	数値設定	000000 ～ 5000000	
R0626 R0627	P813	待機位置指定間接データ番号	数値設定	00 ～ 99	
R0628 R0629	P814	待機位置復帰速度指定間接データ番号	数値設定	00 ～ 99	
R0630 ～ R0639	----	予約			
R0640 R0641	P820	スレーブ軸同期遅れ補償時間	数値設定	00.0 ～ 99.9	
R0642 R0643	P821	スレーブ軸同期遅れ補償ﾌｨﾙﾀ時定数	数値設定	0.000 ～ 0.100	
R0644 ～ R0659	----	予約			
R0660 R0661	P830	マスタ軸基準位置　1　(SEL1用)	数値設定	00000000 ～ 99999999	
R0662 R0663	P831	起動時マスタ軸遅延長１　(SEL1用)	数値設定	-99999999 ～ 99999999	
R0664 R0665	P832	パターン倍率分母　1　(SEL1用)	数値設定	-99999999 ～ 99999999	

［表２－９ (a)］自由曲線運動パラメータ 1/2

デバイス№	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ№	パラメータ名称	設定方法	設　定　値
R0666 R0667	P833	パターン倍率分子番号１　(SEL1用)	数値設定	00 ～ 99
R0668 R0669	P834	電子クラッチ位置１　(SEL1用)	数値設定	00000000 ～ 99999999
R0670 R0671	P835	マスタ軸基準位置　２　(SEL2用)	数値設定	00000000 ～ 99999999
R0672 R0673	P836	起動時マスタ軸遅延長２　(SEL2用)	数値設定	-99999999 ～ 99999999
R0674 R0675	P837	パターン倍率分母　２　(SEL2用)	数値設定	-99999999 ～ 99999999
R0676 R0677	P838	パターン倍率分子番号２　(SEL2用)	数値設定	00 ～ 99
R0678 R0679	P839	電子クラッチ位置２　(SEL2用)	数値設定	00000000 ～ 99999999
R0680 R0681	P840	マスタ軸基準位置　３　(SEL3用)	数値設定	00000000 ～ 99999999
R0682 R0683	P841	起動時マスタ軸遅延長３　(SEL3用)	数値設定	-99999999 ～ 99999999
R0684 R0685	P842	パターン倍率分母　３　(SEL3用)	数値設定	-99999999 ～ 99999999
R0686 R0687	P843	パターン倍率分子番号３　(SEL3用)	数値設定	00 ～ 99
R0688 R0689	P844	電子クラッチ位置３　(SEL3用)	数値設定	00000000 ～ 99999999
R0690 ～ R0699	----	予約		
R0700 R0701	P900	自由曲線動作クリア時 マスタ遅延長１　(SEL1用)	数値設定	00000000 ～ 99999999
R0702 R0703	P901	自由曲線動作クリア時マスタ遅延長 間接データ番号１　(SEL1用)	数値設定	00 ～ 99
R0704 R0705	P902	自由曲線動作クリア時 マスタ遅延長２　(SEL2用)	数値設定	00000000 ～ 99999999
R0706 R0707	P903	自由曲線動作クリア時マスタ遅延長 間接データ番号２　(SEL2用)	数値設定	00 ～ 99
R0708 R0709	P904	自由曲線動作クリア時 マスタ遅延長３　(SEL3用)	数値設定	00000000 ～ 99999999
R0710 R0711	P905	自由曲線動作クリア時マスタ遅延長 間接データ番号３　(SEL3用)	数値設定	00 ～ 99

［表２－９ (b)］自由曲線運動パラメータ 2/2

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／読み出し」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

＜ｺﾏﾝﾄﾞﾃﾞｰﾀｴﾘｱ＞

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

デバイス№	項　目（ﾋﾞｯﾄ） ＦＥＤＣ ＢＡ９８ ７６５４ ３２１０				設定内容概略
Ｒ０８００	①[コマンドコード]		②[間接指定フラグ]		
Ｒ０８０１	③ [ＤＴ５]	[ＤＴ６]	[ＤＴ７]	[ＤＴ８]	DT5:ｲﾝｸﾚ/ｱﾌﾞｿ指定 DT6:加減速選択 DT7:予約 DT8:汎用／Ｍ出力
Ｒ０８０２	④[ＤＴ０]（上位ﾃﾞｰﾀ）				位置データ等
Ｒ０８０３	④[ＤＴ０]（下位ﾃﾞｰﾀ）				
Ｒ０８０４	④[ＤＴ１]（上位ﾃﾞｰﾀ）				速度データ等
Ｒ０８０５	④[ＤＴ１]（下位ﾃﾞｰﾀ）				
Ｒ０８０６	④[ＤＴ２]（上位ﾃﾞｰﾀ）				外部ﾄﾘｶﾞ位置ﾃﾞｰﾀ および 時間データ等
Ｒ０８０７	④[ＤＴ２]（下位ﾃﾞｰﾀ）				
Ｒ０８０８	⑤[ＤＴ３]				汎用／Ｍ出力ﾃﾞｰﾀ および 転送先データ等
Ｒ０８０９	⑤[ＤＴ４]				繰り返し回数ﾃﾞｰﾀ および 条件判断ﾃﾞｰﾀ等

［図３－１］コマンドデータ形式

《項目説明》

① 【コマンドコード】

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

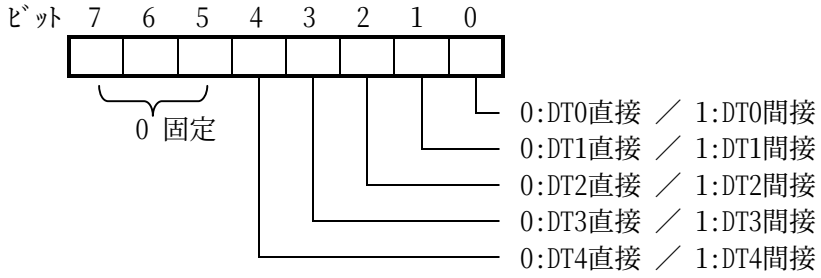
コマンド		ｺｰﾄﾞ	コマンド		ｺｰﾄﾞ
ＮＯＰ	無動作	００Ｈ	ＳＰＮＳ	スピン速度	５０Ｈ
ＰＯＳ	位置決め	０１Ｈ	ＳＰＮＴ	スピンタイマー	５１Ｈ
ＨＯＭＥ	原点復帰	０２Ｈ	ＳＰＮＰ	スピン位置決め	５２Ｈ
ＩＮＤＸ	割り出し位置決め	０３Ｈ	ＳＰＯＳ	位置決め	５３Ｈ
Ｍ	M出力	１０Ｈ	ＣＯＮＴ	簡易連続位置決め	５４Ｈ
ＴＩＭＥ	タイマー	１１Ｈ	ＲＥＰＴ	繰り返し位置決め	５５Ｈ
ＰＥＮＤ	プログラムエンド	１２Ｈ	ＳＨＯＭ	原点復帰	５６Ｈ
ＣＡＬＬ	ｻﾌﾞﾙｰﾁﾝ･コール	１３Ｈ	ＳＩＮＤ	割り出し位置決め	５７Ｈ
ＲＥＴ	ｻﾌﾞﾙｰﾁﾝ･リターン	１４Ｈ	ＦＣＭ	自由曲線運動	６０Ｈ
ＧＳＥＬ	ゲイン選択	１５Ｈ	ＦＲＲ	自由曲線 基準位置復帰	６１Ｈ
ＩＭＯＶ	転送	２０Ｈ			
ＡＤＤ	加算	２１Ｈ	ＦＭＲ	自由曲線 マスタ軸位置復帰	６２Ｈ
ＳＵＢ	減算	２２Ｈ			
ＭＵＬ	乗算	２３Ｈ	ＰＣＬＲ	自由曲線 パターンクリア	６３Ｈ
ＤＩＶ	除算	２４Ｈ			
ＡＮＤ	論理積	２５Ｈ	ＰＳＥＴ	自由曲線 ポイントセット	６３Ｈ
ＯＲ	論理和	２６Ｈ			
ＸＯＲ	排他的論理和	２７Ｈ	ＰＯＵＴ	自由曲線 出力セット	６４Ｈ
ＪＭＰ	無条件ジャンプ	３０Ｈ			
ＪＺ	０ジャンプ	３１Ｈ	ＰＣＮＶ	自由曲線 パターン変換	６５Ｈ
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

② 【間接指定フラグ】

・間接指定フラグは１デバイスの下位８ビットを使用した16進数データです。
・ＤＴ０～４のデータに対してのデータの設定方法を指定します。　指定の種類は以下の２種類です。
(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№ Ｒ０８００＞

［コマンドコード］　：位置決め（ＰＯＳ）　→　０１Ｈ

［間接指定フラグ］　：位置決めデータ(DT0) ＝間接データを割り当てる・・・・・→１
速度データ(DT1) ＝間接データを割り当てる・・・・・→１
外部トリガ位置データ(DT2) ＝直接、数値データを設定する・→０
汎用出力データ(DT3) ＝直接、数値データを設定する・→０
（未使用）　(DT4) ＝0 固定・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・→０

ﾋﾞｯﾄ	7	6	5	4	3	2	1	0	
	0	0	0	0	0	0	1	1	→ ０３Ｈ

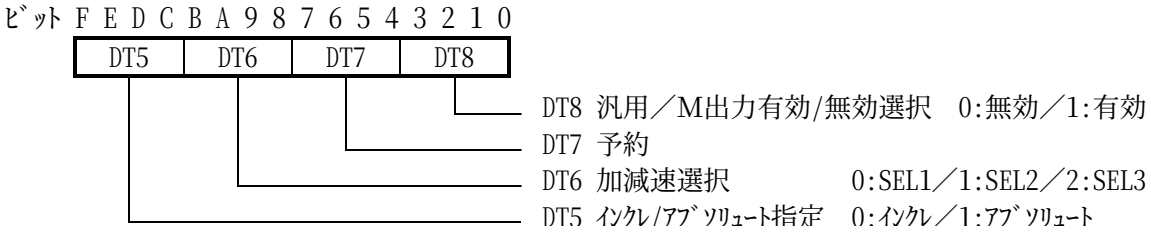
デバイス№	設定データ
Ｒ０８００	０１０３ Ｈ

［図３－３］コマンドコード＆間接指定フラグ設定例

③ 【ＤＴ５ ～ ８】

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

《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№ Ｒ０８０１＞

［ＤＴ５］ｲﾝｸﾚ/ｱﾌﾞｿﾘｭｰﾄ指定 →〔1:ｱﾌﾞｿﾘｭｰﾄ〕→ １ → ﾋﾞｯﾄ F E D C [0 0 0 1] → １Ｈ

［ＤＴ６］加減速選択 →〔2:SEL3 〕→ ２ → ﾋﾞｯﾄ B A 9 8 [0 0 1 0] → ２Ｈ

［ＤＴ７］予約

［ＤＴ８］汎用／M出力有効/無効選択 →〔1:有効 〕→ １ → ﾋﾞｯﾄ 3 2 1 0 [0 0 0 1] → １Ｈ

デバイス№	設定データ
Ｒ０８０１	１２０１ Ｈ

［図３－５］ＤＴ５～８ 設定例

④ 【ＤＴ０ ～ ２】

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

・設定方法は［間接指定フラグ］の指定値によって、次の２種類に分かれます。

《0:DT0～2直接 を指定した場合》
小数点を無視した符号付き１６進数データで設定します。

《1:DT0～2間接 を指定した場合》
間接データの「間接データ№」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＞

設定データ

上位	下位
R0802	R0803
000FH	4240H

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

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)

デバイス№	設定データ
Ｒ０８０２	０００Ｆ Ｈ
Ｒ０８０３	４２４０ Ｈ

［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　間接ﾃﾞｰﾀ10
［コマンドアドレス］：０ → ＜デバイス№Ｒ０８０２，Ｒ０８０３＞

設定データ

上位	下位
R0802	R0803
0000H	000AH

ＩＸ１０ (№１０) → 10 (10進数) → ＡＨ (16進数) → 0000000AH →

16進数変換　　ﾃﾞｰﾀ長32ﾋﾞｯﾄ(16進数で８桁)

デバイス№	設定データ
Ｒ０８０２	０００００ Ｈ
Ｒ０８０３	０００Ａ Ｈ

［図３－７］ＤＴ０ 設定例２

⑤ 【ＤＴ３ ～ ４】

・ＤＴ３～４はそれぞれ１デバイスを使用した１６ビット長の１６進数データです。

・設定方法は［間接指定フラグ］の指定値によって、次の２種類に分かれます。

《0:DT3～4直接 を指定した場合》
小数点を無視した符号付き１６進数データで設定します。

《1:DT3～4間接 を指定した場合》
間接データの「間接データ№」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　　ﾃﾞｰﾀ長16ﾋﾞｯﾄ(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　間接ﾃﾞｰﾀ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　　ﾃﾞｰﾀ長16ﾋﾞｯﾄ(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	ｺｰﾄﾞ	ﾌﾗｸﾞ	DT0	DT1	DT2	DT3	DT4	DT5	DT6	DT7	DT8
NOP	00H	×	×	×	×	×	×	×	×	×	×
POS	01H	●	位置	速度	ﾄﾘｶﾞ	OUT	×	I/A	U/D	×	有無
HOME	02H	●	DIR	TYPE	×	OUT	×	×	×	×	有無
INDX	03H	●	位置	速度	×	OUT	×	×	U/D	×	有無
M	10H	●	×	×	×	M	×	×	×	×	有無
TIME	11H	●	×	×	ﾀｲﾏｰ	OUT	×	×	×	×	有無
PEND	12H	×	×	×	×	×	×	×	×	×	×
CALL	13H	●	×	×	×	ADDR	RPT.	×	×	×	×
RET	14H	×	×	×	×	×	×	×	×	×	×
GSEL	15H	×	×	×	ﾀｲﾏｰ	×	×	×	$EL	×	×
IMOV	20H	●	元	×	×	先	×	×	×	×	×
ADD	21H	●	元１	元２	×	先	×	×	×	×	×
SUB	22H	●	元１	元２	×	先	×	×	×	×	×
MUL	23H	●	元１	元２	×	先	×	×	×	×	×
DIV	24H	●	元１	元２	×	先１	先２	×	×	×	×
AND	25H	●	元１	元２	×	先	×	×	×	×	×
OR	26H	●	元１	元２	×	先	×	×	×	×	×
XOR	27H	●	元１	元２	×	先	×	×	×	×	×
JMP	30H	●	×	×	×	ADDR	×	×	×	×	×
JZ	31H	●	×	×	×	ADDR	条件	×	×	×	×
JNZ	32H	●	×	×	×	ADDR	条件	×	×	×	×
JG	33H	●	×	×	×	ADDR	条件	×	×	×	×
JL	34H	●	×	×	×	ADDR	条件	×	×	×	×
SPNS	50H	●	×	回転	時間	M	×	×	×	×	有無
SPNT	51H	●	×	×	時間	M	×	×	×	×	有無
SPNP	52H	●	位置	×	×	M	×	×	U/D	×	有無
SPOS	53H	●	位置	速度	ﾄﾘｶﾞ	OUT	×	I/A	U/D	×	有無
CONT	54H	●	位置	速度	ﾄﾘｶﾞ	OUT	×	I/A	U/D	×	有無
REPT	55H	●	位置	速度	ﾄﾘｶﾞ	M	RPT.	I/A	U/D	×	有無
SHOM	56H	●	DIR	TYPE	×	OUT	×	×	×	×	有無
SIND	57H	●	位置	速度	×	OUT	×	×	U/D	×	有無
FCM	60H	●	×	×	ﾄﾘｶﾞ	×	×	×	$EL	×	×
FRR	61H	●	×	速度	×	×	×	×	$EL	×	×
FMR	62H	●	位置	速度	×	×	×	×	$EL	×	×
PCLR	63H	●	×	×	PTN	×	×	×	×	×	×
PSET	64H	●	位置	×	PTN	OUT	×	×	×	×	有無
POUT	65H	●	位置	×	PTN	OUT	×	×	×	×	有無
PCNV	66H	●	×	×	PTN	×	×	×	×	×	×

［表３－３］コマンドデータ形式一覧

※　●：設定するの意
　　×：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）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ) 項目 F E D C B A 9 8	7 6 5 4 3 2 1 0
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：００Ｈ	間接指定フラグ:0を設定(未使用)
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	ＤＴ０:0を設定（未使用）	上位ﾃﾞｰﾀ
R0803	[先頭№]+ ３		下位ﾃﾞｰﾀ
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:0を設定（未使用）	上位ﾃﾞｰﾀ
R0805	[先頭№]+ ５		下位ﾃﾞｰﾀ
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:0を設定（未使用）	上位ﾃﾞｰﾀ
R0807	[先頭№]+ ７		下位ﾃﾞｰﾀ
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:0を設定（未使用）	
R0809	[先頭№]+ ９	ＤＴ４:0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（ＰＯＳ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ)　項　目 F　E　D　C　B　A　9　8　7　6　5　4　3　2　1　0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：０１Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ　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:ｲﾝｸﾚ 1:ｱﾌﾞｿﾘｭｰﾄ	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 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:速度データ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:外部トリガ位置データ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:汎用出力データ（ﾋﾞｯﾄ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」
[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（ＰＯＳ）データ形式

［原点復帰コマンド（ＨＯＭＥ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ)　項　目 F　E　D　C　B　A　9　8　7　6　5　4　3　2　1　0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：０２Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ　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 0:FORWARD 1:REVERSE 上位ﾃﾞｰﾀは０を設定 下位ﾃﾞｰﾀは左記の何れか１つを設定			
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 上位ﾃﾞｰﾀは０を設定 下位ﾃﾞ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） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:汎用出力データ（ﾋﾞｯﾄ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」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［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（ＩＮＤＸ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ) 項 目 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：０３Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ 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: 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 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:速度データ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:汎用出力データ（ﾋﾞｯﾄ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」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－７］割出し位置決めコマンド（ＩＮＤＸ）データ形式

［M出力コマンド（M）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ)　項　目 F　E　D　C　B　A　9　8　7　6　5　4　3　2　1　0			
R0800	[先頭№]+ 0	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：１０Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ　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	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）			上位ﾃﾞｰﾀ
R0803	[先頭№]+ 3				下位ﾃﾞｰﾀ
R0804	[先頭№]+ 4	ＤＴ１:0を設定（未使用）			上位ﾃﾞｰﾀ
R0805	[先頭№]+ 5				下位ﾃﾞｰﾀ
R0806	[先頭№]+ 6	ＤＴ２:0を設定（未使用）			上位ﾃﾞｰﾀ
R0807	[先頭№]+ 7				下位ﾃﾞｰﾀ
R0808	[先頭№]+ 8	ＤＴ３:M出力データ（ﾋﾞｯﾄ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」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［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）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ) 項 目 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：１１Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ 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: 汎用出力 0:無効 1:有効
R0802	[先頭№]+ ２	ＤＴ０:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:タイマーデータ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:汎用出力データ（ﾋﾞｯﾄ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」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［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（ＰＥＮＤ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ) 項 目 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：１２Ｈ		間接指定フラグ:0を設定(未使用)	
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	ＤＴ０:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:0を設定（未使用）			
R0809	[先頭№]+ ９	ＤＴ４:0を設定（未使用）			

コマンドデータアドレス＝「０」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－１０］プログラムエンドコマンド（ＰＥＮＤ）データ形式

［サブルーチン・コールコマンド（ＣＡＬＬ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ) 項 目 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：１３Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ 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	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	ＤＴ０:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:コール先アドレスデータ			
R0809	[先頭№]+ ９	ＤＴ４: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３－１１］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）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ) 項 目 F E D C B A 9 8	7 6 5 4	3 2 1 0
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：１４Ｈ	間接指定フラグ:0を設定(未使用)	
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	ＤＴ０:0を設定（未使用）		上位ﾃﾞｰﾀ
R0803	[先頭№]+ ３			下位ﾃﾞｰﾀ
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:0を設定（未使用）		上位ﾃﾞｰﾀ
R0805	[先頭№]+ ５			下位ﾃﾞｰﾀ
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:0を設定（未使用）		上位ﾃﾞｰﾀ
R0807	[先頭№]+ ７			下位ﾃﾞｰﾀ
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:0を設定（未使用）		
R0809	[先頭№]+ ９	ＤＴ４:0を設定（未使用）		

コマンドデータアドレス＝「０」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－１２］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（ＧＳＥＬ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ)　項　目 F　E　D　C　B　A　9　8　7　6　5　4　3　2　1　0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：１５Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ　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	ＤＴ５:0を設定 (未使用)	ＤＴ６: ゲイン速選択 0:SEL 1:ON 2:OFF	ＤＴ７:0を設定 (未使用)	ＤＴ8:0を設定 (未使用)
R0802	[先頭№]+ ２	ＤＴ０:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２: タイマーデータ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３: 0を設定（未使用）			
R0809	[先頭№]+ ９	ＤＴ４:0を設定（未使用）			

コマンドデータアドレス＝「０」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－１３］ゲイン選択コマンド（ＧＳＥＬ）データ形式

［転送コマンド（ＩＭＯＶ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ) 項 目 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：２０Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ 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	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 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
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」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－１４］転送コマンド（ＩＭＯＶ）データ形式

［加算コマンド（ＡＤＤ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ)　項　目 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：２１Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ　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（加算要素１） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:転送元データ（加算要素２） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
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」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－１５］加算コマンド（ＡＤＤ）データ形式

［減算コマンド（ＳＵＢ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ) 項目 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：２２Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ 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（減算要素１）			上位ﾃﾞｰﾀ
R0803	[先頭№]+ ３				下位ﾃﾞｰﾀ
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:転送元データ（減算要素２）			上位ﾃﾞｰﾀ
R0805	[先頭№]+ ５				下位ﾃﾞｰﾀ
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:0を設定（未使用）			上位ﾃﾞｰﾀ
R0807	[先頭№]+ ７				下位ﾃﾞｰﾀ
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」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－１６］減算コマンド（ＳＵＢ）データ形式

［乗算コマンド（ＭＵＬ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ)　項　目 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：２３Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ　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（乗算要素１） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:転送元データ（乗算要素２） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
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」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－１７］乗算コマンド（ＭＵＬ）データ形式

[除算コマンド（ＤＩＶ）]

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ)　項　目 F　E　D　C　B　A　9　8　7　6　5　4　3　2　1　0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：２４Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ　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	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（除算要素１） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:転送元データ（除算要素２） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:剰余転送先間接データ№			
R0809	[先頭№]+ ９	ＤＴ４: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３－１８］除算コマンド（ＤＩＶ）データ形式

［論理積コマンド（ＡＮＤ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ)　項　目 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：２５Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ　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） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:転送元データ（論理積要素２） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
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」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－１９］論理積コマンド（ＡＮＤ）データ形式

［論理和コマンド（ＯＲ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ)　項　目 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：２６Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ　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） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:転送元データ（論理和要素２） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
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」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［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）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ) 項 目 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：２７Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ 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（排他的論理和要素１）			上位ﾃﾞｰﾀ
R0803	[先頭№]+ ３				下位ﾃﾞｰﾀ
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:転送元データ（排他的論理和要素２）			上位ﾃﾞｰﾀ
R0805	[先頭№]+ ５				下位ﾃﾞｰﾀ
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:0を設定（未使用）			上位ﾃﾞｰﾀ
R0807	[先頭№]+ ７				下位ﾃﾞｰﾀ
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」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－２１］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）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ) 項 目 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：３０Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ 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	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	ＤＴ０:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:ジャンプ先アドレスデータ			
R0809	[先頭№]+ ９	ＤＴ４:0を設定（未使用）			

コマンドデータアドレス＝「０」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－２２］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（ＪＺ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ)　項　目 F　E　D　C　B　A　9　8　7　6　5　4　3　2　1　0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：３１Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ　0:直接、1:間接指定 3 :DT3 直接/間接指定 4 :DT4 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	ＤＴ０:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:ジャンプ先アドレスデータ			
R0809	[先頭№]+ ９	ＤＴ４:条件判断間接データ№			

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３－２３］０ジャンプコマンド（ＪＺ）データ形式

［０以外ジャンプコマンド（ＪＮＺ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ) 項 目 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：３２Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ 0:直接、1:間接指定 ３ :DT3 直接/間接指定 ４ :DT4 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	ＤＴ０:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:ジャンプ先アドレスデータ			
R0809	[先頭№]+ ９	ＤＴ４:条件判断間接データ№			

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３－２４］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（ＪＧ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ)　項　目 F　E　D　C　B　A　9　8　7　6　5　4　3　2　1　0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：３３Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ　0:直接、1:間接指定 ３ :DT3 直接/間接指定 ４ :DT4 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	ＤＴ０:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:ジャンプ先アドレスデータ			
R0809	[先頭№]+ ９	ＤＴ４:条件判断間接データ№			

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３－２５］１以上ジャンプコマンド（ＪＧ）データ形式

［－１以下ジャンプコマンド（ＪＬ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ)　項　目 F　E　D　C　B　A　9　8　7　6　5　4　3　2　1　0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：３４Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ　0:直接、1:間接指定 ３ :DT3 直接/間接指定 ４ :DT4 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	ＤＴ０:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:ジャンプ先アドレスデータ			
R0809	[先頭№]+ ９	ＤＴ４:条件判断間接データ№			

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３－２６］－１以下ジャンプコマンド（ＪＬ）データ形式

［スピン速度コマンド（ＳＰＮＳ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ) 項 目 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：５０Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ 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） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:回転速度データ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:回転速度到達時間データ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:M出力データ（ﾋﾞｯﾄ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」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－２７］スピン速度コマンド（ＳＰＮＳ）データ形式

［スピンタイマーコマンド（ＳＰＮＴ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ) 項 目 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：５１Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ 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） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:保持時間データ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:M出力データ（ﾋﾞｯﾄ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」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－２８］スピンタイマーコマンド（ＳＰＮＴ）データ形式

［スピン位置決めコマンド（ＳＰＮＰ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ)　項　目 F　E　D　C　B　A　9　8　7　6　5　4　3　2　1　0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：５２Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ　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	ＤＴ５:0を設定 （未使用）	ＤＴ６: 加減速選択 0:SEL1 1:SEL2 2:SEL3	ＤＴ７:0を設定 （未使用）	ＤＴ８: M出力 0:無効 1:有効
R0802	[先頭№]+ ２	ＤＴ０:位置決め位置データ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:M出力データ（ﾋﾞｯﾄ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」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－２９］スピン位置決めコマンド（ＳＰＮＰ）データ形式

［位置決めコマンド（ＳＰＯＳ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ)　項　目 F　E　D　C　B　A　9　8　7　6　5　4　3　2　1　0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：５３Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ　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:ｲﾝｸﾚ 1:ｱﾌﾞｿﾘｭｰﾄ	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 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:速度データ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:外部トリガ位置データ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:汎用出力データ（ﾋﾞｯﾄ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」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－３０］位置決めコマンド（ＳＰＯＳ）データ形式

［簡易連続位置決めコマンド（ＣＯＮＴ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ)　項　目 F　E　D　C　B　A　9　8　7　6　5　4　3　2　1　0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：５４Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ　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:ｲﾝｸﾚ 1:ｱﾌﾞｿﾘｭｰﾄ	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 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:速度データ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:外部トリガ位置データ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:汎用出力データ（ﾋﾞｯﾄ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」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－３１］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（ＲＥＰＴ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ)　項　目 F　E　D　C　B　A　9　8　7　6　5　4　3　2　1　0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：５５Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ　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	ＤＴ５: 0:ｲﾝｸﾚ 1:ｱﾌﾞｿﾘｭｰﾄ	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 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:速度データ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:外部トリガ位置データ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:M出力データ（ﾋﾞｯﾄ0～7だけ使用）			
R0809	[先頭№]+ ９	ＤＴ４: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３－３２］繰り返し位置決めコマンド（ＲＥＰＴ）データ形式

［原点復帰コマンド（ＳＨＯＭ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ) 項 目 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：５６Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ 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 0:FORWARD 1:REVERSE 上位ﾃﾞｰﾀは０を設定 下位ﾃﾞｰﾀは左記の何れか１つを設定			
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 上位ﾃﾞｰﾀは０を設定 下位ﾃﾞ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） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:汎用出力データ（ﾋﾞｯﾄ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」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－３３］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（ＳＩＮＤ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ) 項 目 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：５７Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ 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: 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			上位ﾃﾞｰﾀ
R0803	[先頭№]+ ３				下位ﾃﾞｰﾀ
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:速度データ			上位ﾃﾞｰﾀ
R0805	[先頭№]+ ５				下位ﾃﾞｰﾀ
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:0を設定（未使用）			上位ﾃﾞｰﾀ
R0807	[先頭№]+ ７				下位ﾃﾞｰﾀ
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:汎用出力データ（ﾋﾞｯﾄ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」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－３４］割出し位置決めコマンド（ＳＩＮＤ）データ形式

［自由曲線運動コマンド（ＦＣＭ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ)　項　目 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0			
R0800	[先頭№]+ 0	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：６０Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ　(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	ＤＴ５:0を設定 (未使用)	ＤＴ６: パラメータ選択 0:SEL1 1:SEL2 2:SEL3	ＤＴ７:0を設定 (未使用)	ＤＴ８:0を設定 (未使用)
R0802	[先頭№]+ 2	ＤＴ０:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ 3	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ 4	ＤＴ１:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ 5	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ 6	ＤＴ２:同期開始調整有／無効データ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ 7	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ 8	ＤＴ３:0を設定（未使用）			
R0809	[先頭№]+ 9	ＤＴ４:0を設定（未使用）			

コマンドデータアドレス＝「０」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－３５］自由曲線運動コマンド（ＦＣＭ）データ形式

［自由曲線基準位置復帰コマンド（ＦＲＲ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ)　項　目 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0			
R0800	[先頭№]+ 0	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：６１Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ　(0:直接、1:間接指定) １ :DT1 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: パラメータ選択 0:SEL1 1:SEL2 2:SEL3	ＤＴ７:0を設定 (未使用)	ＤＴ８:0を設定 (未使用)
R0802	[先頭№]+ 2	ＤＴ０:0を設定（未使用）			上位ﾃﾞｰﾀ
R0803	[先頭№]+ 3				下位ﾃﾞｰﾀ
R0804	[先頭№]+ 4	ＤＴ１:速度データ			上位ﾃﾞｰﾀ
R0805	[先頭№]+ 5				下位ﾃﾞｰﾀ
R0806	[先頭№]+ 6	ＤＴ２:0を設定（未使用）			上位ﾃﾞｰﾀ
R0807	[先頭№]+ 7				下位ﾃﾞｰﾀ
R0808	[先頭№]+ 8	ＤＴ３:0を設定（未使用）			
R0809	[先頭№]+ 9	ＤＴ４:0を設定（未使用）			

コマンドデータアドレス＝「０」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－３６］自由曲線基準位置復帰コマンド（ＦＲＲ）データ形式

［自由曲線マスタ軸位置復帰コマンド（ＦＭＲ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ)　項　目 F　E　D　C　B　A　9　8　7　6　5　4　3　2　1　0			
R0800	[先頭№]+ 0	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：６２Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ　(0:直接、1:間接指定) 0 :DT0 直接/間接指定 1 :DT1 直接/間接指定 上記以外は、0を設定	
R0801	[先頭№]+ 1	ＤＴ５:0を設定 (未使用)	ＤＴ６: パラメータ選択 0:SEL1 1:SEL2 2:SEL3	ＤＴ７:0を設定 (未使用)	ＤＴ８:0を設定 (未使用)
R0802	[先頭№]+ 2	ＤＴ０:マスタ軸位置データ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ 3	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ 4	ＤＴ１:速度データ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ 5	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ 6	ＤＴ２:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ 7	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ 8	ＤＴ３:0を設定（未使用）			
R0809	[先頭№]+ 9	ＤＴ４:0を設定（未使用）			

コマンドデータアドレス＝「０」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－３７］自由曲線マスタ位置復帰コマンド（ＦＭＲ）データ形式

［自由曲線パターンクリアコマンド（ＰＣＬＲ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ) 項 目 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ・ｺｰﾄﾞ：６３Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ (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	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	ＤＴ０:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:パターンデータ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:0を設定（未使用）			
R0809	[先頭№]+ ９	ＤＴ４:0を設定（未使用）			

コマンドデータアドレス＝「０」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－３８］自由曲線パターンクリアコマンド（ＰＣＬＲ）データ形式

［自由曲線ポイントセットコマンド（ＰＳＥＴ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ) 項目 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0			
R0800	[先頭№]+ 0	ｺﾏﾝﾄﾞ・ｺｰﾄﾞ：６４Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ (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:マスタ軸位置データ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ 3	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ 4	ＤＴ１:スレーブ軸位置データ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ 5	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ 6	ＤＴ２:パターンデータ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ 7	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ 8	ＤＴ３:汎用出力データ（ﾋﾞｯﾄ0～7だけを使用）			
R0809	[先頭№]+ 9	ＤＴ４:0を設定（未使用）			

コマンドデータアドレス＝「０」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－３９］自由曲線ポイントセットコマンド（ＰＳＥＴ）データ形式

［自由曲線出力セットコマンド（ＰＯＵＴ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ) 項 目 F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：６５Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ (0:直接、1:間接指定) 0 :DT0 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: 汎用出力 0:無効 1:有効
R0802	[先頭№]+ ２	ＤＴ０:マスタ軸位置データ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0803	[先頭№]+ ３	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:0を設定（未使用） 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0805	[先頭№]+ ５	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:パターンデータ 上位ﾃﾞｰﾀ			
R0807	[先頭№]+ ７	下位ﾃﾞｰﾀ			
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:汎用出力データ（ﾋﾞｯﾄ0～7だけを使用）			
R0809	[先頭№]+ ９	ＤＴ４:0を設定（未使用）			

コマンドデータアドレス＝「０」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－４０］自由曲線出力セットコマンド（ＰＯＵＴ）データ形式

［自由曲線パターン変換コマンド（ＰＣＮＶ）］

ﾃﾞﾊﾞｲｽ№ ＜例＞	ﾃﾞﾊﾞｲｽ №	(ﾋﾞｯﾄ)　項　目 F　E　D　C　B　A　9　8　7　6　5　4　3　2　1　0			
R0800	[先頭№]+ ０	ｺﾏﾝﾄﾞ･ｺｰﾄﾞ：６６Ｈ		間接指定フラグ ﾋﾞｯﾄ　(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	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	ＤＴ１:0を設定（未使用）			上位ﾃﾞｰﾀ
R0803	[先頭№]+ ３				下位ﾃﾞｰﾀ
R0804	[先頭№]+ ４	ＤＴ１:0を設定（未使用）			上位ﾃﾞｰﾀ
R0805	[先頭№]+ ５				下位ﾃﾞｰﾀ
R0806	[先頭№]+ ６	ＤＴ２:パターンデータ			上位ﾃﾞｰﾀ
R0807	[先頭№]+ ７				下位ﾃﾞｰﾀ
R0808	[先頭№]+ ８	ＤＴ３:0を設定（未使用）			
R0809	[先頭№]+ ９	ＤＴ４:0を設定（未使用）			

コマンドデータアドレス＝「０」
[先頭№]＝R0800
の場合を例としています。

［表３－４１］自由曲線パターン変換コマンド（ＰＣＮＶ）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 ＩＸ００～ＩＸ９９の１００個の間接データがあります。
ＩＸ００～ＩＸ４９の書き換え可能回数は、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№
R3600	IX00
R3601	

設定データ

上位	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）
R3600	IX00	10000.00 mm
R3601		

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

設定データ

上位	下位
R3600	R3601
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)

デバイス№	間接データ№	設定値（例）
R3620	IX10	-100.0 mm
R3621		

-100.0 (10進数) → -1000 (10進数) → FFFFFC18H (16進数) → FFFFFC18H (16進数) →

設定データ

上位	下位
R3620	R3621
FFFFH	FC18H

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）
Ｒ３６００	ＩＸ００	保持	間接データ　０　（汎用）
０１			
０２	ＩＸ０１	〃	〃　１　（〃）
０３			
０４	ＩＸ０２	〃	〃　２　（〃）
０５			
０６	ＩＸ０３	〃	〃　３　（〃）
０７			
０８	ＩＸ０４	〃	〃　４　（〃）
０９			
１０	ＩＸ０５	〃	〃　５　（〃）
１１			
１２	ＩＸ０６	〃	〃　６　（〃）
１３			
１４	ＩＸ０７	〃	〃　７　（〃）
１５			
１６	ＩＸ０８	〃	〃　８　（〃）
１７			
１８	ＩＸ０９	〃	〃　９　（〃）
１９			
２０	ＩＸ１０	〃	〃　１０　（〃）
２１			
２２	ＩＸ１１	〃	〃　１１　（〃）
２３			
２４	ＩＸ１２	〃	〃　１２　（〃）
２５			
２６	ＩＸ１３	〃	〃　１３　（〃）
２７			
２８	ＩＸ１４	〃	〃　１４　（〃）
２９			
３０	ＩＸ１５	〃	〃　１５　（〃）
３１			
３２	ＩＸ１６	〃	〃　１６　（〃）
３３			
３４	ＩＸ１７	〃	〃　１７　（〃）
３５			
３６	ＩＸ１８	〃	〃　１８　（〃）
３７			
３８	ＩＸ１９	〃	〃　１９　（〃）
３９			

注：ﾃﾞｰﾀ種別欄の「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）
Ｒ３６４０	ＩＸ２０	保持	間接データ　２０　（汎用）
４１			
４２	ＩＸ２１	〃	〃　２１　（〃）
４３			
４４	ＩＸ２２	〃	〃　２２　（〃）
４５			
４６	ＩＸ２３	〃	〃　２３　（〃）
４７			
４８	ＩＸ２４	〃	〃　２４　（〃）
４９			
５０	ＩＸ２５	〃	〃　２５　（〃）
５１			
５２	ＩＸ２６	〃	〃　２６　（〃）
５３			
５４	ＩＸ２７	〃	〃　２７　（〃）
５５			
５６	ＩＸ２８	〃	〃　２８　（〃）
５７			
５８	ＩＸ２９	〃	〃　２９　（〃）
５９			
６０	ＩＸ３０	〃	〃　３０　（〃）
６１			
６２	ＩＸ３１	〃	〃　３１　（〃）
６３			
６４	ＩＸ３２	〃	〃　３２　（〃）
６５			
６６	ＩＸ３３	〃	〃　３３　（〃）
６７			
６８	ＩＸ３４	〃	〃　３４　（〃）
６９			
７０	ＩＸ３５	〃	〃　３５　（〃）
７１			
７２	ＩＸ３６	〃	〃　３６　（〃）
７３			
７４	ＩＸ３７	〃	〃　３７　（〃）
７５			
７６	ＩＸ３８	〃	〃　３８　（〃）
７７			
７８	ＩＸ３９	〃	〃　３９　（〃）
７９			

注：ﾃﾞｰﾀ種別欄の「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 (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）
Ｒ３６８０	ＩＸ４０	保持	間接データ　４０　（汎用）
８１			
８２	ＩＸ４１	〃	〃　４１　（〃）
８３			
８４	ＩＸ４２	〃	〃　４２　（〃）
８５			
８６	ＩＸ４３	〃	〃　４３　（〃）
８７			
８８	ＩＸ４４	〃	〃　４４　（〃）
８９			
９０	ＩＸ４５	〃	〃　４５　（〃）
９１			
９２	ＩＸ４６	〃	〃　４６　（〃）
９３			
９４	ＩＸ４７	〃	〃　４７　（〃）
９５			
９６	ＩＸ４８	〃	〃　４８　（〃）
９７			
９８	ＩＸ４９	〃	〃　４９　（〃）
９９			
Ｒ３７００	ＩＸ５０	初期化	〃　５０　（〃）
０１			
０２	ＩＸ５１	〃	〃　５１　（〃）
０３			
０４	ＩＸ５２	〃	〃　５２　（〃）
０５			
０６	ＩＸ５３	〃	〃　５３　（〃）
０７			
０８	ＩＸ５４	〃	〃　５４　（〃）
０９			
１０	ＩＸ５５	〃	〃　５５　（〃）
１１			
１２	ＩＸ５６	〃	〃　５６　（〃）
１３			
１４	ＩＸ５７	〃	〃　５７　（〃）
１５			
１６	ＩＸ５８	〃	〃　５８　（〃）
１７			
１８	ＩＸ５９	〃	〃　５９　（〃）
１９			

注：ﾃﾞｰﾀ種別欄の「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 (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）
Ｒ３７２０	ＩＸ６０	初期化	〃　６０（汎用）
２１			
２２	ＩＸ６１	〃	〃　６１（汎用）
２３			
２４	ＩＸ６２	〃	〃　６２ アナログモニター出力値
２５			
２６	ＩＸ６３	〃	〃　６３ アナログモニター出力値
２７			
２８	ＩＸ６４	初期化	〃　６４（汎用）
２９			
３０	ＩＸ６５	〃	〃　６５（汎用）
３１			
３２	ＩＸ６６	変化	〃　６６ 現在位置（絶対位置）
３３			
３４	ＩＸ６７	〃	〃　６７ ﾀｲﾏｰ値／１０ms毎にｶｳﾝﾄﾀﾞｳﾝ　(0でｶｳﾝﾄｽﾄｯﾌﾟ)
３５			
３６	ＩＸ６８	初期化	〃　６８ 自由曲線運動及び基準位置復帰時の動作ﾊﾟﾀｰﾝﾃﾞｰﾀ
３７			
３８	ＩＸ６９	変化	〃　６９ 汎用出力信号（OUT1～8）データ
３９			
４０	ＩＸ７０	初期化	〃　７０（汎用）
４１			
４２	ＩＸ７１	〃	〃　７１（〃）
４３			
４４	ＩＸ７２	〃	〃　７２（〃）
４５			
４６	ＩＸ７３	〃	〃　７３（〃）
４７			
４８	ＩＸ７４	〃	〃　７４（〃）
４９			
５０	ＩＸ７５	〃	〃　７５（〃）
５１			
５２	ＩＸ７６	〃	〃　７６（〃）
５３			
５４	ＩＸ７７	〃	〃　７７（〃）
５５			
５６	ＩＸ７８	〃	〃　７８（〃）
５７			
５８	ＩＸ７９	〃	〃　７９（〃）
５９			

注：ﾃﾞｰﾀ種別欄の「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 (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）
Ｒ３７６０	ＩＸ８０	初期化	間接データ　８０　（汎用）
６１			
６２	ＩＸ８１	〃	〃　８１　（〃）
６３			
６４	ＩＸ８２	〃	〃　８２　（〃）
６５			
６６	ＩＸ８３	〃	〃　８３　（〃）
６７			
６８	ＩＸ８４	〃	〃　８４　（〃）
６９			
７０	ＩＸ８５	〃	〃　８５　（〃）
７１			
７２	ＩＸ８６	〃	〃　８６　（〃）
７３			
７４	ＩＸ８７	〃	〃　８７　（〃）
７５			
７６	ＩＸ８８	〃	〃　８８　（〃）
７７			
７８	ＩＸ８９	〃	〃　８９　（〃）
７９			
８０	ＩＸ９０	〃	〃　９０　（〃）
８１			
８２	ＩＸ９１	〃	〃　９１　（〃）
８３			
８４	ＩＸ９２	〃	〃　９２　（〃）
８５			
８６	ＩＸ９３	〃	〃　９３　（〃）
８７			
８８	ＩＸ９４	〃	〃　９４　（〃）
８９			
９０	ＩＸ９５	〃	〃　９５　（〃）
９１			
９２	ＩＸ９６	〃	〃　９６　（〃）
９３			
９４	ＩＸ９７	〃	〃　９７　（〃）
９５			
９６	ＩＸ９８	〃	〃　９８　（〃）
９７			
９８	ＩＸ９９	〃	〃　９９　（〃）
９９			

注：ﾃﾞｰﾀ種別欄の「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 (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。

①１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。

②２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５－１］データ構成

＜１ワードデータ 読みだしデータ例＞

デバイス№	状態データ	データ（例）
D9081	現在、選択されているコマンドアドレス	１４

読み出しデータ

D9081
000EH

１４（10進数） → ＥＨ（16進数） → 000EH（16進数） →

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 読みだしデータ例＞

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		

読み出しデータ

上位	下位
D9302	D9303
000FH	4240H

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

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
Ｄ９０００	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
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	５－３　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 №　１	５－４　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 №　１	
１３	２回前アラーム №　１	
１４	３回前アラーム №　１	
１５	４回前アラーム №　１	
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 №　１	５－４　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	５－４　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
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	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
８２	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	
８３		
８４		
８５		
８６		
８７		
８８		
８９		
９０		
９１		
９２	速度データ	（※ 弊社専用データ）
９３		
９４	外部トリガ位置データ	（　〃　）
９５		
９６	位置データ	（　〃　）
９７		
９８	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※ 弊社専用データ）
９９	〃	（　〃　）

［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
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
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
Ｄ９２００	入力ﾎﾟｰﾄ情報１	５－３　状態データエリア／ビット一覧を参照
０１		
０２	拡張1入力ﾎﾟｰﾄ情報1	
０３		
０４	拡張1入力ﾎﾟｰﾄ情報２	
０５		
０６	拡張２入力ﾎﾟｰﾄ情報1	
０７		
０８	拡張２入力ﾎﾟｰﾄ情報２	
０９		
１０	出力ﾎﾟｰﾄ情報１	
１１		
１２	拡張1出力ﾎﾟｰﾄ情報1	
１３		
１４	拡張1出力ﾎﾟｰﾄ情報２	
１５		
１６	拡張２出力ﾎﾟｰﾄ情報1	
１７		
１８	拡張２出力ﾎﾟｰﾄ情報２	
１９		
２０	選択モード情報	
２１		
２２	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
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）	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
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	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ		（※ 弊社専用データ）
	4	ＧＳＥＬ	1:ｱｻｰﾄ	速度ゲイン選択　〔外部入力信号／ｱｻｰﾄ:入力短絡〕
	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	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ		（※ 弊社専用データ）
	9	〃		（　〃　）
	A	〃		（　〃　）
	B	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〕
	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	ＰＳ１	1:ｱｻｰﾄ	アドレス指定 １　〔外部入力信号／ｱｻｰﾄ:入力短絡〕
	9	ＰＳ２	1:ｱｻｰﾄ	アドレス指定 ２　〔　〃　〕
	A	ＰＳ３	1:ｱｻｰﾄ	アドレス指定 ３　〔　〃　〕
	B	ＰＳ４	1:ｱｻｰﾄ	アドレス指定 ４　〔　〃　〕
	C	ＰＳ５	1:ｱｻｰﾄ	アドレス指定 ５　〔　〃　〕
	D	ＰＳ６	1:ｱｻｰﾄ	アドレス指定 ６　〔　〃　〕
	E	ＰＳ７	1:ｱｻｰﾄ	アドレス指定 ７　〔　〃　〕
	F	ＰＳ８	1:ｱｻｰﾄ	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	速度ｵｰﾊﾞｰﾗｲﾄﾞ　１　〔　〃　〕
	9	ＯＲ２	1:ｱｻｰﾄ	速度ｵｰﾊﾞｰﾗｲﾄﾞ　２　〔　〃　〕
	A	ＯＲ３	1:ｱｻｰﾄ	速度ｵｰﾊﾞｰﾗｲﾄﾞ　３　〔　〃　〕
	B	ＯＲ４	1:ｱｻｰﾄ	速度ｵｰﾊﾞｰﾗｲﾄﾞ　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	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ		（※ 弊社専用データ）
Ｄ９００３	0	ＭＳＳＰ	1:ｱｻｰﾄ	内部ﾏｽﾀ軸選択　〔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	Ｄ１１	1:ｱｻｰﾄ	位相進み　〔外部入力信号／ｱｻｰﾄ:入力短絡〕
	9	Ｄ１２	1:ｱｻｰﾄ	位相遅れ　〔　〃　〕
	A	Ｄ１４	1:ｱｻｰﾄ	電子クラッチ　〔　〃　〕
	B	Ｄ１８	1:ｱｻｰﾄ	マスタ軸選択　〔　〃　〕
	C	Ｄ２１	1:ｱｻｰﾄ	サイクル終了　〔　〃　〕
	D	Ｄ２２	1:ｱｻｰﾄ	パターン選択１　〔　〃　〕
	E	Ｄ２４	1:ｱｻｰﾄ	パターン選択２　〔　〃　〕
	F	Ｄ２８	1:ｱｻｰﾄ	パターン選択３　〔　〃　〕

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: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	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	原点復帰運転ﾓｰﾄﾞ中　〔　〃　〕
	C	ＡＭＯＤ	1:ｱｻｰﾄ	自動運転モード中　〔　〃　〕
	D	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ		（※ 弊社専用データ）
	E	〃		（　〃　）
	F	〃		（　〃　）
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	ＦＣＲＰ	1:ｱｻｰﾄ	〃　〔　〃　〕
	9	ＦＣ	1:ｱｻｰﾄ	〃　〔　〃　〕
	A	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ		（※ 弊社専用データ）
	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:ｱｻｰﾄ	M出力０１　〔外部出力信号／ｱｻｰﾄ:出力導通〕
	1	Ｍ０２　　1:ｱｻｰﾄ	M出力０２　〔　〃　〕
	2	Ｍ０４　　1:ｱｻｰﾄ	M出力０４　〔　〃　〕
	3	Ｍ０８　　1:ｱｻｰﾄ	M出力０８　〔　〃　〕
	4	Ｍ１０　　1:ｱｻｰﾄ	M出力１０　〔　〃　〕
	5	Ｍ２０　　1:ｱｻｰﾄ	M出力２０　〔　〃　〕
	6	Ｍ４０　　1:ｱｻｰﾄ	M出力４０　〔　〃　〕
	7	Ｍ８０　　1:ｱｻｰﾄ	M出力８０　〔　〃　〕
	8	ＭＳＺ　　1:ｱｻｰﾄ	マスタ速度ゼロ　〔　〃　〕
	9	ＭＳＴＢ　　1:ｱｻｰﾄ	Mストローブ　〔　〃　〕
	A	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※ 弊社専用データ）
	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
Ｄ９２００	0	ＤＩ１　1:ｱｻｰﾄ	位相進み（初期値）〔外部入力信号／ｱｻｰﾄ:入力短絡〕
	1	ＤＩ２　1:ｱｻｰﾄ	位相遅れ（初期値）〔　〃　〕
	2	ＤＩ３　1:ｱｻｰﾄ	電子クラッチ(初期値)〔　〃　〕
	3	ＤＩ４　1:ｱｻｰﾄ	マスタ軸選択（初期値）〔　〃　〕
	4	ＤＩ５　1:ｱｻｰﾄ	サイクル終了（初期値）〔　〃　〕
	5	ＤＩ６　1:ｱｻｰﾄ	パターン選択１（初期値）〔　〃　〕
	6	ＤＩ７　1:ｱｻｰﾄ	パターン選択２（初期値）〔　〃　〕
	7	ＤＩ８　1:ｱｻｰﾄ	パターン選択３（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	〃	（　〃　）

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（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	正方向ｵｰﾊﾞｰﾄﾗﾍﾞﾙ　〔　〃　〕
	7	ＲＯＴ	1:ｱｻｰﾄ	逆方向ｵｰﾊﾞｰﾄﾗﾍﾞﾙ　〔　〃　〕
	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	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ		（※ 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	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ		（※ 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:ｱｻｰﾄ	電子クラッチ停止中(初期値) 〔外部出力信号／ｱｻｰﾄ:出力導通〕
	1	ＤＯ２　　1:ｱｻｰﾄ	自由曲線実施中（初期値）　〔　　〃　　〕
	2	ＤＯ３　　1:ｱｻｰﾄ	マスタ速度ゼロ（初期値）　〔　　〃　　〕
	3	ＤＯ４　　1:ｱｻｰﾄ	―――(初期値：未選択)　〔　　〃　　〕
	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	〃	（　　〃　　）

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（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	ＥＯ１　　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	ＥＯ２　　1:ｱｻｰﾄ	―――(初期値：未選択)　〔　〃　〕
	2	ＥＯ３　　1:ｱｻｰﾄ	―――(初期値：未選択)　〔　〃　〕
	3	ＥＯ４　　1:ｱｻｰﾄ	―――(初期値：未選択)　〔　〃　〕
	4	ＥＯ５　　1:ｱｻｰﾄ	―――(初期値：未選択)　〔　〃　〕
	5	ＥＯ６　　1:ｱｻｰﾄ	―――(初期値：未選択)　〔　〃　〕
	6	ＥＯ７　　1:ｱｻｰﾄ	―――(初期値：未選択)　〔　〃　〕
	7	ＥＯ８　　1:ｱｻｰﾄ	―――(初期値：未選択)　〔　〃　〕
	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	〃	(　〃　)
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	〃	(　〃　)

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
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
１３	〃	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
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	〃	正方向ソフトリミット
２０	〃	逆方向ソフトリミット
２５	〃	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	ワーニング	原点復帰未完自動起動
４３	アラーム	アドレス設定異常
４４	〃	位置決めタイムオーバー
４６	〃	ＡＢＳﾃﾞｰﾀﾊﾞｯｸｱｯﾌﾟ異常
４７	〃	位置決めﾃﾞｰﾀ ｵｰﾊﾞｰﾌﾛｰ
４８	〃	１回転データ未設定
４９	〃	サーボ制御異常
５０	〃	ﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑｴﾝﾄﾞｺﾏﾝﾄﾞ未設定
５１	〃	ｻﾌﾞﾙｰﾁﾝｺｰﾙﾈｽﾃｨﾝｸﾞｵｰﾊﾞｰ
５２	〃	ｻﾌﾞﾙｰﾁﾝﾘﾀｰﾝ不正
５３	〃	不正アドレスジャンプ
５４	〃	SPNT,SPNPコマンド不正
５５	〃	除算不正
５６	〃	位置決め量異常
５８	〃	不正コマンド
５９	〃	間接データ№不正
６０	アラーム	データ保持異常　１
６１	〃	〃　　２

コード№	種　別	項　　目
６２	アラーム	データ保持異常　３
６３	〃	〃　　４
６４	〃	〃　　５
６５	〃	〃　　６
６６	〃	〃　　７
６７	〃	〃　　８
６８	〃	〃　　９
６９	〃	〃　　１０
７０	〃	〃　　１１
７１	〃	〃　　１２
７２	〃	〃　　１３
７３	〃	〃　　１４
７４	〃	〃　　１５
７５	〃	〃　　１６
７６	〃	〃　　１７
７７	〃	〃　　１８
７８	〃	〃　　１９
７９	〃	〃　　２０
８０	〃	〃　　２１
８１	〃	〃　　２２
８２	〃	〃　　２３
８３	〃	〃　　２４
８４	〃	〃　　２５
８５	〃	〃　　２６
８６	〃	〃　　２７
８７	〃	〃　　２８
８８	〃	〃　　２９
８９	〃	〃　　３０
９０	〃	〃　　３１
９１	〃	〃　　３２
９２	〃	〃　　３３
９３	〃	〃　　３４
９４	〃	〃　　３５
９５	〃	〃　　３６
９６	〃	〃　　３７
９８	〃	〃　　３９
９９	〃	〃　　４０
１００	〃	〃　　４１
１０１	〃	〃　　４２
１０２	アラーム	データ保持異常４３
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
１１７	〃	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

［表５－３(a)］アラーム／ワーニングコード一覧 1/2

コード №	種　別	項　　目
１２０	アラーム	自由曲線運動ﾃﾞｰﾀ異常
１２１	〃	基準位置復帰ﾃﾞｰﾀ異常
１２２	〃	ｽﾚｰﾌﾞ軸移動量異常
１２３	〃	拡張メモリ未装着
１２４	ワーニング	ﾘﾓｰﾄｼｰｹﾝｽ制御用 SW 変化警告

コード №	種　別	項　　目

［表５－３(b)］アラーム／ワーニングコード一覧 2/2

第６章　自由曲線運動データ（Ｐデバイス）

６－１　自由曲線運動データエリアの設定データ

自由曲線運動は、下記タイミングにより「保存データ→実行データ」へ変換したデータで運転されます。
①電源投入時
②リセット実行時
③「ＰＣＮＶ」コマンドの実行時
即ち、自動運転モード中に自由曲線運動データの内容のみを変更しても運転には、反映されません。

自由曲線運動データは、スレーブ軸軌跡及び汎用出力タイミングを設定する「動作パターンデータ」より構成されます。
また、**本データはＬＣＤ／ＳＤＩデバイスでの直接の編集は出来ません。**
別売り「ＶＣシリーズ　編集ソフト（Windows95対応）」を使用し、シリアル通信にて設定して下さい。
但し、プログラムコマンド「ＰＳＥＴ」，「ＰＯＵＴ」，「ＰＣＬＲ」及び「ＰＣＮＶ」にて、指定するパターン及びマスタ位置での「スレーブ位置」及び「汎用出力」の設定を行う事が可能です。
（詳細は、「５－３」コマンド仕様を参照して下さい。）

また、「自由曲線運動データ　編集ソフト（Windows95対応）」を使用しない場合は、シリアル通信で下記を参照して設定を行って下さい。

① 内部データエリア（Ｐデバイス）に必要なデータを設定する事で自由曲線運動を行う事が可能です。
（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。）

② 自由曲線運動データは、１ﾎﾟｲﾝﾄに対して４ﾃﾞﾊﾞｲｽ，６４ﾋﾞｯﾄで構成されています。
「ＰＯＳ：（スレーブ軸位置（軌跡）データ）」→２デバイス
「有無：（ＰＯＳ、ＯＵＴの有／無効設定）」　→１デバイス
「ＯＵＴ：（汎用出力）」　→１デバイス

③ パラメータ〔P505:通信機能選択〕にて「COMM.2（ｺﾝﾋﾟｭｰﾀ）」を選択した場合の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。
尚、パラメータ〔P505:通信機能選択〕にて「COMM.3（ﾀｯﾁﾊﾟﾈﾙ）」を選択した場合は、上位／下位の関係が逆になります。

＜例＞

デバイス№	データ名称
P000000	ﾊﾟﾀｰﾝ1 0ﾎﾟｲﾝﾄ
P000001	「POS」ﾃﾞｰﾀ

設定データ

上位	下位
P000000	P000001

［図６－１］　データ構成

④　設定するデータは、３２ビット長データで小数点を無視した符号付きまたは符号無しの１６進数データです。

＜例＞

［数値設定（動作パターンデータ例）］

バイス№	データ　名称	設定値（例）
P000000	ﾊﾟﾀｰﾝ1 0ﾎﾟｲﾝﾄ「POS」ﾃﾞｰﾀ	ｽﾚｰﾌﾞ軸位置: -100.0
P000001		

ｽﾚｰﾌﾞ位置 -100.0 (10進数) → ｽﾚｰﾌﾞ位置 -1000 (10進数) → ｽﾚｰﾌﾞ位置 FC18H (16進数) → FFFFFC18H →

設定データ

上位	下位
P000000	P000001
FFFFH	FC18H

小数点無視（位置ﾃﾞｰﾀ）　16進数変換（位置ﾃﾞｰﾀ）　ﾃﾞｰﾀ長32ﾋﾞｯﾄ(16進数で８桁)

デバイス№	データ　名称	設定値（例）
P000002	ﾊﾟﾀｰﾝ1 0ﾎﾟｲﾝﾄ「有無」&「OUT」ﾃﾞｰﾀ	有無：位置及びOUT　有効
P000003		OUT　：２５５

有無 位置：有効 OUT　：有効 OUT 255 → 有無 C000H (16進数) OUT 255 → 有無 C000H (16進数) OUT 00FFH → C00000FFH →

設定データ

上位	下位
P000002	P000003
C000H	00FFH

有無を数値化　16進数変換　ﾃﾞｰﾀ長32ﾋﾞｯﾄ(16進数で８桁)

データフォーマット詳細は、「［表６－４］　動作パターンデータフォーマット」を参照して下さい。

［図６－２］　設定データ例

６－２　動作パターンデータ

動作パターンデータは、トータルで５００００ポイントの分解能を保持し、１パターンあたりの分解能を設定する事により使用可能なパターン数が決まります。（但し、最大５００パターン）
自由曲線運動時に於ける動作パターンデータ例を下記に示します。
（１サイクル分解能が６２５０の場合の例）

パターン	データ項目	ﾃﾞｰﾀ数	内　　容
1	スレーブ軸位置	６２５１	マスタ軸分解能０～６２５０に対応したスレーブ軸の位置データ（基準位置からの絶対位置）
	汎用出力	６２５１	マスタ軸分解能０～６２５０に対応した汎用出力データ
2	スレーブ軸位置	６２５１	マスタ軸分解能０～６２５０に対応したスレーブ軸の位置データ（基準位置からの絶対位置）
	汎用出力	６２５１	マスタ軸分解能０～６２５０に対応した汎用出力データ
3	スレーブ軸位置	６２５１	マスタ軸分解能０～６２５０に対応したスレーブ軸の位置データ（基準位置からの絶対位置）
	汎用出力	６２５１	マスタ軸分解能０～６２５０に対応した汎用出力データ
4	スレーブ軸位置	６２５１	マスタ軸分解能０～６２５０に対応したスレーブ軸の位置データ（基準位置からの絶対位置）
	汎用出力	６２５１	マスタ軸分解能０～６２５０に対応した汎用出力データ
5	スレーブ軸位置	６２５１	マスタ軸分解能０～６２５０に対応したスレーブ軸の位置データ（基準位置からの絶対位置）
	汎用出力	６２５１	マスタ軸分解能０～６２５０に対応した汎用出力データ
6	スレーブ軸位置	６２５１	マスタ軸分解能０～６２５０に対応したスレーブ軸の位置データ（基準位置からの絶対位置）
	汎用出力	６２５１	マスタ軸分解能０～６２５０に対応した汎用出力データ
7	スレーブ軸位置	６２５１	マスタ軸分解能０～６２５０に対応したスレーブ軸の位置データ（基準位置からの絶対位置）
	汎用出力	６２５１	マスタ軸分解能０～６２５０に対応した汎用出力データ
8	スレーブ軸位置	６２５１	マスタ軸分解能０～６２５０に対応したスレーブ軸の位置データ（基準位置からの絶対位置）
	汎用出力	６２５１	マスタ軸分解能０～６２５０に対応した汎用出力データ

［表６－１］　動作パターンデータ一覧（６２５０分解能での設定時例）

自由曲線運動時に於ける内部動作パターン例を下記に示します。
また、デバイスＮｏ．は、本装置内部のデータエリアを示します。別売り「自由曲線動作データ　編集ソフト（Windows95対応）」をご使用にならない場合は、下記データエリアを参考にして動作パターンデータの設定を行って下さい。

デバイスNO.	信　号　名		内　容
Ｐ０００００００	パターン１ 0ﾎﾟｲﾝﾄ	ＰＯＳ	-99999999～99999999(設定単位)：ｽﾚｰﾌﾞ軸位置
０００００１			
０００００２		有無	データ有／無効設定
０００００３		ＯＵＴ	0～255：汎用出力データ
～			～
０２５０００	パターン１ 6250ﾎﾟｲﾝﾄ	ＰＯＳ	-99999999～99999999(設定単位)：ｽﾚｰﾌﾞ軸位置
０２５００１			
０２５００２		有無	データ有／無効設定
０２５００３		ＯＵＴ	0～255：汎用出力データ
０２５００４	パターン２ 0ﾎﾟｲﾝﾄ	ＰＯＳ	-99999999～99999999(設定単位)：ｽﾚｰﾌﾞ軸位置
０２５００５			
０２５００６		有無	データ有／無効設定
０２５００７		ＯＵＴ	0～255：汎用出力データ
～			～
０５０００４	パターン２ 6250ﾎﾟｲﾝﾄ	ＰＯＳ	-99999999～99999999(設定単位)：ｽﾚｰﾌﾞ軸位置
０５０００５			
０５０００６		有無	データ有／無効設定
０５０００７		ＯＵＴ	0～255：汎用出力データ
０５０００８	パターン３ 0ﾎﾟｲﾝﾄ	ＰＯＳ	-99999999～99999999(設定単位)：ｽﾚｰﾌﾞ軸位置
０５０００９			
０５００１０		有無	データ有／無効設定
０５００１１		ＯＵＴ	0～255：汎用出力データ
～			～
０７５００８	パターン３ 6250ﾎﾟｲﾝﾄ	ＰＯＳ	-99999999～99999999(設定単位)：ｽﾚｰﾌﾞ軸位置
０７５００９			
０７５０１０		有無	データ有／無効設定
０７５０１１		ＯＵＴ	0～255：汎用出力データ
０７５０１２	パターン４ 0ﾎﾟｲﾝﾄ	ＰＯＳ	-99999999～99999999(設定単位)：ｽﾚｰﾌﾞ軸位置
０７５０１３			
０７５０１４		有無	データ有／無効設定
０７５０１５		ＯＵＴ	0～255：汎用出力データ
～			～
１００００１２	パターン４ 6250ﾎﾟｲﾝﾄ	ＰＯＳ	-99999999～99999999(設定単位)：ｽﾚｰﾌﾞ軸位置
１００００１３			
１００００１４		有無	データ有／無効設定
１００００１５		ＯＵＴ	0～255：汎用出力データ

［表６－２(a)］　動作パターンデータ例（６２５０分解能での設定時例）1/2

注１）上記表の様に１パターンあたりの必要ポイントは分解能＋１となります。
注２）最終データ（上記では６２５０ポイントデータ）では、汎用出力データは無効です。
また、最終データのスレーブ位置は、１サイクルでの送り量を設定します。

デバイスNO.	信　号　名		内　　容
１００００１６	パターン５ 0ﾎﾟｲﾝﾄ	ＰＯＳ	-99999999～99999999(設定単位)：ｽﾚｰﾌﾞ軸位置
１００００１７			
１００００１８		有無	データ有／無効設定
１００００１９		ＯＵＴ	0～255：汎用出力データ
～			～
１２５０１６	パターン５ 6250ﾎﾟｲﾝﾄ	ＰＯＳ	-99999999～99999999(設定単位)：ｽﾚｰﾌﾞ軸位置
１２５０１７			
１２０５１８		有無	データ有／無効設定
１２５０１９		ＯＵＴ	0～255：汎用出力データ
１２５０２０	パターン６ 0ﾎﾟｲﾝﾄ	ＰＯＳ	-99999999～99999999(設定単位)：ｽﾚｰﾌﾞ軸位置
１２５０２１			
１２５０２２		有無	データ有／無効設定
１２５０２３		ＯＵＴ	0～255：汎用出力データ
～			～
１５００２０	パターン６ 6250ﾎﾟｲﾝﾄ	ＰＯＳ	-99999999～99999999(設定単位)：ｽﾚｰﾌﾞ軸位置
１５００２１			
１５００２２		有無	データ有／無効設定
１５００２３		ＯＵＴ	0～255：汎用出力データ
１５００２４	パターン７ 0ﾎﾟｲﾝﾄ	ＰＯＳ	-99999999～99999999(設定単位)：ｽﾚｰﾌﾞ軸位置
１５００２５			
１５００２６		有無	データ有／無効設定
１５００２７		ＯＵＴ	0～255：汎用出力データ
～			
１７５０２４	パターン７ 6250ﾎﾟｲﾝﾄ	ＰＯＳ	-99999999～99999999(設定単位)：ｽﾚｰﾌﾞ軸位置
１７５０２５			
１７５０２６		有無	データ有／無効設定
１７５０２７		ＯＵＴ	0～255：汎用出力データ
１７５０２８	パターン８ 0ﾎﾟｲﾝﾄ	ＰＯＳ	-99999999～99999999(設定単位)：ｽﾚｰﾌﾞ軸位置
１７５０２９			
１７５０３０		有無	データ有／無効設定
１７５０３１		ＯＵＴ	0～255：汎用出力データ
～			～
２００００２８	パターン８ 6250ﾎﾟｲﾝﾄ	ＰＯＳ	-99999999～99999999(設定単位)：ｽﾚｰﾌﾞ軸位置
２００００２９			
２００００３０		有無	データ有／無効設定
２００００３１		ＯＵＴ	0～255：汎用出力データ

［表６－２(b)］　動作パターンデータ例（６２５０分解能での設定時例）2/2

注１）上記表の様に１パターンあたりの必要ポイントは分解能＋１となります。
注２）最終データ（上記では６２５０ポイントデータ）では、汎用出力データは無効です。
　　また、最終データのスレーブ位置は、１サイクルでの送り量を設定します。

１サイクル分解能（Ｐ８０２）と使用可能パターン数（１～８迄の例）の関係を下記に示します。

設定分解能	使用可能　パターン
６２５０	８
６２５１～７１４２	７
７１４３～８３３３	６
８３３４～１００００	５
１０００１～１２５００	４
１２５０１～１６６６６	３
１６６６７～２５０００	２
２５００１～５００００	１

［表６－３］　設定分解能と使用可能パターン数の関係一覧

１パターンのデータフォーマットを下記に示します。

データ名称	内部サイズ（バイト）	意　　味
ＰＯＳ	４	スレーブ軸位置 －９９９９９９９９～９９９９９９９９［設定単位］
有無	２	ｂｉｔ１５　０：位置データ無効、　１：有効 ｂｉｔ１４　０：汎用出力データ無効、１：有効 ＊上記以外のｂｉｔは無効
ＯＵＴ	２	ｂｉｔ７～０　汎用出力データ（ＯＵＴ８～１） ＊上記以外のｂｉｔは無効

［表６－４］　動作パターンデータフォーマット

注１）データフォーマットに於いて、各パターンの先頭及び最終データのスレーブ軸位置を無効とした場合は、スレーブ軸位置を「０」とします。
注２）最終ポイントでの汎用出力は、無効です。

第７章　リモート制御データ（Ｘデバイス、Ｄデバイス）

７－１　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。

７－２　リモート制御データエリア一覧

デバイス№	信 号 名	内　　容
Ｘ０００００	ＲＳＴ　1:ｱｻｰﾄ	リセット　〔外部入力信号の(ｱｻｰﾄ:ﾊﾟﾗﾒｰﾀ設定)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:入力短絡)と同等〕
０３	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※弊社専用データ）
０４	ＧＳＥＬ　1:ｱｻｰﾄ	速度ゲイン選択　〔外部入力信号の(ｱｻｰﾄ:入力短絡)と同等〕
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	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※弊社専用データ）
０９	〃	（　〃　）
０Ａ	〃	（　〃　）
０Ｂ	ＭＤ１　1:ｱｻｰﾄ	モード選択１　〔外部入力信号の(ｱｻｰﾄ:入力短絡)と同等〕
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〕
１１～１７	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※弊社専用データ）
１８	ＰＳ１　1:ｱｻｰﾄ	アドレス指定１　〔外部入力信号の(ｱｻｰﾄ:入力短絡)と同等〕
１９	ＰＳ２　1:ｱｻｰﾄ	アドレス指定２　〔　〃　〕
１Ａ	ＰＳ３　1:ｱｻｰﾄ	アドレス指定３　〔　〃　〕
１Ｂ	ＰＳ４　1:ｱｻｰﾄ	アドレス指定４　〔　〃　〕
１Ｃ	ＰＳ５　1:ｱｻｰﾄ	アドレス指定５　〔　〃　〕
１Ｄ	ＰＳ６　1:ｱｻｰﾄ	アドレス指定６　〔　〃　〕
１Ｅ	ＰＳ７　1:ｱｻｰﾄ	アドレス指定７　〔　〃　〕
１Ｆ	ＰＳ８　1:ｱｻｰﾄ	アドレス指定８　〔　〃　〕

［表７－１ (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:ｱｻｰﾄ	自動スタート　〔外部入力信号の(ｱｻｰﾄ:入力短絡)と同等〕
２１	ＦＪＯＧ　1:ｱｻｰﾄ	正方向寸動　〔　〃　〕
２２	ＲＪＯＧ　1:ｱｻｰﾄ	逆方向寸動　〔　〃　〕
２３	ＪＯＳＰ　1:ｱｻｰﾄ	寸動速度選択　〔　〃　〕
２４	ＭＦＩＮ　1:ｱｻｰﾄ	M完了　〔　〃　〕
２５	ＢＳＴＰ　1:ｱｻｰﾄ	ブロック停止　〔　〃　〕
２６	ＰＣＡＮ　1:ｱｻｰﾄ	プログラムキャンセル　〔　〃　〕
２７	ＥＰＩＨ　1:ｱｻｰﾄ	外部自動スタート禁止　〔　〃　〕
２８	ＯＲ１　1:ｱｻｰﾄ	オーバーライド１　〔　〃　〕
２９	ＯＲ２　1:ｱｻｰﾄ	オーバーライド２　〔　〃　〕
２Ａ	ＯＲ３　1:ｱｻｰﾄ	オーバーライド３　〔　〃　〕
２Ｂ	ＯＲ４　1:ｱｻｰﾄ	オーバーライド４　〔　〃　〕
２Ｃ	ＨＬＤ　1:ｱｻｰﾄ	一旦停止　〔　〃　〕
２Ｄ	ＴＲＧ　1:ｱｻｰﾄ	外部トリガ　〔　〃　〕
２Ｅ	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※弊社専用データ）
２Ｆ	〃	（　〃　）
Ｘ００３０	ＭＳＳＰ　1:ｱｻｰﾄ	内部マスタ速度選択　〔外部入力信号の(ｱｻｰﾄ:入力開放)と同等〕
３１ ～ ３７	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※弊社専用データ）
３８	Ｄ１１　1:ｱｻｰﾄ	位相進み　〔外部入力信号の(ｱｻｰﾄ:入力短絡)と同等〕
３９	Ｄ１２　1:ｱｻｰﾄ	位相遅れ　〔　〃　〕
３Ａ	Ｄ１４　1:ｱｻｰﾄ	電子クラッチ　〔　〃　〕
３Ｂ	Ｄ１８　1:ｱｻｰﾄ	マスタ軸選択　〔　〃　〕
３Ｃ	Ｄ２１　1:ｱｻｰﾄ	サイクル終了　〔　〃　〕
３Ｄ	Ｄ２２　1:ｱｻｰﾄ	パターン選択１　〔　〃　〕
３Ｅ	Ｄ２４　1:ｱｻｰﾄ	パターン選択２　〔　〃　〕
３Ｆ	Ｄ２８　1:ｱｻｰﾄ	パターン選択３　〔　〃　〕
Ｘ００４０ ～ 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	ＭＭＯＤ　1:ｱｻｰﾄ	手動モード中　〔　〃　〕
６Ｂ	ＨＭＯＤ　1:ｱｻｰﾄ	原点復帰モード中　〔　〃　〕
６Ｃ	ＡＭＯＤ　1:ｱｻｰﾄ	自動モード中　〔　〃　〕
６Ｄ	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※ 弊社専用データ）
６Ｅ	〃	（　〃　）
６Ｆ	〃	（　〃　）

［表７－１（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:ｱｻｰﾄ	汎用出力　〔外部出力信号の(ｱｻｰﾄ:出力導通)と同等〕
７１	ＯＵＴ２　1:ｱｻｰﾄ	〃　〔　〃　〕
７２	ＯＵＴ３　1:ｱｻｰﾄ	〃　〔　〃　〕
７３	ＯＵＴ４　1:ｱｻｰﾄ	〃　〔　〃　〕
７４	ＯＵＴ５　1:ｱｻｰﾄ	〃　〔　〃　〕
７５	ＯＵＴ６　1:ｱｻｰﾄ	〃　〔　〃　〕
７６	ＯＵＴ７　1:ｱｻｰﾄ	〃　〔　〃　〕
７７	ＯＵＴ８　1:ｱｻｰﾄ	〃　〔　〃　〕
７８	ＦＣＲＰ　1:ｱｻｰﾄ	電子ｸﾗｯﾁ停止中　〔　〃　〕
７９	ＦＣ　1:ｱｻｰﾄ	自由曲線実施中　〔　〃　〕
７Ａ～７Ｄ	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※弊社専用データ）
７Ｅ	ＳＬＳＡ　1:ｱｻｰﾄ	ｿﾌﾄﾘﾐｯﾄｽｲｯﾁA　〔外部出力信号の(ｱｻｰﾄ:出力導通)と同等〕
７Ｆ	ＳＬＳＢ　1:ｱｻｰﾄ	ｿﾌﾄﾘﾐｯﾄｽｲｯﾁB　〔　〃　〕
Ｘ００８０	Ｍ０１　1:ｱｻｰﾄ	Ｍ出力　〔外部出力信号の(ｱｻｰﾄ:出力導通)と同等〕
８１	Ｍ０２　1:ｱｻｰﾄ	〃　〔　〃　〕
８２	Ｍ０４　1:ｱｻｰﾄ	〃　〔　〃　〕
８３	Ｍ０８　1:ｱｻｰﾄ	〃　〔　〃　〕
８４	Ｍ１０　1:ｱｻｰﾄ	〃　〔　〃　〕
８５	Ｍ２０　1:ｱｻｰﾄ	〃　〔　〃　〕
８６	Ｍ４０　1:ｱｻｰﾄ	〃　〔　〃　〕
８７	Ｍ８０　1:ｱｻｰﾄ	〃　〔　〃　〕
８８	ＭＳＺ　1:ｱｻｰﾄ	マスタ速度ゼロ　〔　〃　〕
８９	ＭＳＴＢ　1:ｱｻｰﾄ	Ｍストローブ　〔　〃　〕
８８～８Ｆ	ｺﾝﾄﾛｰﾗ専用ﾃﾞｰﾀ	（※弊社専用データ）

［表７－１（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７－１ (d)］リモート制御データエリア一覧 4/4